

UNITÉ DE COMMANDE
MULTIFONCTION 230 VAC

051D

version AB2101
APE-570/0510 - avec module radio
APE-570/0511 - sans module radio



- Réglage couple moteur
- Ralentissement (soft stop)
- Détection obstacles
- Sorties programmables
- Entrées multifonctions
- Référence entrées positive ou négative
- Commandes avec fonction "homme mort"
- Soft start
- Mode 1 moteur
- Clignotant 230vac / 12 vdc
- Test photocellule
- Test moteurs
- Compatible avec la radio enfichable Faac
- Bornier compatible avec l'unité de commande Faac 455d
- Programmations simplifiées
- Diagnostic au moyen de l'écran

Fiche technique

- Moteurs 600W par moteur
- Clignotant max 60w 230 VAC
- Alimentation 24vdc max 250mA

 INSTRUCTIONS D'UTILISATION

Abexo[®]
AUTOMATION ACCESSORIES

ABEXO est une marque déposée appartenante à
ABTECNO srl - Via Cicogna 95
40068 San Lazzaro di Savena (BO)
info@abtecno.com
www.abexo.tech

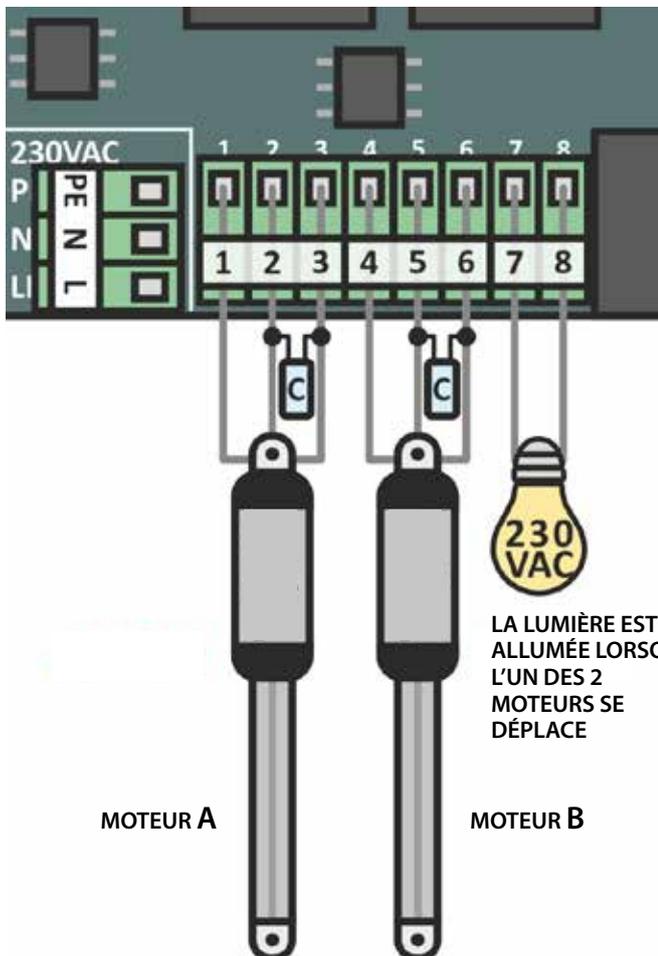
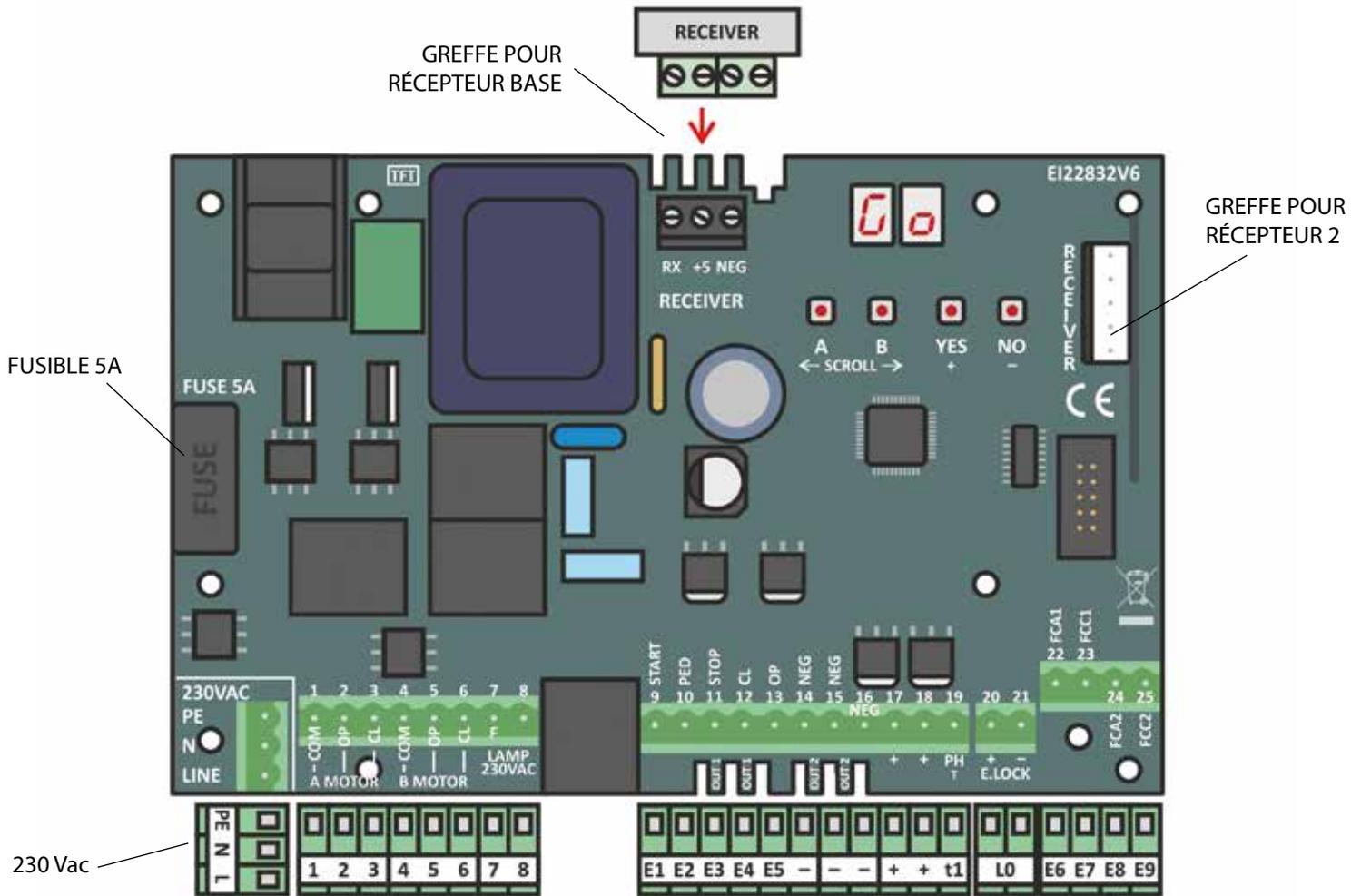
INDICE GENERALE

RÈGLES GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ	3	PROGRAMMATION CAPTEUR D'OBSTACLES	18
CONNEXIONS 230V - MOTEURS ET CLIGNOTANTS	4	PROGRAMMATION AUTOMATIQUE DU CAPTEUR D'OBSTACLES	18
SCHÉMA GÉNÉRAL DU SYSTÈME	5		
SYSTÈME BATTANT TYPE	5	FONCTIONS GÉNÉRALES	19
		TEMPS FERMETURE AUTOMATIQUE	19
CONNEXION ENTRÉES DE RÉFÉRENCE SUR LE NÉGATIF	6	TEMPS PIÉTON	19
CONNEXION ENTRÉES DE RÉFÉRENCE SUR LE POSITIF	7	COUP DE FERMETURE	19
		TEMPS DE PRÉ-CLIGNOTEMENT	19
CONFIGURATION BORNIER	8	COUP DE BÉLIER	19
COMMUN ENTRÉES NÉGATIF-POSITIF	8	MODE PAS À PAS	19
FONCTION BORNE 9 – E1 – NORMALEMENT OUVERT	8	MODE COPROPRIÉTÉ	19
FONCTION BORNE 10 – E2 – NORMALEMENT OUVERT	8	MODE STANDARD	19
FONCTION BORNE 11 – E3 – NORMALEMENT FERMÉ	8		
FONCTION BORNE 12 – E4 – NORMALEMENT FERMÉ	8	FONCTIONS GÉNÉRALES	20
FONCTION BORNE 13 – E5 – NORMALEMENT FERMÉ	8	FERMETURE RAPIDE	20
FONCTION BORNE 14 – E6 – NORMALEMENT FERMÉ	8	LOGIQUE PHOTOCELLULE COULISSANTE	20
		ÉLECTRO-SERRURE / CLIGNOTANT	20
CONFIGURATION BORNIER	9	RECYCLAGE HUILE/CHAUFFAGE MOTEUR	20
FONCTION BORNE 22 – E7 – NORMALEMENT FERMÉ	9	MODE MOTEUR A	20
FONCTION BORNE 23 – E8 – NORMALEMENT FERMÉ	9		
FONCTION BORNE 24 – E9 – NORMALEMENT FERMÉ	9	FONCTIONS GÉNÉRALES	21
		MANŒUVRE DE RESTAURATION HOMME MORT	21
MENU DE NAVIGATION	10	LIMITE CYCLES DE TRAVAIL DEMANDE D'ASSISTANCE	21
CONSEILS PRATIQUES	10	COMPTEUR CYCLES DE TRAVAIL	21
EXEMPLES	10		
PROGRAMMATIONS GUIDÉES	11	TEST	22
PROGRAMMATION GUIDÉE AVEC 1/2 MOTEUR/S	11	TEST PHOTOCELLULES	22
		TEST MOTEURS	22
RÉSUMÉ FONCTIONS ET ALERTES	12		
CONFIGURATIONS PRÉDÉFINIES	13	CONFIGURATION TÉLÉCOMMANDES	23
RESTAURER LA CONFIGURATION INITIALE DES PARAMETRES	13	(que pour le modèle AVEC MODULE RADIO (APE-570/0510))	
VALEURS DE LA CONFIGURATION INITIALE	13	STOCKAGE D'UNE TÉLÉCOMMANDE	23
		SUPPRIMER UNE TÉLÉCOMMANDE	23
SIGNALEMENTS OPÉRATIONNELS ET PRIORITÉS	14		
CONFIGURATION MOTEUR A	16	CONFIGURATION TÉLÉCOMMANDES	24
TEMPS NORMAL	16	(que pour le modèle AVEC MODULE RADIO (APE-570/0510))	
TEMPS RALENTISSEMENT	16	SUPPRIMER TOUTES LES TÉLÉCOMMANDES	24
DÉMARRAGE PROGRESSIF (atteinte couple réglé)	16	FONCTIONS PROGRAMMABLES	24
TEMPS DE RETARD EN FERMETURE (MOT. A)	16		
RÉGLAGE COUPLE/ FORCE NORMALE	16	RADIO ENFICHABLE (est dédiée aux deux modèles)	24
RÉGLAGE COUPLE/ FORCE DE RALENTISSEMENT	16		
SEUIL OBSTACLE NORMAL	16	SORTIES PROGRAMMABLES	25
SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT	16	SORTIES PROGRAMMABLES 1 et 2	25
		Exemple: configuration d'une télécommande pour actionner un point d'éclairage	25
CONFIGURATION MOTEUR B	17	Exemple: configuration d'une télécommande pour signaler l'ouverture comme homme mort en ouverture	25
TEMPS NORMAL	17	Exemple: configuration d'une télécommande pour signaler la fermeture comme homme mort en fermeture	25
TEMPS RALENTISSEMENT	17	Exemple: transformer une lampe 230VAC en un clignotant intermittent	25
DÉMARRAGE PROGRESSIF (Atteinte couple réglé)	17		
TEMPS DE RETARD EN OUVERTURE (MOT. B)	17	ÉLIMINATION DU PRODUIT	27
RÉGLAGE COUPLE/ FORCE NORMALE	17		
RÉGLAGE COUPLE/ FORCE DE RALENTISSEMENT	17		
SEUIL OBSTACLE NORMAL	17		
SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT	17		

AVERTISSEMENTS POUR L'INSTALLATEUR - RÈGLES GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ

1. Lire attentivement les instructions avant d'installer l'unité de commande.
2. Veuillez conserver ces instructions pour référence ultérieure.
3. Ce produit a été conçu et construit exclusivement pour l'usage indiqué dans la notice d'installation. Toute autre utilisation non expressément indiquée pourrait compromettre l'intégrité du produit et/ou représenter une source de danger.
4. Pour la sécurité des personnes, suivre attentivement tous les avertissements et les instructions figurant dans cette brochure. Une installation ou un usage erroné du produit peut provoquer de sérieuses blessures aux personnes.
5. Les matériaux d'emballage ne doivent pas être laissés à la portée des enfants car ils constituent des sources potentielles de danger, et doivent être éliminés de manière appropriée.
6. AB Tecno Srl décline toute responsabilité qui dériverait d'usage impropre ou différent de celui auquel le produit est destiné.
7. AB Tecno Srl n'est pas responsable du non-respect de la Bonne Technique dans la construction des fermetures à motoriser, ni des déformations qui pourraient intervenir lors de l'utilisation.
8. Ne pas installer le produit dans une atmosphère ou un environnement explosif: la présence de gaz ou de fumées inflammables constituent un grave risque pour la sécurité.
9. L'installation doit être effectuée conformément aux Normes EN 12453 et EN 12445. Pour les Pays extra-CEE, l'obtention d'un niveau de sécurité approprié exige non seulement le respect des normes nationales, mais également le respect des normes susmentionnées dans la notice d'installation.
10. Mettre l'appareil hors tension avant d'effectuer une quelconque intervention.
11. Prévoir un interrupteur/sectionneur omnipolaire sur le réseau d'alimentation avec un intervalle de contact supérieur ou égale à 3 mm. L'utilisation d'un disjoncteur magnétothermique 6A avec déconnexion unipolaire est recommandée.
12. Vérifier la présence, en amont de l'installation électrique, d'un interrupteur différentiel 0,03A.
13. Vérifier que la mise à terre est réalisée selon les règles de l'art et y connecter les pièces métalliques de la fermeture.
14. Les automatismes qui disposent d'une sécurité intrinsèque anti-écrasement, exigent toujours un contrôle de fonctionnement conformément aux prescriptions des Normes indiquées au point 9.
15. Les dispositifs de sécurité (norme EN 12978) protègent toute zone dangereuse contre les risques mécaniques liés au mouvement, comme l'écrasement, le transport, le cisaillement et le levage.
16. On recommande que toute installation soit dotée au moins d'une signalisation lumineuse, ainsi que d'un panneau de signalisation fixé de manière appropriée et clairement visible.
17. AB Tecno Srl décline toute responsabilité quant à la sécurité et au bon fonctionnement de l'automatisme si les composants utilisés dans l'installation n'appartiennent pas à la production AB Tecno Srl.
18. L'installateur doit fournir toutes les informations relatives au fonctionnement manuel du système en cas d'urgence.
19. Interdire aux enfants ou aux tiers de stationner près du produit durant le fonctionnement.
20. Eloigner de la portée des enfants les radiocommandes ou tout autre générateur d'impulsions, pour éviter tout actionnement involontaire de l'automatisme.
21. Le transit entre les vantaux ne doit avoir lieu que lorsque le portail est complètement ouvert.
22. L'utilisateur doit s'abstenir de toute tentative de réparation ou d'intervention et doit s'adresser uniquement et exclusivement au personnel qualifié. Dans le cas contraire, AB Tecno Srl décline toute responsabilité quant aux conséquences éventuelles.
23. Tout ce qui n'est pas prévu expressément dans la notice livrée avec le produit est interdit.

CONNEXIONS 230V - MOTEURS ET CLIGNOTANTS



GÉNÉRAL		
PE SOL	N NEUTRE	L PHASE

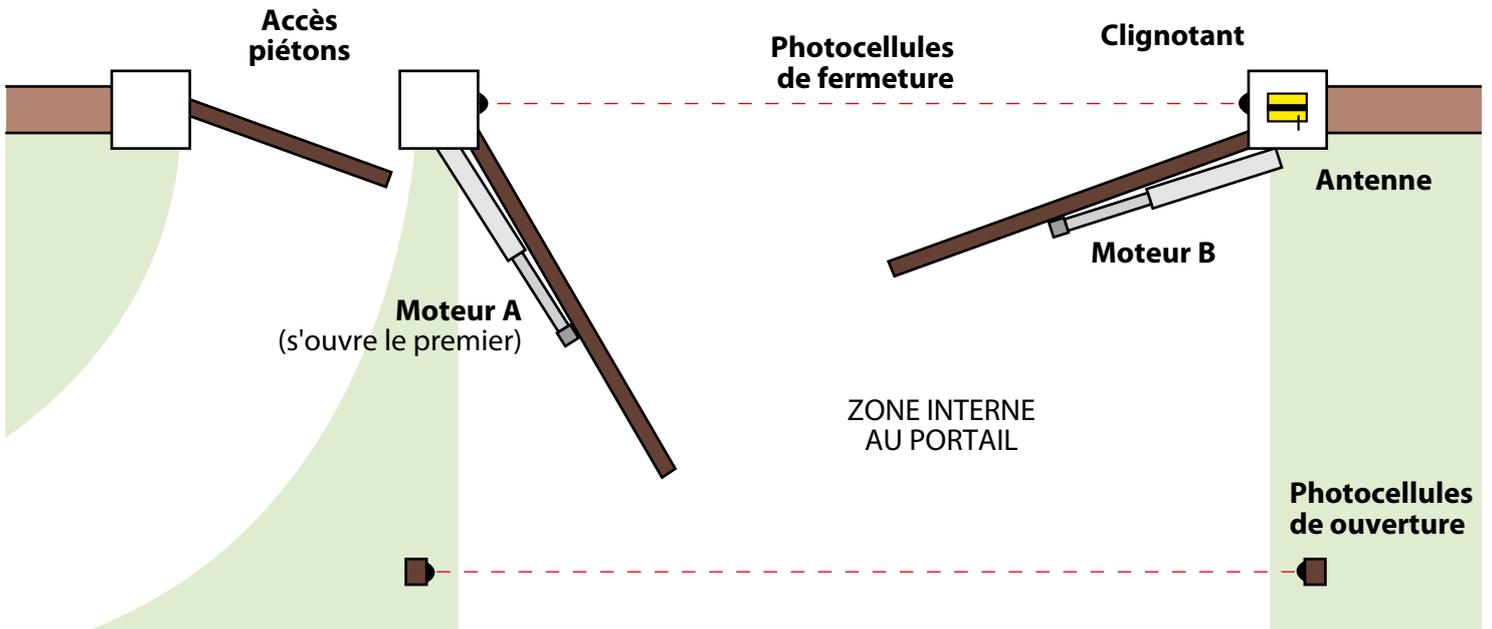
MOTEUR A (600 W - 230 VAC)		
1 COMMUN	2 OUVRE	3 FERME

MOTEUR B (600 W - 230 VAC)		
4 COMMUN	5 OUVRE	6 FERME

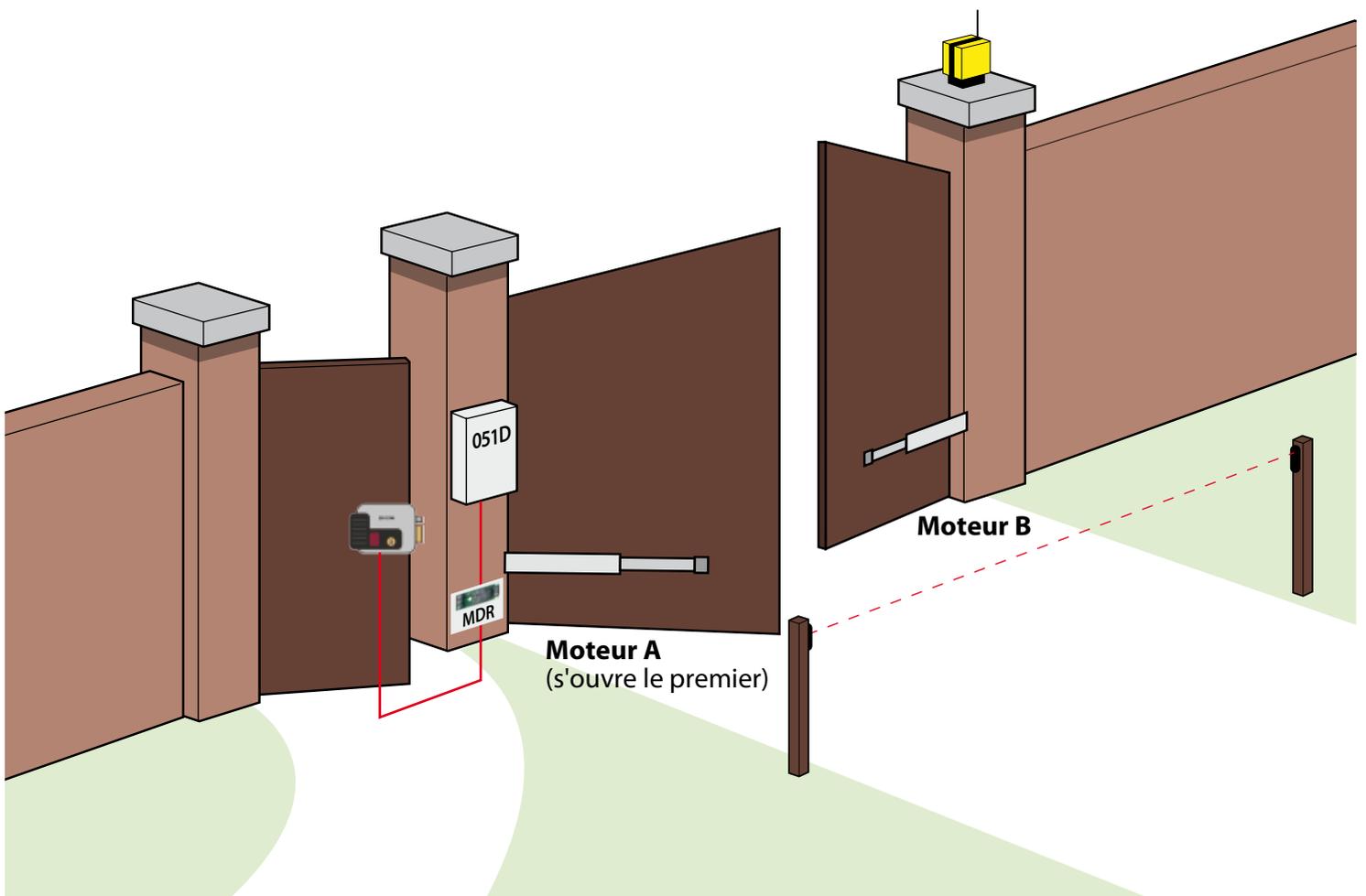
LUMIÈRE (60 W - 230 VAC)	
7 COMMUN	8 OUVRE

SCHÉMA GÉNÉRAL DU SYSTÈME

SYSTÈME BATTANT TYPE

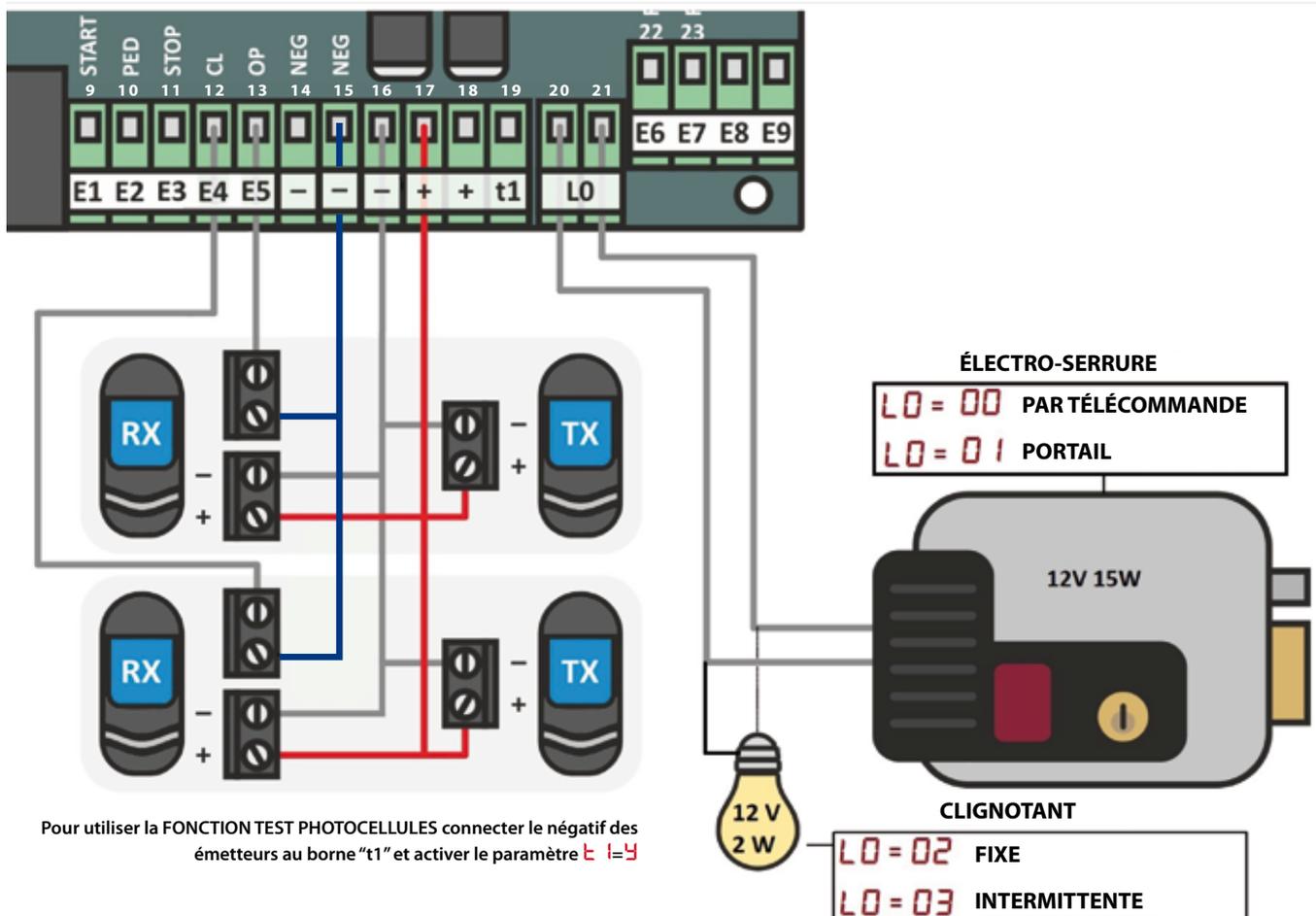
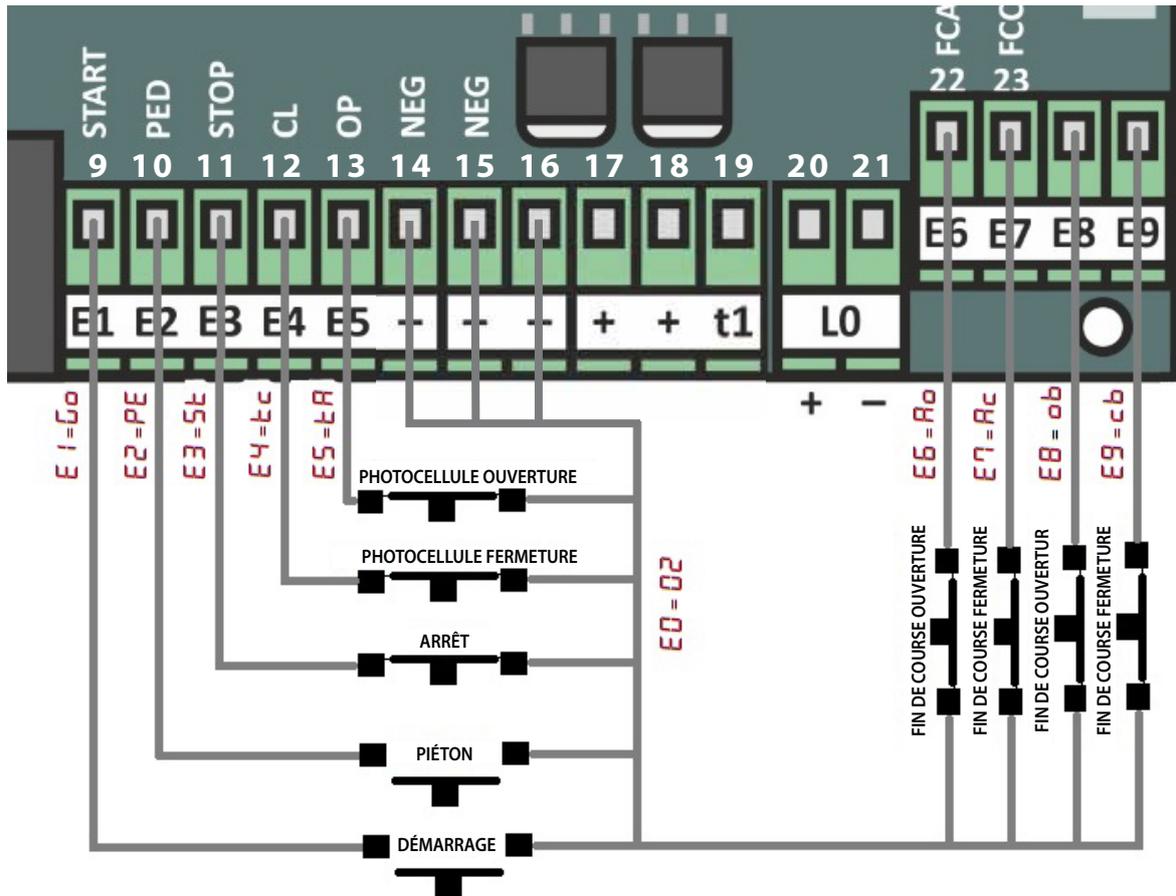


Le système doit prévoir des butées de fin de course au sol tant pour l'ouverture que pour la fermeture



CONNEXION ENTRÉES DE RÉFÉRENCE SUR LE NÉGATIF

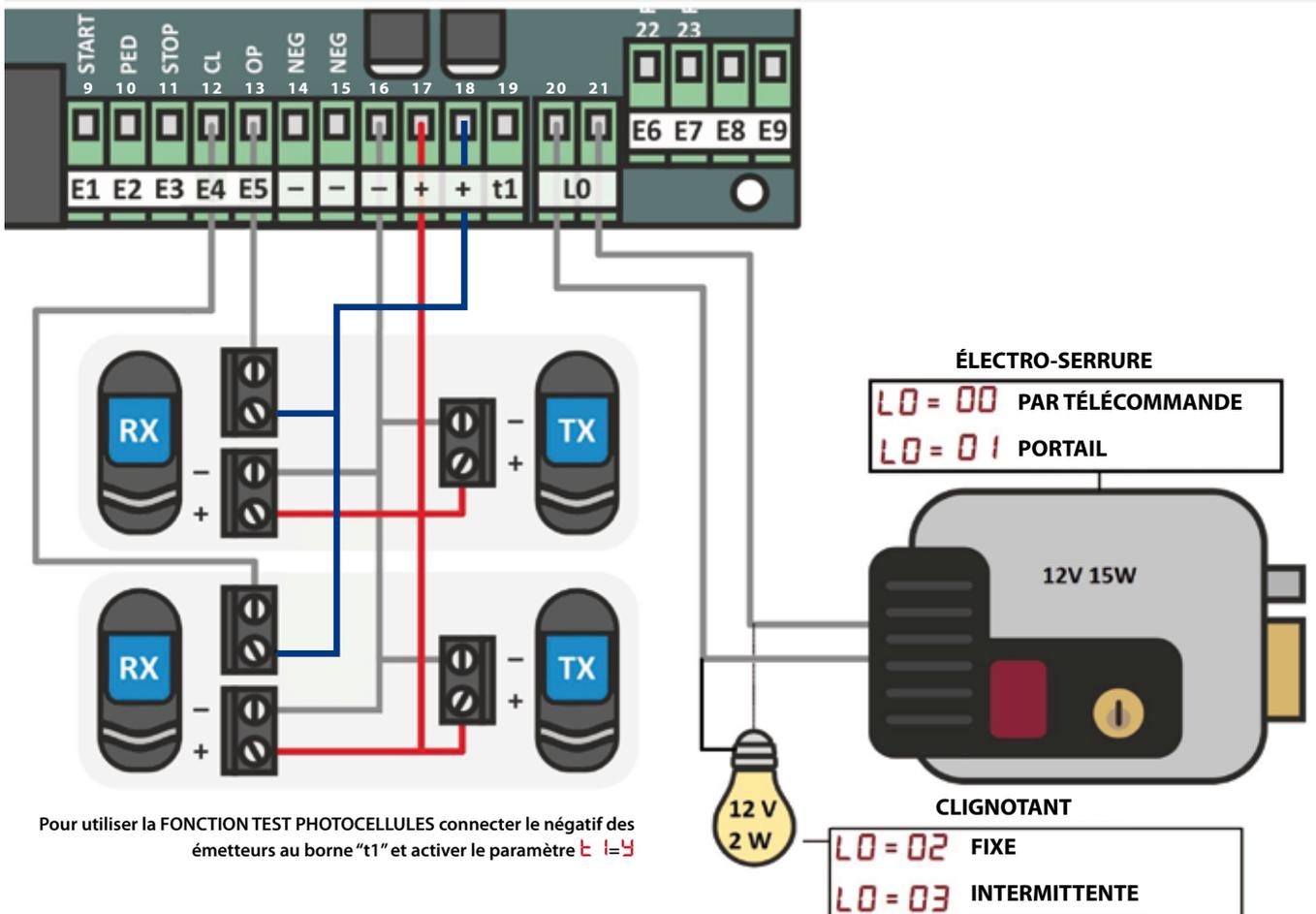
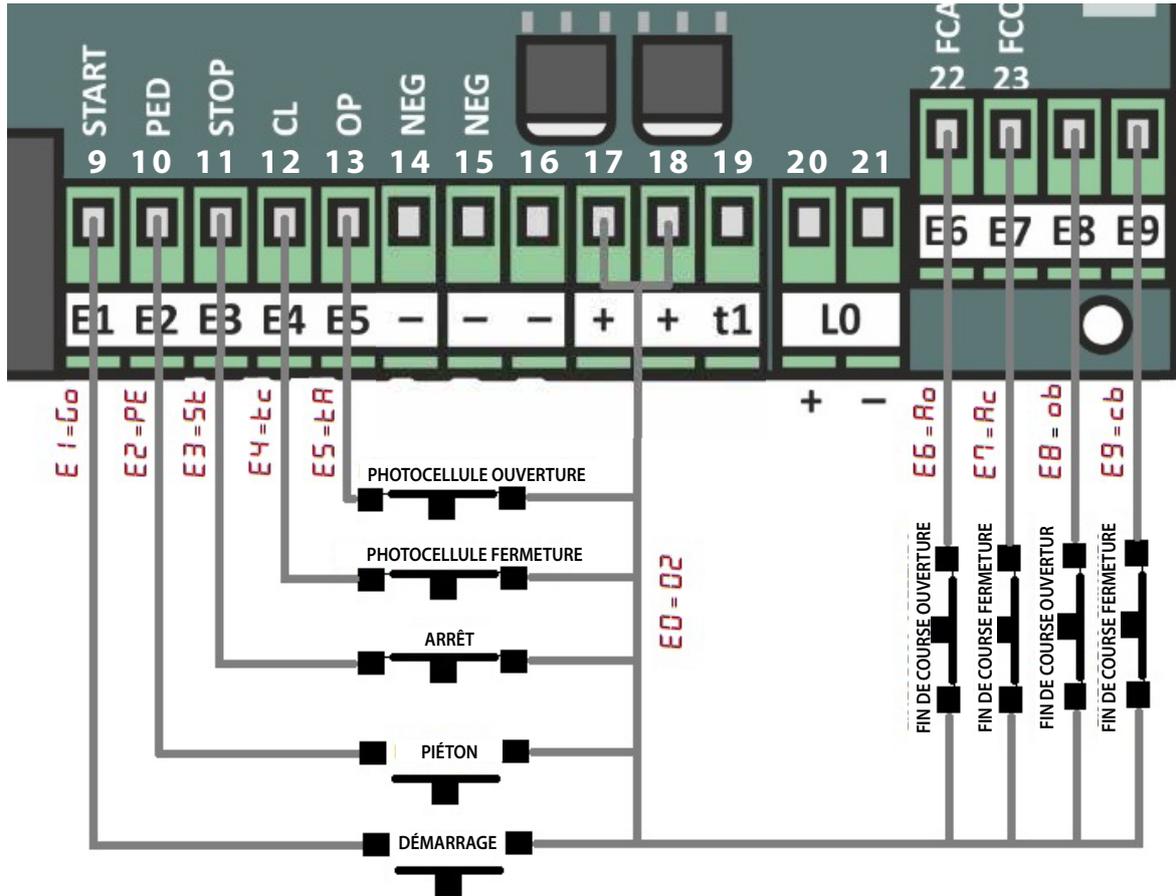
Pour définir la référence des entrées au négatif, E0 = 02



Pour utiliser la FONCTION TEST PHOTOCÉLULES connecter le négatif des émetteurs au borne "t1" et activer le paramètre t1=4

CONNEXION ENTRÉES DE RÉFÉRENCE SUR LE POSITIF

Pour définir la référence des entrées au positif, E0 = 01



Pour utiliser la FONCTION TEST PHOTOCELLULES connecter le négatif des émetteurs au borne "t1" et activer le paramètre E0=01

CONFIGURATION BORNIER

Chaque entrée du bornier est associée à un paramètre de gestion. Les paramètres du bornier sont identifiables par la lettre **E**.

E0 COMMUN ENTRÉES NÉGATIF-POSITIF	2 NÉGATIF	E5 FONCTION BORNIER 22 - E5	☑ ACTIVER AUTOMATIQUEMENT
E1 FONCTION BORNIER 9 - E1	G0 START	E6 FONCTION BORNIER 23 - E6	☑ ACTIVER AUTOMATIQUEMENT
E2 FONCTION BORNIER 10 - E2	PE PIÉTON	E7 FONCTION BORNIER 24 - E7	☑ ACTIVER AUTOMATIQUEMENT
E3 FONCTION BORNIER 11 - E3	☑ ACTIVER AUTOMATIQUEMENT	E8 FONCTION BORNIER 25 - E8	☑ ACTIVER AUTOMATIQUEMENT
E4 FONCTION BORNIER 12 - E4	☑ ACTIVER AUTOMATIQUEMENT	E9 FONCTION BORNIER 26 - E9	☑ ACTIVER AUTOMATIQUEMENT

E0 COMMUN ENTRÉES NÉGATIF - POSITIF

Il est possible d'orienter les entrées du bornier vers le **POSITIF** ou le **NÉGATIF**.

Pour sélectionner le commun des entrées au **NÉGATIF** (bornes **14, 15, 16** marquées avec -), régler **E0 = 2**.

Pour sélectionner le commun des entrées au **POSITIF** (bornes **17, 18** marquées avec +) régler **E0 = 1**.

E1 FONCTION BORNE 9 – E1 – NORMALEMENT OUVERT

La **borne 9** est associée à un contact **normalement ouvert N.O**. Les fonctions qui peuvent être associées à cette borne sont les suivantes:

☑ DÉSACTIVÉ, **G0** START, **PE** PIÉTON, **P0** OUVRIR HOMME MORT, **Pc** FERMER HOMME MORT, **EL** ÉLECTRO-SERRURE.

E2 FONCTION BORNE 10 – E2 – NORMALEMENT OUVERT

La **borne 10** est associée à un contact **normalement ouvert N.O**. Les fonctions qui peuvent être associées à cette borne sont les suivantes:

☑ DÉSACTIVÉ, **G0** START, **PE** PIÉTON, **P0** OUVRIR HOMME MORT, **Pc** FERMER HOMME MORT, **EL** ÉLECTRO-SERRURE.

E3 FONCTION BORNIER 11 - E3 - NORMALEMENT FERMÉ

La **borne 11** est associée à un contact **NORMALEMENT FERMÉ N.F**. Les fonctions qui peuvent être associées à cette borne sont les suivantes:

☑ DÉSACTIVÉ, **St** STOP. L'unité de commande est livrée avec la **borne 11** désactivée (**E3 = ☑**). Lorsqu'un contact **NORMALEMENT FERMÉ** est connecté à la **borne 11**, la centrale le détecte automatiquement et règle la valeur de la borne sur la fonction de sécurité associée, dans ce cas **E3 = St** STOP. Cette fonctionnalité est appelée **ACTIVER AUTOMATIQUEMENT**.

E4 FONCTION BORNIER 12 - E4 - NORMALEMENT FERMÉ

La **borne 12** est associée à un contact **NORMALEMENT FERMÉ N.F**. Les fonctions qui peuvent être associées à cette borne sont les suivantes:

☑ DÉSACTIVÉ, **Lc** PHOTOCELLULE FERMETURE MODALITÉ 1, et **Ld** PHOTOCELLULE FERMETURE MODALITÉ 2. L'unité de commande est livrée avec la **borne 12** désactivée (**E4 = ☑**). Lorsqu'un contact **NORMALEMENT FERMÉ** est connecté à la **borne 12**, la centrale le détecte automatiquement et règle la valeur de la borne sur la fonction de sécurité associée, dans ce cas **E4 = Lc** PHOTOCELLULE FERMETURE MODALITÉ 1. Cette fonctionnalité est appelée **ACTIVER AUTOMATIQUEMENT**.

E5 FONCTION BORNIER 13 - E5 - NORMALEMENT FERMÉ

La **borne 13** est associée à un contact **NORMALEMENT FERMÉ N.F**. Les fonctions qui peuvent être associées à cette borne sont les suivantes:

☑ DÉSACTIVÉ, **Lp** PHOTOCELLULE OUVERTURE, **Lc** PHOTOCELLULE FERMETURE MODALITÉ 1. L'unité de commande est livrée avec la **borne 13** désactivée (**E5 = ☑**). Lorsqu'un contact **NORMALEMENT FERMÉ** est connecté à la **borne 13**, la centrale le détecte automatiquement et règle la valeur de la borne sur la fonction de sécurité associée, dans ce cas **E5 = Lp** PHOTOCELLULE D'OUVERTURE. Cette fonctionnalité est appelée **ACTIVER AUTOMATIQUEMENT**.

E6 FONCTION BORNIER 14 - E6 - NORMALEMENT FERMÉ

La **borne 14** est associée à un contact **NORMALEMENT FERMÉ N.F**. Les fonctions qui peuvent être associées à cette borne sont les suivantes:

☑ DÉSACTIVÉ, **Ro** FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR A. L'unité de commande est livrée avec la **borne 14** désactivée (**E6 = ☑**). Lorsqu'un contact **NORMALEMENT FERMÉ** est connecté à la **borne 14**, la centrale le détecte automatiquement et règle la valeur de la borne sur la fonction de sécurité associée, dans ce cas **E6 = Ro** FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR A. Cette fonctionnalité est appelée **ACTIVER AUTOMATIQUEMENT**.

CONFIGURATION BORNIER

E7

FONCTION BORNE 22 – E7 – NORMALEMENT FERMÉ

La **borne 22** est associée à un contact **NORMALEMENT FERMÉ N.F.** Les fonctions qui peuvent être associées à cette borne sont les suivantes: **n** **DÉSACTIVÉ**, **A_c** **FIN DE COURSE FERMETURE MOTEUR A**. L'unité de commande est livrée avec la **borne 22** désactivée (**E7 = n**). Lorsqu'un contact **NORMALEMENT FERMÉ** est connecté à la **borne 22**, la centrale le détecte automatiquement et règle la valeur de la borne sur la fonction de sécurité associée, dans ce cas **E7 = A_c FIN DE COURSE FERMETURE MOTEUR A**. Cette fonctionnalité est appelée **ACTIVER AUTOMATIQUEMENT**.

E8

FONCTION BORNE 23 – E8 – NORMALEMENT FERMÉ

La **borne 23** est associée à un contact **NORMALEMENT FERMÉ N.F.** Les fonctions qui peuvent être associées à cette borne sont les suivantes: **n** **DÉSACTIVÉ**, **ob** **FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR B**. L'unité de commande est livrée avec la **borne 23** désactivée (**E8 = n**). Lorsqu'un contact **NORMALEMENT FERMÉ** est connecté à la **borne 23**, la centrale le détecte automatiquement et règle la valeur de la borne sur la fonction de sécurité associée, dans ce cas **E8 = ob FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR B**. Cette fonctionnalité est appelée **ACTIVER AUTOMATIQUEMENT**.

E9

FONCTION BORNE 24 – E9 – NORMALEMENT FERMÉ

La **borne 24** est associée à un contact **NORMALEMENT FERMÉ N.F.** Les fonctions qui peuvent être associées à cette borne sont les suivantes: **n** **DÉSACTIVÉ**, **ob** **FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR B**. L'unité de commande est livrée avec la **borne 24** désactivée (**E9 = n**). Lorsqu'un contact **NORMALEMENT FERMÉ** est connecté à la **borne 24**, la centrale le détecte automatiquement et règle la valeur de la borne sur la fonction de sécurité associée, dans ce cas **E9 = ob FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR B**. Cette fonctionnalité est appelée **ACTIVER AUTOMATIQUEMENT**.

La référence initiale des entrées est le négatif **E0 = 02**. Pour définir la référence des entrées sur le positif, régler le paramètre **E0 = 0 !**.

E1 N.O.	E2 N.O.	E3 N.C.	E4 N.C.	E5 N.C.
n DÉSACTIVÉ	n DÉSACTIVÉ	n DÉSACTIVÉ	n DÉSACTIVÉ	n DÉSACTIVÉ
G_o START	G_o START	St (*) STOP	t_c (*) PHOTOCELLULE FERMETURE MODALITÉ 1	t_A (*) PHOTOCELLULE OUVERTURE
PE PIÉTON	PE PIÉTON		t_d PHOTOCELLULE FERMETURE MODALITÉ 2	t_c PHOTOCELLULE FERMETURE MODALITÉ 1
oP OUVRIR	oP OUVRIR			
cL FERMER	cL FERMER			
P_o OUVRIR HOMME M.	P_o OUVRIR HOMME M.			
P_c FERMER HOMME M.	P_c FERMER HOMME M.			
EL ÉLECTRO-SERRURE	EL ÉLECTRO-SERRURE			

E6 N.C.	E7 N.C.	E8 N.C.	E9 N.C.
n DÉSACTIVÉ	n DÉSACTIVÉ	n DÉSACTIVÉ	n DÉSACTIVÉ
A_o (*) FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR A	A_c (*) FIN DE COURSE FERMETURE MOTEUR A	ob (*) FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR B	ob (*) FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR B

N.O. = NORMALEMENT OUVERT

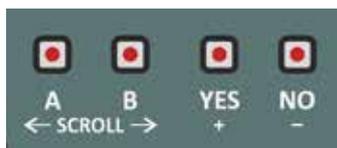
N.C. = NORMALEMENT FERMÉ

FONCTION INITIALE ASSOCIÉE À LES BORNES OU APRÈS RÉINITIALISATION DE LA CONFIGURATION INITIALE

* Les entrées N.F. démarrent désactivées: **E3 = E4 = E5 = E6 = E7 = n**.

Une fois connectées, elles se règlent automatiquement sur la fonction de sécurité associée.

MENU DE NAVIGATION



Utiliser les boutons (←) (→) pour sélectionner un paramètre. Le **BOUTON** (←) fait défiler le menu dans un sens et le **BOUTON** (→) dans l'autre. Une fois le paramètre sélectionné, après environ 2 secondes, l'unité affiche sa valeur. Pour modifier la valeur d'un paramètre utiliser le **BOUTON** (+) ou le **BOUTON** (-), en fonction de l'opération que l'on souhaite effectuer. La **sauvegarde** du paramètre se fait automatiquement en quittant le menu. Pour quitter le menu, appuyer sur le **BOUTON** (←) ou (→) à plusieurs reprises jusqu'à ce que l'écran affiche - -. En maintenant le bouton de défilement enfoncé pendant longtemps, il est possible de quitter le menu plus rapidement.

CONSEILS PRATIQUES

1. Si le paramètre à modifier se trouve à la fin de la liste des paramètres, utiliser le **BOUTON** (←) pour le sélectionner. Pour sélectionner un paramètre au début du menu, utiliser le **BOUTON** (→).
2. Une pression prolongée sur le bouton de défilement permet de faire défiler rapidement la liste des paramètres.
3. Pour quitter le menu, appuyer longuement sur le **BOUTON** (←) ou le **BOUTON** (→) jusqu'à voir - -.
4. Les paramètres sont sauvegardés automatiquement lorsque l'on quitte le menu. Si on n'appuie sur aucun bouton pendant environ 60 secondes, l'unité sort automatiquement du menu en sauvegardant les paramètres. Si on n'est pas sûr des modifications effectuées, éteindre l'unité de commande sans quitter le menu, l'unité ne sauvegardera pas les modifications effectuées au cours de cette session.
5. Lorsqu'on n'est pas dans le menu, l'écran affiche la fonction en cours. Si plusieurs fonctions sont actives en même temps, l'unité de commande affiche celle qui est la plus prioritaire.
6. Si on a effectué et enregistré des modifications, il est toujours possible de rétablir la configuration initiale des paramètres. Cette opération **N'EFFACE PAS** les télécommandes déjà sauvegardées (voir "**CONFIGURATIONS PREDEFINIES**").

EXEMPLES

Exemple 1: Augmenter le TEMPS DE TRAVAIL NORMAL du moteur A de 1 seconde.

Dans cet exemple, on suppose que l'unité de commande démarre à partir de la configuration STAND BY - -.

- 1) Appuyer sur le **BOUTON** (→).
- 2) L'unité affiche **A 1** > **TEMPS NORMAL** du moteur A.
- 3) Après environ 2 secondes, l'unité de commande affiche sa valeur, par exemple **14** secondes.
- 4) Appuyer sur le **BOUTON** (+), l'écran affiche **15**.
- 5) Appuyer sur le **BOUTON** (←), pour quitter le menu et sauvegarder le paramètre **A 1 = 15** secondes.

Exemple 2: Désactivation de la fermeture automatique

- 1) Sélectionner le **TEMPS DE FERMETURE AUTOMATIQUE F0** à l'aide des **BOUTON** (←) ou (→). Une pression longue sur le bouton de défilement permet de faire défiler rapidement la liste des paramètres.
- 2) Après environ 2 secondes, l'écran affiche la valeur de **F0**, par exemple **10** secondes.
- 3) Maintenir le **BOUTON** (+) enfoncée. L'unité de commande augmentera rapidement la valeur jusqu'à ce qu'elle affiche **5t**. Lorsque l'écran indique **5t**, la **FERMETURE AUTOMATIQUE** est désactivée et le portail reste ouvert à la fin de la phase d'ouverture (**5t** indique **STOP** à la fin de l'ouverture).
- 5) Pour sortir du menu et mémoriser le paramètre, maintenir enfoncé ou appuyer sur le **BOUTON** (←) ou (→) à plusieurs reprises jusqu'à ce que l'écran affiche - -.

Exemple 3: Rétablissement de la configuration initiale

- 1) Sélectionner le paramètre **d0** à l'aide des **BOUTON** (←) ou (→). L'utilisation du bouton (←) permet d'atteindre la position **d0** plus rapidement que l'utilisation du bouton (→). Le paramètre **d0** est situé vers la fin du menu.
- 2) Après environ 2 secondes, l'unité de commande affiche **n**.
- 3) Maintenir le **BOUTON** (+) enfoncé. L'écran affiche **u** en clignotant. Après environ 2 secondes, l'unité affiche - -. Les valeurs d'usine ont été rétablies et l'unité est sortie automatiquement du menu. Relâcher le **BOUTON** (+).

PROGRAMMATIONS GUIDÉES

Les procédures de programmation permettent de programmer les temps de travail des moteurs ou du capteur d'obstacles. Dans le menu, les procédures de programmation sont identifiées par la lettre **P**.

Il est toujours possible de modifier manuellement les paramètres à la fin de la programmation.

AVANT DE COMMENCER TOUTE PROGRAMMATION:

- Vérifier que le portail est complètement fermé
- Vérifier que le sens de rotation est correct. Les deux moteurs doivent s'ouvrir lors de l'ouverture. Les deux moteurs doivent se fermer pendant la fermeture.
- S'assurer que l'on dispose d'un dispositif de START, par exemple : une télécommande mémorisée comme r1 ou un interrupteur à clé installé sur la **borne 9** et que la fonction **E 1 = Go** (START).
- Pour exécuter la programmation sans la phase de ralentissement, mettre **A2** ou **b2** sur **0.0** et exécuter ensuite la programmation. Pendant la programmation, l'écran de l'unité affiche le paramètre en cours de programmation. Par exemple, si l'écran affiche **A 1**, cela signifie que l'unité est en train de programmer le paramètre **A 1** (**TEMPS NORMAL MOTEUR A**).

ENREGISTREMENT D'UNE TÉLÉCOMMANDE COMME START

1. Sélectionner le paramètre **r 1** à l'aide des boutons de défilement (←) ou (→).
2. Après quelques secondes, l'écran affiche (= _ .)
3. Appuyer sur le bouton de la télécommande à mémoriser et le maintenir enfoncé. L'écran affiche (= .)
4. Appuyer sur le **BOUTON (+)** de l'unité de commande. L'écran affiche = **1**. La télécommande a **été mémorisée avec succès** dans la position 1 de la mémoire de l'unité de commande (écran = **2** position mémoire 2, écran = **3** position mémoire 3, etc. jusqu'à 99).
 - 4a. Si l'écran affiche (= .) la télécommande **n'a pas été mémorisée**.
 - 4b. Si l'écran n'affiche pas (= .) la télécommande **n'a pas été reçue** (par exemple: fréquence différente de celle du récepteur) ou le récepteur radio est défectueux.

P 1/P2

PROGRAMMATION GUIDÉE AVEC 1/2 MOTEUR/S

P 1: Programmer le mode 1 moteur **LS = 4**, le temps normal **A 1**, le temps de ralentissement **A2** du moteur A et le temps de fermeture automatique **F0**. Pour la programmation de **P 1**, lire les lignes **A 1**, **A2** et **F0**. Si on a désactivé le ralentissement du moteur, sauter les étapes **A 1** et/ou **b 1**.

P2: Programmer le temps normal **A 1/b 1**, le temps de ralentissement **A2/b2** du moteur A et du moteur B et le temps de fermeture automatique **F0**. Si on a désactivé le ralentissement de l'un ou des deux moteurs, sauter les étapes **A 1** et/ou **b 1**.

--	Après environ 2 secondes, les écrans affichent deux tirets. Envoyer une commande START pour commencer la programmation de l'étape A 1 .
A 1	Le TEMPS NORMAL du moteur A est en cours de programmation. Le moteur A commence à ouvrir. Lorsque le vantail du moteur A a effectué 90% de l'ouverture, envoyer une commande START . L'unité commencera à programmer l'étape A2 .
A2	Le TEMPS DE RALENTISSEMENT du moteur A est en cours de programmation. Le moteur A ralentit. Il est conseillé de laisser le vantail travailler 2 à 3 secondes sur l'arrêt, puis d'envoyer une commande de START . L'unité commencera à programmer l'étape b 1 .
b 1	Le TEMPS NORMAL du moteur B est en cours de programmation. Le moteur A s'arrête. Le moteur B commence à ouvrir. Lorsque le vantail du moteur B a atteint environ 90% d'ouverture, envoyer une commande START . L'unité démarre l'étape de programmation b2 .
b2	Le TEMPS DE RALENTISSEMENT du moteur B est en cours de programmation. Le moteur B ralentit. Il est conseillé de laisser le vantail travailler 2 à 3 secondes sur l'arrêt, puis d'envoyer une commande de START . L'unité commencera la programmation de l'étape F0 .
F0	Le TEMPS DE FERMETURE AUTOMATIQUE F0 est en cours de programmation. Les deux moteurs sont arrêtés. L'écran affiche d'abord F0 puis les secondes écoulées depuis le début de cette étape. Pour terminer la programmation et commencer la manœuvre de fermeture, envoyer la commande START .

> **Les programmations guidées considèrent que l'ouverture est identique à la fermeture.**

> **Si un vantail ralentit à l'ouverture mais pas à la fermeture, il faut procéder comme dans l'exemple suivant:**

- Sélectionner le paramètre **A 1** à l'aide des boutons (←) (→).
- Diminuer le paramètre **A 1** d'une seconde à l'aide du **BOUTON (-)**.
- Sélectionner le paramètre **A2** à l'aide des boutons (←) (→).
- Augmenter le paramètre **A2** de 3 secondes à l'aide du **BOUTON (+)**.
- Effectuer un cycle complet

Si le ralentissement est exécuté, la programmation est terminée. Dans le cas contraire, répéter l'opération. La même procédure peut être appliquée au moteur B.

RÉSUMÉ FONCTIONS ET ALERTES

ALERTES OPÉRATIONNELLES	
Po	OUVRIR HOMME MORT
Pc	FERMER HOMME MORT
bE	STOP
Fh	PHOTOCELLULE AP + CH
tc	PHOTOCELLULE FERMETURE MODE 1
td	PHOTOCELLULE FERMETURE MODE 2
tA	PHOTOCELLULE OUVERTURE
ih	ERREUR FIN DE COURSE LES DEUX MOTEURS
EA	ERREUR FIN DE COURSE MOTEUR A
Eb	ERREUR FIN DE COURSE MOTEUR B
Co	START
PE	PIÉTON
oP	OUVRIR
cL	FERMER
EL	ÉLECTRO-SERRURE
do	ACTIVER SORTIE
it	ERREUR TEST PHOTOCELLULES
7A	DÉTECTION OBSTACLE MOTEUR A
7b	DÉTECTION OBSTACLE MOTEUR B
9A	ERREUR TEST MOTEUR A
9b	ERREUR TEST MOTEUR B
9P	ERREUR PROGRAMMATION CAPTEUR
Ab	FIN DE COURSE MOT.A + FIN DE COURSE MOTEUR B
Ao	FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR A
Ac	FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR B
ob	FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR B
oc	FIN DE COURSE FERMETURE MOTEUR B
--	STAND BY

A MOTEUR A	
A1	TEMPS NORMAL
A2	TEMPS RALENTISSEMENT
A3	TEMPS DE DÉMARRAGE
A4	TEMPS ATTENTE AVANT DE FERMER
A5	FORCE MOTEUR NORMALE
A6	FORCE MOTEUR RALENTISSEMENT
A7	SEUIL OBSTACLE NORMAL
A8	SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT

b MOTEUR B	
b1	TEMPS NORMAL
b2	TEMPS RALENTISSEMENT
b3	TEMPS DE DÉMARRAGE
b4	TEMPS ATTENTE AVANT D'OUVRIR
b5	FORCE MOTEUR NORMALE
b6	FORCE MOTEUR RALENTISSEMENT
b7	SEUIL OBSTACLE NORMAL
b8	SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT

t TESTS	
t1	TEST PHOTOCELLULES
t2	TEST MOTEURS

d CONFIGURATIONS PRÉDÉFINIES	
d0	RESTAURATION VALEURS INITIALES

E FONCTIONS BORNIER	
E0	RÉFÉRENCE ENTRÉES NÉGATIF-POSITIF
E1	ENTRÉE BORNIER 9
E2	ENTRÉE BORNIER 10
E3	ENTRÉE BORNIER 11
E4	ENTRÉE BORNIER 12
E5	ENTRÉE BORNIER 13
E6	ENTRÉE BORNIER 22
E7	ENTRÉE BORNIER 23
E8	ENTRÉE BORNIER 24
E9	ENTRÉE BORNIER 25

P PROGRAMMATIONS GUIDÉES	
P1	PROGRAMMATION GUIDÉE 1 MOTEUR
P2	PROGRAMMATION GUIDÉE 2 MOTEUR
P6	PROGRAMMATION CAPTEUR OBSTACLE

o SORTIES PROGRAMMABLES	
o1	FONCTION MODULE RELAIS ENFICHABLE 1
o2	FONCTION MODULE RELAIS ENFICHABLE 2

F/L FONCTIONS GÉNÉRALES	
F0	TEMPS FERMETURE AUTOMATIQUE
F1	TEMPS PIÉTON
F2	COUP DE FERMETURE
F3	TEMPS DE PRÉ-CLIGNOTEMENT
F4	COUP DE BÉLIER
F5	PAS À PAS
F6	COPROPRIÉTÉ
F7	FERMETURE AUTOMATIQUE DE TOUTES LES COMMANDES
F8	LOGIQUE PHOTOCELLULES COULISSANTE
L0	ÉLECTRO-SERRURE - CLIGNOTANT
L1	RECIRCULATION HUILE MOTEUR
L3	MODE MOTEUR A
L4	MANŒUVRE RESTAURATION HOMME MORT
L5	DEMANDE ASSISTANCE CYCLES DE TRAVAIL
L6	COMPTEUR CYCLES DE TRAVAIL TOTAL

r RADIO	
r0	SUPPRIMER CODE
r1	START
r2	STOP
r3	PIÉTON
r4	FERMETURE RAPIDE
r5	SUPPRIMER TOUS LES CODES
r6	FONCTION PROGRAMMABLE
r7	FONCTION PROGRAMMABLE
r9	FONCTION RADIO ENFICHABLE

BOUTONS	
←	GLISSE DE P6 VERS A1
→	GLISSE DE A1 VERS P6
+	AUGMENTE / ACTIVE
-	DIMINUE / DÉACTIVE

En maintenant le bouton enfoncé pendant longtemps, il est possible de faire glisser/augmenter/diminuer rapidement

CONFIGURATIONS PRÉDÉFINIES

Les procédures qui rétablissent les configurations par défaut sont identifiées dans le menu par la lettre **d**.



RESTAURER LA CONFIGURATION INITIALE DES PARAMETRES

Cette procédure **N'EFFACE PAS** de la mémoire les télécommandes précédemment enregistrées.

Pour rétablir la configuration initiale:

1. Sélectionner le paramètre **d0** à l'aide des boutons (←) ou (→).
2. Après environ 2 secondes, l'unité de commande affiche **n**.
3. Maintenir le **BOUTON (+)** enfoncé : l'écran affiche **y** en clignotant.
4. Après environ 2 secondes, l'unité affiche **--** : les valeurs d'usine ont été rétablies et l'unité est sortie automatiquement du menu. Relâcher le **BOUTON (+)**.

VALEURS DE LA CONFIGURATION INITIALE

MOTEUR A		description	
A1	14 sec	TEMPS NORMAL	
A2	7 sec	TEMPS RALENTISSEMENT	
A3	0,8 sec	TEMPS DÉMARRAGE	
A4	0,6 sec	TEMPS D'ATTENTE AVANT LA FERMETURE	
A5	0,8 %	FORCE NORMALE	
A6	10 %	FORCE RALENTISSEMENT	
A7	n %	SEUIL OBSTACLE NORMAL	
A8	n %	SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT	

MOTEUR B		description	
b1	14 sec	TEMPS NORMAL	
b2	7 sec	TEMPS RALENTISSEMENT	
b3	0,8 sec	TEMPS DÉMARRAGE	
b4	0,3 sec	TEMPS D'ATTENTE AVANT L'OUVERTURE	
b5	0,8 %	FORCE NORMALE	
b6	10 %	FORCE RALENTISSEMENT	
b7	n %	SEUIL OBSTACLE NORMAL	
b8	n %	SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT	

FONCTIONS		description	
F0	10 sec	TEMPS FERMETURE AUTOMATIQUE	
F1	6 sec	TEMPS PIÉTON	
F2	n y/n	COUP DE FERMETURE	
F3	1 sec	TEMPS PRÉ-CLIGNOTEMENT	
F4	n y/n	COUP DE BÉLIER	
F5	n y/n	PAS À PAS	
F6	n y/n	COPROPRIÉTÉ	
F7	n y/n	FERMETURE RAPIDE PROLONGÉE	
F8	n y/n	LOGIQUE PHOTOCELLULE COULISSANTE	
L0	0 0,1,2,3	ÉLECTRO-SERRURE	

FONCTIONS		description	
L1	0 min	CHAUFFAGE MOTEUR / RECYCLAGE HUILE	
L3	n y/n	MODE 1 MOTEUR	
L4	n y/n	RESTAURATION HOMME MORT	
L5	n y/n	ASSISTANCE PÉRIODIQUE	

TESTS		description	
t1	n y/n	TEST PHOTOCELLULES	
t3	y y/n	TEST MOTEUR	

RADIO		description	
r6	P0	OUVRIR HOMME MORT	
r7	Pc	FERMER HOMME MORT	
r9	G0	RADIO ENFICHABLE - FONCTION START	

ENTRÉES		description	
E0	2	RÉFÉRENCE ENTRÉES SUR LE NÉGATIF	
E1	G0	BORNE 9 - FONCTION START	
E2	PE	BORNE 10 - FONCTION PIÉTON	
E3	n	BORNE 11 - DÉSACTIVÉ	
E4	n	BORNE 12 - DÉSACTIVÉ	
E5	n	BORNE 13 - DÉSACTIVÉ	
E6	n	BORNE 22 - DÉSACTIVÉ	
E7	n	BORNE 23 - DÉSACTIVÉ	
E8	n	BORNE 24 - DÉSACTIVÉ	
E9	n	BORNE 25 - DÉSACTIVÉ	

LES PARAMÈTRES QUI NE SONT PAS DÉCRITS DANS CETTE PAGE SONT LIÉS À DES PROCÉDURES ET N'ONT DONC PAS DE VALEUR INITIALE.

SIGNALEMENTS OPÉRATIONNELS ET PRIORITÉS

Lorsqu'on n'est pas dans le menu, l'écran affiche la fonction en cours. Si plusieurs fonctions sont actives en même temps, l'unité de commande affiche celle qui est la plus prioritaire. Par exemple, l'entrée **9** du bornier est associée à la fonction programmée sur le paramètre **E 1**. La valeur de **E 1** dans la configuration initiale est **E 1 = Go START**. La fonction **START** est associée à un contact normalement ouvert, lorsque le contact est fermé, l'écran de l'unité indique **Go**, c'est-à-dire qu'il indique qu'un événement a été généré, qui démarre la fonction **START**. Si, peu après, on appuie sur le bouton d'une télécommande mémorisée avec la fonction **r2 STOP**. L'écran de l'unité affiche **St STOP**, car la fonction **STOP** est plus prioritaire que la fonction **START**.

Le tableau suivant énumère toutes les fonctions opérationnelles que la centrale peut gérer, en commençant par la priorité la plus élevée à la plus faible.

ÉCRAN	NOM	DESCRIPTION	SOURCE DE COMMANDE			
			BORNIER		TÉLÉCOMMANDE	
PO	OUVRIR HOMME MORT	Lorsque la fonction OUVRE HOMME MORT est active, le portail est manœuvré en ouverture même si les fonctions STOP et les PHOTOCELLULES sont actives. Lorsque la fonction OUVRE HOMME MORT n'est plus active, le portail s'arrête.	E 1 9	E 2 10	r 6	r 7
PC	FERMER HOMME MORT	Lorsque la fonction FERME HOMME MORT est active, le portail est manœuvré en fermeture même si les fonctions STOP et les PHOTOCELLULES sont actives. Lorsque la fonction FERME HOMME MORT n'est plus active, le portail s'arrête.	E 1 9	E 2 10	r 6	r 7
St	STOP	La fonction STOP est active. Si le portail est en mouvement, il est arrêté.	E 3 11		r 2	
Fh	PHOTOCELLULE OUVERTURE + PHOTOCELLULE FERMETURE	Les fonctions PHOTOCELLULE OUVERTURE et PHOTOCELLULE FERMETURE MODE 1 sont actives en même temps.	E 4 12	E 5 13		
tc	PHOTOCELLULE FERMETURE MODE 1	La fonction PHOTOCELLULE FERMETURE MODE 1 inverse le mouvement pendant la phase de fermeture et n'a pas d'effet pendant la phase d'ouverture. Si la fonction PHOTOCELLULE FERMETURE MODE 1 est active et le portail est à l'arrêt, il ne s'ouvre PAS en OUVERTURE lorsqu'une commande d'ouverture est effectuée.	E 4 12	E 5 13		
td	PHOTOCELLULE FERMETURE MODE 2	La fonction PHOTOCELLULE FERMETURE MODE 2 inverse le mouvement pendant la phase de fermeture et n'a pas d'effet pendant la phase d'ouverture. Si la fonction PHOTOCELLULE FERMETURE MODE 2 est active et le portail est à l'arrêt, il ne s'ouvre PAS en OUVERTURE lorsqu'une commande d'ouverture est effectuée.	E 4 12			
tA	PHOTOCELLULE OUVERTURE	La fonction PHOTOCELLULE OUVERTURE inverse le mouvement pendant la phase de fermeture et suspend l'ouverture pendant la phase d'ouverture.	E 5 13			
ih	ERREUR FIN DE COURSE MOTEUR A ET MOTEUR B	Les fonctions FIN DE COURSE D'OUVERTURE et FIN DE COURSE DE FERMETURE du moteur A et du moteur B sont actives simultanément. Le moteur A et moteur B ne peuvent se déplacer ni à l'ouverture ni à la fermeture.	E 6 22	E 7 23	E 8 24	E 9 25
EA	ERREUR FIN DE COURSE MOTEUR A	Les fonctions FIN DE COURSE D'OUVERTURE et FIN DE COURSE DE FERMETURE du moteur A sont actives en même temps. Le moteur A ne peut se déplacer ni en ouverture ni en fermeture.	E 6 22	E 7 23		
EB	ERREUR FIN DE COURSE MOTEUR B	Les fonctions FIN DE COURSE D'OUVERTURE et FIN DE COURSE DE FERMETURE du moteur B sont actives en même temps. Le moteur B ne peut se déplacer ni en ouverture ni en fermeture.	E 8 24	E 9 25		
Go	START	La fonction START permet d'ouvrir et de fermer le portail. L'opération dépend également de la programmation des paramètres effectués (F 5 = mode pas à pas / F 6 = mode copropriété - voir "FONCTIONS GÉNÉRALES") et de l'état des autres entrées.	E 1 9	E 2 10	r 1	r 4

SIGNALEMENTS OPÉRATIONNELS ET PRIORITÉS

PE	PIÉTON	La fonction PIÉTON permet d'ouvrir et de fermer le vantail A du portail pendant le temps programmé F1 . Son fonctionnement dépend également de la programmation des paramètres effectuée (F5 = mode pas à pas / F6 = mode copropriété - voir " FONCTIONS GÉNÉRALES ") et de l'état des autres entrées.	E1 9	E2 10	r3
oP	OUVRE	La fonction OUVRE déclenche toujours l'ouverture du portail compatiblement avec l'état des photocellules, de l'arrêt et des fins de course.	E1 9	E2 10	r6 r7
cL	FERME	La fonction FERME démarre toujours la fermeture du portail compatiblement avec l'état des photocellules, de l'arrêt et des fins de course.	E1 9	E2 10	r6 r7
EL	ÉLECTRO-SERRURE	La fonction ÉLECTRO-SERRURE active l'électro-serrure pendant 3 secondes. Le paramètre L0 doit être réglé sur les valeurs L0 = 00 ou L0 = 01 .			r6 r7
do	ACTIVER SORTIE	La fonction ACTIVER SORTIE démarre la fonction connectée aux sorties programmables o1 et o2 . Les fonctions de sortie doivent être connectées à la source correcte (voir SORTIES PROGRAMMABLES).			r6 r7
9P	ERREUR PROGRAMMATION AUTOMATIQUE	Cette erreur est signalée après avoir effectué une programmation automatique du CAPTEUR P6 . L'erreur 9P indique qu'un ou plusieurs paramètres du capteur d'obstacles n'ont pas été calibrés. Pour vérifier quels paramètres n'ont pas été programmés, vérifier la valeur des paramètres suivants A6 , A7 , b7 et b8 (voir " CONFIGURATION MOTEUR A/B "). Les paramètres réglés sur n n'ont pas été programmés.			
Ab	FIN DE COURSE MOTEUR A + FIN DE COURSE MOTEUR B	La fonction FIN DE COURSE MOTEUR A à l'ouverture ou à la fermeture est active en même temps que la fonction FIN DE COURSE MOTEUR B à l'ouverture ou à la fermeture. Si le portail est complètement fermé et que les deux fins de course de fermeture (moteur A et moteur B) sont installés, l'écran indiquera Ab de manière compatible avec la priorité des autres événements.	E6 22	E7 23	
Ao	FIN DE COURSE OUVRE MOTEUR A	La fonction FIN DE COURSE EN OUVERTURE DU MOTEUR A est active: elle termine la course du moteur A en ouverture.	E8 24	E9 25	
Ac	FIN DE COURSE FERMETURE MOTEUR A	La fonction FIN DE COURSE EN FERMETURE DU MOTEUR A termine la course du moteur A en fermeture.	E6 22		
o2	FIN DE COURSE OUVERTURE MOTEUR B	La fonction FIN DE COURSE EN OUVERTURE DU MOTEUR B termine la course du moteur B en ouverture.	E7 23		
oc	FIN DE COURSE FERMETURE MOTEUR B	La fonction FIN DE COURSE EN FERMETURE DU MOTEUR B termine la course du moteur B en fermeture.	E8 24		
--	STAND BY	Aucune fonction n'est active, aucun événement n'est détecté.	E9 25		

CONFIGURATION MOTEUR A

Le **moteur A** est configurable à travers 8 paramètres identifiables par la lettre **A**.

sec = secondes **%** = paramètre pourcentage **n** = désactivé

Les temps sont exprimés en secondes

Les forces et les seuils sont exprimés en décimales et correspondent à des %. Par exemple: **0 1** = 10%

A 1	TEMPS NORMAL	14 sec	A 5	FORCE NORMALE (de 10% à 100%)	8/10 %
A 2	TEMPS RALENTISSEMENT	7 sec	A 6	FORCE RALENTISSEMENT (de 10% à 100%)	10/10 %
A 3	DÉMARRAGE PROGRESSIF (ATTEINTE COUPLE RÉGLÉ)	0,8 sec	A 7	SEUIL DÉTECTION OBSTACLE NORMAL	n %
A 4	TEMPS D'ATTEINTE AVANT DE FERMER	6 sec	A 8	SEUIL DÉTECTION OBSTACLE RALENTISSEMENT	n %

A 1 TEMPS NORMAL MINIMUM: **00** sec MAXIMUM: **99** sec

Le **moteur A** tourne pendant **A 1** secondes à la force **A 5**. À la fin de cette période, le **moteur A** ralentit. Ce phénomène se produit aussi bien à l'ouverture qu'à la fermeture. Le **moteur A** s'ouvre avant le **moteur B**. Le **moteur A** se ferme **A 4** secondes plus tard que le **moteur B**.

A 2 TEMPS RALENTISSEMENT MINIMUM: **00** sec MAXIMUM: **99** sec

Le **moteur A** ralentit pendant **A 2** secondes à la force **A 6**. La phase de ralentissement est effectuée après le temps de travail normal aussi bien en ouverture qu'en fermeture. Pour désactiver le ralentissement du **moteur A**, régler le paramètre **A 2** = **0,0** sec. En réglant le ralentissement à zéro, la programmation **A 2** sera également exécutée sans tenir compte de la phase de ralentissement du **moteur A**.

A 3 DÉMARRAGE PROGRESSIF (ATTEINTE COUPLE RÉGLÉ) MINIMUM: **0 1** sec MAXIMUM: **15** sec

Au départ, le **moteur A** augmente progressivement la force jusqu'à ce qu'il atteigne la force réglée **A 5**. Pendant ce temps, le capteur de détection d'obstacles est désactivé.

A 4 TEMPS DE RETARD EN FERMETURE (MOT. A) MINIMUM: **00** sec MAXIMUM: **b 1+b 2** sec

Une fois terminée la phase d'ouverture et après le temps de fermeture automatique **F 0**, le **moteur B** commence la phase de fermeture. Après **A 4** secondes, le **moteur A** commence également à se fermer. Ce temps est utile pour éviter le chevauchement des vantaux pendant la phase de fermeture.

A 5 RÉGLAGE COUPLE/ FORCE NORMALE MINIMUM: **0 1** = 10% MAXIMUM: **10** = 100%

Pendant le **TEMPS NORMAL A 1**, la force du **moteur A** est **A 5** % du total. La force du **moteur A** peut être réglée de 10% à 100% par pas de 10%. La force du moteur augmente ou diminue la sensibilité du capteur d'obstacles: plus la force réglée est grande, plus la sensibilité est faible; plus la force réglée est faible, plus la sensibilité est élevée.

A 6 RÉGLAGE COUPLE/ FORCE DE RALENTISSEMENT MINIMUM: **0 1** = 10% MAXIMUM: **10** = 100%

Pendant le **TEMPS DE RALENTISSEMENT A 2**, la force du moteur est **A 6** % du total. La **FORCE DE RALENTISSEMENT** peut être réglée de 10% à 100% par pas de 10%. La force du moteur augmente ou diminue la sensibilité du capteur d'obstacles: plus la force réglée est grande, plus la sensibilité est faible; plus la force réglée est faible, plus la sensibilité est élevée.

A 7 SEUIL OBSTACLE NORMAL MINIMUM: **00** = 0% MAXIMUM: **n** = désactivé

Si l'effort du **moteur A** détecté est supérieur au **SEUIL OBSTACLE NORMAL A 7** établi, pendant le **TEMPS NORMAL A 1**, l'unité détecte un obstacle. Si l'effort du **moteur A** détecté est supérieur au seuil programmé, le portail inverse le mouvement s'il s'agit de la première détection dans le cycle de travail, sinon il se met en fin de course. Une fois l'obstacle détecté, le portail effectue une manœuvre de sécurité en déplaçant un vantail à la fois. Pour faciliter l'étalonnage du **SEUIL OBSTACLE NORMAL**, l'écran de l'unité, pendant l'ouverture, affiche l'effort du **moteur A** sous la forme d'un nombre compris entre **00** et **99**. Pour **désactiver** la détection d'obstacle, appuyer sur le **BOUTON (+)** jusqu'à ce que l'écran n'affiche pas **n**.

A 8 SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT MINIMUM: **00** = 0% MAXIMUM: **n** = désactivé

Pendant le **TEMPS DE RALENTISSEMENT A 2**, l'unité de commande détecte un obstacle si l'effort du moteur est supérieur au **SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT A 8** réglé. La détection de l'obstacle pendant le ralentissement agit comme un interrupteur de fin de course. Pour faciliter l'étalonnage lors de l'**OUVERTURE**, l'écran de l'unité affiche l'effort du **moteur A** sous la forme d'un nombre compris entre **00** et **99**. Pour désactiver la détection de l'obstacle pendant le ralentissement, appuyer sur le **BOUTON (+)** jusqu'à ce que l'écran n'affiche pas **n**.

CONFIGURATION MOTEUR B

Motor B est configurable à travers 8 paramètres identifiables par la lettre **b**.

sec = secondes **%** = paramètre pourcentage **n** = désactivé

Les temps sont exprimés en secondes

Les forces et les seuils sont exprimés en décimales et correspondent à des %. Par exemple: **01** = 10%

b1	TEMPS NORMAL	14 sec	b5	FORCE NORMALE (de 10% à 100%)	8/10 %
b2	TEMPS RALENTISSEMENT	7 sec	b6	FORCE RALENTISSEMENT (de 10% à 100%)	10/10 %
b3	DÉMARRAGE PROGRESSIF (ATTEINTE COUPLE RÉGLÉ)	0,8 sec	b7	SEUIL DÉTECTION OBSTACLE NORMAL	n %
b4	TEMPS D'ATTEINTE AVANT D'OUVRIR	3 sec	b8	SEUIL DÉTECTION OBSTACLE RALENTISSEMENT	n %

b1 TEMPS NORMAL MINIMUM: **00** sec MAXIMUM: **99** sec

Le **moteur A** tourne pendant **b1** secondes à la force **b5**. À la fin de cette période, le **moteur B** ralentit. Ce phénomène se produit aussi bien à l'ouverture qu'à la fermeture. Le **moteur B** se ferme avant le **moteur A**. Le **moteur B** s'ouvre **b4** secondes plus tard que le **moteur A**.

b2 TEMPS RALENTISSEMENT MINIMUM: **00** sec MAXIMUM: **99** sec

Le **moteur B** ralentit pendant **b2** secondes à la force **b6**. La phase de ralentissement est effectuée après le temps de travail normal aussi bien en ouverture qu'en fermeture. Pour désactiver le ralentissement du **moteur B**, régler le paramètre **b2** = **0,0** sec. En réglant le ralentissement à zéro, la programmation **P2** sera également exécutée sans tenir compte de la phase de ralentissement du **moteur B**.

b3 DÉMARRAGE PROGRESSIF (ATTEINTE COUPLE RÉGLÉ) MINIMUM: **01** sec MAXIMUM: **15** sec

Au départ, le **moteur B** augmente progressivement la force jusqu'à ce qu'il atteigne la force réglée **b5**. Pendant ce temps, le capteur de détection d'obstacles est désactivé.

b4 TEMPS DE RETARD EN OUVERTURE (MOT. B) MINIMUM: **00** sec MAXIMUM: **A1+A2** sec

Le **moteur B** s'ouvre **b4** secondes après le **moteur A**. Ce délai est utile pour éviter le chevauchement des vantaux lors de l'ouverture.

b5 TORQUE ADJUSTMENT/STANDARD FORCE MINIMUM: **01** = 10% MAXIMUM: **10** = 100%

Pendant le **TEMPS NORMAL b1**, la force du **moteur B** est **b5** % du total. La force du **moteur B** peut être réglée de **10%** à **100%** par pas de **10%**. La force du moteur augmente ou diminue la sensibilité du capteur d'obstacles: plus la force réglée est grande, plus la sensibilité est faible; plus la force réglée est faible, plus la sensibilité est élevée.

b6 TORQUE ADJUSTMENT/STANDARD FORCE MINIMUM: **01** = 10% MAXIMUM: **10** = 100%

Pendant le **TEMPS DE RALENTISSEMENT b2**, la force du moteur est **b6** % du total. La **FORCE DE RALENTISSEMENT** peut être réglée de **10%** à **100%** par pas de **10%**. La force du moteur augmente ou diminue la sensibilité du capteur d'obstacles: plus la force réglée est grande, plus la sensibilité est faible; plus la force réglée est faible, plus la sensibilité est élevée.

b7 SEUIL OBSTACLE NORMAL MINIMUM: **00** = 0% MAXIMUM: **n** = désactivé

Si l'effort du **moteur B** détecté est supérieur au **SEUIL OBSTACLE NORMAL b7** établi, pendant le **TEMPS NORMAL b1**, l'unité détecte un obstacle. Si l'effort du **moteur B** détecté est supérieur au seuil programmé, le portail inverse le mouvement s'il s'agit de la première détection dans le cycle de travail, sinon il se met en fin de course. Une fois l'obstacle détecté, le portail effectue une manœuvre de sécurité en déplaçant un vantail à la fois. Pour faciliter l'étalonnage du **SEUIL OBSTACLE NORMAL**, l'écran de l'unité, pendant l'ouverture, affiche l'effort du **moteur B** sous la forme d'un nombre compris entre **00** et **99**. Pour **désactiver** la détection d'obstacle, appuyer sur le **BOUTON (+)** jusqu'à ce que l'écran n'affiche pas **n**.

b8 SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT MINIMUM: **00** = 0% MAXIMUM: **n** = désactivé

Pendant le **TEMPS DE RALENTISSEMENT b2**, l'unité de commande détecte un obstacle si l'effort du moteur est supérieur au **SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT b8** réglé. La détection de l'obstacle pendant le ralentissement agit comme un interrupteur de fin de course. Pour faciliter l'étalonnage du **SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT**, pendant la **FERMETURE**, l'écran de l'unité affiche l'effort du **moteur B** sous la forme d'un nombre compris entre **00** et **99**. Pour désactiver la détection de l'obstacle pendant le ralentissement, appuyer sur le **BOUTON +** jusqu'à ce que l'écran n'affiche pas **n**.

PROGRAMMATION CAPTEUR D'OBSTACLES

P6

PROGRAMMATION AUTOMATIQUE DU CAPTEUR D'OBSTACLES

Cette procédure permet de programmer les paramètres du capteur d'obstacles du **moteur A** et du **moteur B**.

Les paramètres en question sont ::

A7 → SEUIL OBSTACLE NORMAL MOTEUR A

A8 → SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT MOTEUR A

b7 → SEUIL OBSTACLE NORMAL MOTEUR B

b8 → SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT MOTEUR B

P6	Sélectionner la programmation automatique des capteurs à l'aide des BOUTONS (←) (→).
--	Après quelques secondes, l'écran affiche deux traits de soulignement: envoyer une commande START pour lancer la procédure.
1	L'écran affiche 1 : les moteurs ferment en appuyant sur la butée. L'unité détecte l'effort du moteur en présence d'obstacles, aussi bien en mode NORMAL qu'en mode RALENTISSEMENT. <i>L'unité passe automatiquement à l'étape 2.</i>
2	L'écran affiche 2 : le moteur A s'ouvre puis ralentit. Lorsque le moteur A s'arrête, le moteur B s'ouvre puis ralentit. L'unité détecte l'effort des moteurs en absence d'obstacles. <i>L'unité passe automatiquement à l'étape 3.</i>
3	L'écran affiche 3 : Les moteurs ferment d'abord le moteur B puis le moteur A à tour de rôle. L'unité de commande se remet en position de départ (PORTAIL FERMÉ COMPLÈTEMENT).

À la fin de la procédure, si l'unité affiche **9P**, la programmation n'a pas abouti sur certains ou tous les paramètres. Pour vérifier les paramètres qui n'ont pas été programmés, sélectionner tour à tour les paramètres concernés par la programmation et vérifier leur valeur. S'ils sont réglés sur **n**, les paramètres n'ont pas été programmés.

La modification de la force du moteur peut changer le résultat de la programmation.

EXEMPLE:

À la fin de la programmation, l'écran indique **9P**. Supposons que l'effort normal du moteur B n'ait pas été programmé. Les chiffres indiqués dans l'exemple sont donnés à titre indicatif et peuvent varier d'une installation à l'autre.

- A la fin de la procédure **P6**, l'unité de commande affiche **9P**
- A l'aide des **BOUTONS** (←) (→) Sélectionner le paramètre **A7**
- Paramètre **A7 = 47**: le **SEUIL D'OBSTACLE NORMAL** du **moteur A** a été **correctement** programmé.
- A l'aide des **BOUTONS** (←) (→) Sélectionner le paramètre **A8**.
- Paramètre **A8 = 8 1**: le **SEUIL OBSTACLE RALENTISSEMENT** du **moteur A** a été **correctement** programmé.
- A l'aide des **BOUTONS** (←) (→) Sélectionner le paramètre **b7**.
- Paramètre **b7 = n**: le **SEUIL OBSTACLE NORMAL** du **moteur B n'a pas** été programmé.
- A l'aide des **BOUTONS** (←) (→) Sélectionner le paramètre **b8**.
- Paramètre **b8 = 65**: le **SEUIL D'OBSTACLE RALENTISSEMENT** du **moteur B** a été **correctement** programmé.
- A la fin de cette analyse, le seul paramètre non calibré était **b7**. Le paramètre **b7** est lié à la phase normale du moteur B.
- du **moteur B**. Par conséquent, en **modifiant** la **FORCE NORMALE** du **moteur B b5**, on peut répéter la procédure.
- A l'aide des **BOUTONS** (←) (→) sélectionner le paramètre **b5**.
- A l'aide du **BOUTONS** (-) diminuer la force du moteur B de 1 ou plusieurs unités (chaque unité correspond à 10%).
- Répéter cette procédure **P6**.
- Répéter cette opération jusqu'à ce que **b7** soit déterminé

La sensibilité du capteur d'obstacles est déterminée par la FORCE réglée plutôt que par le seuil de détection.

En général, l'erreur **9P** est liée à une force trop élevée par rapport au portail utilisé. Cependant, il peut arriver que la procédure échoue parce que la force réglée est trop faible par rapport au système utilisé.

FONCTIONS GÉNÉRALES

De nombreuses fonctions permettent de personnaliser le fonctionnement du portail. Elles sont identifiées dans le menu par les lettres **F** and **L**.

sec = secondes **%** = paramètre pourcentage **n** = désactivé **xxx** = voir description complète

Les temps sont exprimés en secondes

Les forces et les seuils sont exprimés en décimales et correspondent à des %. Par exemple: **01** = 10%

F0 TEMPS FERMETURE AUTOMATIQUE	10 sec	F8 LOGIQUE PHOTOCELLULE COULISSANTE	n (y/n)
F1 TEMPS PIÉTON	7 sec	L0 ÉLECTRO-SERRURE OU CLIGNOTANT 12VDC	0
F2 COUP DE FERMETURE	0,0 sec	L1 RECYCLAGE HUILE/CHAUFFAGE MOTEUR	0 min
F3 TEMPS DE PRÉ-CLIGNOTEMENT	1,0 sec	L3 MODE MOTEUR A	n (y/n)
F4 COUP DE BÉLIER	n (y/n)	L4 MANŒUVRE DE RESTAURATION HOMME MORT	n (y/n)
F5 MODE PAS À PAS	n (y/n)	L5 LIMITE CYCLES DE TRAVAIL DEMANDE D'ASSISTANCE	n
F6 MODE COPROPRIÉTÉ	n (y/n)	L6 COMPTEUR CYCLES DE TRAVAIL	xx
F7 FERMETURE RAPIDE	n (y/n)		

F0 TEMPS FERMETURE AUTOMATIQUE MINIMUM: **00** sec MAXIMUM: **99** sec

En fin d'ouverture, le portail reste totalement ouvert pendant **F0** secondes. A l'issue de ce temps, le portail commence à se fermer. Pour désactiver le **TEMPS DE FERMETURE AUTOMATIQUE**, appuyer longuement sur le **BOUTON (+)** jusqu'à ce que l'écran indique **5E**. Si la fermeture automatique est désactivé, le portail reste ouvert après l'ouverture.

F1 TEMPS PIÉTON MINIMUM: **00** sec MAXIMUM: **A1** sec

Si le portail est démarré par une commande **PIÉTON**, **F1** représente le temps de travail du **moteur A**. Le ralentissement ne sera pas exécuté pendant la phase d'ouverture, alors qu'il le sera pendant la phase de fermeture. Pendant une manœuvre **PIÉTON**, le **moteur B** n'est pas activé. Une commande **START** interrompt la manœuvre **PIÉTON** et démarre également le moteur B. Pendant un cycle de travail standard, la commande **PIÉTON** se comporte exactement comme une commande **START**.

F2 COUP DE FERMETURE MINIMUM: **00** sec MAXIMUM: **25** sec

Au terme de la fermeture, après avoir effectué une éventuelle phase de ralentissement, le **moteur A** pousse sur la butée à pleine force pendant **F2** secondes. Cette fonction peut être utile lors de l'utilisation de l'électro-serrure, lorsque la fermeture est difficile. Pendant cette manœuvre, le capteur d'**obstacles** est désactivé.

F3 TEMPS DE PRÉ-CLIGNOTEMENT MINIMUM: **00** sec MAXIMUM: **50** sec

Le portail attend **F3** secondes avant de commencer une manœuvre d'ouverture ou de fermeture.

F4 COUP DE BÉLIER MINIMUM: **n** MAXIMUM: **4**

En activant le paramètre **F4 = 4** avant l'ouverture, le **moteur A** se ferme pendant **0,5** seconde. Pendant ce temps, la force du moteur est maximale et le capteur d'obstacle est désactivé. Cette fonction peut être utile pour faciliter le déverrouillage de l'électro-serrure.

F5 MODE PAS À PAS MINIMUM: **n** MAXIMUM: **4**

L'activation du paramètre **F5 = 4** permet d'activer le mode **PAS À PAS**: pendant la phase d'ouverture et de fermeture, les commandes **START** arrêtent le mouvement. Une commande **START** ultérieure fera repartir le mouvement dans la direction opposée à celle qui a été arrêtée. Par exemple: si le portail est en train de s'ouvrir, une commande **START** arrête l'ouverture. La commande **START** suivante démarre la phase de fermeture du portail.

F6 MODE COPROPRIÉTÉ MINIMUM: **00** = 0% MAXIMUM: **n** = disabled

L'activation du paramètre **F6 = 4** permet d'activer le mode **COPROPRIÉTÉ**: pendant la phase d'**OUVERTURE**, les commandes de **START** ne bloquent pas la manœuvre. Pendant la phase de **FERMETURE**, les commandes de **START** inversent le mouvement (de **FERMETURE** > **OUVERTURE**). Le mode copropriété a une priorité plus élevée que le mode **PAS À PAS**. En réglant **F6 = 4**, il ne sera plus possible de modifier la valeur de **F5**, qui sera automatiquement désactivée (**n**).

MODE STANDARD **F5 = n** **F6 = n**

Si les modes **PAS À PAS** et **COPROPRIÉTÉ** sont désactivés (**F5 = n**, **F6 = n**), la logique de fonctionnement de l'unité est **STANDARD**: pendant l'ouverture, les commandes de **START** arrêtent le mouvement du portail. Pendant la fermeture, les commandes de **START** inversent le mouvement.

FONCTIONS GÉNÉRALES

F7 FERMETURE RAPIDE MINIMUM: n MAXIMUM: 4

La fonction FERMETURE RAPIDE permet de fermer le portail après avoir franchi les deux photocellules (ouverture et fermeture ou fermeture et ouverture). La fermeture est déclenchée 5 secondes après le passage. Cette fonction n'est activée qu'une seule fois par CYCLE DE TRAVAIL et si le mouvement du portail n'a jamais été interrompu.

Si $F7 = 4$, toutes les commandes de **START** lancent cette fonction: les télécommandes mémorisées avec les fonctions $r1$ **START**, $r3$ **PIÉTON**, $r4$ **FERMETURE RAPIDE**, les entrées du bornier associées aux fonctions **START** $G0$, **OUVRE** OP ou **PIÉTON** PE .

Si $F7 = n$ (désactivé), seules les télécommandes mémorisées avec la fonction radio $r4$ activent la FERMETURE RAPIDE.

F8 LOGIQUE PHOTOCELLULE COULISSANTE MINIMUM: n MAXIMUM: 4

Si $F8 = 4$ les photocellules fonctionnent avec la logique d'un automatisme **BATTANT**:

- **PHOTOCELLULES D'OUVERTURE** (borne 13 paramètre $E5 = EA$): elles suspendent l'OUVERTURE tant que le rayon est interrompu. Elles inversent l'état de mouvement de FERMETURE à OUVERTURE SUSPENDUE. Pendant l'OUVERTURE, ils n'ont aucun effet sur la manœuvre en cours.
- **PHOTOCELLULES DE FERMETURE** (borne 12 paramètre $E4 = EC, E4 = ED$): elles inversent le mouvement de FERMETURE à OUVERTURE

Si $F8 = n$, les photocellules fonctionnent avec la logique d'un automatisme **COULISSANT**:

- **PHOTOCELLULES D'OUVERTURE** (borne 13 paramètre $E5 = EA$) pendant l'OUVERTURE, elles inversent le mouvement pendant 3 secondes. Après ces 3 secondes, la FERMETURE est interrompue. Une commande de **START** ultérieure fait repartir le portail en FERMETURE. Pendant la manœuvre de FERMETURE, elles n'ont aucun effet.
- **PHOTOCELLULES DE FERMETURE** (borne 12 paramètre $E4 = EC, E4 = ED$): elles inversent le mouvement de la FERMETURE à l'OUVERTURE. Pendant la manœuvre d'ouverture, elles n'ont aucun effet.

L0 ÉLECTRO-SERRURE / CLIGNOTANT MINIMUM: 0 MAXIMUM: 3

Ce paramètre permet de modifier la logique de fonctionnement des bornes 20 + et 21 - ($L0$) associées à l'électro-serrure.

Cette sortie est utile pour gérer une électro-serrure de 12 VDC ou un clignotant à LED de 3 W 12 VDC. La sortie de l'électro-serrure peut également être contrôlée par une télécommande.

$L0 = 00$ → La sortie est désactivée. Seules les télécommandes associées à la fonction EL (Activer l'électro-serrure pendant 3 secondes) peuvent activer les sorties 20 + et 21 - ($L0$) de l'unité. L'activation de l'électro-serrure par télécommande peut être utile pour la gestion d'un portail pour piétons adjacent à l'automatisme.

$L0 = 01$ → La sortie est activée pour gérer une électro-serrure installée sur le vantail déplacé par le **moteur A**. Au début de chaque mouvement d'OUVERTURE, l'unité libère l'électro-serrure. Les télécommandes mémorisées comme EL déverrouillent l'électro-serrure.

$L0 = 02$ → La sortie est activée avec la fonction de clignotement intermittent. Pendant l'OUVERTURE, le clignotant effectue des clignotements rapides. Pendant la FERMETURE, les clignotements sont lents. Pendant le temps de fermeture automatique, le clignotant est allumé en permanence.

$L0 = 03$ → La sortie est activée avec la fonction de lumière fixe pendant les manœuvres. Pendant l'OUVERTURE, la FERMETURE et le TEMPS DE FERMETURE AUTOMATIQUE le clignotant est allumé.

L1 RECYCLAGE HUILE/CHAUFFAGE MOTEUR MINIMUM: 0 min MAXIMUM: 8 min

Cette fonction permet de chauffer les moteurs et le boîtier de l'unité de commande de manière cyclique. Dans le cas d'installations avec des moteurs oléodynamiques, il est utile de faire circuler l'huile périodiquement: chaque cycle dure 10 minutes et $L1$ représente les minutes pendant lesquelles le moteur/boîtier est chauffé à chaque cycle. Cette fonction est activée après 10 minutes de fermeture ou d'ouverture complète du portail: toute opération sur l'unité ou l'interruption d'une photocellule remet à zéro le décompte du temps. Les moteurs sont actifs à la fin de chaque cycle. Par exemple, en réglant $L1 = 03$, les moteurs restent éteints pendant 7 minutes, puis sont activés pendant les 3 minutes restantes après l'activation de la fonction (c'est-à-dire 17 minutes après la dernière opération).

L3 MODE MOTEUR A MINIMUM: 0 MAXIMUM: 4

En activant cette fonction $L3 = 4$, seul le **moteur A** sera géré. Les paramètres relatifs au **moteur B** ($b1 - b8$) ne seront plus modifiables. Cette fonction est utile lors de l'installation d'un portail battant à 1 vantail ou de portails coulissants. Si cette unité est utilisée sur un portail coulissant, régler le paramètre $F8 = 4$ pour sélectionner la logique de photocellule correcte.

FONCTIONS GÉNÉRALES

L4 MANŒUVRE DE RESTAURATION HOMME MORT MINIMUM: n MAXIMUM: 4

Cette fonction, si elle est activée, **L4 = 4**, permet d'ouvrir ou de fermer le portail en cas de défaillance d'un des dispositifs de sécurité (photocellules ou arrêts), de manière à permettre le passage jusqu'à ce que la panne soit réparée. Cette modalité prévoit l'installation d'un dispositif **START** (contact normalement ouvert) sur le bornier 9 ou le bornier 10 et le réglage du paramètre de gestion correspondant (**E 1** ou **E 2**). Le paramètre de gestion (**E 1** ou **E 2**) doit être réglé sur l'une des fonctions suivantes: **Go start**, **oP** ouvrir ou **cL** fermer. Si les conditions décrites sont remplies et qu'une sécurité (arrêt, photocellule externe ou interne) est active depuis plus de 5 secondes, il est possible d'actionner le portail en ouverture/fermeture en suivant la procédure suivante:

1. Activer le dispositif **START**

2. Désactiver le dispositif **START**

Le clignotant est activé (uniquement s'il est configuré sur les bornes 20 + et 21 - (**L0**) via **L0=02** ou **L0=03**).

3. Activer le dispositif **START** dans les 2,5 secondes qui suivent l'allumage du clignotant. L'unité de commande affiche le compte à rebours de 2,5 à 0 secondes sur l'écran.

4. Le portail effectue la manœuvre demandée (ouverture/fermeture) tant que le dispositif **START** est maintenu actif. Lorsque le dispositif **START** est désactivé, l'unité bloque le mouvement du portail.

L5 LIMITE CYCLES DE TRAVAIL DEMANDE D'ASSISTANCE MINIMUM: n MAXIMUM: 59

Le paramètre **L5** permet de définir le nombre de cycles de travail avant la maintenance. Lorsque le portail a effectué les manœuvres **L5**, le temps par clignotement sera réglé sur 5 secondes. Cette fonction peut être utile pour signaler à l'utilisateur final la nécessité de procéder à l'entretien du système. Le paramètre **L5** peut être réglé dans ces intervalles :

n = désactivé

- du **0.1** au **09** du 1 au 9 cycles de travaux

- du **1.1** au **19** du 10 au 90 cycles de travaux

- du **2.1** au **29** du 100 au 900 cycles de travaux

- du **3.1** au **39** du 1000 au 9000 cycles de travaux

- du **4.1** au **49** du 10000 au 90000 cycles de travaux

- du **5.1** au **59** du 100 000 au 900 000 cycles de travaux

Comment lire l'écran:

le premier chiffre indique l'exposant de la puissance de 10, le second son multiplicateur.

Par exemple:

3,3 indique $10^3 \times 3 = 3.000$

2,9 indique $10^2 \times 9 = 900$

5,1 indique $10^5 \times 1 = 100.000$

En appuyant sur n'importe quel bouton de l'unité de commande, le compteur se met à 0 et cette fonction ne sera réactivée qu'après **L5** cycles.

L6 COMPTEUR CYCLES DE TRAVAIL MINIMUM: 0.1 MAXIMUM: 69

Le paramètre **L6** ne peut pas être modifié ou effacé et représente le nombre de cycles de travail de l'automatisation. Une fois le paramètre **L6** sélectionné (voir le MENU DE NAVIGATION) le nombre décimal le plus significatif du compteur est indiqué dans le format **POSITION**, **VALEUR**. En appuyant sur le **BOUTON (-)** l'écran s'éteint. Une fois le **BOUTON (-)** relâché, l'analyse du compteur commence, en affichant sa position décimale (valeur à gauche) et sa valeur (à droite du point).

EXEMPLE:

si un portail a effectué **6258** manœuvres, une fois **L6** sélectionné, l'écran affiche: **3,6** en appuyant sur le **BOUTON (-)** l'écran s'éteint.

En relâchant le **BOUTON (-)**, l'écran affiche en séquence:

multiplicateur:	*1000	*100	*10	*1	
position:	3	2	1	0	
	36	22	15	08	
valeur:	6	2	5	8	= 1000*6 + 100*2 + 10*5 + 1*8

L'écran passe à la position suivante toutes les 3 secondes environ et s'éteint brièvement avant d'afficher le nouveau numéro.

TEST

Dans le menu, les fonctions de test sont identifiées par la lettre **t**

t 1 TEST PHOTOCELLULES n (y/n)

t 2 TEST MOTEURS n (y/n)

t 1	TEST PHOTOCELLULES	MINIMUM: n	MAXIMUM: y
------------	---------------------------	-------------------	-------------------

Avant d'activer cette fonction (**t 1 = y**), vérifier que le négatif des **TRANSMETTEURS des PHOTOCELLULES** est connecté à la **borne 19 de l'étiquette t 1**. Connecter **UNIQUEMENT** les négatifs des **TRANSMETTEURS** et non d'autres signaux à la **borne 19**.

Avant de commencer une manœuvre de fermeture ou d'ouverture, l'unité de commande coupe l'alimentation des photocellules en vérifiant l'ouverture du contact.

contact. Une fois l'ouverture du contact vérifiée, la centrale réalimente les photocellules en vérifiant la fermeture du contact.

(les photocellules sont associés à des signaux **N.F. NORMALEMENT FERMÉS**). Si la vérification est réussie, la manœuvre est lancée.

Si le test a échoué, l'écran de l'unité signale **t 1** et le portail n'est pas mis en marche.

Le test des photocellules n'est effectué que sur les photocellules installées.

Par exemple: si l'installation n'utilise la photocellule qu'en fermeture, il faut s'assurer que le paramètre **E4** est réglé sur **t c** ou **t d** (fonctions relatives à la photocellule de fermeture) et que le paramètre **E5** est désactivé (**E5 = n** - voir "FONCTIONS GÉNÉRALES"). De cette façon, l'unité saura à quelle borne la photocellule est connectée et n'effectuera pas le test sur la borne non utilisée.

t 2	TEST MOTEURS	MINIMUM: n	MAXIMUM: y
------------	---------------------	-------------------	-------------------

Avant chaque manœuvre, l'unité de commande effectue le test du **moteur A** et le test du **moteur B**.

Si le test est concluant, la manœuvre demandée est lancée.

Si le test échoue, l'écran affiche:

- **9A** erreur moteur A
- **9b** erreur moteur B

Le test moteur échoue dans 4 cas:

- moteur en **THERMIQUE**
- **ERREUR DE CONNEXION**
- **CONDENSATEUR DE COMPENSATION DE PHASE** épuisé ou rupture du **TRIAC** de l'unité de commande.

CONFIGURATION TÉLÉCOMMANDES

Cette fonction n'est disponible que pour le modèle AVEC MODULE RADIO (APE-570/0510).

Les télécommandes peuvent être configurées par le biais de fonctions radio, identifiées sur l'écran par la lettre **r**.

r0 SUPPRIMER TÉLÉCOMMANDE	r5 SUPPRIMER TOUTES LES TÉLÉCOMMANDES	P0 OUVRIR HOMME MORT
r1 START	r6 FONCTION PROGRAMMABLE	Pc FERMER HOMME MORT
r2 STOP	r7 FONCTION PROGRAMMABLE	G0 START
r3 PIÉTON	r9 FONCTION RADIO ENFICHABLE	
r4 FERMETURE RAPIDE		

r1 r2 r3 r4 r6 r7 STOCKAGE D'UNE TÉLÉCOMMANDE

Il est possible de mémoriser jusqu'à 99 télécommandes sur l'unité de commande. Le code de la télécommande est enregistré sur l'unité de commande (et non sur le module radio). Si on souhaite supprimer une télécommande à l'avenir, il est recommandé de noter le numéro de l'allocation mémoire.

Pour stocker une télécommande, sélectionner l'une des fonctions disponibles: **r1** START, **r2** STOP, **r3** PIÉTON, **r4** FERMETURE RAPIDE, **r6** FONCTION PROGRAMMABLE ou **r7** FONCTION PROGRAMMABLE.

Une fois la fonction sélectionnée, après environ 2 secondes, l'écran affiche = _.

Appuyer sur le **BOUTON de la télécommande** et le maintenir enfoncé, puis appuyer simultanément sur le **BOUTON (+)** de l'unité.

Lorsqu'une télécommande est en cours d'émission, l'écran le signale en allumant un point sur l'écran. Une fois la télécommande mémorisée, l'unité affiche son numéro d'identification dans la mémoire **ID** (0 à 99). Le numéro d'identification est utile pour effacer la télécommande à l'aide de la fonction **r0**. Le numéro d'identification de la télécommande est affiché à chaque fois que la télécommande mémorisée est transmise et seulement après avoir sélectionné l'un des paramètres radio **r1, r2, r3, r4, r6** ou **r7**. Si l'on appuie sur le bouton de la télécommande lorsque l'unité de commande est en **STAND BY** - - l'indication de la fonction à laquelle elle est associée est affichée.

ENREGISTREMENT D'UNE TÉLÉCOMMANDE COMME START

- Sélectionner le paramètre **r1** à l'aide des boutons de défilement (←) ou (→).
- Après quelques secondes, l'écran affiche = _.
- Appuyer sur le bouton de la télécommande à stocker et le maintenir enfoncé. L'écran affiche = _.
- Appuyer sur le **BOUTON (+)** de l'unité de commande. L'écran affiche = **1**. La télécommande a **été mémorisée avec succès** dans la position 1 de la mémoire de l'unité de commande (écran = **2** position mémoire 2, écran = **3** position mémoire 3, etc. jusqu'à 99).
 - Si l'écran affiche = . la télécommande **n'a pas été mémorisée**.
 - Si l'écran n'affiche pas = . la télécommande **n'a pas été reçue** (par exemple: fréquence différente de celle du récepteur) ou le récepteur radio est défectueux.

r0 SUPPRIMER UNE TÉLÉCOMMANDE

Pour supprimer une télécommande, il faut connaître son **ID** (numéro d'IDENTIFICATION) ou, à l'inverse, il faut connaître l'**ID** de la télécommande qu'on ne désire pas supprimer.

Pour connaître l'**ID** d'une télécommande, sélectionner l'un des paramètres radio: **r1, r2, r3, r4, r6** ou **r7**. Appuyer sur le bouton de la télécommande: l'écran affiche son numéro d'identification.

Pour supprimer une télécommande, sélectionner le paramètre **r0**. Après quelques secondes, l'écran affiche en séquence les numéros d'identification des télécommandes présentes dans la mémoire de l'unité. Une fois affiché l'identifiant de la télécommande qu'on souhaite effacer, appuyer sur le **BOUTON (+)** de l'unité et le maintenir enfoncé. L'écran commence à clignoter et continue à afficher le numéro d'identification. Maintenir le **BOUTON (+)** enfoncé jusqu'à ce que l'écran s'éteigne (environ 2 secondes). La télécommande a été effacée.

EXEMPLE : EFFACER LA TÉLÉCOMMANDE AVEC LE NUMÉRO D'IDENTIFICATION 3

- Sélectionner le paramètre **r0** à l'aide des boutons de défilement (←) ou (→).
- Après 2 secondes, l'unité de commande affiche =
- Après 2 secondes, l'unité de commande affiche = **1**
- Après 2 secondes, l'unité de commande affiche = **2**
- Après 2 secondes, l'unité de commande affiche = **3**
- Appuyer sur le **BOUTON (+)** et le maintenir enfoncé
- L'écran commence à clignoter et affiche = **3**. Maintenir le **BOUTON (+)** enfoncé
- Après environ 2 secondes, l'écran s'éteint, la télécommande a été supprimée.

CONFIGURATION TÉLÉCOMMANDES

Cette fonction n'est disponible que pour le modèle AVEC MODULE RADIO (APE-570/0510).

r5

SUPPRIMER TOUTES LES TÉLÉCOMMANDES

Pour effacer toutes les télécommandes, sélectionner le paramètre r5. Après environ 2 secondes, l'unité de commande affiche r. Appuyer et maintenir enfoncé le **BOUTON (+)**. L'écran commence à clignoter en affichant 4. Lorsque l'écran affiche 4 sans clignoter, **TOUTES** les télécommandes précédemment enregistrées ont **été effacées**.

r6 r7

FONCTIONS PROGRAMMABLES

Les télécommandes mémorisées via r6 et r7 peuvent être associées à différentes fonctions:

Po OUVRIRE HOMME MORT, **Pc FERMER HOMME MORT**, **oP OUVRIRE**, **cl FERMER**, **EL ACTIVER ÉLECTRO-SERRURE** pendant 3 secondes, **do ACTIVER SORTIE PROGRAMMABLE** (voir paramètres o1 et o2 dans la section du manuel décrivant les sorties programmables). Pour mémoriser une télécommande associée à une fonction programmable, procéder comme indiqué dans le paragraphe **STOCKAGE D'UNE TÉLÉCOMMANDE**.

Pour **ASSIGNER UNE NOUVELLE FONCTION**, sélectionner le paramètre r6 ou r7. Appuyer sur le **BOUTON (-)** et le maintenir enfoncé. L'écran commence à clignoter en affichant r6 ou r7. Lorsque le clignotement s'arrête, relâcher le **BOUTON (-)**. Modifier la fonction à l'aide du **BOUTON (+)**.

La fonction initialement associée à r6 est **Po OUVRIRE HOMME MORT**.

La fonction initialement associée à r7 est **Pc FERMER HOMME MORT**.

r9

RADIO ENFICHABLE

La section "INPUT RADIO" est dédiée aux deux modèles (APE-570/0510 - APE-570/0511).

Pour enregistrer ou supprimer une télécommande sur la radio enfichable, il est nécessaire de faire référence au manuel du fabricant de la **RADIO**.

Il est possible de modifier la fonction déclenchée par les télécommandes enregistrées sur la radio enfichable. Pour modifier la fonction de la radio, sélectionner le paramètre r9. Après 2 secondes, l'écran affiche la fonction associée. Utiliser le **BOUTON (+)** ou **BOUTON (-)** pour modifier la fonction.

Les télécommandes mémorisées sur la radio enfichable peuvent être associées à l'une de ces fonctions: **r DÉSACTIVÉ**, **Go START**, **oP OUVRIRE**.

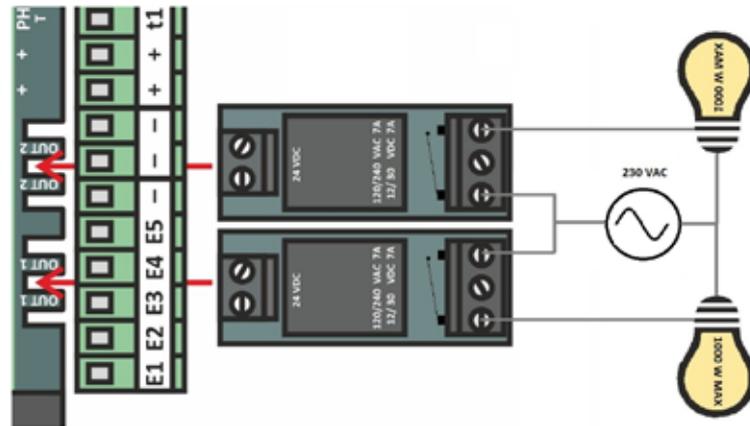
Les télécommandes enregistrées sur la radio enfichable ne sont pas stockées dans la mémoire de l'unité de commande.

SORTIES PROGRAMMABLES

Les paramètres de gestion des sorties programmables sont identifiés dans le menu par la lettre **o**.

Pour utiliser ces fonctions, il faut connecter les modules d'extension **RELAY (APE-570/0022)** aux broches de la centrale:

Exemple de raccordement
de deux ampoules 230 vac



o1 o2

SORTIES PROGRAMMABLES 1 et 2

Les fonctions programmables sur les sorties sont les suivantes:

o1 : VOYANT PORTAIL OUVERT

La sortie est active lorsque le portail est dans l'état **OUVERT**. Dès que le portail revient à l'état **COMPLÈTEMENT FERMÉ**, la sortie est désactivée.

o2 : VOYANT PORTAIL FERMÉ

La sortie est active lorsque le portail est dans l'état de **FERMETURE TOTALE**. Dès que le portail n'est plus fermé, la sortie se désactive.

o3 : FEU CLIGNOTANT

La sortie n'est pas active lorsque le portail est arrêté. La sortie s'allume et s'éteint par intermittence lorsque le portail est en mouvement. Pendant l'ouverture, elle s'éteint et s'allume plus rapidement que pendant la fermeture.

Pendant le **TEMPS DE FERMETURE AUTOMATIQUE** (le portail est complètement ouvert et se referme automatiquement après **F0** secondes), la sortie est active. Grâce à cette fonction, il est possible d'utiliser le feu clignotant aussi bien pour distinguer la phase de travail du portail que pour signaler le fonctionnement actuel ou futur de l'automatisme.

o4 : LUMIÈRE DE COURTOISIE

La sortie est activée pendant 3 minutes, chaque fois que le portail commence une manœuvre d'ouverture.

o5 : "ON/OFF" DE LA TÉLÉCOMMANDE r6

L'état de la sortie est commuté chaque fois qu'une télécommande mémorisée comme **r6** est en transmission. Cette fonction est utile pour gérer un point lumineux commandé par un bouton de télécommande.

o6 : "ON" LORSQU'UNE TÉLÉCOMMANDE MEMORISÉE COMME r6 EST EN TRANSMISSION

La sortie est active lorsqu'une télécommande mémorisée comme **r6** est en transmission.

Cette fonction est utile pour actionner une électro-serrure par radio ou pour signaler une manœuvre du portail homme mort.

o7 : "ON/OFF" DE LA TÉLÉCOMMANDE MEMORISÉE COMME r7

L'état de la sortie est commuté lorsqu'une télécommande enregistrée comme **r7** est en transmission. Cette fonction est utile pour actionner un point d'éclairage commandé par un bouton de télécommande.

o8 : "ON" LORSQU'UNE TÉLÉCOMMANDE MEMORISÉE COMME r7 EST EN TRANSMISSION

La sortie est active lorsqu'une télécommande enregistrée sous **r7** est en transmission. Cette fonction est utile pour actionner une électro-serrure par radio ou pour signaler une manœuvre du portail homme mort.

SORTIES PROGRAMMABLES

TOUS LES EXEMPLES SUPPOSENT QUE LE MODULE D'EXTENSION DE RELAIS ENFICHABLE (APE 570/0022) EST CONNECTÉ AUX BROCHES DE SORTIE DE L'UNITÉ DE COMMANDE.

EXEMPLE: Configuration d'une télécommande pour actionner un point d'éclairage

1. Enregistrer une télécommande comme **r6**.
2. Sélectionner à nouveau le paramètre **r6**.
3. Appuyer sur le **BOUTON (-)** de l'unité de commande et le maintenir enfoncé. L'écran commence à clignoter en affichant **r6**.
4. Lorsque l'écran affiche **r6** sans plus clignoter, relâcher le **BOUTON (-)**.
5. A l'aide des **BOUTON (+)(-)**, sélectionner la fonction **da**.
6. A l'aide des **BOUTON (←) (→)**, sélectionner le paramètre **o1 / o2**.
7. A l'aide des **BOUTON (+)(-)**, sélectionner la fonction **05**.
8. Quitter le menu à l'aide des **BOUTON (←) (→)**.

La télécommande mémorisée par cette procédure changera l'état de la sortie sans modifier l'état du portail.

EXEMPLE: Configuration d'une télécommande pour signaler l'ouverture comme homme mort en ouverture

1. Mémoriser une télécommande comme **r6**.
2. Sélectionner à nouveau le paramètre **r6**.
3. Appuyer sur le **BOUTON (-)** de l'unité de commande et le maintenir enfoncé. L'écran commence à clignoter en affichant **r6**.
4. Lorsque l'écran affiche **r6** sans plus clignoter, relâcher le **BOUTON (-)**.
5. A l'aide des **BOUTON (+)(-)**, sélectionner la fonction **Pa**.
6. A l'aide des **BOUTON (←) (→)**, sélectionner le paramètre **o1 / o2**.
7. A l'aide des **BOUTON (+)(-)**, sélectionner la fonction **06**.
8. Quitter le menu à l'aide des **BOUTON (←) (→)**.

Lorsque la télécommande mémorisée en suivant la procédure ci-dessus est en transmission, le portail se déplace dans le sens de l'OUVERTURE et la sortie est activée en même temps.

EXEMPLE: Configuration d'une télécommande pour signaler la fermeture comme homme mort en fermeture

1. Enregistrer une télécommande comme **r7**.
2. Sélectionner à nouveau le paramètre **r7**.
3. Appuyer sur le **BOUTON (-)** de l'unité de commande et le maintenir enfoncé. L'écran commence à clignoter en affichant **r7**.
4. Lorsque l'écran affiche **r7** sans plus clignoter, relâcher le **BOUTON (-)**.
5. A l'aide des **BOUTON (+)(-)**, sélectionner la fonction **Pc**.
6. A l'aide des **BOUTON (←) (→)**, sélectionner le paramètre **o1 / o2**.
7. A l'aide des **BOUTON (+)(-)**, sélectionner la fonction **08**.
8. Quitter le menu à l'aide des **BOUTON (←) (→)**.

Lorsque la télécommande mémorisée selon la procédure ci-dessus est en transmission, le portail se déplace dans le sens de la fermeture et, en même temps, la sortie est activée.

EXEMPLE: Transformer une lampe 230VAC en un clignotant intermittent

1. À l'aide des **BOUTON (←) (→)**, sélectionner le paramètre **o1 / o2**.
2. A l'aide des **BOUTON (+)(-)**, sélectionner la fonction **03**.
3. Quitter le menu à l'aide des **BOUTON (←) (→)**.

La lampe s'allume et s'éteint rapidement pendant l'ouverture, lentement pendant la fermeture et reste allumée pendant le **TEMPS DE FERMETURE AUTOMATIQUE**.

ÉLIMINATION DU PRODUIT



A) Déclaration relative aux EEE ménagers sans piles ni accumulateurs portables

INFORMATIONS POUR LES UTILISATEURS D'EEE DOMESTIQUES OU PROFESSIONNELS

Conformément à l'art. 26 du décret législatif n° 49 du 14 mars 2014 "Mise en œuvre de la Directive 2012/19/UE relative aux déchets d'équipements électriques et électroniques (DEEE)".

Le symbole de la poubelle barrée sur l'équipement ou son emballage indique que le produit en fin de vie doit être collecté séparément des autres déchets afin de permettre un traitement et un recyclage adéquats. L'utilisateur doit donc remettre gratuitement l'équipement en fin de vie aux centres municipaux appropriés de collecte sélective des déchets électriques et électroniques, ou le retourner au détaillant selon les modalités suivantes:

- pour les très petits appareils, c'est-à-dire ceux dont au moins un côté extérieur ne dépasse pas 25 cm, la remise gratuite et sans obligation est prévue dans les magasins dont la surface de vente d'équipements électriques et électroniques est supérieure à 400 m². Pour les magasins plus petits, la livraison est facultative.
- pour les appareils de plus de 25 cm, la livraison à tous les points de vente en mode 1 contre 1 est prévue, c'est-à-dire que la livraison au détaillant ne peut avoir lieu que lorsqu'un nouveau produit équivalent est acheté.
Une collecte sélective adéquate en vue de l'acheminement ultérieur de l'équipement mis au rebut vers des filières de recyclage, de traitement et d'élimination respectueuses de l'environnement permet d'éviter d'éventuels effets négatifs sur l'environnement et la santé et favorise la réutilisation et/ou le recyclage des matériaux dont l'équipement est constitué.

L'élimination non autorisée du produit par l'utilisateur entraîne l'application des sanctions prévues par la législation en vigueur.

Abexo[®]

AUTOMATION ACCESSORIES

ABEXO est une marque déposée appartenante à
ABTECNO srl - Via Cicogna 95
40068 San Lazzaro di Savena (BO)
info@abtecno.com
www.abexo.tech