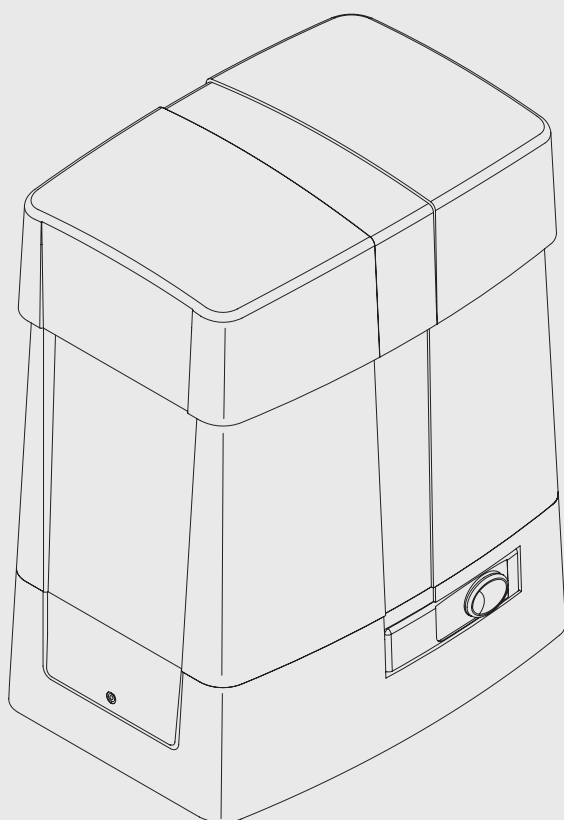


BULL 20T BULL 20T.S



BENINCA[®]
TECHNOLOGY TO OPEN

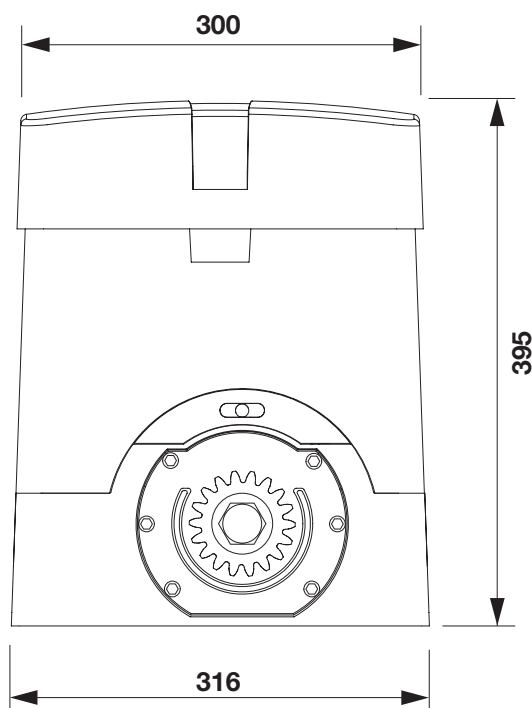
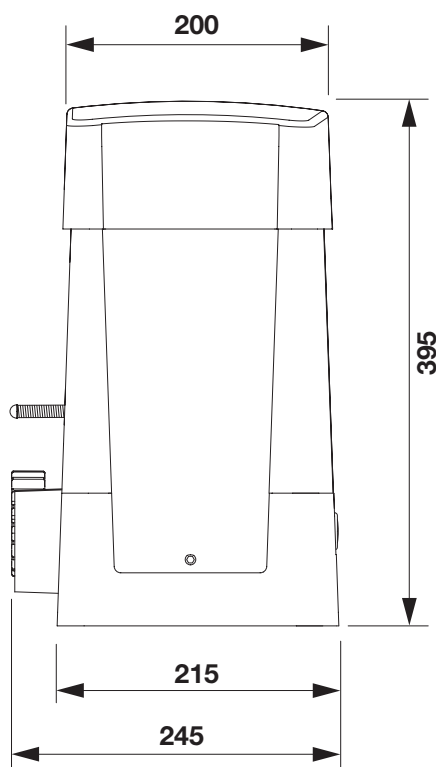


Dati tecnici	Technical data	Technische Daten	BULL20T
Alimentazione	Feed	Speisung	400Vac 50Hz
Potenza assorbita	Absorbed power	Aufgenom. Leistung	200 W
Assorbimento	Absorption	Verbrauch	1,7 A
Coppia	Torque	Kräftepaar	72 Nm
Intermittenza di lavoro	Operating jogging	Betriebsintermittenz	*
Grado di protezione	Protection class	Schutzklasse	IP 44
Temp. funzionamento	Working temperature	Betriebstemperatur	-20°C/+50°C
Peso max. cancello	Max. gate weight	Gittersgewicht max.	2000kg
Modulo cremagliera	Rack modulus	Modul der Zahnstange	M4
Velocità apertura	Opening speed	Öffnungsgeschwindigkeit	10,5m/min
Rumorosità	Noise level	Geräuschentwicklung	<70 dB
Lubrificazione	Lubrication	Schmierung	Agip GR MU EP/2
Peso	Weight	Gewicht	21,6 kg

Donnees technique	Datos técnicos	Dane techniczne	BULL20T
Alimentation	Alimentación	Zasilanie	400Vac 50Hz
Puissance absorbée	Consumo de potencia	Natężenie	200 W
Absorption	Absorción	Pobór mocy	1,7 A
Couple	Par	Moment obrotowy	72 Nm
Intermittence de travail	Intermitencia de trabajo	Rodzaj pracy	*
Degré de protection	Grado de protección	Stopień ochrony	IP 44
Temp. fonctionnement	Temp. funcionamiento	Temp. podczas pracy	-20°C/+50°C
Poids max. portail	Peso máx. de la cancela	Ciężar max. bramy	2000kg
Module de la crémaillère	Módulo de cremallera	Typ listwy zębatej	M4
Vitesse d'ouverture	Velocidad de apertura	Prędkość otwieraia	10,5m/min
Bruit	Ruido	Max. halas	<70 dB
Lubrification	Lubrificación	Smarowanie	Agip GR MU EP/2
Poids	Peso	Ciężar	21,6 kg

* Uso intensivo - Intensive use - Intensive Nutzung - Usage intensif - Uso intensivo - Użytkowanie intensywne

Dimensioni d'ingombro - Overall dimensions Abmessungen - Dimensions d'encombrement Dimensiones exteriores - Wymiary gabarytowe



IMPORTANTE: Rispettare questa quota!
IMPORTANT NOTE: Keep to this dimension!
 WICHTIG: Dieses Maß beachten!
IMPORTANT: Respectez ce quota!
 IMPORTANTE: ¡Respetar esta cota!
WAŻNE: Zachować ten wymiar!

Tubo corrugato
Grooved tube
 Faltenrohr
Passe-câbles tubulaire
 Tubo corrugado
 Rurka sprężysta

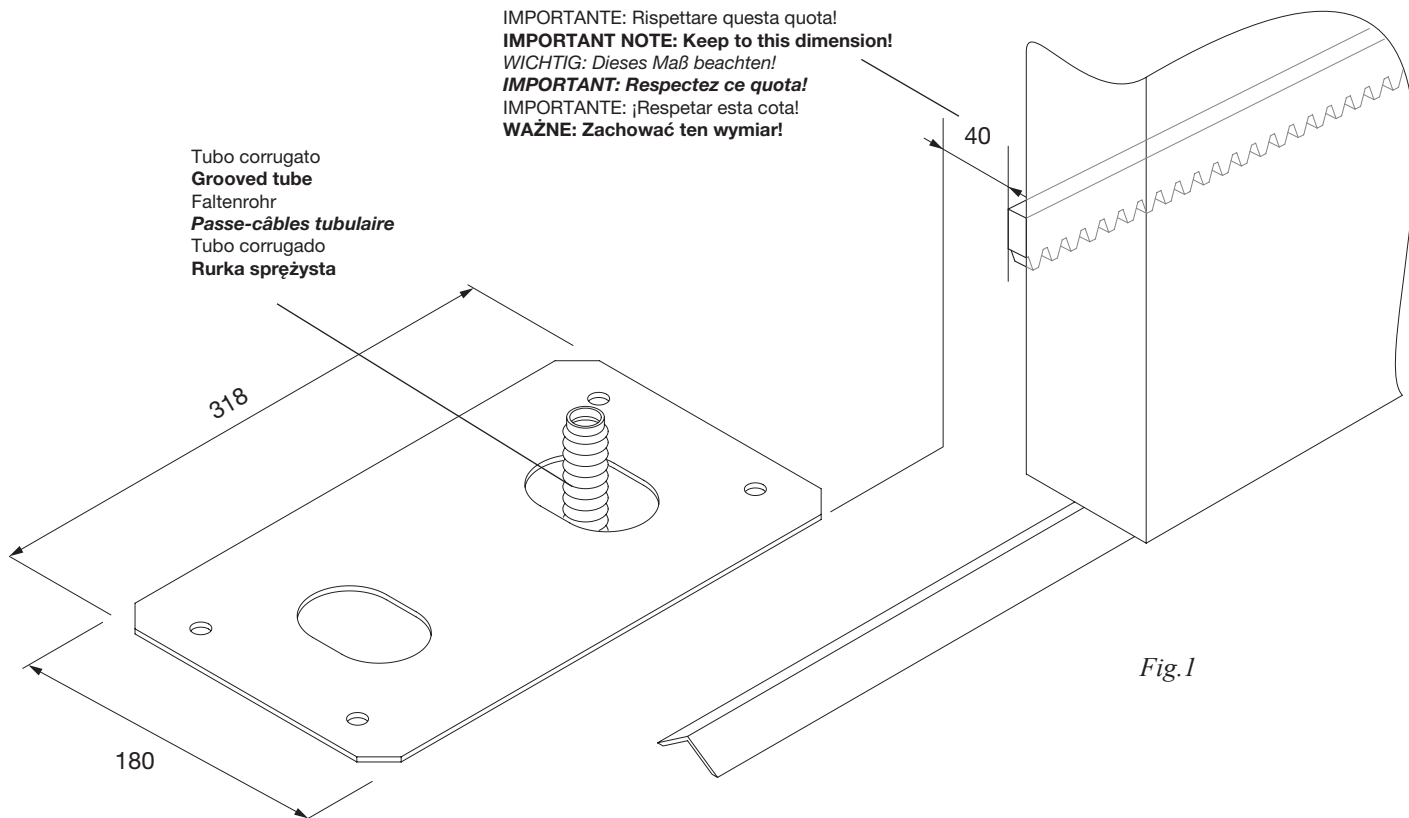


Fig.1

Fissaggio diretto su fondo in cemento esistente
Direct fitting on the already existing base in concrete
Direkte Befestigung an einem vorhandenen Betonuntergrund
Ancrage direct sur fond en ciment préexistant
Fijación directa sobre fondo de cemento existente
Bezpośrednie zamocowanie w istniejącym fundamencie betonowym

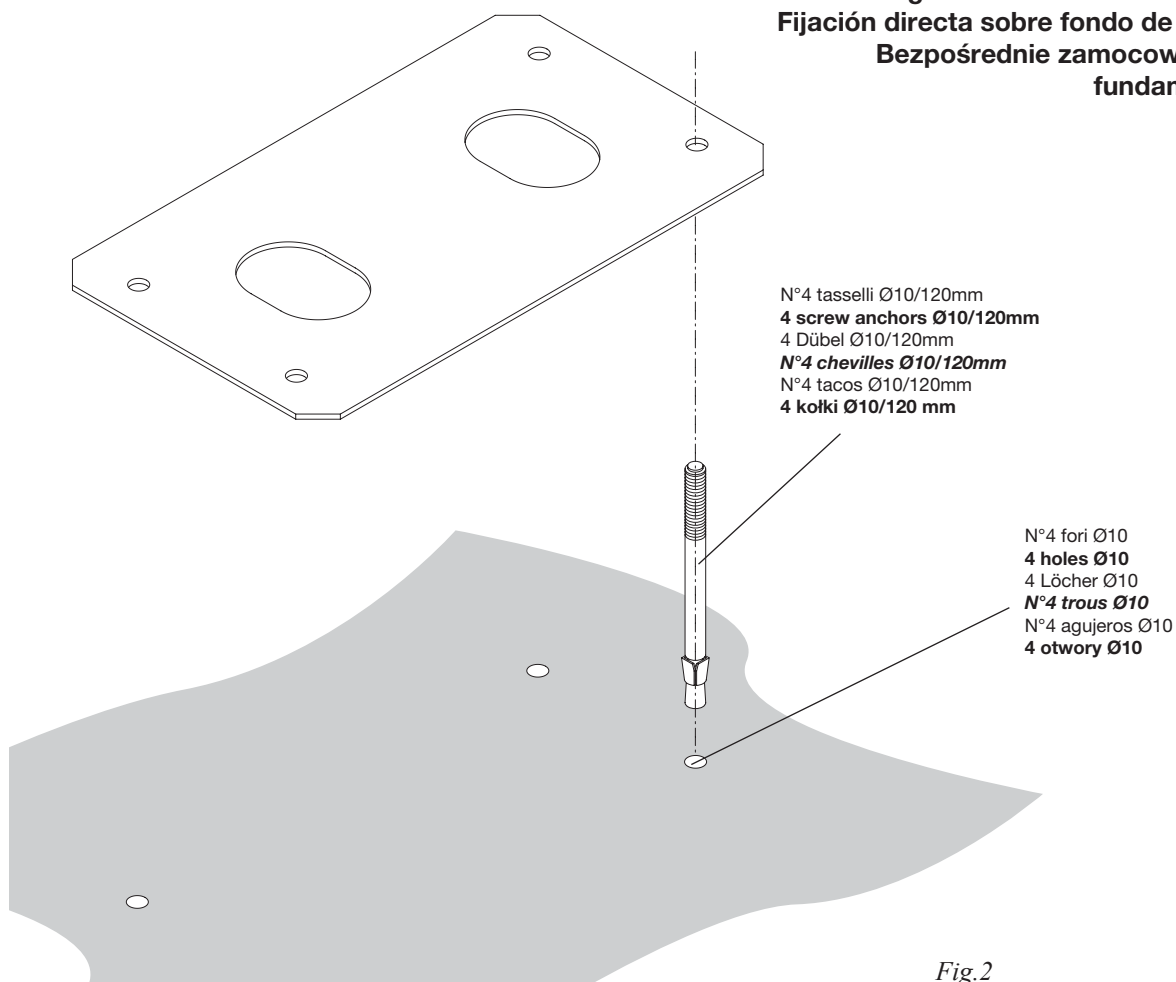


Fig.2

Fissaggio con regolazione su fondo in cemento esistente
Fitting with adjustment on the already existing base in concrete
Befestigung an einem vorhandenen Betonuntergrund und Einstellung
Ancrage avec réglage sur fond en ciment préexistant
Fijación con regulación sobre fondo de cemento existente
Zamocowanie z możliwością regulacji w istniejącym fundamencie betonowym

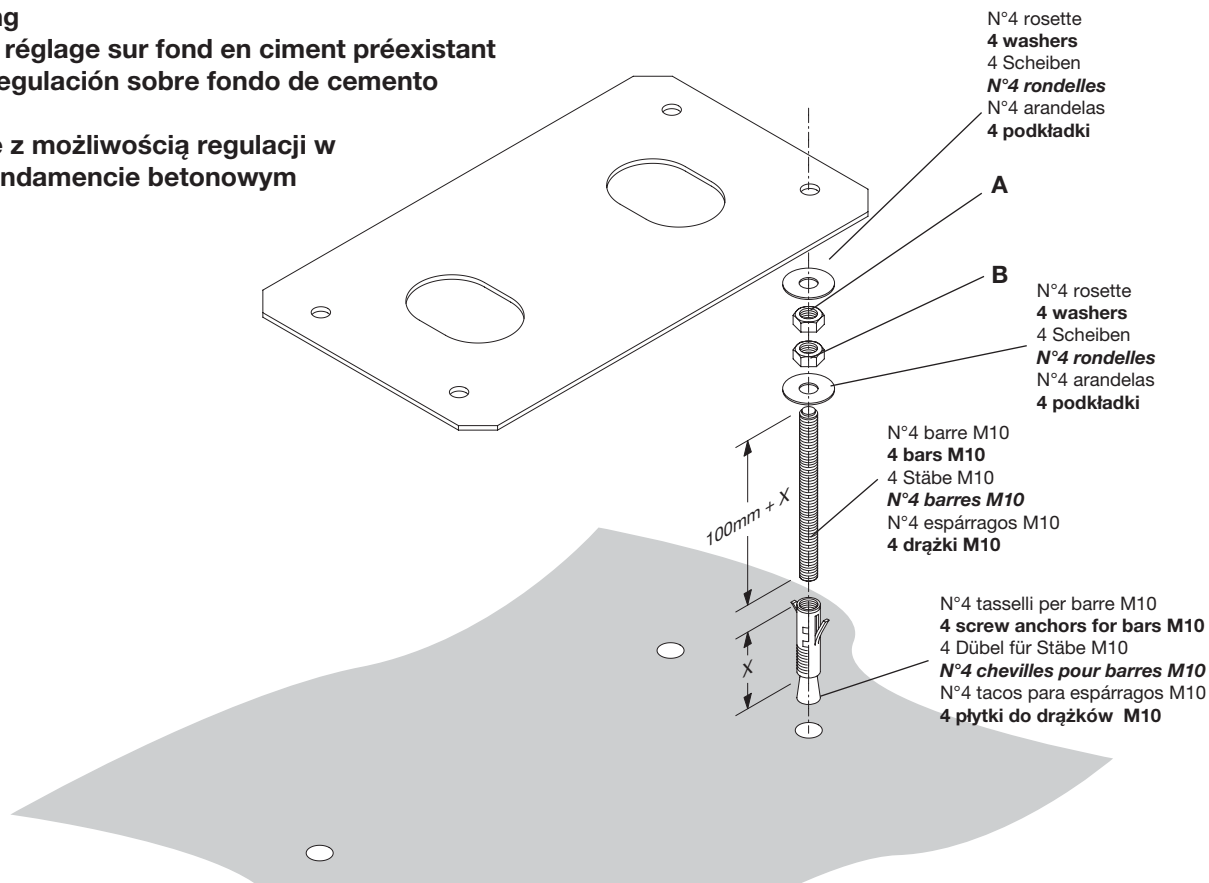


Fig.3

Fissaggio con tirafondi su getto in calcestruzzo
Fitting with stretcher bolts on concrete layer
Befestigung durch Zugbolzen an einer Betonierung
Ancrage avec tire-fonds sur coulée de béton
Fijación con tirafondos sobre vaciado de hormigón
Zamocowanie z odciążeniem w płycie betonowej

N°4 tirafondi filettati M10 annegati nel calcestruzzo
4 M10 threaded stretcher bolts immersed in concrete
 4 Zugbolzen mit Gewinde M10 im Beton eingebettet
 N°4 tire-fonds filetés M10 noyés dans le béton
 N°4 tirafondos con rosca M10 ahogados en el hormigón
4 odciążi gwintowane M10 zakotwiczone w betonie

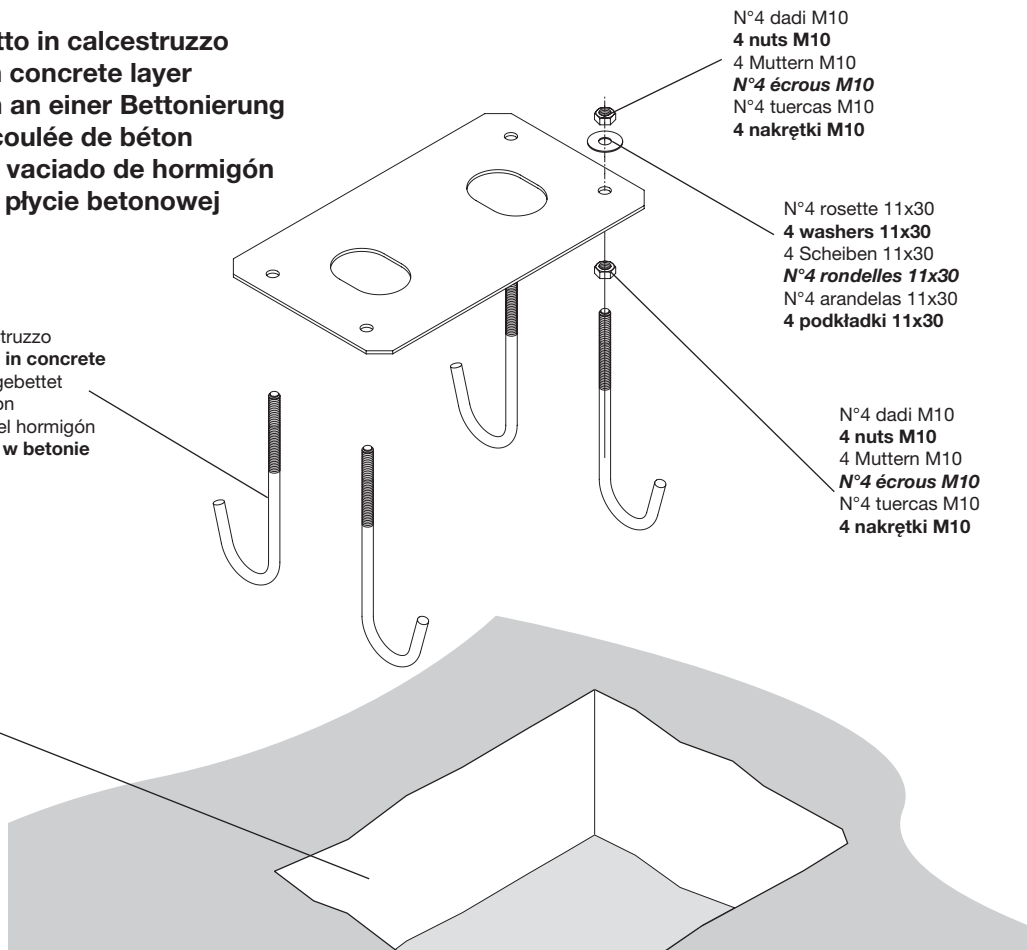


Fig.4

Attendere il consolidamento del getto di calcestruzzo, quindi rimuovere i dadi "D" e le rondelle "R" fascia larga 11x30 e portarli sotto la piastra per consentire le regolazioni in altezza dell'attuatore.

Wait for hardening of the concrete layer, then remove the nuts "D" and the 11x30 large band washers "R", move them under the plate to allow for the actuator adjustment in height.

Abwarten bis der Beton ausgehärtet ist, dann die Muttern „D“ und die breiten Scheiben „R“ 11x30 abnehmen und unter die Platte bringen, um die Höhe des Aktuators einstellen zu können.

Attendez le durcissement de la coulée de béton et retirez les écrous "D" et les rondelles "R" bande large 11x30, peórtiez-les sous la plaque pour permettre les réglages en hauteur de l'actuateur.

Esperar que se consolide el vaciado de hormigón, seguidamente quitar las tuercas "D" y las arandelas "R" faja larga 11x30 y ponerlas debajo de la placa para consentir las regulaciones de altura del actuador.

Odczekać na utwardzenie wylewu betonowego, a następnie odmontować nakrętki „D” oraz podkładki „R” szerokopasmowe 11x30 i umieścić je pod płytą w celu umożliwienia regulacji wysokości siłownika.

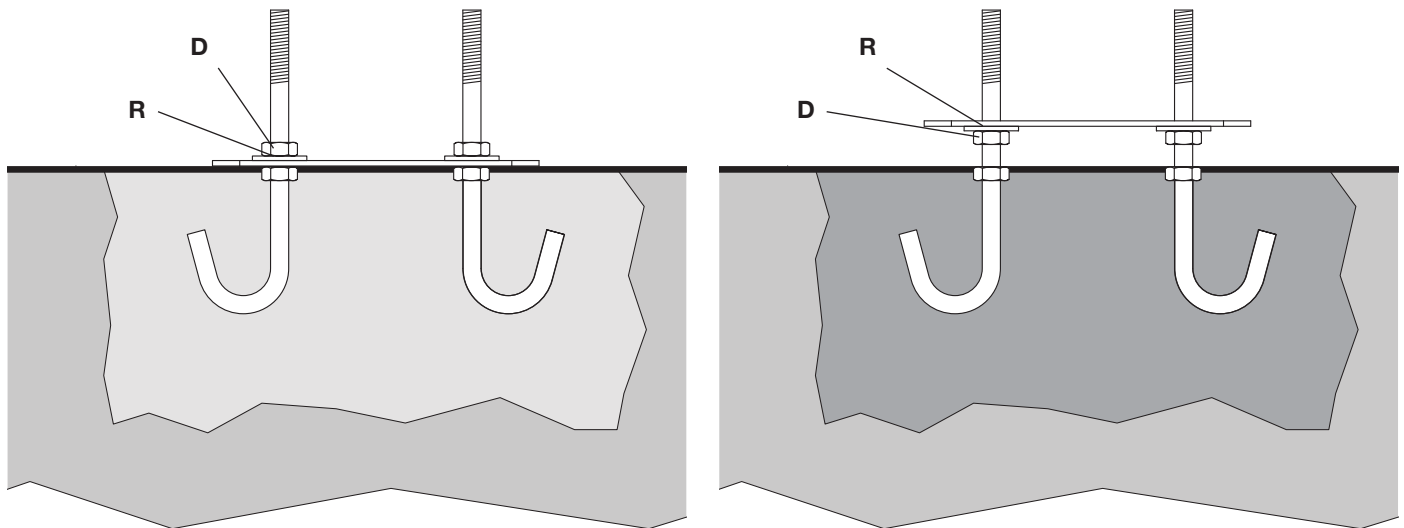
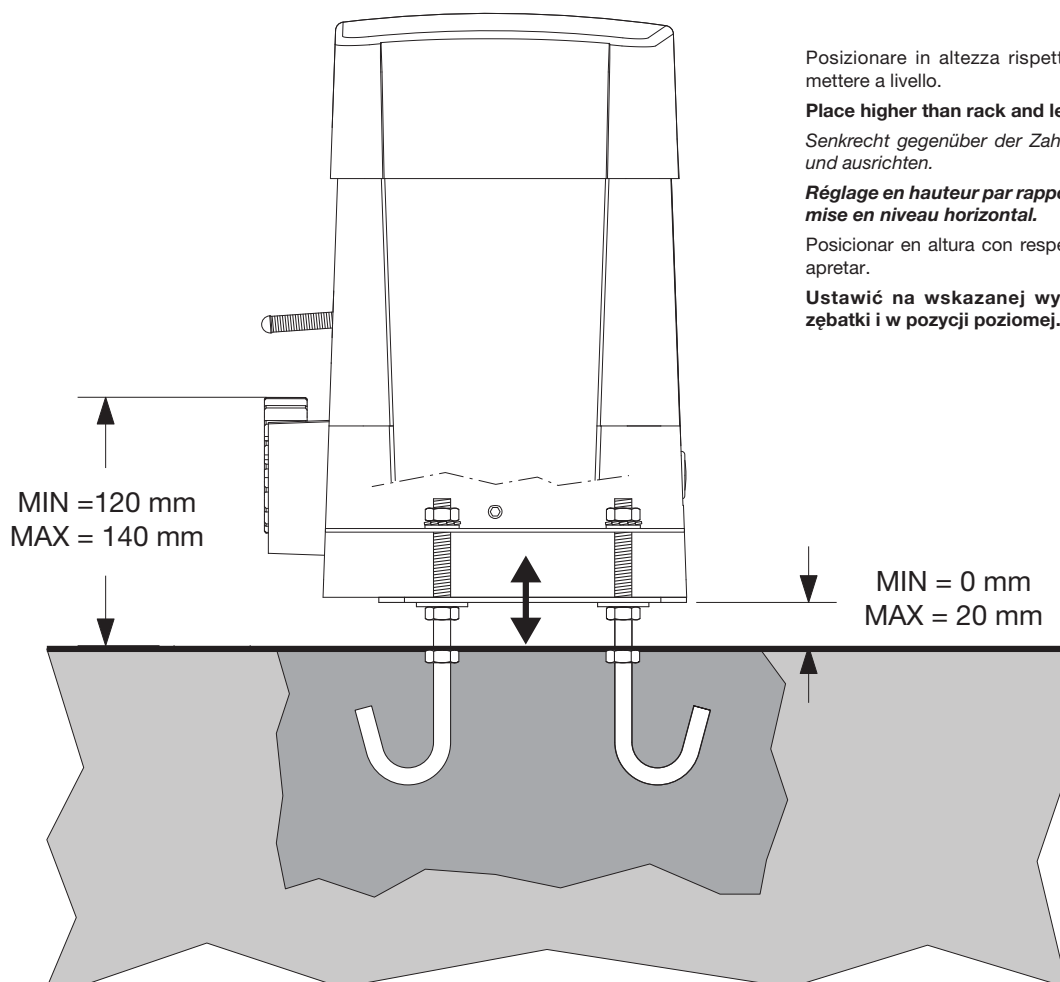


Fig.5



Posizionare in altezza rispetto alla cremagliera e mettere a livello.

Place higher than rack and level.

Senkrecht gegenüber der Zahnstange positionieren und ausrichten.

Réglage en hauteur par rapport à la crémaillère et mise en niveau horizontal.

Posicionar en altura con respecto a la cremallera y apretar.

Ustawić na wskazanej wysokości względem zębarki i w pozycji poziomej.

Fig.6

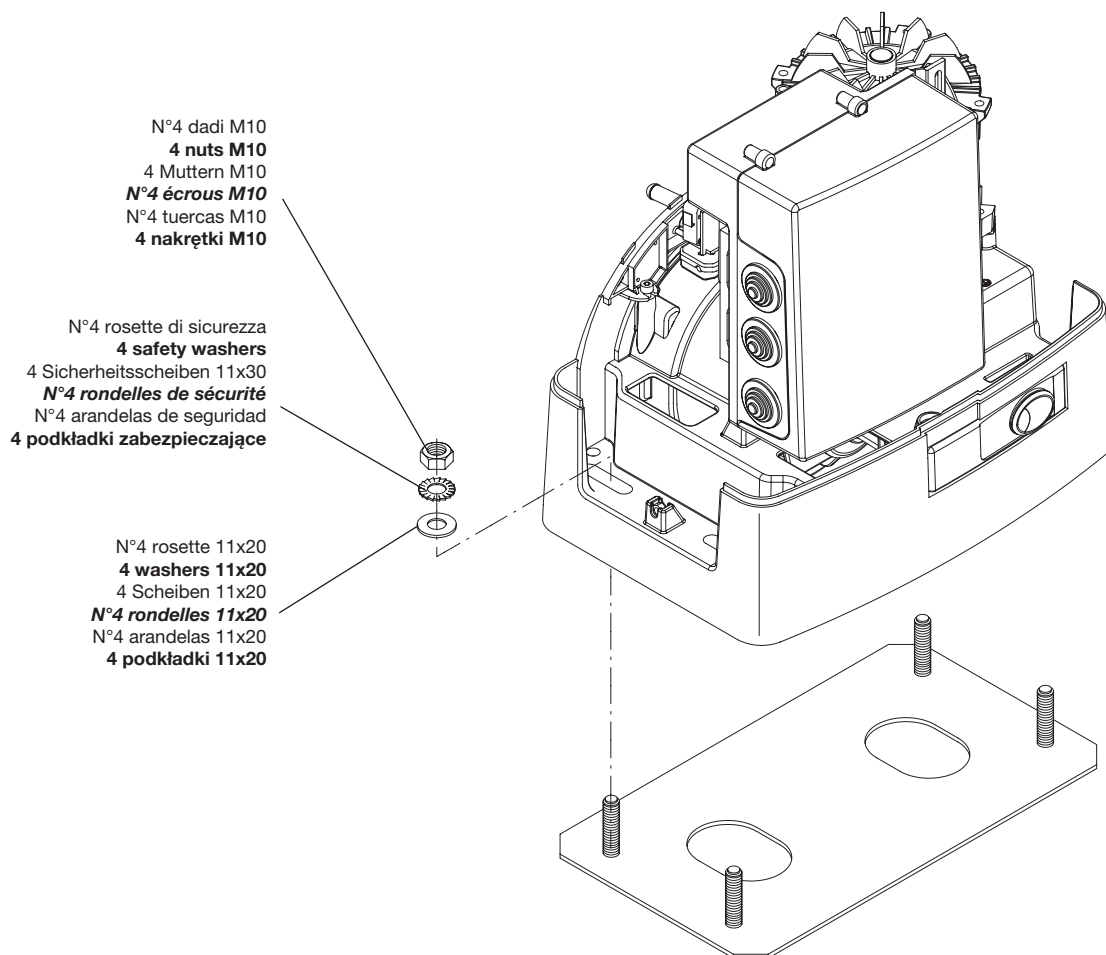
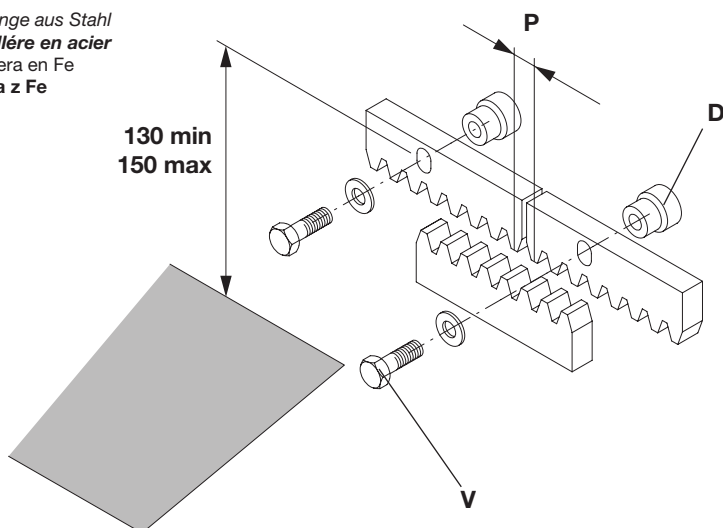


Fig. 7

Cremagliera in Fe
Fe rack
 Zahnstange aus Stahl
Cremaillère en acier
 Cremallera en Fe
 Zębatka z Fe



N.B.: Rispettare il passo
Important: Keep the pitch
 Wichtig: Zahnteilung einhalten

Important: Respecter le pas
 NOTA: Respetar el paso
Uwaga: przestrzegać posuwu

Fig. 8

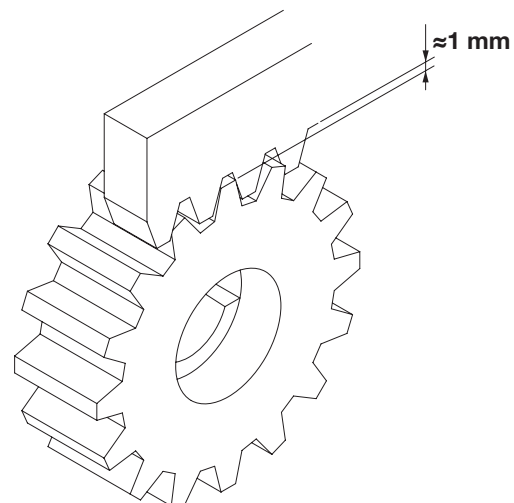
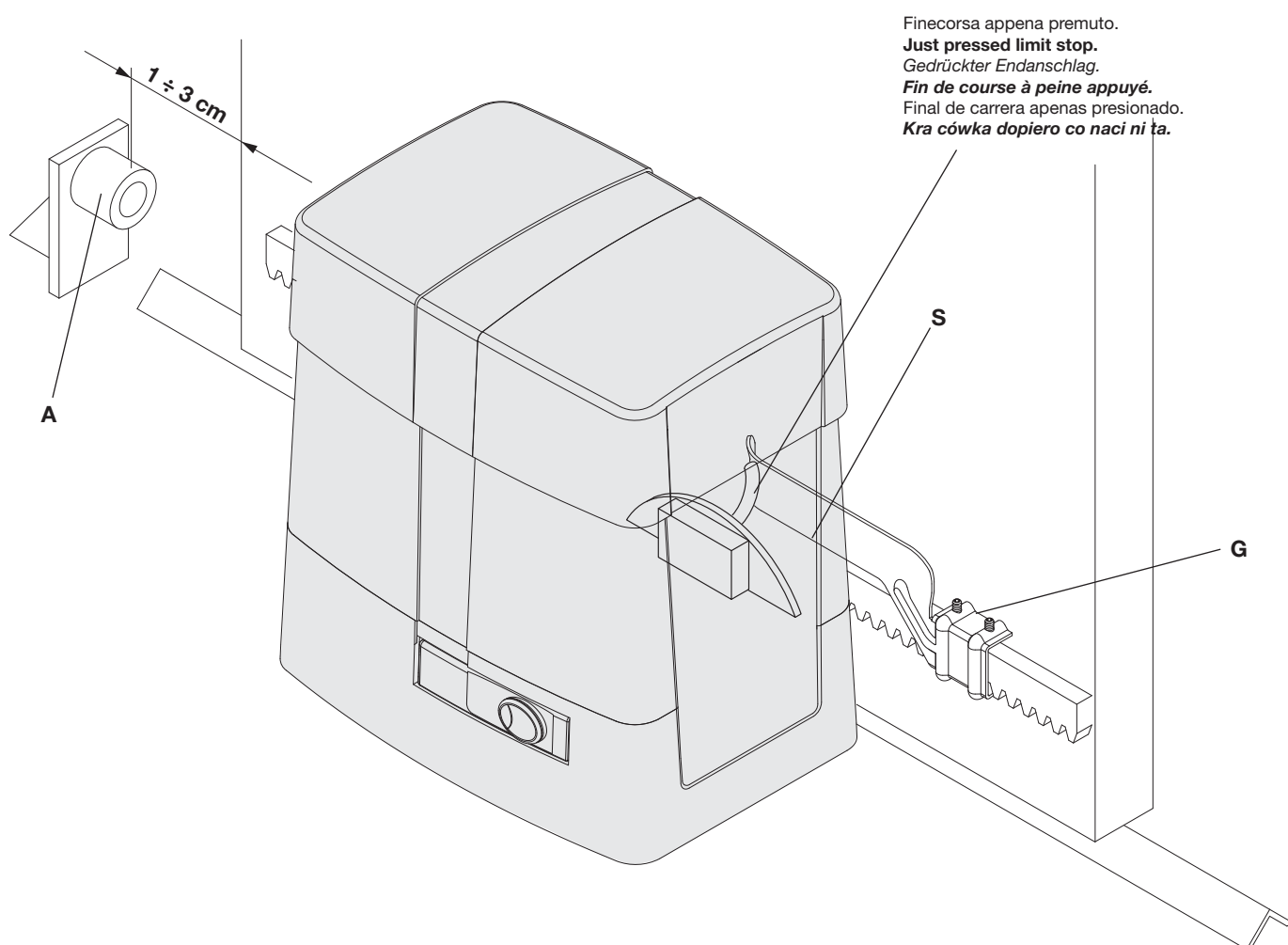
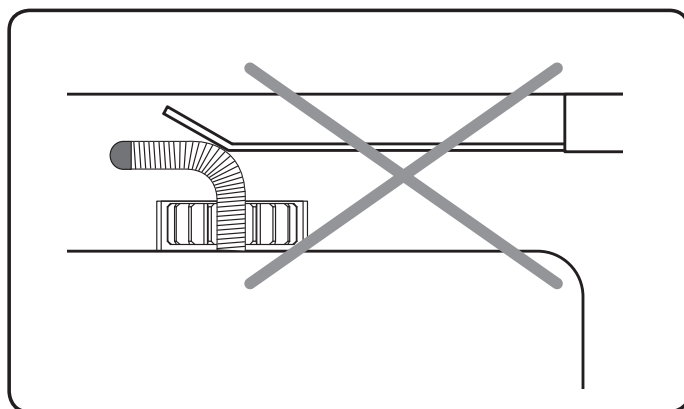
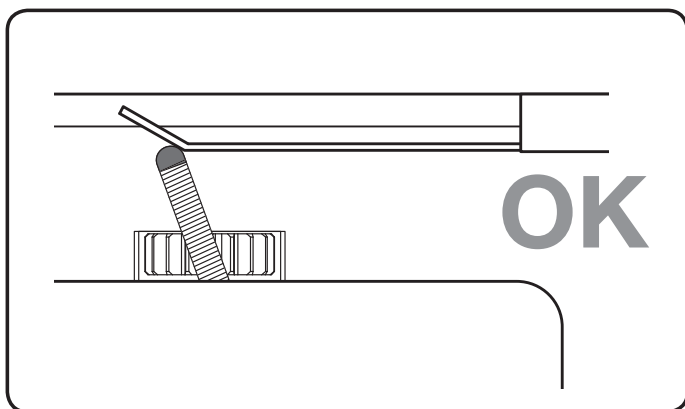


Fig. 9



N.B.: La staffa del finecorsa deve essere posizionata in modo tale da permettere l'arresto del cancello senza che questo vada a sbattere contro l'arresto meccanico

N.b. The limit stop flask must be positioned to ensure that the gate stops without knocking against the mechanical stop.

Der Endanschlagbügel muß so positioniert werden, daß die Sperre des Gitters ohne das Flattern des Schiebegitters gegen den Endscharter A erfolgen kann.

N.B. L'étrier de fin de course doit être positionné de façon à pouvoir arrêter le portail, sans qu'il aille bûter sur le fin de course mécanique.

NOTA: La pletina del final de carrera debe ser colocada de tal forma que permita la parada de la cancela sin que ésta vaya a tocar con el tope mecánico.

Uwaga: Zaczep krańcówki musi być w pozycji takiej by możliwe było zatrzymanie bramy niedopuszczając do jej zderzenia z zaporą mechaniczną.

Fig.10

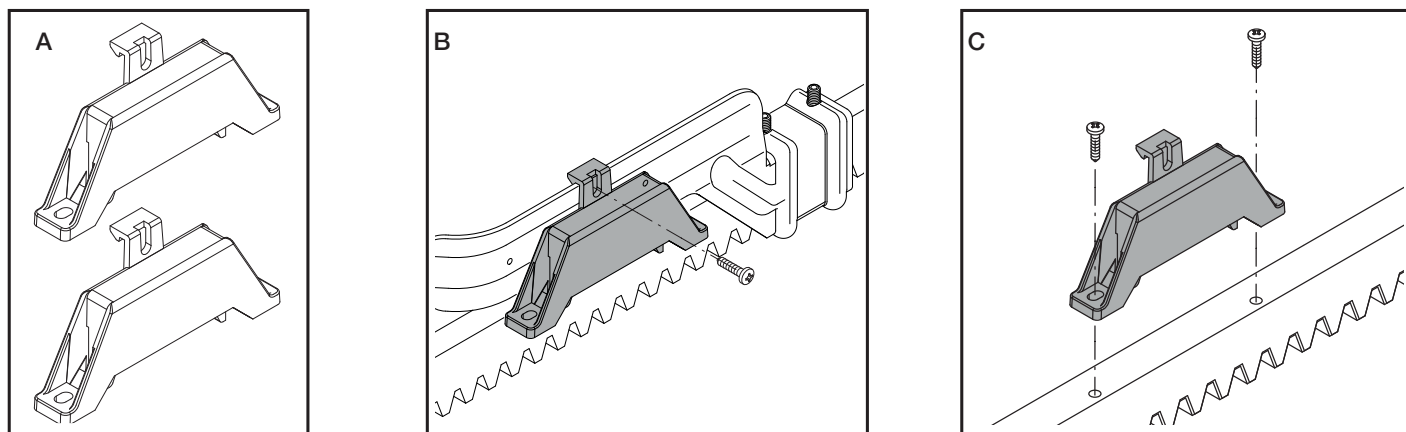


Fig.11

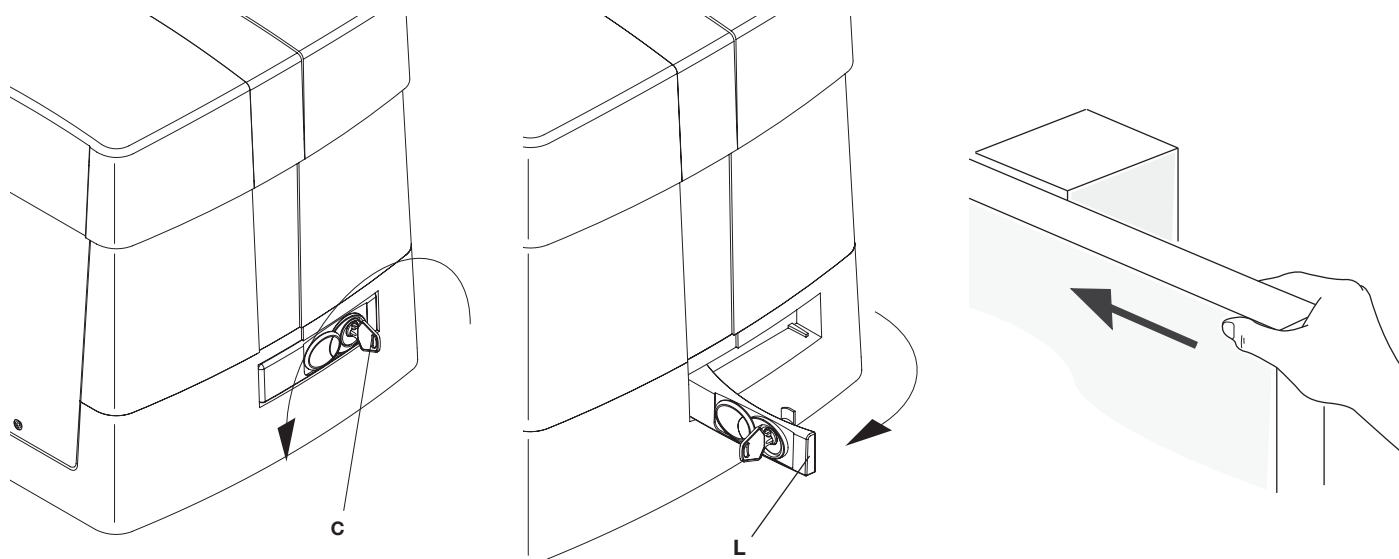
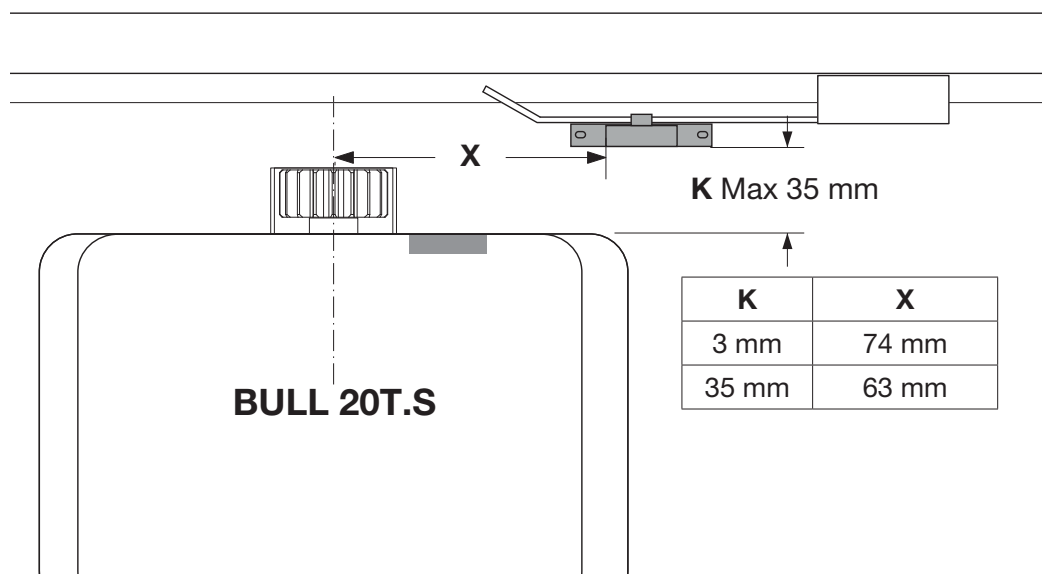


Fig.12

Fig.13

U/V/W ≥ 3x1,5mm

N/A

Non utilizzare
Do not use
Nicht verwenden
Ne pas utiliser
No utilizar
Nie używać

SW1/COM/SW2

Finecorsa
Limit switch.
Endschalter.
Fin de Course.
Finales de Carrera.
Krańcówka mechaniczna

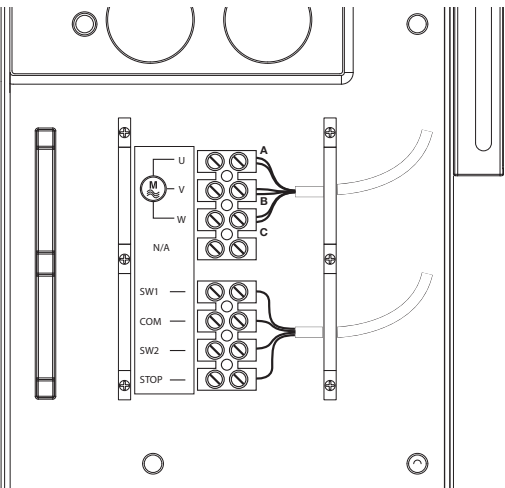
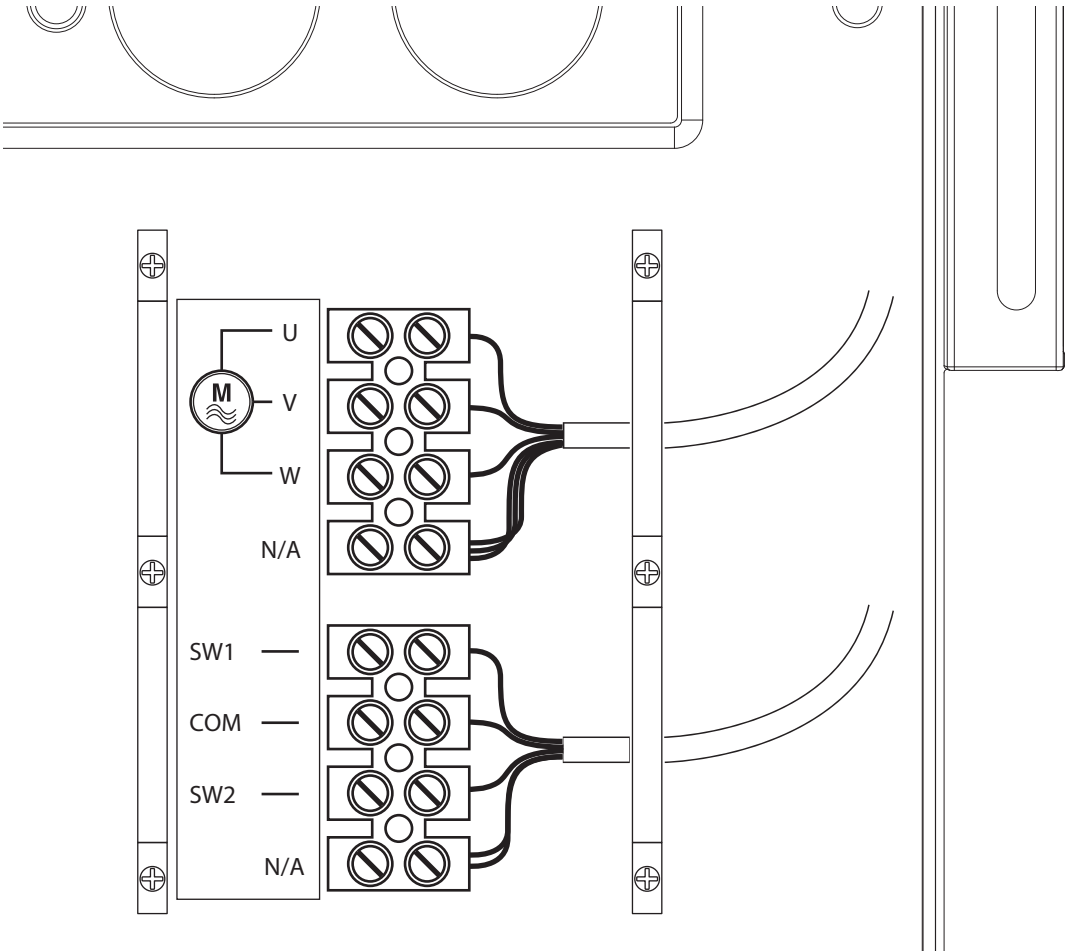


Fig.13b

N.B.: Le versioni 400V trifase possono essere utilizzate anche in 230V trifase variando il collegamento da stella a triangolo come da fig. 12b

N.B.: Models 400V three-phase can be used also at 230V three-phase by changing from a star connection to a triangle one as per fig. 12b.

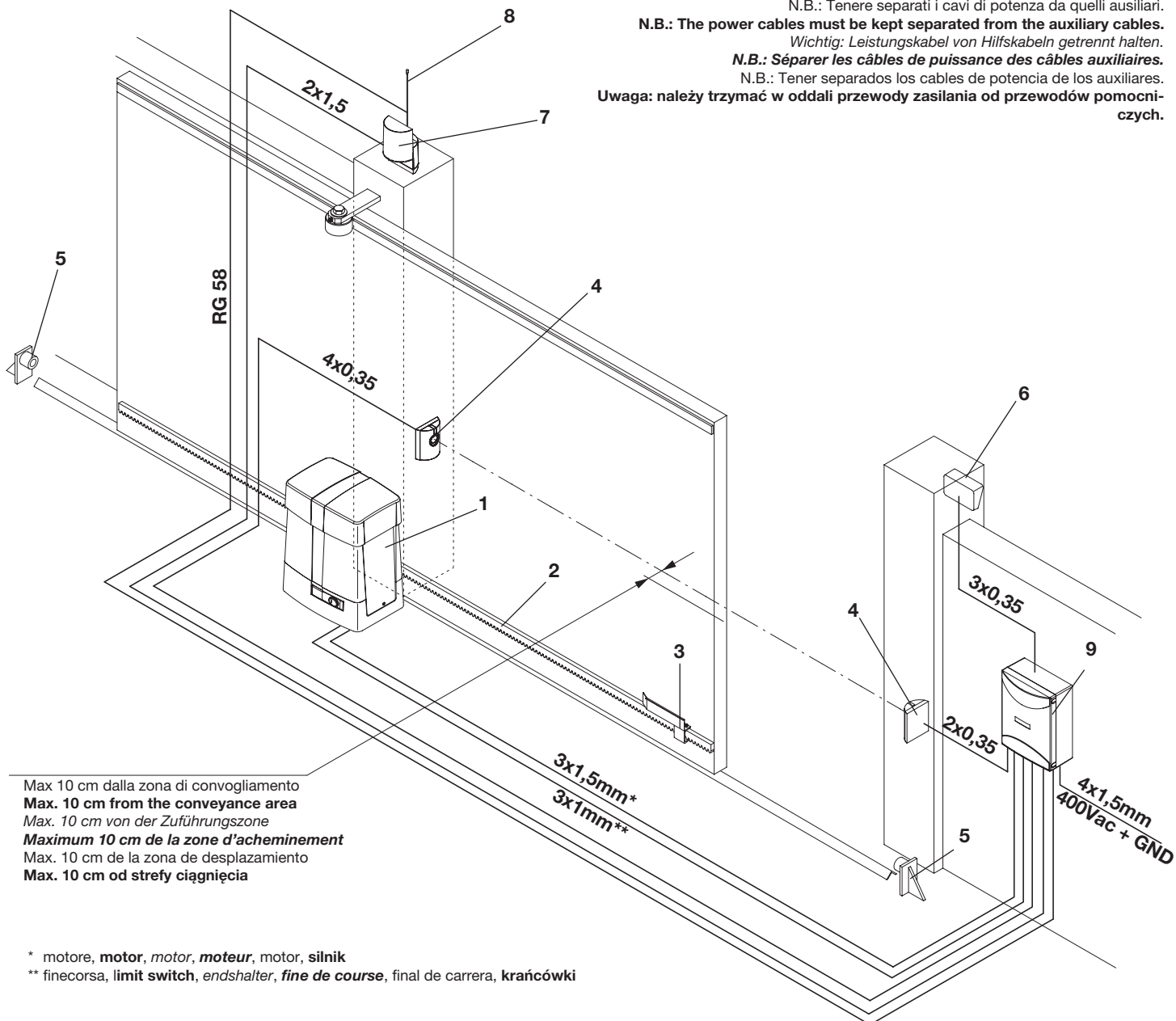
N.B.: Die dreiphasigen Ausführungen für 400V können dreiphasig auch für 230V verwendet werden, wenn der Stern-Dreieck-Anschluss laut Abb. 12b geändert wird.

N.B.: Les versions 400V triphasé peuvent également être utilisées en 230V triphasé en changeant la connexion d'étoile à triangle, suivant la marche illustrée à la fig. 12b.

N.B.: Las versiones 400V trifásica pueden ser utilizadas también con 230V trifásica cambiando la conexión de estrella a triángulo, procediendo como mostrado en la fig. 12b.

UWAGA: Wersja 400V trójfazowa może być używana także przy zasilaniu 230V trójfazowym po zmianie połączeń z gwiazdowego na trójkątowe, tak jak to jest pokazane na rys. 12b.

A	Rosso+Bianco	Red+White	Rot+Weiß	Rouge+Blanc	Rojo+Blanco	Czerwony+Biały
B	Rosso+Nero	Red+Black	Rot+Schwarz	Rouge+Noir	Rojo+Negro	Czerwony+Czarny
C	Nero+Bianco	Black+White	Schwarz+Weiß	Noir+Blanc	Negro+Blanco	Czarny+Biały



Legenda:

- 1 Motoriduttore BULL T
- 2 Cremagliera RI.M4F/RI.M4Z/RI.M6Z
- 3 Staffe dei finecorsa
- 4 Fotocellule
- 5 Fermi meccanici
- 6 Selettore a chiave o tastiera digitale
- 7 Lampeggiante
- 8 Antenna
- 9 Centrale di comando THINK

Legenda:

- 1 Ratio-motor BULL T
- 2 Rack RI.M4F/RI.M4Z/RI.M6Z
- 3 Limit stop flasks
- 4 Photo-electric cells
- 5 Mechanical stop
- 6 Key or digital keyboard selector
- 7 Blinker
- 8 Antenna
- 9 THINK control unit

Zeichenerklärung:

- 1 Drehzahlminderer BULL T
- 2 Zahnstange RI.M4F/RI.M4Z/RI.M6Z
- 3 Endschlagbügel
- 4 Fotozelle
- 5 Mech. Endanschlag
- 6 Schlüssel-Selektor oder Digital-Tastatur
- 7 Blinklicht
- 8 Antenne
- 9 Steuereinheit THINK

Légende:

- 1 Motoréducteur BULL T
- 2 Cremaillère RI.M4F/RI.M4Z/RI.M6Z
- 3 Etriers de fin de course
- 4 Photocellules
- 5 Bûée mécanique
- 6 Sélecteur à clef ou à clavier
- 7 Feu clignotant
- 8 Antenne
- 9 Centrale de commande THINK

Leyenda:

- 1 Motorreductor BULL T
- 2 Cremallera RI.M4F/RI.M4Z/RI.M6Z
- 3 Pletinas de los finales de carrera
- 4 Fotocélulas
- 5 Topes mecánicos
- 6 Selector a llave o teclado digital
- 7 Relampagueador
- 8 Antena
- 9 Central de mando THINK

Objaśnienia:

- 1 Siłownik BULL T
- 2 Zębatka RI.M4F/RI.M4Z/RI.M6Z
- 3 Zawieszki krańcowych wyłączników posuwu
- 4 Fotokomórki
- 5 Chwytyki mechaniczne
- 6 Przełącznik kluczowy lub panel sterujący
- 7 Światło migające
- 8 Antena
- 9 Centralka sterowania THINK

Fig. 14

Introduzione

Ci congratuliamo con voi per aver scelto il motoriduttore **BULL**.

Tutti gli articoli della vasta gamma Benincà sono il frutto di una ventennale esperienza nel settore degli automatismi e di una continua ricerca di nuovi materiali e di tecnologie all'avanguardia. Proprio per questo, oggi siamo in grado di offrire dei prodotti estremamente affidabili che, grazie alla loro potenza, efficacia e durata, soddisfano pienamente le esigenze dell'utente finale.

Tutti i nostri prodotti vengono costruiti in conformità alle norme vigenti e sono coperti da garanzia.

Inoltre, una polizza R.C. prodotti stipulata con primaria compagnia assicurativa copre eventuali danni a cose o persone causati da difetti di fabbricazione.

1. Notizie generali

Per un buon funzionamento dell'automazione per scorrevoli, la porta da automatizzare, dovrà rispondere alle seguenti caratteristiche:

- la rotaia di guida e relative ruote devono essere opportunamente dimensionate e manutenzionate (onde evitare eccessivi attriti durante lo scorrimento del cancello).
- durante il funzionamento la porta non deve presentare eccessivi ondeggiamenti.
- la corsa di apertura e chiusura deve essere limitata da un arresto meccanico (secondo normativa di sicurezza vigente).

2. Caratteristiche generali

Automazione con alimentazione trifase per cancelli scorrevoli con peso massimo pari a 2000kg.

Il BULL è un monoblocco dal design raffinato e di ridotte dimensioni; costituito da un gruppo di alluminio al cui interno sono stati collocati il motore e un sistema di riduzione irreversibile realizzato con materiali ad alta resistenza. Il BULL è dotato di finecorsa con funzionamento a molla. Uno sblocco di emergenza a chiave personalizzata permette la movimentazione manuale del cancello in mancanza di corrente.

3. Messa in posa della piastra di fondazione

In fig. 1 sono rappresentate le dimensioni della piastra di fondazione.

E' indispensabile rispettare la distanza dalla cremagliera per poter posizionare e rimuovere l'attuatore una volta fissata la cremagliera all'anta.

Le tipologie di fissaggio della piastra di fondazione sono principalmente le seguenti:

1 Posa senza regolazione in altezza su fondo in cemento già esistente (fig.2).

Utilizzando la piastra come dima di foratura, eseguire 4 fori Ø10mm, nei quali inserire dei tasselli filettati in acciaio Ø10x120mm simili a quelli rappresentati in Fig. 2.

Bloccare direttamente a terra l'attuatore come indicato in Fig.7.

2 Posa con regolazione in altezza su fondo in cemento già esistente (fig.3).

Utilizzando la piastra come dima di foratura, eseguire 4 fori, dove inserire dei tasselli per barre filettate in acciaio da Ø10mm.

Avvitare 4 barre filettate da M10/120mm e ancorare i tasselli avvitando a terra i dadi "B" con relativa rosetta. Con riferimento alla Fig. 3 posizionare la piastra di fondazione con i dadi di regolazione "A". Posizionare il motore come indicato in Fig.6 e dopo aver effettuato le opportune regolazioni, bloccarlo come indicato in Fig.7.

3 Posa con regolazione in altezza su fondo in cemento da realizzare.

Facendo riferimento alla fig.4, fissare i tirafondi sulla piastra di fondazione e predisporre uno scavo di dimensioni adeguate.

Annegare i tirafondi nel cemento, prestando attenzione al livello della piastra.

Attendere il consolidamento del getto di calcestruzzo, quindi rimuovere i dadi "D" e le rondelle "R" fascia larga 11x30 e portarli sotto la piastra per consentire le regolazioni in altezza dell'attuatore (Fig.5).

Effettuare le regolazioni evidenziate in Fig. 6 e bloccare il motore come indicato in Fig.7.

ATTENZIONE: indipendentemente dalla modalità di fissaggio utilizzata, è necessario verificare accuratamente la stabilità dell'attuatore e l'idoneità dei materiali utilizzati.

4. Fissaggio cremagliera

Cremagliera in Fe 12x30mm.

Posizionare i distanziali D saldandoli o avvitandoli sul cancello ad una altezza di 130/150 mm dalla mezzera dell'asola di fissaggio alla base sulla quale andrà fissata la piastra di fondazione.

Rispettare il passo di dentatura anche tra uno spezzone di cremagliera e l'altro; a tale scopo può essere utile accoppiare un'altro spezzone di cremagliera (vedi Fig.8).

Fissare infine la cremagliera con le viti V, avendo cura, una volta installato l'attuatore, che rimanga circa 1mm di gioco tra cremagliera e ruota di trascinamento (vedi Fig.9); a tale scopo usufruire delle asole sulla cremagliera.

5. Posizionamento staffe dei finecorsa (Fig.10)

Portare manualmente il cancello in apertura lasciando una luce da 1 a 3cm a seconda del peso del cancello tra il portone stesso e l'arresto meccanico A; fissare quindi la staffa del finecorsa S mediante i grani G in modo che il micro finecorsa sia premuto. Ripetere poi l'operazione con il portone in chiusura.

6. Installazione dei magneti (BULL 20T.S) fig.11

I magneti sono inseriti all'interno di speciali supporti (fig.11-"A") i quali, posizionati sulle staffe finecorsa o sulla cremagliera, avvicinandosi ai sensori ne provocano la commutazione.

Applicazione su staffe finecorsa

I supporti dispongono di alette di aggancio che consentono il fissaggio alle staffe finecorsa normalmente fornite con l'automazione come indicato in fig.11-B.

Questo tipo di fissaggio consente una veloce regolazione della posizione dei magneti. Dopo aver stabilito la distanza corretta fissare con una vite la posizione del supporto, in modo da impedirne lo spostamento sulla staffa.

Applicazione su cremagliera

E' possibile in alternativa fissare i supporti direttamente sulla cremagliera, utilizzando le forature evidenziate in fig.11-C. Questa modalità non consente regolazioni successive, pertanto è consigliabile effettuare delle prove con i supporti fissati provvisoriamente, prima del fissaggio definitivo.

IMPORTANTE: La corretta distanza del magnete rispetto al sensore dipende dalle caratteristiche dell'installazione e non può essere prestabilita ma deve essere rilevata attraverso alcune prove.

Solo a titolo indicativo vengono riportate nella tabella di Fig. 11 alcune distanze di intervento del sensore (quota X) riferite a distanze K di 3 e 35 mm.

In ogni caso la distanza K non deve superare il valore di 35 mm poiché una distanza maggiore non consente la commutazione del sensore magnetico.

7. Manovra manuale (Fig.12)

In caso di mancanza dell'energia elettrica o di guasto, per azionare manualmente l'anta procedere come segue:

- Inserita la chiave personalizzata C, farla ruotare in senso antiorario e tirare la leva L.
- Il motoriduttore è così sbloccato ed è possibile movimentare manualmente l'anta.
- Per ristabilire il normale funzionamento richiudere la leva L ed azionare il cancello manualmente fino ad ingranamento avvenuto.

8. Collegamenti elettrici (Fig.13)

Per il collegamento elettrico dell'automazione e per la regolazione delle modalità di funzionamento, consultate il manuale istruzioni della centrale di comando.

Ricordiamo inoltre che è **obbligatorio effettuare il collegamento di messa a terra** utilizzando l'apposito morsetto.

ATTENZIONE

La polizza RC prodotti, che risponde di eventuali danni a cose o persone causati da difetti di fabbricazione, richiede la conformità dell'impianto alla normativa vigente e l'utilizzo di accessori originali Benincà.

Introduction

Thank you for choosing our **BULL** ratiomotor. All items in the wide Benincà production range are the result of twenty-years' experience in the automatism sector and of continuous research for new materials and advanced technologies. We are, therefore, in the position to offer highly reliable products that due to their power, effectiveness and useful life, fully satisfy the final user's requirements.

All our products are manufactured to the existing standard and are covered by warranty.

Possible injury to people or accidents caused by defects in construction are covered by a civil liability policy drawn up with one of the major insurance companies.

1. General information

For an efficient operation of the sliding automatic mechanism, the gate must have the following features:

- The guide rail and its wheels must be suitable in size and maintained to prevent gate from excessive sliding friction.
- When running, gate must not rock excessively.
- Opening and closing stroke must be regulated by a mechanical limit stop (to safety standard in force).

2. General features

Automation with three-phase power supply for sliding gates with max weight of 2000 Kg.

The small and elegant design enbloc BULL consists of an aluminium unit containing the motor and irreversible reduction unit, realized with high-grade materials. The BULL has a spring-operated travel-end. A personalized key emergency release enables manual gate operation in the event of power failure.

3. Installation of the foundation plate

Dimensions of the foundation plate are shown in Fig. 1.

It is essential to keep the distance from the rack, in order to position and remove the actuator once the rack is fitted to the gate leaf.

The types of fittings of the foundation plate are mainly the following:

1 Installation without adjustment in height on the already existing base in concrete (Fig.2).

By using the plate as drilling template, drill 4 holes Ø10mm, and insert the steel threaded screw anchors, Ø10x120mm, similar to those shown in Fig. 2.

Lock the actuator directly to floor, as indicated in Fig.7.

2 Installation with adjustment in height on the already existing base in concrete (Fig.3).

By using the plate as drilling template, drill 4 holes, and insert the Ø 10mm steel screw anchors for threaded bars.

Tighten the 4 threaded bars, M10/120mm, and anchor the screw anchors by tightening the nuts "B" to floor with the corresponding washers.

With reference to Fig. 3, position the foundation plate by means of the adjustment nuts "A". After carrying out the required regulations, position the motor as shown in Fig.6, and lock it, as indicated in Fig.7.

3 Installation with adjustment in height on concrete base.

With reference to Fig. 4, fit the stretcher bolts on the foundation plate and provide for a hole of adequate size. Immerse the stretcher bolts in concrete, then remove the nuts "D" and the 11x30, large band washers "R". Move them under the plate to allow for regulations in height of the actuator (Fig. 5).

Carry out the regulations shown in Fig. 6 and lock the motor as indicated in Fig.7.

CAUTION: apart from the fitting modality used, carefully check that the actuator is steadily positioned and the materials are suited to the intended use.

4. Rack fixing

Iron rack, 12x30mm.

Position the spacers D by welding or fit them to the gate with screws at 130/150mm height from the centre line of the slot used for fitting to the base on which the foundation plate is to be fixed. Keep the pitch of teeth between the two parts of the rack; the joining with another piece of rack would make it easier to achieve (see Fig.8).

Secure the rack with the screws V making sure, once the actuator has been installed, that between rack and the drive gear there is always approx. 1mm clearance (see Fig.9); to get this clearance use the slots on the rack.

5. Limit stop flask positioning (see Fig.10)

Open manually the gate and leave approximately of 1÷3cm, depending on gate weight, between gate and positive mechanical stop A; tighten the limit stop flask S with the grains G to press the limit stop micro. Repeat the sequence with closing gate.

6. How to install the magnets(BULL 20T.S) fig.11

The magnets are housed in special supports (fig.11-"A"). These magnets are to be fitted to the limit switch brackets or the rack and cause the triggering of sensors when they approach them.

Fitting onto the limit switch brackets

The bases are complete with hooking tongue allowing the fitting of the magnets to the limit switch bracket supplied with the operator, as shown in Fig.11-B.

This type of fitting allows to rapidly adjust the position of magnets. After calculating the correct distance, fix the support in the correct position by means of a screw, so as to avert the moving of the bracket.

Fitting onto the rack

As an alternative, the supports can be fitted directly to the rack, by using the slots shown in Fig. 11-C. This fitting mode does not allow for subsequent regulations. It is therefore advised to make some trials with temporarily fitted supports before carrying out the final fitting.

IMPORTANT: The correct distance of the magnet with respect to the sensor depends on the installation characteristics. This space cannot be preset and must be adjusted on a trial basis.

The distances regarding the triggering of the sensor (value X) with respect to distance K of 3 and 35 mm, which are shown in Fig. 11 are only indicative.

In any case, distance K must not exceed 35 mm as a higher distance will not allow the triggering of the magnetic sensor.

7. Manual operation (see Fig.12)

In the event of power failure or malfunction, to manually operate the gate proceed as follows:

- After inserting the customized key C, turn it anti-clockwise and pull the lever L.
- The geared motor is unlocked and the gate can be moved by hand.
- To return to the normal operating mode, close the lever L again and manually activate the gate until it is geared.

8. Wire diagram (see Fig.13)

For the wire connections of the system and to adjust the operating modes, please refer to the Instruction Manual of the control unit.

Please remember that the device **should be earthed** by means of the appropriate terminal.

CAUTION

The civil liability policy, which covers possible injuries to people or accidents caused by defects in construction, requires the system to be to existing standard and to use original Benincà accessories.

Einleitung

Wir danken Ihnen dafür, daß Sie sich für den **BULL** Gitteröffner entschieden haben.

Alle Produkte der umfangreichen Benincà Produktion sind das Ergebnis der zwanzigjährigen Erfahrungen im Bereich der Automation und der ständigen Erforschung von neuen Materialien und fortgeschrittenen Technologien. Aus diesem Grund sind wir heute in der Lage, zuverlässige Produkte anzubieten, die, dank ihrer Stärke, Wirksamkeit und Haltbarkeit, den Anforderungen des Endverbrauchers völlig gerecht werden.

Alle Produkte sind nach Normen gefertigt und durch Garantie gedeckt. Eventuelle Personen- oder Sachschäden, die durch Fertigungsfehler verursacht werden können, werden durch eine der wichtigsten Versicherungsgesellschaften gedeckt.

1. Allgemeine Information

Für eine einwandfreie Funktion der Automation für Schiebegitter, muß das zu automatisierende Gitter folgende Eigenschaften haben:

- Die Führungsschiene und die Räder müssen entsprechend dimensioniert und periodisch gewartet werden, um übermäßige Reibungen während dem Gleiten des Gitters zu vermeiden.
- Während des Betriebes darf das Gitter keine übermäßige Schwankungen aufweisen.
- Der Öffnungs- und Verschußhub muß durch einen mechanischen Endanschlag begrenzt werden (nach geltender Sicherheitsnormen).

2. Allgemeine Eigenschaften

Automatik mit dreiphasiger Speisung für Schiebetore mit einem maximalen Gewicht von 2000 kg

Der BULL besteht aus einem Block von gefälligem Aussehen und beschränkten Abmessungen; in der Aluminiumgruppe befinden sich der Motor und das irreversible Untersetzungs-System, die aus hochbeständigen Materialien hergestellt werden. Der BULL verfügt über Endschalter mit Federbetrieb. Ein Notfallauslöser mit personalisiertem Schlüssel gestattet die manuelle Verschiebung des Gitters bei Stromausfall.

3. Verlegung der Fundamentplatte

In der Abbildung 1 sind die Maße der Fundamentplatte angegeben.

Wichtig ist dabei den Abstand von der Zahnstange einzuhalten, um den Aktuator positionieren und abnehmen zu können nachdem die Zahnstange des Flügels befestigt worden ist.

Grundsätzlich kann die Fundamentplatte folgendermaßen befestigt werden:

1 Verlegung ohne Höheneinstellung auf vorhandenem Betonuntergrund (Abb. 2)

Indem die Platte als Schablone verwendet wird, werden 4 Löcher mit einem Durchmesser von 10 mm gebohrt, in die Stahldübel mit Gewinde Ø10x120mm ähnlich wie in Abb. 2 eingesetzt werden.

Den Aktuator direkt am Boden gemäß Abb. 7 blockieren.

2 Verlegung mit Höheneinstellung auf vorhandenem Betonuntergrund (Abb. 3).

Indem die Platte als Schablone verwendet wird, werden 4 Löcher gebohrt, in die die Dübel für die Stahlstäbe mit Gewinde Ø10 mm eingesetzt werden.

Die 4 Stäbe mit Gewinde M10/120 mm festziehen und die Dübel verankern indem die Muttern „B“ mit der entsprechenden Scheibe am Boden festgezogen werden.

Gemäß Abb. 3, die Fundamentplatte mit den Stellmuttern „A“ positionieren. Den Motor wie in Abb. 6 gezeigt, positionieren und nach den erforderlichen Einstellungen, diesen gemäß Abb. 7 blockieren.

3 Verlegung mit Höheneinstellung auf herzustellendem Betonuntergrund.

Gemäß Abb. 4, die Zugbolzen an der Fundamentplatte anbringen und eine geeignete Baugrube vorbereiten. Die Zugbolzen im Beton einbetten und dabei auf die Nivellierung der Platte achten.

Abwarten bis der Beton ausgehärtet ist, dann die Muttern „D“ und die breiten Scheiben „R“ 11x30 abnehmen und unter die Platte bringen, um die Höhe des Aktuators einstellen zu können (Abb. 5).

Die in Abb. 6 gezeigten Einstellungen vornehmen und den Motor laut Angaben der Abb. 7 blockieren.

ACHTUNG: unabhängig davon welche Befestigungsmethode gewählt wird, müssen die Stabilität des Aktuators sowie die Angemessenheit der verwendeten Materialien sorgfältig geprüft werden.

4. Befestigung der Zahnstange

Zahnstange aus Fe 12x30mm.

Distanzstücke D positionieren und am Tor in einem Abstand von 130/150 mm Höhe von der Mittellinie des Befestigungsschlitzlochs an der Basis, an der die Fundamentplatte befestigt wird, schweißen oder festschrauben. Die Zahnteilung zwischen den Zahnstangenstücken muß außerdem eingehalten werden; zu diesem Zweck wäre es nützlich ein zweites Zahnstangenstück zu paaren (siehe Bild 8).

Durch die Schrauben V, die Zahnstange befestigen; bitte beachten, daß nach der Installation des Aktuators, ein Spiel von ca. 1mm zwischen Zahnstange und Zahnrad bleibt (siehe Bild 9). Zu diesem Zweck können die in der Zahnstange gefrästen Nuten verwendet werden.

5. Positionierung der Endanschlagbügel (Bild 10)

Das Schiebegitter manuell öffnen, damit ein Abstand von 1 bis 3cm zwischen Gitter und Endschalter A bleibt; der Endanschlagbügel S mittels der Stifte G befestigen, bis der Mikroschalter gedrückt wird. Den Vorgang mit geschlossenem Gitter wiederholen.

6. Installation der magneten(BULL 20T.S) Abb.11

Die Magneten werden in speziellen Halterungen eingebaut (Abb. 11-“A”) die an den Bügeln der Endschalter oder an der Zahnstange positioniert werden und die das Umschalten steuern, wenn sie sich den Sensoren nähern.

Montage am Bügel des Endschalters

Die Halterungen sind mit einrastenden Flügeln versehen, die die Befestigung an die mit der Automatik mitgelieferten Bügel der Endschalter ermöglichen; siehe Abb.11-B

Diese Befestigungsart gestattet eine schnelle Einstellung der Magnetenposition. Nachdem der richtige Abstand festgelegt worden ist, mit einer Schraube die Halterung in ihrer Position blockieren, damit sie am Bügel nicht verschoben werden kann.

Montage an eine Zahnstange

Eine andere Möglichkeit besteht darin, die Halterungen direkt an die Zahnstange zu befestigen und dazu die Löcher in Abb. 11-C zu verwenden. Diese Montage gestattet keine nachträgliche Einstellung mehr; deshalb ist die Montage zuerst mit provisorisch befestigten Halterungen zu prüfen.

WICHTIG: Der richtige Abstand zwischen Magnet und Sensor ist von den Installationseigenschaften abhängig und kann nicht im Voraus festgelegt, sondern muss durch Versuche ermittelt werden,

Orientierungsweise werden in der Tabelle in Abb. 11 einige Abstände für den Betrieb des Sensors (Maß X) aufgeführt, die sich auf Abstände (K) von 3 und 35 mm.

Der Abstand K darf auf jeden Fall den Wert von 35 mm nicht überschreiten, da ein größerer Abstand das Umschalten des magnetischen Sensors nicht zulässt.

7. Manuelle Betätigung (Bild 12)

Bei einem Stromausfall oder im Falle einer Störung, kann der Flügel folgendermaßen manuell gesteuert werden:

- Den personalisierten Schlüssel C in den Sitz stecken und gegen den Uhrzeigersinn drehen und Hebel L ziehen.
- Der Getriebemotor wird dadurch entschert und der Flügel kann von Hand bewegt werden.
- Um den normalen Betrieb wieder herzustellen, den Hebel L wieder schließen und das Tor von Hand bewegen bis das Einrasten erfolgt.

8. Elektrische Anschlüsse (Bild 13)

Um die Automatik elektrisch anzuschließen und den Betriebsmodus einzustellen, siehe Gebrauchsanweisungen der Steuerungszentrale.

Bitte beachten Sie, **dass die Erdung durch die entsprechende Klemme vorgeschrieben ist.**

BITTE BEACHTEN

Die Versicherung deckt nur Personen- oder Sachschäden, die durch Fertigungsfehler verursacht werden und gilt nur bei Einsatz von Benincà Original-Ersatzteilen und wenn die Anlage der Normen entspricht.

Introduction

Nous ne pouvons que féliciter d'avoir porté votre choix sur le moto-réducteur **BULL**. Vingt années d'expérience dans le secteur des automatismes ainsi que dans la recherche de nouveaux matériaux et technologies de pointe, nous ont permis de développer tous les nombreux articles de la gamme Benincà. Pour ces raisons, nous sommes en mesure de proposer des produits extrêmement fiables et qui grâce à leurs puissances, performances et longévité, répondent aux exigences des utilisateurs. Tous nos produits sont construits selon les normes et sont garantis. En plus, une police d'assurance responsabilité civile garantie la couverture d'éventuels sinistres à personnes ou objets causés par les défauts de fabrication.

1. Notice générales

Pour une parfaite automatisation de portails coulissants, vérifier que les suivantes caractéristiques soient respectées:

- Le rail de guide et les roues devront être correctement dimensionnés et entretenus (pour éviter trop de frottement pendant le coulisement du portail).
- Pendant le fonctionnement, le portail ne devra pas trop onduler.
- L'ouverture et la fermeture devront être stopées par une bûte mécanique (selon les normes en vigueur).

2. Caractéristiques générales

Automation avec alimentation triphasée pour portails coulissants avec poids maxi égal à 2000kg.

Le BULL est un monobloc au design raffiné et de dimensions réduites; il est constitué d'un groupe en aluminium à l'intérieur duquel ont été placés le moteur et un système de réduction irréversible réalisé avec des matériaux très résistants. Le BULL est doté de fin de course à ressort. En cas de panne de courant, un déblocage d'urgence à clé personnalisée permet le déplacement manuel de la grille.

3. Mise en pose de la plaque de fondation

La Fig. 1 représente les dimensions de la plaque de fondation.

Il faut absolument respecter la distance de la crémaillère pour avoir la possibilité de placer et ôter l'actuateur une fois la crémaillère du vantail fixée.

Voilà ci de suite les principales typologies d'ancrage de la plaque de fondation:

1 Pose sans réglage en hauteur sur fond en ciment préexistant (Fig.2).

En utilisant la plaque comme gabarit de forage, exécutez 4 trous Ø10mm, où insérer des chevilles filetées en acier Ø10x120mm comme celles illustrées dans la Fig. 2.

Fixez directement sur le sol l'actuateur comme l'indique la Fig.7.

2 Pose avec réglage en hauteur sur fond en ciment préexistant (Fig.3).

En utilisant la plaque comme gabarit de forage, exécutez 4 trous pour l'insertion des chevilles pour barres filetées en acier de Ø 10mm.

Vissez 4 barres filetées de M10/120mm et ancrez les chevilles en vissant à terre les écrous "B" avec leurs rondelles.

Comme l'indique la Fig. 3 placez la plaque de fondation avec les écrous de réglage "A". Placez le moteur comme indiqué dans la Fig.6 et après avoir effectué tous les réglages du cas, bloquez-le comme l'indique la Fig.7.

3 Pose avec réglage en hauteur sur fond en ciment à réaliser.

Comme indiqué dans la Fig.4, ancrez les tire-fonds sur la plaque de fondation et prédisposez un cavage de dimensions.

Noyez les tire-fonds dans le ciment, en faisant attention au niveau de la plaque.

Attendez le durcissement de la colée de béton et enlevez donc les écrous «D» et les rondelles «R» bande large 11x30. Portez-les sous la plaque pour permettre les réglages en hauteur de l'actuateur (Fig.5).

Effectuez les réglages mis en évidence dans la Fig. 6 et bloquez le moteur comme l'indique la Fig.7.

ATTENTION: indépendamment des modalités d'ancrage utilisées, il faut vérifier avec soin la stabilité de l'actuateur et l'aptitude des matériaux utilisés.

4. Fixation de la crémaillère

Crémaillère en Fe 12x30mm.

Mettre en place les entretoises D en les soudant ou en les vissant au portail à une hauteur de 130/150 mm de la ligne médiane du trou de fixation à la base sur laquelle sera fixée la plaque de fondation.

Respecter le pas de denture même dans le cas de 2 morceaux de crémaillère; pour cela il est conseillable d'adapter un autre morceau de crémaillère (voir Fig.8).

Visser la crémaillère avec les vis V, en ayant soin, lorsque le motoréducteur est installé, de laisser 1mm de jeu entre la crémaillère et le pignon denté (voir Fig.9); pour cela utiliser les boutonnières de réglage de la crémaillère.

5. Positionnement des étriers de fin de course (Fig.10)

Ouvrir le portail à la main, en laissant un espace de 1 à 3cm, selon le poids du portail, entre le portail et la bûtte mécanique A; ensuite fixer l'étrier de fin de course S avec des vis sans fin G de façon à ce que le capteur de fin de course soit appuyé. Répéter la même opération avec le portail en phase de fermeture.

6. Installation des aimants (BULL 20T.S) Fig.11

Les aimants sont insérés à l'intérieur des supports spéciaux (fig.11-"A") qui, placés sur les étriers de fin de course ou sur la crémaillère, en s'approchant aux capteurs en provoquant la commutation.

Application sur étriers de fin de course

Les supports sont équipés d'aubes d'encliquetage qui permettent le fixage aux étriers de fin de course, en principe fournies avec l'automatisme, comme indiqué dans la fig.11-B.

Ce type de fixage permet un réglage rapide de la position des aimants. Après avoir fixé la distance correcte, fixez avec une vis la position du support de manière à empêcher qu'il se déplace sur l'étrier.

Application sur crémaillère

La solution alternative est de fixer les supports directement sur la crémaillère, en utilisant les perçages mis en évidence dans la fig.11-C. Cette modalité ne permet pas de faire des réglages successifs, donc il vaudrait mieux faire des essais avec les supports fixés provisoirement, avant d'effectuer la fixation définitive.

IMPORTANT: La distance correcte entre l'aimant et le capteur dépend des caractéristiques de l'installation et ne peut pas être établie à l'avance, mais elle doit être relevée à travers une série d'essais.

A titre d'exemple nous indiquons dans le tableau de la fig.11 quelques unes des distances d'intervention du capteur (quota X) se référant à distances K de 3 et 35 mm.

En tout cas la distance K ne doit pas dépasser la valeur de 35 mm car une distance supérieure ne permet pas la commutation du capteur magnétique.

7. Manoeuvre manuelle (Fig.12)

En cas de panne électrique ou de mal fonctionnement, pour actionner manuellement le vantail procédez comme suit:

- Une fois insérée la clé personnalisée C, tournez-la dans le sens inverse des aiguilles d'une montre et tirez le levier L.
- Le moto réducteur est ainsi bloqué et vous pouvez déplacer manuellement le vantail.
- Pour restaurer le fonctionnement normal, refermez le levier L et actionnez manuellement le portail jusqu'à ce que l'engrenage est rétabli.

8. Branchements électriques (Fig.13)

Pour brancher électriquement l'automatisme et pour régler les modalités de fonctionnement, consultez les instructions d'emploi de la centrale de commande.

En outre nous rappelons qu'il **est obligatoire d'effectuer le branchement de mise à la terre** en utilisant le spécial serre-joint.

ATTENTION

Pour que la police d'assurance R.C. réponde à d'éventuels sinistres causés à choses ou personnes, en cas de défauts de fabrication, il faut que le montage soit réalisé suivant les normes et que soient utilisés des accessoires Benincà.

Introducción

Nos congratulamos con vd. por haber elegido el **BULL**. Todos los artículos de la vasta gama Benincà son el fruto de una veinteañal experiencia en el sector de los automatismos y de una continua búsqueda de nuevos materiales y de tecnología de vanguardia. Precisamente por esto, hoy nos encontramos en situación de poder ofrecer productos extremadamente fiables que, gracias a su potencia, eficacia y duración, satisfacen plenamente las exigencias del usuario final. Todos nuestros productos están contruidos de conformidad con la norma y están garantizados. Además, una póliza R.C. productos, estipulada con una de las principales compañías de seguros, cubre eventuales daños a personas o cosas causados por defectos de fabricación.

1. Noticias generales

Para un buen funcionamiento de la automatización para correderas, la puerta a automatizar, deberá responder a las siguientes características:

- el carril de guía y las ruedas correspondientes deben estar correctamente dimensionadas y en perfecto estado (a fin de evitar excesivas fricciones durante el desplazamiento de la cancela).
- durante el funcionamiento la puerta no debe presentar excesivas ondulaciones.
- los desplazamientos de apertura y cierre deben estar limitados por un tope mecánico (según normativa de seguridad vigente).

2. Características generales

Automatización con alimentación trifásica para cancelas correderas con peso máximo de 2000kg.

El BULL es un monobloque de diseño refinado y reducidas dimensiones; constituido por un grupo de aluminio en cuyo interior han sido colocados el motor y un sistema de reducción irreversible realizado con materiales de alta resistencia.

El BULL está provisto de final de carrera con funcionamiento por muelle.

Un desbloqueo de emergencia por llave personalizada permite el movimiento manual de la cancela en ausencia de corriente.

3. Colocación de la placa de fundación

En la Fig. 1 se presentan las medidas de la placa de fundación.

Es indispensable respetar la distancia con respecto a la cremallera para poder colocar y sacar el actuador una vez fijada la cremallera a la hoja.

Los tipos de fijación de la placa de fundación son principalmente las siguientes:

1 Colocación sin regulación de la altura sobre fondo de cemento ya existente (fig.2).

Utilizando la placa como patrón de perforación, taladrar 4 agujeros Ø10mm, en los cuales introducir unos tacos con rosca de acero Ø10x120mm parecidos a los mostrados en la Fig. 2.

Bloquear directamente al suelo el actuador como indicado en la Fig.7.

2 Colocación con regulación de la altura sobre fondo de cemento ya existente (fig.3).

Utilizando la placa como patrón de perforación, taladrar 4 agujeros en los cuales introducir unos espárragos con rosca de acero da Ø 10mm.

Enroscar 4 espárragos con rosca M10/120mm y anclar los tacos enroscando en el suelo las tuercas "B" con correspondiente arandela.

Con referencia a la Fig. 3, colocar la placa de fundación con las tuercas de regulación "A". Colocar el motor como indicado en la Fig.6 y después de haber efectuado las oportunas regulaciones, bloquearlo como indicado en la Fig.7.

3 Colocación con regulación de la altura sobre fondo de cemento a realizar.

Haciendo referencia a la fig.4, fijar los tirafondos sobre la placa de fundación y realizar una excavación de medidas adecuadas.

Ahogar los tirafondos en el cemento, prestando atención al nivel de la placa.

Esperar que se consolide el vaciado de hormigón, seguidamente quitar las tuercas "D" y las arandelas "R" faja larga 11x30 y ponerlas debajo de la placa para consentir las regulaciones de altura del actuador (Fig. 5). Efectuar las regulaciones indicadas en la Fig. 6 y bloquear el motor como indicado en la Fig.7.

ATENCIÓN: independientemente de la modalidad de fijación utilizada, es necesario comprobar cuidadosamente la estabilidad del actuador y la idoneidad de los materiales utilizados.

4. Fijación de la cremallera

Cremallera de Fe 12x30mm.

Colocar los espaciadores D soldándolos o atornillándolos en la puerta a una altura de 130/150 mm de la línea central del ojal de fijación en la base, donde se fijará la placa de fundación.

Respetar el paso de los dientes también entre una y otra pieza de la cremallera; a tal fin puede ser útil acoplar otra pieza de cremallera (véase Fig.8).

Fijar finalmente la cremallera con los tornillos V, teniendo cuidado, una vez instalado el operador, que quede 1mm. de juego entre la cremallera y el piñón de tracción (véase Fig.9); a tal fin manejarse con la holgura de los orificios de la cremallera.

5. Posicionamiento de la pletinas de los finales de carrera (Fig.10)

Llevar manualmente la cancela en apertura dejando una luz entre 1 y 3cms. según el peso de la cancela, entre la misma cancela y el tope mecánico A; fijar entonces la pletina del final de carrera S mediante los granos G de forma que el micro del final de carrera sea presionado.

Repetir después la operación con la cancela en el cierre.

6. Instalacion de los imanes (BULL 20T.S) Fig.11

Los imanes están insertados dentro de soportes especiales (fig. 11-“A”) los cuales, colocados sobre los soportes de final de carrera o sobre la cremallera, al acercarse a los sensores causan su conmutación.

Aplicación sobre soporte de final de carrera

Los soportes tienen unas aletas de enganche que permiten la fijación en los soportes de final de carrera normalmente entregados con la automatización, tal y como indicado en la fig. 11-B.

Este tipo de fijación permite ajustar rápidamente la posición de los imanes. Después de haber establecido la distancia correcta, fijar con un tornillo la posición del soporte, para impedir su desplazamiento sobre el soporte.

Aplicación sobre cremallera

Es posible, en alternativa, fijar los soportes directamente en la cremallera, utilizando las perforaciones indicadas en la fig. 11-C. Esta modalidad no permite ajustes sucesivos, por lo tanto se aconseja efectuar unas pruebas con los soportes fijados de manera provisional, antes de proceder con la fijación definitiva.

IMPORTANTE: La distancia correcta del imán con respecto al sensor, depende de las características de la instalación y no se puede predeterminar sino que se debe encontrar efectuando unas pruebas.

Sólo a título indicativo en la tabla de la de Fig. 11 se indican unas distancias de actuación del sensor (cota X) referidas a distancias K de 3 y 35 mm.

En todo caso, la distancia K no debe superar el valor de 35 mm. ya que una distancia mayor no permite la conmutación del sensor magnético.

7. Maniobra manual (Fig.12)

En caso de falta de energía eléctrica o de avería, para accionar manualmente la hoja proceder como sigue :

- Insertar la llave personalizada C, darle la vuelta en sentido antihorario y tirar de la palanca L.
- El motorreductor de esta forma queda desbloqueado y es posible desplazar manualmente la hoja.
- Para restablecer el funcionamiento normal cerrar de nuevo la palanca L y desplazar la cancela manualmente hasta que se produzca el engrane.

8. Conexiones eléctricas (Fig.13)

Para el conexionado eléctrico de la automatización y para la regulación de las modalidades de funcionamiento, consúltase el manual de instrucciones de la centralita de comando.

Cabe así mismo recordar que **es obligatorio efectuar el conexionado de puesta a tierra** utilizando el borne apropiado.

ATENCION

La póliza RC productos, que responde de eventuales daños a personas o cosas causados por defectos de fabricación, requiere la conformidad de la instalación según la normativa y la utilización de accesorios originales Benincà.

Wprowadzenie

Gratulujemy Państwu wyboru siłownika **BULL**. Cały asortyment szerokiej gamy produktów Benincà jest owocem dwudziestoletniego doświadczenia nabytego w zakresie automatyzmów oraz ustawicznego poszukiwania nowych materiałów i nowoczesnych technologii. Z tego też względu jesteśmy dzisiaj w stanie zaoferować państwu nadzwyczaj godne zaufania produkty, które to dzięki ich skuteczności, sprawności oraz trwałości w pełni zaspakają wymagania naszych odbiorców. Wszystkie nasze produkty są produkowane w oparciu o normy i opatrzone są gwarancją. Ponadto, polisa ubezpieczeniowa o odpowiedzialności cywilnej za produkty, wystawiona przez jedno ze znaczniejszych Towarzystw Ubezpieczeniowych, zapewnia odszkodowanie za szkody poniesione przez rzeczy lub osoby w wyniku wad produkcyjnych.

1. Informacje ogólne

Dla sprawnego funkcjonowania automatyzmów do bram przesuwnych, bramy do zautomatyzowania powinny spełniać następujące warunki:

- tor prowadnicy z odpowiednimi kółkami powinien posiadać właściwe rozmiary i należyłą konserwację (by uniknąć nadmiernych tarć w trakcie przesuwu skrzydeł bramy),
- w trakcie przesuwu brama nie powinna wykazywać nadmiernych falowań,
- posuw otwierania i zamykania musi być ograniczony przez chwytak krańcowy, zgodnie z obowiązującą normą bezpieczeństwa.

2. Charakterystyka ogólna

Napęd automatyczny z zasilaniem trójfazowym do bram przesuwnych, do dyspozycji o ciężarze maksymalnie 2000kg.

BULL to jednokadłubowy, małogabarytowy siłownik o eleganckiej linii, pokryty grupą lakierowanego aluminium z umieszczonym wewnątrz silnikiem i systemem nienawrotnej redukcji, zrealizowanych z wysoce odpornego materiału. BULL wyposażone są w sprężynowe wyłączniki posuwu.

W przypadku braku napięcia, natychmiastowe odblokowanie przy użyciu klucza osobistego umożliwia ręczną obsługę bramy.

3. Zamontowanie płyty fundamentowej

Na Rys. 1 przedstawione są wymiary płyty fundamentowej. Konieczne jest przestrzeganie odległości od zębátky, pozwalające na ustawienie w położeniu i wyjęcie siłownika po zamocowaniu zębátky do skrzydła.

Typologie zamocowania płyty fundamentowej są głównie takie, jak podane poniżej:

1 Zamocowanie na istniejącym fundamencie betonowym bez możliwości regulacji wysokości (Rys.2).

Używając płyty jako wzornika do odwiertów, wykonać 4 otwory $\varnothing 10$ mm, do których założyć stalowe kołki gwintowane $\varnothing 10 \times 120$ mm, takie, jak przedstawione na Rys. 2.

Zamocować siłownik bezpośrednio do podłoża, tak, jak pokazane na Rys. 7.

2 Zamocowanie na istniejącym fundamencie betonowym z możliwością regulacji wysokości (Rys.3).

Używając płyty jako wzornika do odwiertów, wykonać 4 otwory, do których założyć płytki do stalowych drążków gwintowanych $\varnothing 10$ mm.

Wkręcić 4 drążki gwintowane M10/120 mm i zamocować płytki dokręcając do podłoża nakrętki „B” wraz z odpowiednimi podkładkami.

Tak jak wskazano na Rys. 3 umieścić płytę fundamentową wraz z nakrętkami regulacji „A”. Umieścić silnik tak, jak wskazano na Rys.6 i po dokonaniu odpowiedniego wyregulowania zamocować go w sposób wskazany na Rys.7.

3 Zamocowanie na nowo wykonanym fundamencie betonowym z możliwością regulacji wysokości.

Tak jak wskazano na Rys.4, zakotwiczyć odciągi w płycie fundamentowej i przygotować odpowiednio wymiarowany wykop.

Zalać odciągi betonem, zwracając uwagę na poziom płyty.

Odczekać na utwardzenie wylewu betonowego, a następnie wyjąć nakrętki „D” i szerokopasmowe podkładki „R” 11x30 i umieścić je pod płytą w celu umożliwienia regulacji wysokości siłownika (Rys.5).

Wykonać regulacje tak, jak wskazano na Rys. 6 i zamocować silnik tak, jak wskazano na Rys.7.

UWAGA: niezależnie od wybranego sposobu zamocowania należy dokładnie sprawdzić stabilność siłownika i upewnić się, czy zastosowane materiały są odpowiednie.

4. Zamocowanie zębatki

Zębatka z Fe 12x30 mm (rys.3)

Rozmieścić odstępniki D i przyspawać lub wkręcić je do bramy w odległości 130/150 mm od płyty fundamentowej i w odstępach równych 1 przerwie między zębami zębatki.

Przestrzegać odstępów pomiędzy jednym a drugim przedziałem zębatki; w tym celu pomocne może być dołączenie dodatkowego przedziału zębatki (zob. rys.3)

Zamocować wreszcie zębatkę za pomocą śrub V, pamiętając aby, po zamontowaniu siłownika, pozostawał luz= mm pomiędzy zębatką a kołem ciągnącym (zob. rys.4); do tego celu można wykorzystać otwory zębatki.

5. Ustawienie zawieszek krańcowego wyłącznika posuwu (rys.10)

Otworzyć ręcznie bramę uchylając ją na szerokość wpadania światła, pomiędzy samą bramą a chwytykiem mechanicznym A, od 1 do 3 cm, w zależności od ciężaru bramy; po czym zamocować zawieszki krańcowego wyłącznika posuwu S za pomocą trybów G, w taki sposób aby mikrowyłącznik posuwu był wciśnięty. Powtórzyć czynność podczas zamykania bramy.

6. Zamontowanie magnesów (BULL 20T.S) Rys.11

Magnesy znajdują się wewnątrz specjalnych elementów nośnych (Rys.11-"A"); umieszczone na strzemiączkach wyłącznika krańcowego lub na zębatce, w momencie przybliżania się do czujników powodują komutację.

Umocowanie na strzemiączkach wyłącznika krańcowego

Elementy nośne wyposażone są w skrzydełka zakotwiczenia, które pozwalają na zamocowanie ich do strzemiączek wyłącznika krańcowego, będących normalnie w wyposażeniu napędu automatycznego, tak jak wskazano na Rys.11-B.

Ten typ zamocowania pozwala na szybką regulację położenia magnesów. Po ustaleniu prawidłowej odległości należy przymocować przy pomocy śruby położenie elementu nośnego, tak, żeby uniemożliwić jego przemieszczanie się na strzemiączku.

Umocowanie na zębatce

Alternatywnie można zamocować elementy nośne bezpośrednio na zębatce, używając otworów wskazanych na Rys.11-C. Ten tryb nie pozwala na późniejsze regulacje, tek więc przed ostatecznym zamocowaniem zaleca się wykonanie prób z elementami nośnymi zamontowanymi prowizorycznie.

WAŻNE: Prawidłowa odległość magnesu od czujnika zależy od charakterystyki technicznej instalacji i nie może być ustalona wcześniej, tylko wyznaczona poprzez wykonanie paru prób.

W tabeli na Rys. 11 podane są – tylko orientacyjnie - odległości zadziałania czujnika (wymiar X) w zależności od odległości K wynoszącej 3 i 35 mm.

W każdym razie odległość K nie powinna przekraczać wartości 35 mm, ponieważ odległość większa od wskazanej nie pozwala na komutację czujnika magnetycznego.

7. Manewr ręczny (rys.12)

W przypadku braku energii elektrycznej lub uszkodzenia można otworzyć bramę ręcznie w następujący sposób:

- Po wprowadzeniu klucza osobistego C, należy obrócić go w kierunku przeciwnym do obrotu wskazówek zegara i pociągnąć dźwignię L.
- Siłownik jest teraz odblokowany i można przesunąć bramę ręcznie.
- W celu przywrócenia normalnego działania automatyzmu należy zamknąć dźwignię L i przesunąć ręcznie bramę aż do wysprężenia.

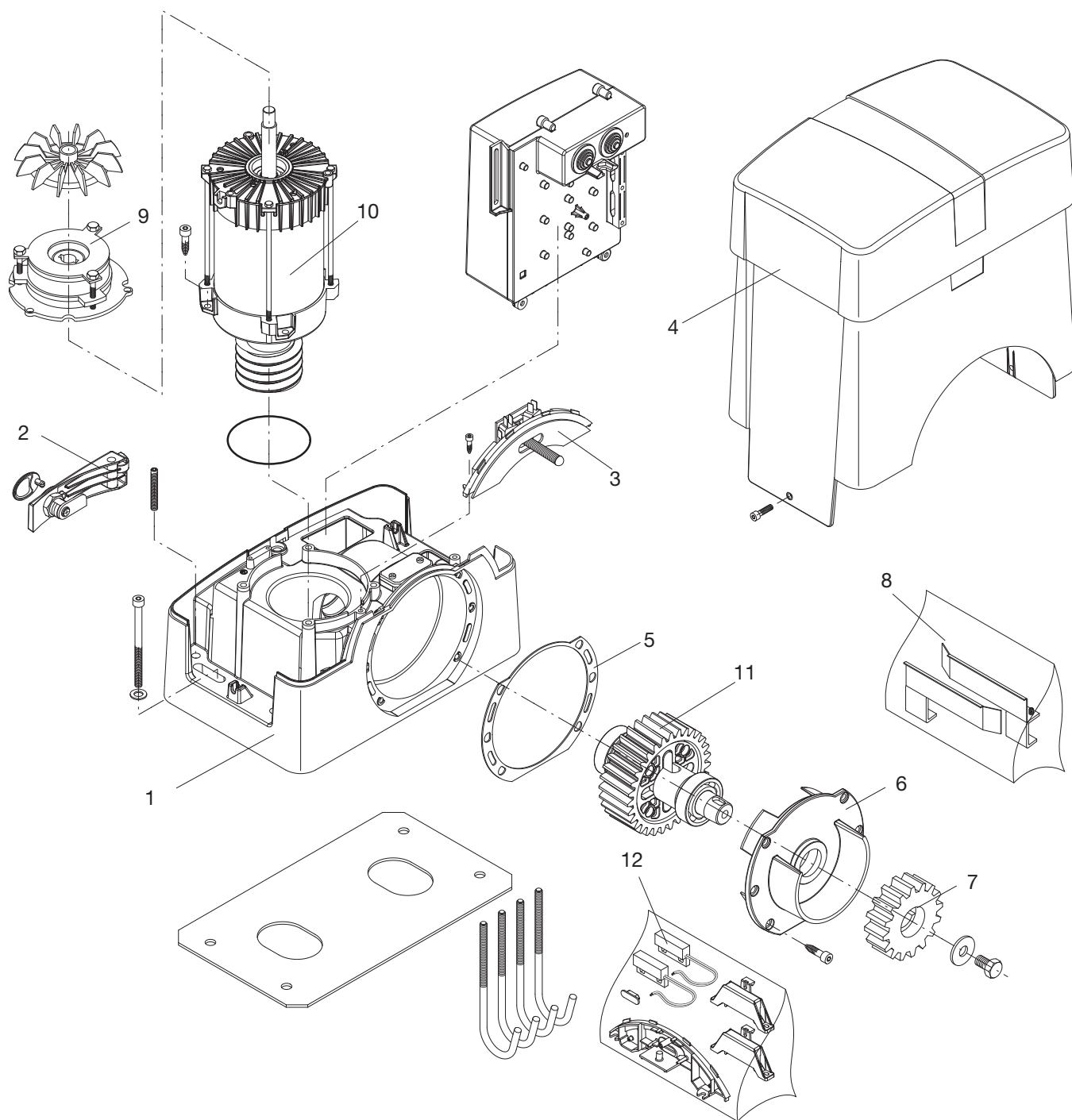
8. Połączenia elektryczne (rys.13)

W celu dokonania połączenia elektrycznego automatyzmu oraz wyregulowania trybu działania należy skonsultować instrukcję obsługi centrali sterowania.

Przypominamy ponadto, że obowiązkowe jest uziemienie poprzez odpowiedni zacisk.

UWAGA

Polisa ubezpieczeniowa o odpowiedzialności cywilnej za produkty, odpowiada tytułu ewentualnych szkód poniesionych przez rzeczy lub osoby w wyniku wad produkcyjnych, pod warunkiem że instalacja jest zgodna z obowiązującą normą i posiada oryginalne części Benincà.



Pos.	Denominazione - Description - Bezeichnung - Dénomination - Denominación - Określenie						Cod.
1	Carter motore	Motor cover	Motor Deckel	Couvercle mot.	Tapa motor	Karter silnik	9686327
2	Leva di sblocco	Release lever	Hebel	Levier	Pal. de desbloq.	Dźwignia odrygl.	9686328
3	Finecorsa	Limit stop	Endschalter	Fin de course	Final de carrera	Krańcówka	9686329
4	Carter copertura	Cover	Deckel	Couvercle	Tapa	Karter	9686330
5	Guarnizione	Gasket	Dichtung	Guarniture	Junta	Uszczelka	9686333
6	Flangia	Flange	Flansch	Flasque .	Brida	Kołnierz	9686335
7	Pignone M4	Gear M4	Zahnrad M4	Engrenage M4	Piñon M4	Wał napędzający M4	9686032
8	Blister	Blister	Blister	Blister	Blister	Blister	9686337
9	Elettrofreno	Electrobrake	Elektrobremse	Électro-frein	Electrofreno	Hamulec elektr.	9686338
10	Motore BULL20T	Motor BULL20T	Motor BULL20T	Moteur BULL20T	Motor BULL20T	Silnik BULL20T	9686339
11	Albero uscita 20T	20T Output shaft	Antriebszapfen 20T	Arbre 20T	Eje de salida 20T	Wał wyjściowy 20T	9686341
12	Finecorsa magnetico	Magnetic limit stop	Magnetische Endschalter	Fin de course magnétique	Interruptor de límite magnético	Magnetyczny wyłącznik krańcowy	9688102

Libro istruzioni per l'utente

Norme di sicurezza

- Non sostare nella zona di movimento dell'anta.
- Non lasciare che i bambini giochino con i comandi o in prossimità dell'anta.
- In caso di anomalie di funzionamento non tentare di riparare il guasto ma avvertire un tecnico specializzato.

Manovra manuale e d'emergenza

In caso di mancanza dell'energia elettrica o di guasto, per azionare manualmente l'anta procedere come segue :

- Inserita la chiave personalizzata C, farla ruotare in senso antiorario e tirare la leva L.
- Il motoriduttore è così sbloccato ed è possibile movimentare manualmente l'anta.
- Per ristabilire il normale funzionamento richiudere la leva L ed azionare il cancello manualmente fino ad ingranamento avvenuto.

Manutenzione

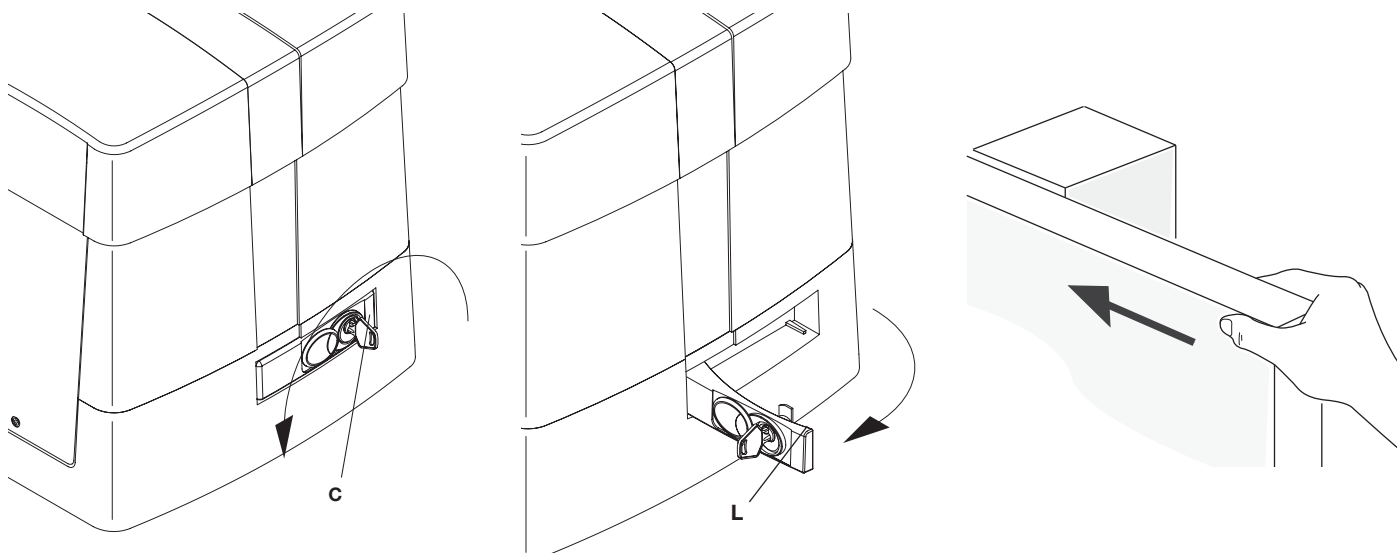
- Controllare periodicamente l'efficienza dello sblocco manuale di emergenza.
- Astenersi assolutamente dal tentativo di effettuare riparazioni, potreste incorrere in incidenti; per queste operazioni contattare un tecnico specializzato.
- L'attuatore non richiede manutenzioni ordinarie, tuttavia è necessario verificare periodicamente l'efficienza dei dispositivi di sicurezza e le altre parti dell'impianto che potrebbero creare pericoli in seguito ad usura.

Smaltimento

Qualora il prodotto venga posto fuori servizio, è necessario seguire le disposizioni legislative in vigore al momento per quanto riguarda lo smaltimento differenziato ed il riciclaggio dei vari componenti (metalli, plastiche, cavi elettrici, ecc.); è consigliabile contattare il vostro installatore o una ditta specializzata ed abilitata allo scopo.

Attenzione

Tutti i prodotti Benincà sono coperti da polizza assicurativa che risponde di eventuali danni a cose o persone causati da difetti di fabbricazione, richiede però la marcatura CE della "macchina" e l'utilizzo di componenti originali Benincà.



User's handbook

Safety measures

- Do not stand within the gate movement area.
- Children must not play with controls and near the gate.
- In the event of malfunctions, do not attempt to repair the failure but contact the specialised personnel.

Manual and emergency manoeuvre

In the event of power failure or malfunction, to manually operate the gate proceed as follows:

- After inserting the customized key C, turn it anti-clockwise and pull the lever L.
- The geared motor is unlocked and the gate can be moved by hand.
- To return to the normal operating mode, close the lever L again and manually activate the gate until it is geared.

Maintenance

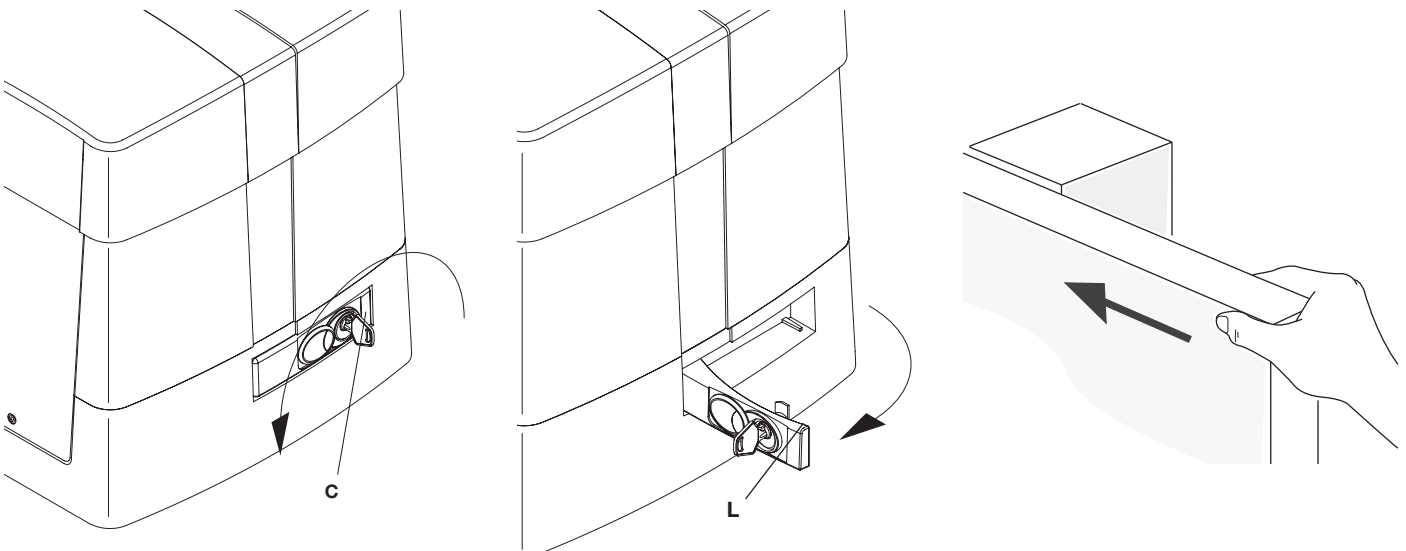
- Every month check the good operation of the emergency manual release.
- It is mandatory not to carry out extraordinary maintenance or repairs as accidents may be caused. These operations must be carried out by qualified personnel only.
- The operator is maintenance free but it is necessary to check periodically if the safety devices and the other components of the automation system work properly. Wear and tear of some components could cause dangers.

Waste disposal

If the product must be dismantled, it must be disposed according to regulations in force regarding the differentiated waste disposal and the recycling of components (metals, plastics, electric cables, etc.). For this operation it is advisable to call your installer or a specialised company.

Warning

All Benincá products are covered by insurance policy for any possible damages to objects and persons caused by construction faults under condition that the entire system be marked CE and only Benincá parts be used.



Handbuch für den Verbraucher

Sicherheitsvorschriften

- Sich nicht im Bewegungsbereich des Flügels aufhalten.
- Nicht zulassen dass Kinder mit den Steuerungen oder in der Nähe des Flügels spielen.
- Im Falle von Betriebsstörungen, versuchen Sie nicht die Störung selbst zu beheben, sondern wenden Sie sich an einen qualifizierten Fachmann.

Manuelle Bedienung und Notbetrieb

Bei einem Stromausfall oder im Falle einer Störung, kann der Flügel folgendermaßen manuell gesteuert werden:

- Den personalisierten Schlüssel C in den Sitz stecken und gegen den Uhrzeigersinn drehen und Hebel L ziehen.
- Der Getriebemotor wird dadurch entschert und der Flügel kann von Hand bewegt werden.
- Um den normalen Betrieb wieder herzustellen, den Hebel L wieder schließen und das Tor von Hand bewegen bis das Einrasten erfolgt.

Wartung

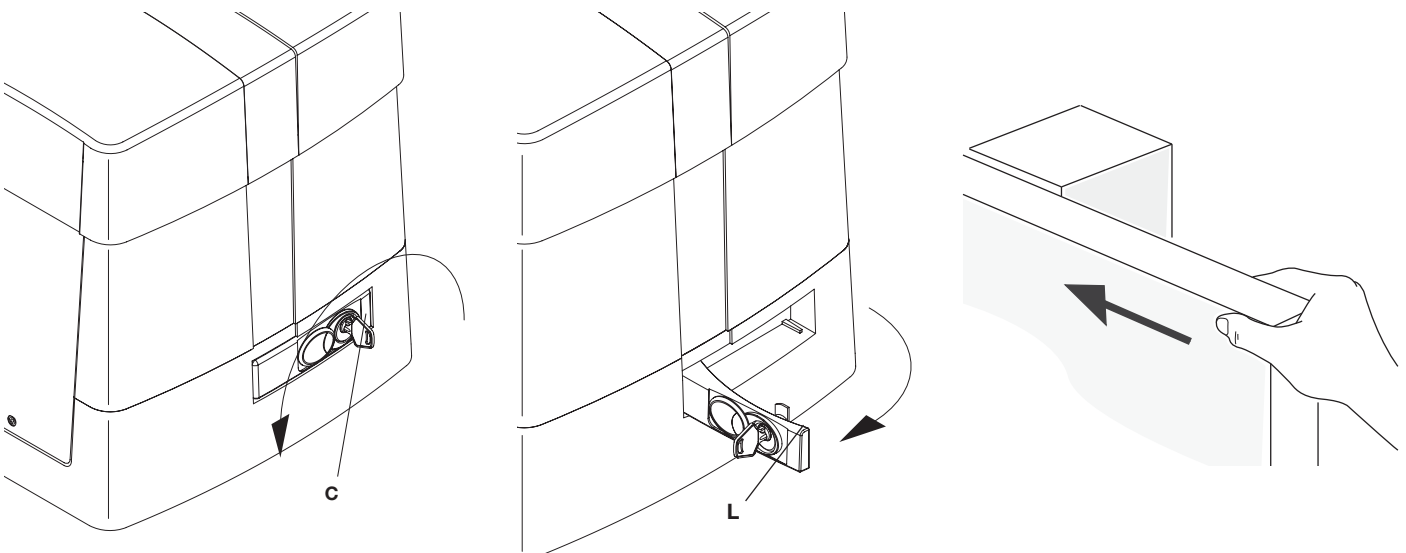
- Monatliche Kontrolle der manuellen Notentriegelung.
- Es ist absolut untersagt, selbstständig Sonderwartung oder Reparaturen vorzunehmen, da Unfälle die Folge sein können; wenden Sie sich an den Techniker.
- Der Antrieb braucht keine ordentliche Unterhaltung aber es ist periodisch notwendig die Leistungsfähigkeit der Sicherheitsvorrichtungen und die andere Teile des Anlages zu prüfen. Sie könnten durch Abnutzung Gefahr hervorbringen.

Entsorgung

Wird das Gerät außer Betrieb gesetzt, müssen die gültigen Gesetzesvorschriften zur differenzierten Entsorgung und Wiederverwendung der Einzelkomponenten, wie Metall, Plastik, Elektrokabel, usw., beachtet werden. Rufen Sie Ihren Installateur oder eine Entsorgungsfirma.

Achtung

Alle Produkte BENINCA' wurden mit einem Versicherungsschein versehen, der alle eventuellen Schäden an Dingen oder Personen abdeckt, die durch Herstellungsdefekte hervorgerufen wurden, vorausgesetzt, das Gerät besitzt die Kennzeichnung EU und es wurden original BENINCA' Einzelkomponenten verwendet.



Manuel d'instructions pour l'utilisateur

Normes de sécurité

- Ne pas stationner dans la zone de mouvement du vantail.
- Ne pas laisser les enfants jouer avec les commandes ou en proximité du vantail.
- En cas d'anomalies du fonctionnement ne pas essayer de réparer la panne, mais appelez un technicien compétent.

Manœuvre manuelle et d'urgence

En cas de panne électrique ou de mal fonctionnement, pour actionner manuellement le vantail procédez comme suit:

- Une fois insérée la clé personnalisée C, tournez-la dans le sens inverse des aiguilles d'une montre et tirez le levier L.
- Le moto réducteur est ainsi bloqué et vous pouvez déplacer manuellement le vantail.
- Pour restaurer le fonctionnement normal, refermez le levier L et actionnez manuellement le portail jusqu'à ce que l'engrenage est rétabli.

Maintenance

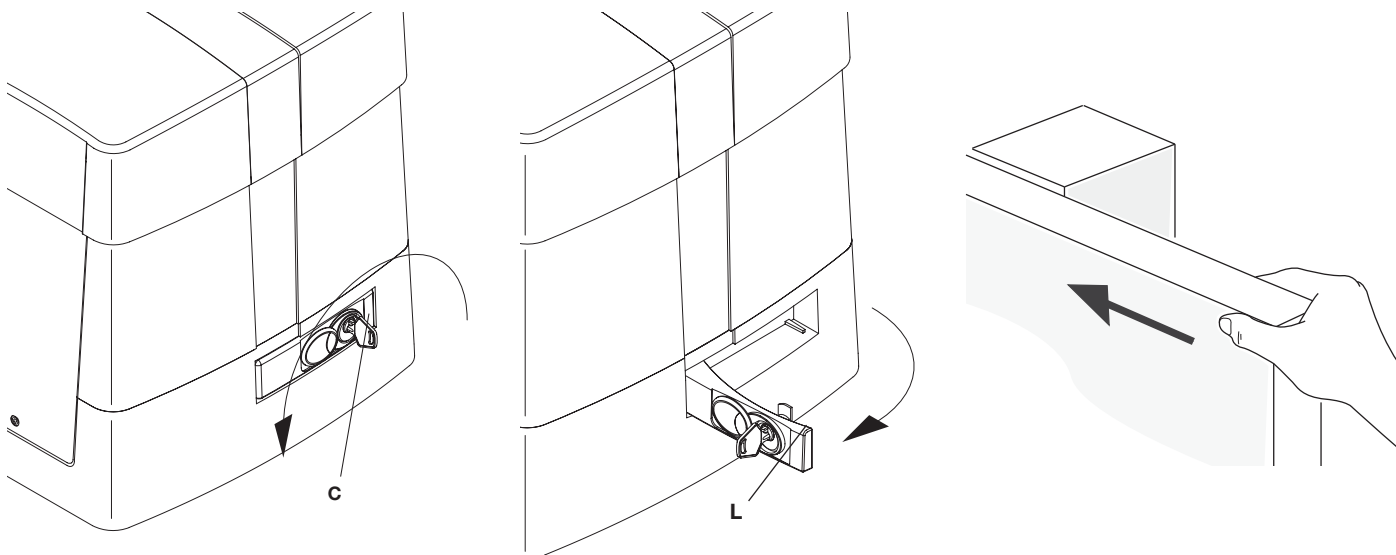
- Contrôler tous les mois le bon état du déverrouilleur manuel d'urgence.
- S'abstenir impérativement de toute tentative d'effectuer des maintenances extraordinaires ou des réparations, sous risque d'accident. Contactez un technicien spécialisé pour ces opérations.
- L'actuateur ne demande pas de manutention ordinaire mais il faut vérifier périodiquement l'efficacité des dispositifs de sécurité et les autres parties de l'installation qui puissent créer dangers à cause d'usure.

Démolition

Au cas où le produit serait mis hors service, il est impératif de se conformer aux lois en vigueur pour ce qui concerne l'élimination différenciée et le recyclage des différents composants (métaux, matières plastiques câbles électriques, etc...) contactez votre installateur ou une firme spécialisée autorisée à cet effet.

Attention

Tous les produits Benincà sont couverts par une police d'assurance qui répond d'éventuels préjudices corporels ou matériels provoqués à cause de défauts de fabrication, mais qui requiert toutefois le marquage CE de la "machine" et l'utilisation de pièces de rechange d'origine Benincà.



Manual de instrucciones para el usuario

Normas de seguridad

- No pararse en la zona de movimiento de la hoja.
- No dejar que los niños jueguen con los comandos ni cerca de la cancela.
- En caso de anomalía de funcionamiento no intentar reparar el avería sino avisar a un técnico especializado.

Maniobra manual y de emergencia

En caso de falta de energía eléctrica o de avería, para accionar manualmente la hoja proceder como sigue:

- Insertar la llave personalizada C, darle la vuelta en sentido antihorario y tirar de la palanca L.
- El motorreductor de esta forma queda desbloqueado y es posible desplazar manualmente la hoja.
- Para restablecer el funcionamiento normal cerrar de nuevo la palanca L y desplazar la cancela manualmente hasta que se produzca el engrane.

Mantenimiento

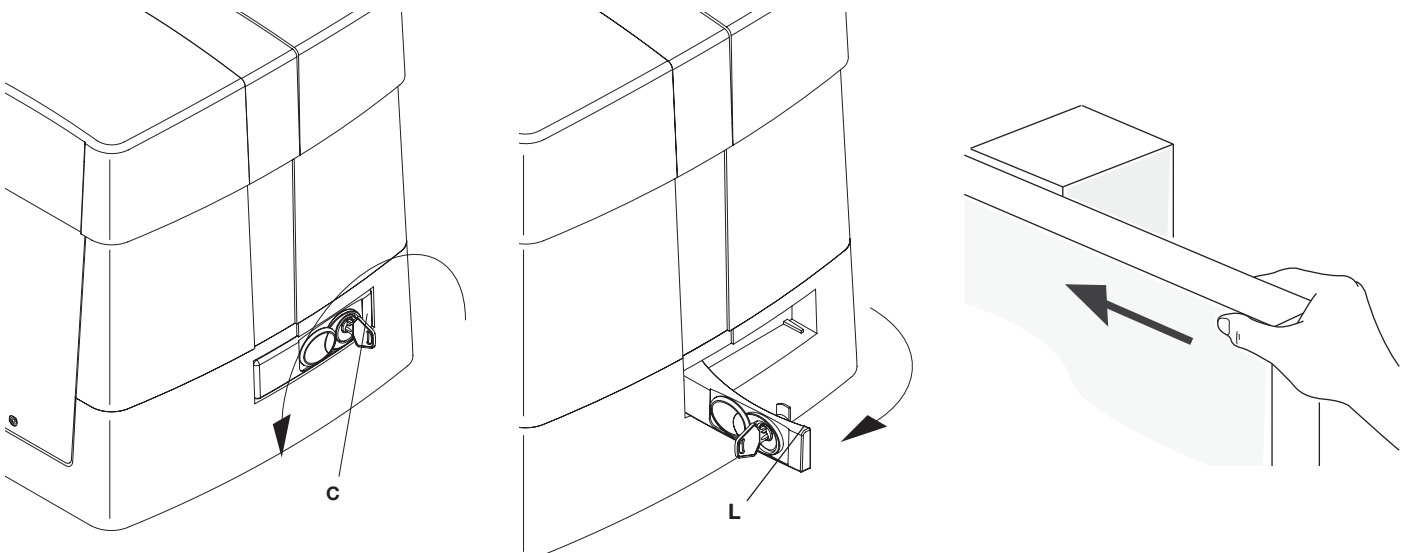
- Controlar periódicamente la eficiencia del desbloqueo manual de emergencia.
- Abstenerse absolutamente de intentar efectuar reparaciones, podrían incurrir en accidentes; para estas operaciones contactar con un técnico especializado.
- El operador no requiere mantenimiento habitual, no obstante es necesario verificar periódicamente la eficiencia de los dispositivos de seguridad y las otras partes de la instalación que pudiesen crear peligros a causa del desgaste.

Eliminación

Cada vez que el producto esté fuera de servicio, es necesario seguir las disposiciones legislativas en vigor en ese momento en cuanto concierne a la eliminación de suciedad y al reciclaje de varios componentes (metales, plásticos, cables eléctricos, etc.), es aconsejable contactar con su instalador o con una empresa especializada y habilitada para tal fin.

Atención

Todos los productos Benincà están cubiertos por una póliza de seguros que responde de eventuales daños a personas o cosas, causados por defectos de fabricación, requiere sin embargo la marca CE de la "máquina" y la utilización de componentes originales Benincà.



Książeczka z instrukcjami dla użytkownika

Normy bezpieczeństwa

- Nie przestawać w obszarze przesuwu skrzydła bramy.
- Nie pozwolić, żeby dzieci bawiły się sterowaniem bramy lub ogólnie w pobliżu skrzydła.
- W przypadku nieprawidłowego działania nie próbować samodzielnie naprawiać uszkodzenie, należy zwrócić się do wyspecjalizowanego technika.

Sterowanie ręczne i awaryjne

W przypadku braku energii elektrycznej lub uszkodzenia można otworzyć bramę ręcznie w następujący sposób:

- Po wprowadzeniu klucza osobistego C, należy obrócić go w kierunku przeciwnym do obrotu wskazówek zegara i pociągnąć dźwignię L.
- Siłownik jest teraz odblokowany i można przesunąć bramę ręcznie.
- W celu przywrócenia normalnego działania automatyzmu należy zamknąć dźwignię L i przesunąć ręcznie bramę aż do wysprzęglenia.

Konserwacja

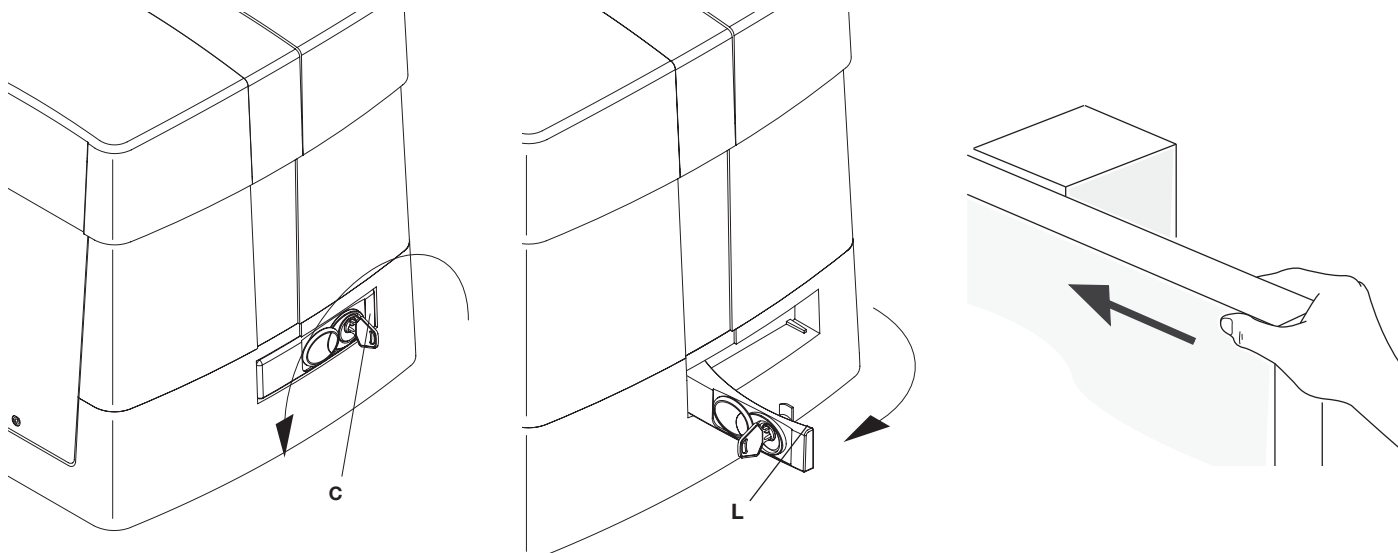
- Sprawdzać okresowo sprawność działania ręcznego mechanizmu odblokowującego i bezpieczeństwa.
- Nie starać się w żadnym wypadku dokonywać napraw samemu z racji na możliwość ulegnięcia wypadkowi, w celu naprawy należy skontaktować się z technikiem wyspecjalizowanym.
- Siłownik nie wymaga normalnej konserwacji, tym niemniej wskazane jest okresowe sprawdzanie sprawności działania elementów bezpieczeństwa i pozostałych części instalacji, mogących stanowić zagrożenie z racji na stan zużycia.

Eliminacja i demolowanie

W przypadku gdy urządzenie nie nadaje się już do dalszego użytkowania, w celu pozbycia się go należy ściśle przestrzegać obowiązujących w danym momencie norm prawnych regulujących zróżnicowany rozkład na części i odzyskiwanie niektórych elementów składowych (metale, plastik, kable elektryczne, itp.); wskazane jest skontaktowanie się z instalatorem lub wyspecjalizowaną firmą, autoryzowaną do tego rodzaju prac.

Uwaga

Wszystkie produkty Benincà objęte są polisą ubezpieczeniową na pokrycie szkód poniesionych przez rzeczy lub osoby w wyniku wad produkcyjnych, pod warunkiem że urządzenia posiadają oznakowanie CE i oryginalne części Benincà.



Dichiarazione di Conformità UE (DoC)

Nome del produttore: **Automatismi Benincà SpA**
Indirizzo: **Via Capitello, 45 - 36066 Sandrigo (VI) - Italia**
Telefono: **+39 0444 751030** Indirizzo e-mail: **sales@beninca.it**
Persona autorizzata a costruire la documentazione tecnica: **Automatismi Benincà SpA**
Tipo di prodotto: **Attuatore elettromeccanico 400Vac per cancelli scorrevoli**
Modello/Tipo: **BULL 20T/BULL 20T.S**
Accessori: **N/A**

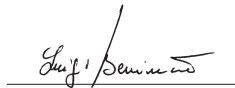
Il sottoscritto Luigi Benincà, in qualità di Responsabile Legale, dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto sopraindicato risulta conforme alle disposizioni imposte dalle seguenti direttive:

Direttiva 2014/30/UE del Parlamento europeo e del Consiglio, del 26 febbraio 2014, concernente l'armonizzazione delle legislazioni degli Stati membri relative alla compatibilità elettromagnetica (**EMCD**), secondo le seguenti norme armonizzate:
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007.

Direttiva 2014/35/EU DEL PARLAMENTO EUROPEO E DEL CONSIGLIO del 26 febbraio 2014 concernente l'armonizzazione delle legislazioni degli Stati membri relative alla messa a disposizione sul mercato del materiale elettrico destinato ad essere adoperato entro taluni limiti di tensione (**LVD**), secondo le seguenti norme armonizzate:
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015.

Direttiva 2011/65/UE del Parlamento europeo e del Consiglio, dell'8 giugno 2011, sulla restrizione dell'uso di determinate sostanze pericolose nelle apparecchiature elettriche ed elettroniche (**RoHS**), secondo le seguenti norme armonizzate:
EN 50581:2012

Benincà Luigi, Responsabile legale.
Sandrigo, 22/06/2016.



Il Certificato di Conformità di questo documento corrisponde all'ultima revisione disponibile al momento della stampa e può risultare differente per esigenze editoriali dall'originale disponibile presso il produttore.

Il Certificato di Conformità più completo e recente è disponibile consultando il sito: www.beninca.com oppure può essere richiesto presso: Automatismi Benincà S.p.A - Sandrigo VI - Italy.

UE Declaration of Conformity (DoC)

Manufacturer's name: **Automatismi Benincà SpA**
Address: **Via Capitello, 45 - 36066 Sandrigo (VI) - Italia**
Telephone: **+39 0444 751030** Email address: **sales@beninca.it**
Person authorised to draft the technical documentation: **Automatismi Benincà SpA**
Product type: **Electromechanical actuator 400V AC for sliding gates**
Model/type: **BULL 20T/BULL 20T.S**
Accessories: **N/A**

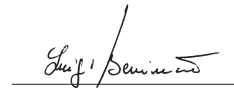
The undersigned Luigi Benincà, as the Legal Officer, declares under his liability that the aforementioned product complies with the provisions established by the following directives:

Directive 2014/30/UE OF THE EUROPEAN PARLIAMENT AND OF THE COUNCIL of 26 February 2014, on the harmonisation of the laws of Member States relating to electromagnetic compatibility, according to the following harmonised regulations:
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011.

Directive 2014/35/EU OF THE EUROPEAN PARLIAMENT AND OF THE COUNCIL of 26 February 2014, on the harmonisation of the laws of Member States relating to electrical equipment designed for use with certain voltage limits, according to the following harmonised regulations:
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015.

Directive 2011/65/EU of the European Parliament and Council, dated 8 June 2011, on the restricted use of certain hazardous substances in electrical and electronic devices (**RoHS**), according to the following standards:
EN 50581:2012

Benincà Luigi, Legal Officer.
Sandrigo, 22/06/2016.



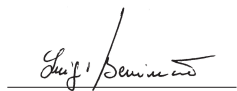
The certificate of conformity in this document corresponds to the last review available at the time of printing and could differ for editorial requirements from the original available from the manufacturer.

The most recent and complete certificate of conformity is available consulting the site: www.beninca.com or can be requested from: Automatismi Benincà SpA - Sandrigo VI - ITALY.

EG-Konformitätserklärung (DoC)

Name des Herstellers: **Automatismi Benincà SpA**
Adresse: **Via Capitello, 45 - 36066 Sandrigo (VI) - Italia**
Telefon: **+39 0444 751030** E-Mail-Adresse: **sales@beninca.it**
Zur Erstellung der technischen Dokumentation berechnete Person: **Automatismi Benincà SpA**
Produkttypus: **Elektromechanischer 400Vac-Antrieb für Schiebetore**
Modell/Typus: **BULL 20T/BULL 20T.S**
Zubehör: **N/A**
Der Unterzeichnete Luigi Benincà, in seiner Eigenschaft als Rechtsvertreter, erklärt eigenverantwortlich, dass das oben angegebene Produkt den durch die folgenden Richtlinien vorgegebene Bestimmungen entspricht:
Richtlinie 2014/30/UE DES EUROPÄISCHEN PARLAMENTS UND DES RATES vom 26. Februar 2014 zur Angleichung der Rechtsvorschriften der Mitgliedstaaten über die elektromagnetische Verträglichkeit, gemäß nachstehenden Normen:
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011.
Richtlinie 2014/35/UE DES EUROPÄISCHEN PARLAMENTS UND DES RATES vom 26. Februar 2014 zur Angleichung der Rechtsvorschriften der Mitgliedstaaten betreffend elektrische Betriebsmittel zur Verwendung innerhalb bestimmter Spannungsgrenzen, gemäß nachstehenden Normen:
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015.
Richtlinie 2011/65/EU des Europäischen Parlaments und des Rates vom 8. Juni 2011 zur Beschränkung der Verwendung bestimmter gefährlicher Stoffe in Elektro- und Elektronikgeräten (**RoHS**), gemäß den folgenden harmonisierten Normen:
EN 50581:2012

Benincà Luigi, Rechtsvertreter.
Sandrigo, 22/06/2016.



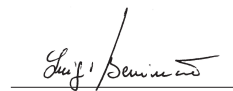
Die in diesem Dokument vorliegende Konformitätserklärung entspricht der neuesten zum Druckzeitpunkt erhältlichen Revision und könnte aufgrund von verlegerischen Gründen vom beim Hersteller erhältlichen Original abweichen.

Die neueste und vollständigste Konformitätserklärung ist auf der Internetseite: www.beninca.com erhältlich oder kann bei folgender Adresse angefordert werden: Automatismi Benincà SpA - Sandrigo VI - ITALY.

Déclaration CE de conformité (DoC)

Nom du producteur : **Automatismi Benincà SpA**
Adresse : **Via Capitello, 45 - 36066 Sandrigo (VI) - Italia**
Téléphone : **+39 0444 751030** Adresse e-mail: **sales@beninca.it**
Personne autorisée à construire la documentation technique : **Automatismi Benincà SpA**
Type de produit : **ctionneur électromécanique 400 Vca pour portails coulissants**
Modèle/Type: **BULL 20T/BULL 20T.S**
Accessoires : **N/A**
Le soussigné Luigi Benincà, en sa qualité de Représentant Légal, déclare sous sa propre responsabilité que le produit indiqué ci-dessus est conforme aux dispositions imposées par les directives suivantes:
Directive 2014/30/UE DU PARLEMENT EUROPÉEN ET DU CONSEIL du 26 février 2014 concernant le rapprochement des législations des États membres relatives à la compatibilité électromagnétique, selon les suivantes normes harmonisées:
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011.
Directive 2014/35/UE DU PARLEMENT EUROPÉEN ET DU CONSEIL du 26 février 2014 concernant le rapprochement des législations des États membres relatives au matériel électrique destiné à être employé dans certaines limites de tension, selon les suivantes normes harmonisées:
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015.
Directive 2011/65/UE du Parlement européen et du Conseil, du 8 juin 2011, sur la restriction à l'usage de substances dangereuses déterminées dans les appareillages électriques et électroniques (**RoHS**), selon les normes harmonisées suivantes :
EN 50581:2012

Benincà Luigi, Représentant Légal.
Sandrigo, 22/06/2016.



Le certificat de conformité présent dans ce document correspond à la dernière révision disponible au moment de l'impression et pourrait différer pour des exigences éditoriales de l'original disponible chez le constructeur.

Le certificat de conformité le plus récent et complet est disponible en consultant le site : www.beninca.com ou peut être demandé à : Automatismi Benincà SpA - Sandrigo VI - ITALIE.

Declaración CE de conformidad (DoC)

Nombre del productor: **Automatismi Benincà SpA**
Dirección: **Via Capitello, 45 - 36066 Sandrigo (VI) - Italia**
Teléfono: **+39 0444 751030** Dirección de correo electrónico: **sales@beninca.it**
Persona autorizada a producir la documentación técnica: **Automatismi Benincà SpA**
Tipo de producto: **Mando electromecánico 400Vac para portones correderos**
Modelo/Tipo: **BULL 20T/BULL 20T.S**
Accesorios: **N/A**

El infrascrito Luigi Benincà, en calidad de Representante Legal, declara bajo su responsabilidad que el producto anteriormente mencionado resulta en conformidad con las disposiciones establecidas por las siguientes directivas:

Directiva 2014/30/UE del parlamento europeo y del consejo del 26 de febrero de 2014 sobre la aproximación de las legislaciones de los Estados miembros con relación a la compatibilidad electromagnética, según las siguientes normas armonizadas:

EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007.

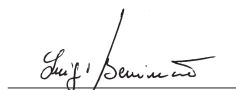
Directiva 2014/35/UE DEL PARLAMENTO EUROPEO Y DEL CONSEJO del 26 de febrero de 2014 sobre la aproximación de las legislaciones de los Estados miembros con relación al material eléctrico destinado a ser utilizado dentro de determinados límites de tensión, según las siguientes normas armonizadas:

EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015.

Directiva 2011/65/UE del Parlamento europeo e del Consejo, de 8 de junio de 2011, sobre restricciones a la utilización de determinadas sustancias peligrosas en aparatos eléctricos y electrónicos (**RoHS**), según las normas siguientes armonizadas:

EN 50581:2012

Benincà Luigi, Representante Legal.
Sandrigo, 22/06/2016.



El certificado de conformidad presente en este documento corresponde a la última revisión disponible en el momento de la impresión y podría diferir por exigencias editoriales del original disponible en la sede del fabricante.

El certificado de conformidad más reciente y completo está disponible consultando el sitio: www.beninca.com o se puede solicitar a: Automatismi Benincà SpA - Sandrigo VI - ITALY.

Deklaracja zgodności CE (DoC)

Nazwa producenta: **Automatismi Benincà SpA**
Adres: **Via Capitello, 45 - 36066 Sandrigo (VI) - Italia**
Telefon: **+39 0444 751030** Adres e-mail: **sales@beninca.it**
Osoba upoważniona do stworzenia dokumentacji technicznej: **Automatismi Benincà SpA**

Rodzaj produktu: **urządzenie automatyzacji bram przesuwnych**
Model/Typ: **BULL 20T/BULL 20T.S**

Akcesoria: **N/A**

Niżej podpisany/a Luigi Benincà, jako Przedstawiciel prawny, deklaruje na własną odpowiedzialność, że wskazany produkt jest zgodny z rozporządzeniami następujących dyrektyw:

Dyrektywy 2014/30/WE rady I parlamentu europejskiego z dnia 26 luty 2014r. w sprawie zbliżania ustawodawstwa państw członkowskich w zakresie kompatybilności elektromagnetycznej, zgodnie z następującymi normami zharmonizowanymi:

EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011.

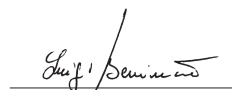
Dyrektywy 2014/35/WE RADY I PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO z dnia 26 luty 2014r. w sprawie zbliżania ustawodawstwa państw członkowskich w zakresie bezpieczeństwa sprzętu elektrycznego o określonych granicach napięcia, zgodnie z następującymi normami zharmonizowanymi:

EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015.

Dyrektywa 2011/65/WE Parlamentu Europejskiego i Rady z 8 czerwca 2011 r. w sprawie ograniczenia stosowania niektórych niebezpiecznych substancji w sprzęcie elektrycznym i elektronicznym (**RoHS**), zgodnie z poniższymi normami zharmonizowanymi:

EN 50581:2012

Benincà Luigi, Przedstawiciel prawny.
Sandrigo, 22/06/2016.



Certyfikat zgodności znajdujący się w niniejszym dokumencie odpowiada ostatniej aktualizacji dostępnej w momencie wydruku i może się różnić ze względów wydawniczych od oryginału dostępnego u producenta.

Najbardziej aktualny i kompletny certyfikat zgodności jest dostępny na stronie: www.beninca.com lub można się po niego zwrócić do: Automatismi Benincà SpA - Sandrigo VI - WŁOCHY.

BENINCA®