Déclic.
TÉLÉCOMMANDE

DOCUMENTATION TECHNIQUE

# Kit automatisme NICE TOONA4024KCE

Retrouvez les instructions, schémas et réglages de votre équipement dans les pages suivantes.

## Avant toute manipulation

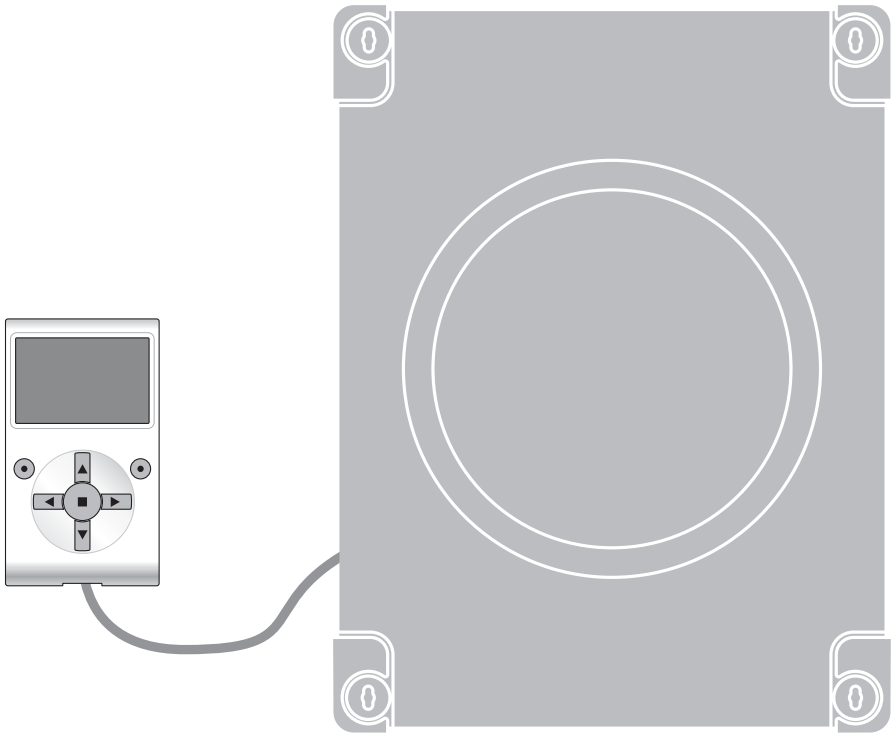
Vérifiez la référence exacte de votre appareil. Les instructions techniques et les avertissements du fabricant restent prioritaires. En cas de doute ou pour une intervention électrique, faites appel à un professionnel qualifié.

**Une question sur votre référence ?**

declictelecommande.com/contact

Document distribué par Déclic Télécommande.
Les marques et références des fabricants sont conservées dans la notice.

# MC824H



# Fonctions programmables

avec l'utilisation du programmateur Oview

STF MC824H – Rev01
Firmware: TF02

Nice

# FONCTIONS COMMUNES

### Nom

Ce paramètre permet d'attribuer à l'automatisme un nom différent de l'original de manière à en faciliter l'identification (ex. « portail côté nord »).
Il est possible d'utiliser un nom de 24 caractères maximum, espaces compris.

### Ensemble

Ce paramètre peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 63 la valeur configurée à l'usine est « 0 ».
L'ensemble est un numéro qui doit être attribué obligatoirement à chaque opérateur, récepteur ou autre dispositif pouvant être connecté dans un réseau BusT4, pour définir sa « zone d'appartenance ». Par la suite, durant l'utilisation des automatismes présents dans une installation complexe, il sera possible de commander simultanément tous les dispositifs qui ont le même numéro d'ensemble.

### Adresse

Ce paramètre peut être configuré avec une valeur comprise entre 1 et 127 ; la valeur configurée à l'usine est « 3 ».
L'ensemble est un numéro qui doit être attribué obligatoirement à chaque opérateur, récepteur ou autre dispositif pouvant être connecté à un réseau BusT4, pour le distinguer d'autres dispositifs présents dans un **ensemble**. Il faut donc que les dispositifs d'un ensemble aient une adresse différente l'un de l'autre.

### Groupe

À ce paramètre peut être attribuée une valeur comprise entre 0 et 15 ; la valeur configurée à l'usine est « 0 ». La fonction permet d'attribuer à un dispositif qui doit être commandé (par exemple un opérateur ou autre dispositif pouvant être connecté à un réseau BusT4), un numéro qui permet à ce dispositif d'appartenir à un « groupe de commande » donné. Peuvent appartenir à un même groupe plusieurs dispositifs appartenant aussi à des **ensembles** différents. Il est possible de créer jusqu'à 14 groupes de dispositifs et, en particulier, un même dispositif peut être inséré dans 4 groupes différents.
Dans un réseau de dispositifs, l'utilisation de cette fonction permet de :
**-** commander simultanément différents dispositifs insérés dans un groupe, même si certains d'entre eux appartiennent à des **ensembles** différents ;
**-** exploiter un récepteur unique, installé dans un des dispositifs qui fait partie d'un **groupe**, pour commander tous les dispositifs qui font partie de ce groupe.

### Version micrologiciel *(non modifiable)*

La fonction permet d'afficher la version du micrologiciel présente dans un dispositif.

### Version matériel *(non modifiable)*

La fonction permet d'afficher la version du matériel présent dans un dispositif.

### Numéro de série *(non modifiable)*

La fonction permet d'afficher le numéro de série qui identifie de manière univoque un dispositif. Ce numéro est différent pour chaque dispositif, même si du même modèle.

### Gestion mot de passe

La fonction est utile pour limiter l'accès à toutes ou à quelques fonctions de programmation d'un dispositif, de la part de personnes non autorisées. Si un dispositif est protégé par un mot de passe, pour effectuer une session de programmation, il est indispensable de faire la procédure de « log in » au début de la session et la procédure de « log out » à la fin de la session. *Note – la procédure de « log out » permet de bloquer l'accès aux personnes non autorisées en activant de nouveau le mot de passe existant.* **Attention !** – *Pour programmer le mot de passe dans plusieurs dispositifs (par exemple dans l'Oview, dans la logique de commande, dans le récepteur etc.), il est conseillé d'utiliser* ***un seul mot de passe, identique pour tous les dispositifs, Oview compris****. Cette astuce évite de devoir faire un nouveau « log in » à chaque changement de dispositif, quand on utilise l'Oview ou le logiciel qui lui est lié.*
Dans les dispositifs (Oview compris) il est possible de programmer deux types de mot de passe :
- le **mot de passe utilisateur**, formé d'un maximum de 6 caractères alphanumériques. **Attention !** – Ne pas utiliser de lettres majuscules.
- le **mot de passe installateur**, formé d'un maximum de 6 caractères alphanumériques. **Attention !** – Ne pas utiliser de lettres majuscules.

# FONCTIONS DE LA LOGIQUE

## Installation

### Recherche bluebus

Cette fonction permet de lancer la procédure d'apprentissage des dispositifs connectés à l'entrée Bluebus et à l'entrée HALTE de la logique de commande d'un automatisme. **Important** – Pour activer la recherche des dispositifs il faut appuyer sur la touche « **Exécuter** ».

### Type moteur

Cette fonction permet de mémoriser dans la centrale le type de moteur connecté. Choisir le type de moteur, dans la liste des moteurs disponibles, en utilisant les touches ▲ et ▼. Après avoir sélectionné le moteur, presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

### Recherche cotes

Cette fonction permet d'activer la procédure de recherche automatique des cotes : la logique mesure automatiquement les angles d'ouverture des vantaux et calcule les positions d'ouverture et de ralentissement. Pour activer la recherche d'une cote, il faut presser la touche « **Exécuter** ».

### Programmation positions

**• fermeture maximum**
Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position de fermeture maximum « position 0 » (quand le vantail touche la butée mécanique de fermeture). Pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ (**ouverture**) et ▼ (**fermeture**), en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position de fermeture maximum. Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

**• ouverture maximum**
Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position de fermeture maximum « position 1 » (quand le vantail touche la butée mécanique d'ouverture). Pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ **(ouverture)** et ▼ **(fermeture)**, en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position d'ouverture maximum. Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

**• ouverture**
Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position d'ouverture désirée « position A » (position dans laquelle le vantail doit s'arrêter à la fin d'une manœuvre d'ouverture). pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ (**ouverture**) et ▼ (**fermeture**), en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position d'ouverture. Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

**• ouverture partielle 1**
Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position d'ouverture partielle 1 (position dans laquelle le vantail doit s'arrêter à la fin d'une manœuvre d'ouverture, après une commande d'ouverture partielle 1).Pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ (**ouverture**) et ▼ (**fermeture**), en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position d'ouverture partielle 1. Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

**• ouverture partielle 2**
Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position d'ouverture partielle 2 (position dans laquelle le vantail doit s'arrêter à la fin d'une manœuvre d'ouverture, après une commande d'ouverture partielle 2).Pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ (**ouverture**) et ▼ (**fermeture**), en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position d'ouverture partielle 2.Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

**• ouverture partielle 3**
Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position d'ouverture partielle 3 (position dans laquelle le vantail doit s'arrêter à la fin d'une manœuvre d'ouverture, après une commande d'ouverture partielle 3).Pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ (**ouverture**) et ▼ (**fermeture**), en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position d'ouverture partielle 3.Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

**• ralentissement en ouverture**
Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer l'ampleur de la zone de ralentissement du vantail, durant la manœuvre d'ouverture (espace parcouru par les moteurs, depuis le début de la phase de ralentissement jusqu'à la position d'ouverture). Pour programmer le ralentissement, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ puis choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼ et enfin presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

**• ralentissement en fermeture**
Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer l'ampleur de la zone de ralentissement du vantail, durant la manœuvre de fermeture (espace parcouru par les moteurs, depuis le début de la phase de ralentissement jusqu'à la position de fermeture maximum « position 0 »).Pour programmer le ralentissement, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ puis choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼ et enfin presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

**• décalage ouverture**
Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer le décalage en ouverture (espace que doit accomplir le vantail 2, avant que commence l'ouverture du vantail 1). Pour programmer le décalage, il faut choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼, puis mémoriser en pressant la touche « **OK** ».

**• décalage fermeture**
Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer le décalage en fermeture (espace que doit accomplir le vantail 1, avant que commence la fermeture du vantail 2). Pour programmer le décalage, il faut choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼, puis mémoriser en pressant la touche « **OK** ».

**• distance d'exclusion**
Ce paramètre, exprimé en impulsions encodeur, peut être réglé à une valeur comprise entre 0 et 255 ; la valeur configurée à l'usine est dépend du type d'installation effectuée. La valeur choisie, définit l'ampleur de l'intervalle, au niveau du fin de course mécanique de fermeture et d'ouverture, dans lequel est exclue la manœuvre d'inversion, causée par une éventuelle intervention de la fonction « détection d'obstacles ». Pour programmer la distance d'exclusion, il faut choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼, puis mémoriser en pressant la touche « **OK** ».

### Effacement données

Cette fonction permet d'effacer la configuration d'une logique de commande et les données qui y sont mémorisées en choisissant parmi une série d'options. Ces options sont :

- ❏ **cotes** – permet d'effacer toutes les cotes mémorisées ;
- ❏ **dispositifs bluebus** – permet d'effacer la configuration des dispositifs Bluebus et de l'entrée HALTE ;
- ❏ **valeurs fonctions** – permet d'effacer toutes les valeurs et les réglages des fonctions prévues par la logique de commande ;
- ❏ **Tout effacer** – permet d'effacer toutes les données présentes dans la mémoire de la logique de commande à l'exclusion des paramètres réservés : ensemble, adresse, version de matériel, version de logiciel, numéro de série.

Pour effectuer l'effacement : choisir la configuration à effacer en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **Exécuter** ».

## Paramètres de base

### Fermeture automatique

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La fonction permet d'activer dans la logique de commande de l'automatisme la fermeture automatique à la fin d'une manœuvre d'Ouverture. Si la fonction est active (ON) la manœuvre de fermeture automatique commence à la fin du temps d'attente programmé dans la fonction « temps de pause ». Si la fonction n'est pas active (OFF), le fonctionnement de la logique de commande est de type « semi-automatique ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

### Temps de pause

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 250 s ; la valeur configurée à l'usine est de 30 s. Cette fonction permet de programmer dans la logique de commande le temps d'attente désiré qui doit s'écouler entre la fin d'une manœuvre d'Ouverture et le début d'une manœuvre de Fermeture. **IMPORTANT** – Cette fonction n'a d'effet que si la fonction « fermeture automatique » est active. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

### Referm. après photo

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». Quand la fonction est active (ON), son fonctionnement varie suivant le paramètre configuré dans la fonction « Fermeture automatique » :

- ◆ avec la fonction « Fermeture automatique » **active** (ON), si les photocellules (Photo ou Photo 1) interviennent durant la manœuvre d'Ouverture ou Fermeture, le temps de pause se réduit à 5 secondes, indépendamment du « temps de pause » programmé ;
- ◆ avec la fonction « Fermeture automatique » **non active** (OFF), si les photocellules (Photo ou Photo 1) interviennent durant la manœuvre de Fermeture, la « fermeture automatique » s'active avec le « temps de pause » programmé.

Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

### Fermer toujours

**• active**
Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». Cette fonction est utile en cas de panne électrique, même de courte durée. En effet, si au cours d'une manœuvre d'Ouverture l'automatisme se bloque à cause d'une panne de courant, la fonction **est active** (ON), au rétablissement du courant électrique la manœuvre de Fermeture est effectuée normalement. Au contraire, si la fonction **n'est pas active** (OFF), au rétablissement du courant électrique l'automatisme reste arrêté. ***Note*** *– Pour des questions de sécurité, quand la fonction est active la manœuvre de Fermeture est précédée d'un temps d'attente programmé dans la fonction « temps de préclignotement ».* Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• modalité**
Ce paramètre est configuré en usine sur la modalité « fermer toujours ». La fonction présente 2 modalités de fonctionnement :

- ❏ ***fermer toujours*** *– Pour cette modalité, se référer à la fonction « active » de l'option « fermer toujours » ;*
- ❏ ***sauvegarder fermeture*** *- En activant cette modalité, après une panne électrique, au rétablissement du courant on peut*

*obtenir deux résultats : **a)** exécution de la fermeture automatique avec respect du temps programmé dans la fonction « temps de préclignotement », si au moment de la coupure de courant le compte à rebours du temps susdit était en cours ; **b)** exécution de la manœuvre de Fermeture si au moment de la coupure de courant une fermeture automatique était en court et que la manœuvre n'avait pas été terminée. **Note** - Si avant la panne de courant la fermeture automatique a été annulée (par exemple, avec l'envoi de la commande Halte), au rétablissement du courant électrique la manœuvre de Fermeture n'est pas exécutée.*

Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• temps d'attente**

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 20 s ; la valeur configurée à l'usine est de 5 s. Cette fonction permet de programmer dans la logique de commande le temps d'attente désiré qui doit s'écouler entre la fin de la manœuvre d'Ouverture et le début de la manœuvre de Fermeture. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

## Gestion vitesse

**• vitesse ouverture**

Ce paramètre permet de programmer la vitesse du moteur durant une manœuvre d'Ouverture ; il peut être réglé à une valeur comprise entre 1 (vitesse minimum) et 6 (vitesse maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 6. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• vitesse fermeture**

Ce paramètre permet de programmer la vitesse du moteur durant une manœuvre de Fermeture ; il peut être réglé à une valeur comprise entre 1 (vitesse minimum) et 6 (vitesse maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 6. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• vitesse ralentissement ouverture**

Ce paramètre permet de programmer la vitesse du moteur durant la phase de ralentissement d'une manœuvre d'Ouverture ; il peut être réglé à une valeur comprise entre 1 (vitesse minimum) et 4 (vitesse maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 2. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• vitesse ralentissement fermeture**

Ce paramètre permet de programmer la vitesse du moteur durant la phase de ralentissement d'une manœuvre de Fermeture ; il peut être réglé à une valeur comprise entre 1 (vitesse minimum) et 4 (vitesse maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 2. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

## Gestion force

**• force ouverture**

Ce paramètre peut être réglé, pour chaque moteur, à une valeur comprise entre 1 (force minimum) et 8 (force maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 3. La fonction permet de configurer la valeur maximum de la force(*) que les moteurs appliquent aux vantaux, durant une manœuvre d'ouverture, avant qu'intervienne la fonction « détection obstacles ». Si le courant requis par le moteur dépasse la valeur fixée la logique de commande arrête la manœuvre en cours et, si nécessaire, effectue une inversion de la manœuvre. Programmation paramètre : choisir le moteur (1 ou 2), en utilisant les touches ◀ et ▶ ; choisir ensuite la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• force fermeture**

Ce paramètre peut être réglé, pour chaque moteur, à une valeur comprise entre 1 (force minimum) et 8 (force maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 3. La fonction permet de configurer la valeur maximum de la force(*****) que les moteurs appliquent aux vantaux, durant une manœuvre de fermeture, avant qu'intervienne la fonction « détection obstacles ». Si le courant requis par le moteur dépasse la valeur fixée la logique de commande arrête la manœuvre en cours et, si nécessaire, effectue une inversion de la manœuvre. Programmation paramètre : choisir le moteur (1 ou 2), en utilisant les touches ◀ et ▶ ; choisir ensuite la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

*(*****) **Note** : la force est liée au courant électrique absorbé par le moteur.*

## Gestion sensibilité

**• sensibilité ouverture**

Ce paramètre peut être réglé, pour chaque moteur, à une valeur comprise entre 1 (force minimum) et 8 (force maximum) ; la valeur configurée à l'usine dépend du type d'installation effectuée. La fonction permet de configurer la valeur maximum de la force(**) que les moteurs appliquent aux vantaux, durant une manœuvre d'ouverture, avant qu'intervienne la fonction « détection obstacles ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• sensibilité fermeture**

Ce paramètre peut être réglé, pour chaque moteur, à une valeur comprise entre 1 (force minimum) et 8 (force maximum) ; la valeur configurée à l'usine dépend du type d'installation effectuée. La fonction permet de configurer la valeur maximum de la force(**) que les moteurs appliquent aux vantaux, durant une manœuvre de fermeture, avant qu'intervienne la fonction « détection obstacles ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

*(******) **Note** : la force est liée à la fréquence des impulsions provenant de l'encodeur.*

## Couple de démarrage

**• active**

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». En configurant cette fonction sur « ON », la manœuvre commence avec des valeurs de force et de vitesse au maximum pour donner plus de puissance au moteur durant

la phase initiale. À la fin de la phase de démarrage, la manœuvre se poursuit avec une rampe d'accélération progressive. Cette fonction est utile en présence de frottements statiques élevés (par exemple, neige ou glace qui bloquent l'automatisme). Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• temps démarrage**

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 3 s ; la valeur configurée à l'usine dépend du type de moteur utilisé. La fonction permet de programmer la durée du démarrage au début d'une manœuvre. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**Important** – Si la fonction est active (ON), le démarrage est activé sur n'importe quelle manœuvre d'ouverture et de fermeture. Si au contraire la fonction n'est pas active (OFF) et qu'un « temps démarrage » différent de 0 est programmé, le démarrage ne s'active que pour les manœuvres d'ouverture qui commencent avec le portail fermé et d'une durée égale au temps sélectionné.

### Préclignotement

**• active**

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La configuration sur « ON » de cette fonction permet d'activer le temps de clignotement qui s'écoule entre l'allumage du signal clignotant et le début d'une manœuvre d'Ouverture ou de Fermeture. Ce temps est réglable et il est utile pour signaler à l'avance une situation de danger. **Important** – Si cette fonction n'est pas active (OFF), l'allumage du clignotant coïncide avec le début de la manœuvre. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• temps en ouverture**

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 10 s ; la valeur configurée à l'usine est de 3 s. La fonction permet de programmer le temps de clignotement qui signale le début imminent d'une manœuvre d'Ouverture ; il est associé à la fonction « préclignotement ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• temps en fermeture**

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 10 s ; la valeur configurée à l'usine est de 3 s. La fonction permet de programmer le temps de clignotement qui signale le début imminent d'une manœuvre de Fermeture ; il est associé à la fonction « préclignotement ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

### Stand-by

**• active**

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». En configurant cette fonction sur « ON » il est possible de réduire les consommations de l'automatisme. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• modalité**

La fonction présente 3 modalités de fonctionnement :

❑ ***sécurités*** *– En configurant cette modalité, à la fin de l'exécution d'une manœuvre et une fois que le temps de stand-by s'est écoulé (paramètre programmable dans la fonction « temps d'attente »), la logique de commande éteint les émetteurs des photocellules Bluebus et toutes les leds, à l'exclusion de la led Bluebus qui clignotera plus lentement.* ***Note*** *– Au moment où la logique de commande reçoit une commande, elle rétablit automatiquement le fonctionnement normal de l'automatisme et non plus à consommation réduite.*

❑ ***bluebus*** *– En configurant cette modalité, à la fin de l'exécution d'une manœuvre et une fois que le temps de stand-by s'est écoulé, la logique de commande éteint la sortie Bluebus (les dispositifs) et toutes les leds, à l'exclusion de la led Bluebus qui clignotera plus lentement.* ***Note*** *– Au moment où la logique de commande reçoit une commande, elle rétablit automatiquement le fonctionnement normal de l'automatisme et non plus à consommation réduite.*

❑ ***tout*** *– En configurant cette modalité, à la fin de l'exécution d'une manœuvre et une fois que le temps de stand-by s'est écoulé, la logique de commande éteint la sortie Bluebus (les dispositifs) certains circuits internes et toutes les leds, à l'exclusion de la led Bluebus qui clignotera beaucoup plus lentement.* ***Note*** *– Au moment où la logique de commande reçoit une commande, elle rétablit automatiquement le fonctionnement normal de l'automatisme et non plus à consommation réduite.*

Programmation modalité : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

**• temps d'attente**

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 250 s ; la valeur configurée à l'usine est de 60 s. La fonction permet de programmer le temps qui doit s'écouler entre la fin de l'exécution d'une manœuvre et le début de la fonction « stand-by », si cette dernière est active (ON). Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

### Blocage automatisme

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La fonction permet de désactiver le fonctionnement de l'automatisme, en configurant la valeur sur « ON ». Dans ce cas, aucune commande envoyée ne sera exécutée, à l'exclusion de la commande « Pas à pas haute priorité », « Débloquer », « Débloquer et fermer » et « Débloquer et ouvrir ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

### Blocage touches

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La fonction permet de désactiver le fonctionnement des touches présentes dans la logique de commande. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les

touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

### Coup de bélier

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». En configurant cette fonction sur (ON), avant que commence la manœuvre d'ouverture (en partant de la position de portail fermé), une brève manœuvre de fermeture est activée de manière à faciliter le déclenchement de la serrure électrique. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

### Valeur brève inversion

Ce paramètre est exprimé en millisecondes (ms) et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 2,5 secondes ; la valeur configurée à l'usine est de 1,3 s. Cette fonction permet de programmer la durée de la « brève inversion » des moteurs ; celle-ci se vérifie après l'envoi d'une commande « Halte » à la logique de commande. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** ».

### Déchargement fermeture

Ce paramètre est exprimé en millisecondes (ms) et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 1 seconde ; la valeur configurée à l'usine est de 0 s. Cette fonction permet de programmer, pour chaque moteur, la durée de la « brève inversion » à la fin de l'exécution de la manœuvre de Fermeture complète. Programmation décharge : choisir le moteur (1 ou 2), en utilisant les touches ◀ et ▶ ; choisir ensuite la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

## Paramètres avancés

### Configuration ENTRÉES

Cette option regroupe les commandes disponibles et associables aux **entrées 1 - 2 - 3**, présentes sur la logique de commande d'un automatisme. Les commandes disponibles pour chaque entrée sont décrites dans le **Tableau 1** ; tandis que les catégories de commande et les modalités de fonctionnement correspondantes sont décrites dans le **Tableau 1a**, **1b**, **1c etc. Important – Pour le fonctionnement de la logique, il faut associer à la commande programmée sur une entrée, la catégorie de commande correspondante et, enfin, la modalité de fonctionnement désirée.**
Pour configurer une entrée, effectuer les opérations suivantes :
**01.** Dans la section « Paramètres avancés » choisir l'option « configuration entrées » puis l'entrée que l'on souhaite programmer. Choisir la commande désirée et confirmer le choix avec « OK ».
**02.** Ensuite, toujours dans la section « Paramètres avancés », sélectionner l'option « configuration commandes » et choisir la catégorie de commande correspondant à la commande précédemment choisie au point 01. Choisir enfin la modalité de fonctionnement désirée.

Il y a trois entrées disponibles :
• **Entrée 1** : Cette fonction permet de programmer l'entrée 1, en lui attribuant une commande au choix, parmi celles énumérées dans le Tableau 1. L'entrée 1 est programmée en usine sur la commande « pas à pas », avec la catégorie de commande « pas à pas » et la modalité de fonctionnement « ouverture - stop - fermeture - ouverture ».
• **Entrée 2** : Cette fonction permet de programmer l'entrée 2, en lui attribuant une commande au choix, parmi celles énumérées dans le Tableau 1. L'entrée 2 est programmée en usine sur la commande « ouverture », avec la catégorie de commande « ouverture » et la modalité de fonctionnement « ouverture - stop - ouverture ».
• **Entrée 3** : Cette fonction permet de programmer l'entrée 1, en lui attribuant une commande au choix, parmi celles énumérées dans le Tableau 1. L'entrée 3 est programmée en usine sur la commande « fermeture », avec la catégorie de commande « fermeture » et la modalité de fonctionnement « fermeture - stop - fermeture ».

**TABLEAU 1 :** CONFIGURATION ENTRÉES

| COMMANDE | CATÉGORIE DE COMMANDE | DESCRIPTION |
|---|---|---|
| **Aucune commande** | | N'exécute aucune commande. |
| **Pas à pas** | Pas à pas<br>programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le **Tableau 1-A** (**« configuration commandes »** > **« pas à pas »** > modalité de fonctionnement...) | À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre successive à celle qui a été exécutée précédemment (ou encore en exécution), selon l'ordre des manœuvres prévues dans la séquence de la modalité de fonctionnement programmée.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Ouverture partielle 1** | Ouverture partielle<br>programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le **Tableau 1-B** (**« configuration commandes »** > **« ouverture partielle »** > modalité de fonctionnement…) | À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture partielle 1 » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture partielle 1). La succession des manœuvres s'effectue dans l'ordre établi dans la modalité de |

| | | |
|---|---|---|
| | | fonctionnement programmée.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Ouverture** | Ouverture<br>programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le **Tableau 1-C** (**« configuration commandes »** > **« ouverture »** > modalité de fonctionnement…) | À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture). La succession des manœuvres s'effectue dans l'ordre établi dans la modalité de fonctionnement programmée.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Fermeture** | Fermeture<br>programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le **Tableau 1-D** (**« configuration commandes »** > **« fermeture »** > modalité de fonctionnement…) | À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre de Fermeture jusqu'à ce que les butées mécaniques de Fermeture soient atteintes. La succession des manœuvres s'effectue dans l'ordre établi dans la modalité de fonctionnement programmée.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Stop** | | À l'envoi de cette commande, la logique de commande arrête la manœuvre en cours progressivement et rapidement (pas instantanément).<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Fonct. collectif** | | À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture avec la séquence « ouverture- ouverture » jusqu'à ce que soit atteinte la position programmée dans la fonction « ouverture » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture). **Note** – Quand la position d'ouverture est atteinte, si cette commande est suivie de l'envoi d'une autre commande, l'automatisme exécute la manœuvre de Fermeture.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Pas à pas haute priorité** | Pas à pas<br>programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le **Tableau 1-A** (**« configuration commandes »** > **« pas à pas »** > modalité de fonctionnement...) | À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre successive à celle qui a été exécutée précédemment (ou encore en exécution), par rapport à l'ordre des manœuvres prévues dans la séquence de la modalité de fonctionnement programmée.<br>**Important** – Cette commande est exécutée même si la commande « bloquer » (voir tableau 1) est configurée dans la logique de commande.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Ouverture partielle 2** | Ouverture partielle<br>programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le **Tableau 1-B** (**« configuration commandes »** > **« ouverture partielle »** > modalité de fonctionnement…) | À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture partielle 2 » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture partielle 2). La succession des manœuvres s'effectue dans l'ordre établi dans la modalité de fonctionnement programmée.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Ouverture partielle 3** | Ouverture partielle<br>programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le **Tableau 1-B** (**« configuration commandes »** > **« ouverture partielle »** > modalité de | À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture partielle 3 » (Fonctions logique de |

| | | |
|---|---|---|
| | fonctionnement…) | commande > installation > cotes > ouverture partielle 3). La succession des manœuvres s'effectue dans l'ordre établi dans la modalité de fonctionnement programmée.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Ouvrir et bloquer** | <u>Ouverture</u><br>programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le **Tableau 1-C** (**« configuration commandes »** > **« ouverture »** > modalité de fonctionnement…) | À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture). Après que les butées mécaniques ont été atteintes, l'automatisme est bloqué.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Fermer et bloquer** | <u>Fermeture</u><br>programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le **Tableau 1-D** (**« configuration commandes »** > **« fermeture »** > modalité de fonctionnement…) | À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre de Fermeture jusqu'à ce que les butées mécaniques de fermeture soient atteintes. Après que les butées mécaniques ont été atteintes, l'automatisme est bloqué.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Bloquer** | | À l'envoi de cette commande, la logique de commande se bloque et n'exécute plus aucun type de commande, à l'exclusion des commandes « Pas à pas haute priorité », « Débloquer », « Débloquer et fermer » et « Débloquer et ouvrir ».<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Débloquer** | | À l'envoi de cette commande, la logique de commande se débloque en reprenant son fonctionnement normal (toutes les commandes envoyées peuvent être exécutées).<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Temporisateur éclairage automatique** | | Cette commande permet d'activer l'éclairage automatique programmable sur la sortie 1, 2 et 3. L'éclairage automatique reste actif pour le délai programmé dans la fonction « temps éclairage automatique » (Fonctions logique de commande > paramètres avancés > configuration sorties > temps éclairage automatique).<br>**Note** – Quand l'éclairage automatique est déjà actif et la commande « temporisateur éclairage automatique » est envoyée de nouveau, le temps programmé dans la fonction « temps éclairage automatique ».<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Éclairage automatique On/Off** | | Cette commande permet d'activer et de désactiver l'éclairage automatique programmable sur la sortie 1, 2 et 3. **ATTENTION !** – L'extinction de l'éclairage automatique s'effectue de manière automatique si le temps du temporisateur programmé dans la fonction « temps éclairage automatique » (Fonctions logique de commande > paramètres avancés > configuration sorties > temps éclairage automatique).<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Halte** | <u>Halte</u><br>programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le **Tableau 1-E, 1-F** (**« configuration commandes »** > **« halte »** > modalité de fonctionnement…) | À l'envoi de cette commande, la logique de commande arrête la manœuvre en cours de manière instantanée et fait exécuter à l'automatisme la modalité de fonctionnement configurée.<br>*Entrée configurée comme normalement fermée.* |

| | | |
|---|---|---|
| **Ouv. fonct. collectif** | | À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme uniquement la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture).<br>**Note** – Cette commande est utile si on utilise les photocellules de commande ou une spire magnétique.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Photo**<br>Fonction de sécurité | | À l'envoi de cette commande, durant la manœuvre de fermeture, la logique de commande arrête la manœuvre en cours et invertit la manœuvre (avec une ouverture).<br>*Entrée configurée comme normalement fermée.* |
| **Photo 1**<br>Fonction de sécurité | | À l'envoi de cette commande, durant la manœuvre de fermeture, la logique de commande arrête la manœuvre en cours et invertit la manœuvre (avec une ouverture).<br>À l'envoi de cette commande, durant la manœuvre d'ouverture, la logique de commande arrête la manœuvre en cours et reprend la manœuvre quand l'input de la commande cesse.<br>*Entrée configurée comme normalement fermée.* |
| **Photo 2**<br>Fonction de sécurité | | À l'envoi de cette commande, durant la manœuvre d'ouverture, la logique de commande arrête la manœuvre en cours et invertit la manœuvre (avec une fermeture).<br>*Entrée configurée comme normalement fermée.* |
| **Débloquer et ouvrir** | | À l'envoi de cette commande, la logique de commande se débloque (son fonctionnement normal est rétabli) et fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Débloquer et fermer** | | À l'envoi de cette commande, la logique de commande se débloque (son fonctionnement normal est rétabli) et fait exécuter à l'automatisme la manœuvre de Fermeture.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Active ouverture automatique** | | Avec cette commande on peut activer ou désactiver la fonction des photocellules de commande bluebus et des entrées configurées en modalité « ouverture collective ». Note – À l'usine, la fonction est configurée comme active. Par exemple, si cette fonction est active, quand les photocellules de commande sont occupées, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme une manœuvre d'Ouverture.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |
| **Désactive ouverture autom.** | | Cette commande permet de désactiver la modalité « active ouverture automatique » décrite ci-dessus.<br>*Entrée configurée comme normalement ouverte.* |

## Configuration COMMANDES

Cette option regroupe les **catégories de commandes** associables aux entrées 1 - 2 - 3 (se référer à la section « configuration entrées - Tableau 1 » pour vérifier les commandes disponibles). Chaque catégorie de commande présente différentes modalités de fonctionnement décrites dans un **tableau** (1-A, 1-B, etc.) :

### Pas à pas

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le **Tableau 1-A**.

**TABLEAU 1-A :** CONFIGURATION COMMANDES

| MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT | DESCRIPTION |
|---|---|
| **Ouverture - stop - fermeture - stop** | Exécution de la séquence décrite. |
| **Ouverture - stop - fermeture - ouverture** | **Modalité de fonctionnement configurée en usine (Entrée 1 - commande « pas à pas »).** Exécution de la séquence décrite. |
| **Ouverture - fermeture - ouverture - fermeture** | Exécution de la séquence décrite. |
| **Pas à pas fonct. collectif 1** | Exécution de la séquence « **ouverture - ouverture** », jusqu'à ce que la position d'Ouverture maximum soit atteinte. Si après avoir atteint cette position, une autre commande est envoyée, la logique de commande exécute la manœuvre de fermeture. |
| **Pas à pas fonct. collectif 2** | Exécution de la séquence « **ouverture - ouverture** », jusqu'à ce que la position d'Ouverture maximum soit atteinte. Si après avoir atteint cette position, une autre commande est envoyée, la logique de commande exécute la manœuvre de fermeture. Si la commande envoyée reste active pendant plus de 2 secondes, la logique exécute un stop. |
| **Pas à pas 2** | Exécution de la séquence « **ouverture - stop - fermeture - ouverture**". **Important** – Si la commande envoyée reste active pendant plus de 2 secondes, la logique de commande active la manœuvre de la commande « ouverture partielle 1 » (configuration entrées > Tableau 1). |
| **Comm. action maintenue** | La manœuvre d'Ouverture ou de Fermeture n'est effectuée que si la commande envoyée persiste (action maintenue). |
| **Mode « Industriel »** | Exécution de la séquence « ouverture en semi-automatique - fermeture avec commande maintenue ». |

### Ouverture partielle

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le **Tableau 1-B**.

**TABLEAU 1-B:** CONFIGURATION COMMANDES

| MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT | DESCRIPTION |
|---|---|
| **Ouverture - stop - fermeture - stop** | **Modalité de fonctionnement configurée en usine.** Exécution de la séquence décrite. |
| **Ouverture - stop - fermeture - ouverture** | Exécution de la séquence décrite. |
| **Ouverture - fermeture - ouverture - fermeture** | Exécution de la séquence décrite. |
| **Pas à pas fonct. collectif 1** | Exécution de la séquence « **Ouverture partielle - Ouverture partielle** », jusqu'à ce que la position programmée dans la fonction « Ouverture partielle » soit atteinte. |
| **Pas à pas fonct. collectif 2** | Exécution de la séquence « **Ouverture partielle - Ouverture partielle** », jusqu'à ce que la position programmée dans la fonction « Ouverture partielle » soit atteinte. Si après avoir atteint cette position, une autre commande est envoyée, la logique de commande exécute la manœuvre de fermeture. **Important -** Si la commande envoyée reste active pendant plus de 2 secondes, la logique exécute un stop. |
| **Comm. action maintenue** | La manœuvre d' « Ouverture partielle » ou de « Fermeture » est exécutée exclusivement si la commande est maintenue active. |

| | |
|---|---|
| **Mode « industriel »** | Exécution de la séquence « **ouverture en semi-automatique - fermeture avec commande maintenue** ». |

**Ouverture**

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le **Tableau 1-C**.

**TABLEAU1-C**: CONFIGURATION COMMANDES

| MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT | DESCRIPTION |
|---|---|
| **Ouverture - stop - ouverture** | **Modalité de fonctionnement configurée en usine (Entrée 2 - commande « ouverture »).** Exécution de la séquence décrite. |
| **Ouv. fonct. collectif 1** | Exécution de la séquence « **ouverture - ouverture** ». |
| **Ouv. fonct. collectif 2** | Exécution de la séquence « **ouverture - ouverture** ». **Important** – Si la commande envoyée reste active pendant plus de 2 secondes, la logique exécute un stop. |
| **Ouv. action maintenue** | La manœuvre d'Ouverture n'est effectuée que si la commande envoyée persiste (action maintenue). |
| **Mode « industriel »** | Exécution de la séquence « ouverture en semi-automatique - fermeture avec commande maintenue ». |

**Fermeture**

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le **Tableau 1-D**.

**TABLEAU 1-D**: CONFIGURATION COMMANDES

| MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT | DESCRIPTION |
|---|---|
| **Fermeture - stop - fermeture** | **Séquence configurée en usine (Entrée 3 - commande « fermeture »).** Exécution de la séquence décrite. |
| **Ferm. fonct. collectif 1** | Exécution de la séquence décrite « **fermeture - fermeture** ». |
| **Ferm. fonct. collectif 2** | Exécution de la séquence décrite « **fermeture - fermeture** ». **Important** – En envoyant une commande, si elle est maintenue active pendant plus de 2 secondes, la logique de commande active le Stop. |
| **Ferm. action maintenue** | La manœuvre d'Ouverture n'est effectuée que si la commande envoyée persiste (action maintenue). |
| **Mode « industriel »** | Exécution de la séquence « **ouverture en semi-automatique - fermeture avec commande maintenue** ». |

**Halte en ouverture**

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le **Tableau 1-E**.

**TABLEAU 1-E**: CONFIGURATION COMMANDES

| MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT | DESCRIPTION |
|---|---|
| **Halte** | Avec cette modalité de fonctionnement, à la réception de la commande la logique de commande bloque instantanément la manœuvre d'Ouverture en cours. |
| **Halte et brève inversion** | **Modalité de fonctionnement configurée en usine.** À la réception de la commande, la logique de commande arrête instantanément la manœuvre d'Ouverture en cours et fait exécuter à l'automatisme une brève inversion de la manœuvre dans la direction opposée (Fermeture). |

### Halte en fermeture

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-**F**.

**TABLEAU 1-F**: CONFIGURATION COMMANDES

| MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT | DESCRIPTION |
|---|---|
| **Halte** | À la réception de la commande, la logique de commande bloque instantanément la manœuvre de Fermeture en cours. |
| **Halte et brève inversion** | **Modalité de fonctionnement configurée en usine.** À la réception de la commande, la logique de commande arrête instantanément la manœuvre de Fermeture en cours et fait exécuter à l'automatisme une brève inversion de la manœuvre dans la direction opposée (Ouverture). |

## Configuration SORTIES

Cette option regroupe les **fonctions** disponibles et associables aux Sorties 1 (flash) - 2 - 3 présentes sur la logique de commande d'un automatisme. Chaque sortie présente différentes fonctions décrites dans un **tableau** (Tableau 2, Tableau 3, etc.) :

### Sortie 1 (flash)

Pour cette sortie, il est possible choisir une des fonctions décrites dans le **Tableau 2**.

**TABLEAU 2**: CONFIGURATION SORTIES

| FONCTION | DESCRIPTION |
|---|---|
| **sca** (= voyant portail ouvert) | Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :<br>***voyant éteint*** *= automatisme arrêté dans la position de Fermeture maximum ;*<br>***clignotant lent*** *= automatisme en phase d'exécution manœuvre d'Ouverture ;*<br>***clignotant rapide*** *= automatisme en phase d'exécution manœuvre de Fermeture ;*<br>***voyant allumé fixe*** *= automatisme arrêt dans une position différente de la fermeture maximum*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **portail ouvert** | Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :<br>***voyant allumé*** *= automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;*<br>***voyant éteint*** *= automatisme dans d'autres positions.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **portail fermé** | Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :<br>***voyant allumé*** *= automatisme dans la position de Fermeture maximum ;*<br>***voyant éteint*** *= automatisme dans d'autres positions.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **voyant maintenance** | Le voyant programmé indique le comptage des manœuvres effectuées et par conséquent, la nécessité ou pas d'une intervention de maintenance sur l'installation :<br>***voyant allumé pendant 2 s au début de la manœuvre de Ouverture*** *= nombre de manœuvres inférieur à 80% ;*<br>***voyant clignotant durant l'exécution de toute la manœuvre*** *= nombre de manœuvres entre 80 et 100% ;*<br>***voyant toujours clignotant*** *= nombre de manœuvres supérieur à 100%.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **clignotant** | Cette fonction permet au clignotant d'indiquer l'exécution de la manœuvre en cours avec des clignotements à cadence régulière (0,5 seconde allumé ; 0,5 seconde éteint).<br>Sortie active 12 Vcc / max. 21 W |

| | |
|---|---|
| **éclairage automatique** | Cette fonction est du type ON/OFF. **Important** – Pour des raisons de sécurité, l'éclairage n'étant pas réglé par un temporisateur, il est conseillé d'utiliser une lampe appropriée capable de supporter la chaleur de la lumière émise.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **serrure électrique 1** | Quand cette fonction est programmée, lorsque la manœuvre d'Ouverture est exécutée, la serrure électrique s'active pendant un temps égal à celui programmé dans la fonction « temps serrure électrique - configuration sorties ».<br>Sortie active 12 Vca / max. 15 VA |
| **ventouse 1** | Quand cette fonction est programmée, la ventouse s'active quand l'automatisme est en position de Fermeture maximum.<br>***Note*** *– Dans toutes les autres situations la ventouse est désactivée.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **feu rouge** | Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre de Fermeture :<br>***clignotement lent*** *= exécution de la manœuvre de Fermeture ;*<br>***lumière fixe*** *= automatisme dans la position de Fermeture maximum ;*<br>***lumière éteinte*** *= automatisme dans d'autres positions.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **feu vert** | Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre d'Ouverture :<br>***clignotement lent*** *= exécution de la manœuvre d'Ouverture ;*<br>***lumière fixe*** *= automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;*<br>***lumière éteinte*** *= automatisme dans d'autres positions.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **canal radio n°1** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.<br>**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **canal radio n°2** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.<br>**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **canal radio n°3** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.<br>**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |

| | |
|---|---|
| **canal radio n°4** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur. **AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur. Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |

**Sortie 2 (serrure électrique)**

Pour cette sortie, il est possible choisir une des fonctions décrites dans le **Tableau 3**.

**TABLEAU 3**: CONFIGURATION SORTIES

| FONCTION | DESCRIPTION |
|---|---|
| **sca** (= voyant portail ouvert) | Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : ***voyant éteint*** *= automatisme arrêté dans la position de Fermeture maximum ;* ***clignotant lent*** *= automatisme en phase d'exécution manœuvre d'Ouverture ;* ***clignotant rapide*** *= automatisme en phase d'exécution manœuvre de Fermeture ;* ***voyant allumé fixe*** *= automatisme arrêt dans une position différente de la fermeture maximum* Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **portail ouvert** | Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : ***voyant allumé*** *= automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;* ***voyant éteint*** *= automatisme dans d'autres positions.* Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **portail fermé** | Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : ***voyant allumé*** *= automatisme dans la position de Fermeture maximum ;* ***voyant éteint*** *= automatisme dans d'autres positions.* Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **voyant maintenance** | Le voyant programmé indique le comptage des manœuvres effectuées et par conséquent, la nécessité ou pas d'une intervention de maintenance sur l'installation : ***voyant allumé pendant 2 s au début de la manœuvre de Ouverture*** *= nombre de manœuvres inférieur à 80% ;* ***voyant clignotant durant l'exécution de toute la manœuvre*** *= nombre de manœuvres entre 80 et 100% ;* ***voyant toujours clignotant*** *= nombre de manœuvres supérieur à 100%.* Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **clignotant** | Cette fonction permet au clignotant d'indiquer l'exécution de la manœuvre en cours avec des clignotements à cadence régulière (0,5 seconde allumé ; 0,5 seconde éteint). Sortie active 12 Vcc / max. 21 W |
| **éclairage automatique** | Cette fonction est du type ON/OFF. **Important** – Pour des raisons de sécurité, l'éclairage n'étant pas réglé par un temporisateur, il est conseillé d'utiliser une lampe appropriée capable de supporter la chaleur de la lumière émise. Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |

| | |
|---|---|
| **serrure électrique 1** | Quand cette fonction est programmée, lorsque la manœuvre d'Ouverture est exécutée, la serrure électrique s'active pendant un temps égal à celui programmé dans la fonction « temps serrure électrique - configuration sorties ».<br>Sortie active 12 Vca / max. 15 VA |
| **ventouse 1** | Quand cette fonction est programmée, la ventouse s'active quand l'automatisme est en position de Fermeture maximum.<br>***Note*** *– Dans toutes les autres situations la ventouse est désactivée.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **feu rouge** | Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre de Fermeture :<br>***clignotement lent*** *= exécution de la manœuvre de Fermeture ;*<br>***lumière fixe*** *= automatisme dans la position de Fermeture maximum ;*<br>***lumière éteinte*** *= automatisme dans d'autres positions.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **feu vert** | Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre d'Ouverture :<br>***clignotement lent*** *= exécution de la manœuvre d'Ouverture ;*<br>***lumière fixe*** *= automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;*<br>***lumière éteinte*** *= automatisme dans d'autres positions.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **canal radio n°1** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.<br>**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **canal radio n°2** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.<br>**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **canal radio n°3** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur. **AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **canal radio n°4** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur. |

| | |
|---|---|
| | **AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |

**Sortie 3 (sca)**

Pour cette sortie, il est possible choisir une des fonctions décrites dans le **Tableau 4**.

**TABLEAU 4**: CONFIGURATION SORTIES

| FONCTION | DESCRIPTION |
|---|---|
| **sca** (= voyant portail ouvert) | Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :<br>***voyant éteint*** *= automatisme arrêté dans la position de Fermeture maximum ;*<br>***clignotant lent*** *= automatisme en phase d'exécution manœuvre d'Ouverture ;*<br>***clignotant rapide*** *= automatisme en phase d'exécution manœuvre de Fermeture ;*<br>***voyant allumé fixe*** *= automatisme arrêt dans une position différente de la fermeture maximum*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **portail ouvert** | Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :<br>***voyant allumé*** *= automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;*<br>***voyant éteint*** *= automatisme dans d'autres positions.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 10 W |
| **portail fermé** | Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :<br>***voyant allumé*** *= automatisme dans la position de Fermeture maximum ;*<br>***voyant éteint*** *= automatisme dans d'autres positions.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 10 W |
| **voyant maintenance** | Le voyant programmé indique le comptage des manœuvres effectuées et par conséquent, la nécessité ou pas d'une intervention de maintenance sur l'installation :<br>***voyant allumé pendant 2 s au début de la manœuvre de Ouverture*** *= nombre de manœuvres inférieur à 80% ;*<br>***voyant clignotant durant l'exécution de toute la manœuvre*** *= nombre de manœuvres entre 80 et 100% ;*<br>***voyant toujours clignotant*** *= nombre de manœuvres supérieur à 100%.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **clignotant** | Cette fonction est du type ON/OFF. **Important** – Pour des raisons de sécurité, l'éclairage n'étant pas réglé par un temporisateur, il est conseillé d'utiliser une lampe appropriée capable de supporter la chaleur de la lumière émise.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **ventouse 1** | Quand cette fonction est programmée, la ventouse s'active quand l'automatisme est en position de Fermeture maximum.<br>***Note*** *– Dans toutes les autres situations la ventouse est désactivée.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |

| | |
|---|---|
| **feu rouge** | Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre de Fermeture :<br>***clignotement lent*** *= exécution de la manœuvre de Fermeture ;*<br>***lumière fixe*** *= automatisme dans la position de Fermeture maximum ;*<br>***lumière éteinte*** *= automatisme dans d'autres positions.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **feu vert** | Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre d'Ouverture :<br>***clignotement lent*** *= exécution de la manœuvre d'Ouverture ;*<br>***lumière fixe*** *= automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;*<br>***lumière éteinte*** *= automatisme dans d'autres positions.*<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **canal radio n°1** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.<br>**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **canal radio n°2** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.<br>**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **canal radio n°3** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.<br>**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |
| **canal radio n°4** | Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.<br>**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.<br>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W |

### Temps serrure électrique

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 10 s ; la valeur configurée à l'usine est de 2 s. Cette fonction permet de programmer le temps d'activation de la serrure électrique après le début de la manœuvre d'ouverture (en partant de la position de portail fermé).

### Temps éclairage aut.

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 250 s ; la valeur configurée à l'usine est de 60 s. Cette fonction permet de programmer la durée désirée du temps durant lequel l'éclairage automatique reste allumé.

## DIAGNOSTIC

### Entrées / sorties

Cette fonction permet de visualiser l'état de fonctionnement de toutes les entrées et sorties présentes sur la logique de commande. Les fonctions des entrées et des sorties sont décrites dans le **Tableau 5**.

**TABLEAU 5**: DIAGNOSTIC entrées / sorties

| PARAMÈTRE | DESCRIPTION |
|---|---|
| **Diagnostic 1 - IN** | |
| ***ENTRÉES RADIO (On / Off) :*** | |
| Canal 1 | Indique quand le canal 1 du récepteur radio est actif. |
| Canal 2 | Indique quand le canal 2 du récepteur radio est actif. |
| Canal 3 | Indique quand le canal 3 du récepteur radio est actif. |
| Canal 4 | Indique quand le canal 4 du récepteur radio est actif. |
| ***ENTRÉES SÉRIE RADIO*** | Indique quand la logique reçoit une commande série par BusT4 d'un récepteur radio ; ces commandes peuvent être minimum 1 et maximum 15. |
| ***TOUCHES CARTE :*** | |
| n° 1 | Indique quand la touche 1 (= OPEN) est pressée sur la logique de commande. |
| n° 2 | Indique quand la touche 2 (= STOP) est pressée sur la logique de commande. |
| n° 3 | Indique quand la touche 3 (= CLOSE) est pressée sur la logique de commande. |
| ***ÉTAT ENTRÉES :*** | |
| ent. 1 | Indique quand l'entrée 1 est active. |
| ent. 2 | Indique quand l'entrée 2 est active. |
| ent. 3 | Indique quand l'entrée 3 est active. |
| ent. Halte | Indique quand l'entrée halte est active. |
| ***CONFIGURATION HALTE*** | Indique le type de connexion présente sur la borne halte. Les connexions peuvent être du type : Non configuré ; NF ; NO ; 1 bord résistif 8K2 ; 2 bords résistifs 8K2 ; hors plage. |
| ***SEUIL MANŒUVRE :*** | Indique l'état de fonctionnement du limiteur des manœuvres, exprimé en niveaux :<br>**1er niveau :** OK ;<br>**2e niveau :** SEUIL 1 ; la manœuvre part avec 2 s de retard ;<br>**3e niveau :** SEUIL 2 ; la manœuvre part avec 5 s de retard ;<br>**4e niveau :** ALARME MOTEUR ; la manœuvre part seulement avec commande à action maintenue. |
| ***8 DERNIÈRES MANŒUVRES*** | Indique les éventuelles anomalies qui peuvent se vérifier durant le fonctionnement normal de l'application ; les 8 manœuvres effectuées sont affichées. |
| ***OUVERTURE AUTOMATIQUE*** | Indique si cette fonction est active. |
| **Diagnostic 1 - OUT** | |
| ***DONNÉES GÉNÉRALES :*** | |
| Stand-by | Indique quand l'automatisme se trouve dans l'état de stand-by. |

| | |
|---|---|
| ***ALIMENTATION :*** | Indique le type de source électrique utilisée par l'automatisme : secteur électrique (120/230 Vca) ou batterie tampon (24 Vcc) |
| ***ERREURS MÉMOIRE :*** | |
| Fonctions | Indique la présence d'une erreur dans les données mémorisées, relatives aux fonctions programmables avec l'Oview. |
| Bluebus | Indique la présence d'une erreur dans les données mémorisées, relatives à la configuration des dispositifs connectés à l'entrée bluebus. |
| Cotes | Indique la présence d'une erreur dans les données mémorisées, relatives aux cotes. |
| ***ÉTAT ENCODEUR :*** | |
| Ent. M1 | Indique quand l'entrée encodeur 1 est active. |
| Ent. M2 | Indique quand l'entrée encodeur 2 est active. |
| ***SORTIES :*** | |
| Out 1 | Indique quand la sortie 1 est active. **Attention** – Présence de tension 12/24 Vcc. |
| Out 2 | Indique quand la sortie 2 est active. **Attention** – Présence de tension 12/24 Vcc. |
| Out 3 | Indique quand la sortie 3 est active. **Attention** – Présence de tension 24 Vcc. |
| Out M1 | Indique quand le moteur 1 est en marche. |
| Out M2 | Indique quand le moteur 2 est en marche. |
| ***ALARMES :*** | |
| Surcharge out 1 | Indique une surcharge électrique ou un court-circuit dans la sortie 1. |
| Surcharge out 2 | Indique une surcharge électrique ou un court-circuit dans la sortie 2. |
| Surcharge out 3 | Indique une surcharge électrique ou un court-circuit dans la sortie 3. |

### Autres paramètres

Cette fonction permet de visualiser l'état de fonctionnement de certains paramètres mesurés par la logique de commande. Les paramètres sont décrits dans le **Tableau 6**.

**TABLEAU 6**: DIAGNOSTIC autres paramètres

| PARAMÈTRE | DESCRIPTION |
|---|---|
| **Diagnostic 2** | |
| ***PARAMÈTRES DIVERS :*** | |
| Éclairage automatique | Indique la temporisation pour l'extinction de l'éclairage automatique. |
| Temps de pause | Indique la temporisation pour le comptage du temps de pause entre une manœuvre et l'autre. |
| Sonde température | Indique la température du moteur mesurée par la logique de commande. |
| Tension services | Indique la tension fournie aux dispositifs extérieurs. |
| Courant moyen Bus | Indique la valeur du courant absorbé par les dispositifs connectés à la sortie bluebus, calculée en pourcentage. |
| ***MOTEUR 1 :*** | |
| Couple | Indique la valeur du couple développé par le moteur 1 durant la manœuvre, calculée en pourcentage. |
| Tension | Indique la valeur de la tension moyenne qui est fournie au moteur 1 durant la manœuvre, calculée en pourcentage. |
| Position | Indique la position physique de l'encodeur associée au moteur 1, calculée en pourcentage. |
| ***MOTEUR 2 :*** | |
| Couple | Indique la valeur du couple développé par le moteur 2 durant la manœuvre, calculée en pourcentage. |
| Tension | Indique la valeur de la tension moyenne qui est fournie au moteur 2 durant la manœuvre, calculée en pourcentage. |
| Position | Indique la position physique de l'encodeur associé au moteur 2, calculée en pourcentage. |

## Diagnostic dispositifs BlueBus

Cette fonction permet d'afficher le type de dispositif, l'état de fonctionnement et la configuration des dispositifs connectés à la sortie Bluebus. Ces paramètres sont décrits dans le **Tableau 7**.

**TABLEAU 7**: DIAGNOSTIC dispositifs BlueBus

| PARAMÈTRE | DESCRIPTION |
|---|---|
| **Bluebus** | |
| ***PHOTOCELLULES :*** | |
| PHOTO | Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| PHOTO II | Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| PHOTO 1 | Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| PHOTO 1 II | Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| PHOTO 2 | Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| PHOTO 2 II | Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| PHOTO 3 | Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| PHOTO OUV. | Indique si la photocellule de commande est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| PHOTO OUV. II | Indique si la photocellule de commande est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| ***COMMANDES :*** | |
| CMD 1 | Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| CMD 2 | Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| CMD 3 | Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| CMD 4 | Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande. |
| ***AUTRES :*** | |
| PORTAIL | Indique l'état de fonctionnement constant de l'automatisme. |
| BLOCAGE AUTOMATISME | Indique quand l'automatisme est bloqué suite à l'envoi d'une commande « Bloquer ». |
| MÉMOIRE | Signale un problème concernant les données relatives aux dispositifs bluebus, mémorisés dans la mémoire de la logique de commande. |
| BUS | Indique la présence d'un court-circuit dans la sortie bluebus. |
| STAND-BY | Indique quand la logique de commande est en état de stand-by. |

## MAINTENANCE

### Valeur seuil alarme

À ce paramètre peut être attribuée une valeur comprise entre 0 et 64.000 (manœuvres) ; la valeur configurée à l'usine est 1500 (manœuvres). Cette fonction permet de programmer une limite de référence au-delà de laquelle il est bon d'effectuer la maintenance de l'automatisme. pour programmer la distance d'exclusion, il faut choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼, puis mémoriser en pressant la touche « **OK** ».

### Comptage partiel

Cette fonction permet d'afficher le nombre de manœuvres exécutées par un automatisme après avoir effectué sur ce dernier une opération de maintenance.

### Effacement maintenance

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». Cette fonction permet d'effacer la valeur du « comptage partiel » ; l'opération est nécessaire après avoir effectué une opération de maintenance sur l'automatisme.
Pour effectuer l'effacement, choisir la valeur ON en utilisant la touche ▲ et presser la touche « **OK** ».

# FONCTIONS AVANCÉES

### Histoire évènements

La fonction permet d'afficher les « évènements » générés ou reçus par la logique de commande. Par « évènement » on entend une condition qui fait changer l'état de fonctionnement de la logique comme par exemple : l'activation d'une entrée, la fin d'une manœuvre, l'intervention d'une photocellule ou de l'entrée halte, etc. Dans cette section il est possible d'afficher la date et le type d'évènement.

### Mise à jour micrologiciel

La fonction permet de mettre à jour le micrologiciel d'une logique de commande, avec un autre compatible, sans devoir changer la carte. Pour effectuer la mise à jour, procéder de la façon suivante :
**01.** Télécharger le fichier de mise à jour du micrologiciel (*la mise à jour du logiciel est disponible sur le site internet* ***www.nice-service.***) ;
**02.** Sélectionner sous l'option « Fonctions avancées » la fonction « **Mise à jour micrologiciel** » ;
**03.** Dans la page qui s'affiche, sélectionner « **Sélectionner fichier** » puis sélectionner le fichier de mise à jour qui a été téléchargé. Dans la partie gauche de la page, on peut lire les données relatives au logiciel du dispositif à mettre à jour et dans la partie droite, les données relatives au logiciel de mise à jour et les versions de matériel compatibles ;
**04.** Si le fichier est compatible, on peut lire sur la touche « **Mettre à jour micrologiciel** » et la sélection de cette touche lance la procédure de mise à jour. Si à la fin de la procédure on a le message « **Mise à Jour effectuée avec succès** », cela signifie que la mise à jour a été effectuée. Si par contre la touche présente le message « **Réessayer** », sélectionner la touche pour refaire la mise à jour.

Si la mise à jour ne se termine pas correctement, il est possible de retenter plusieurs fois ou de retourner à la page « Liste dispositifs » en sélectionnant « Retour » puis décider de quelle manière procéder. Dans cette page, le dispositif sur lequel on opérait précédemment ne sera plus visible, pour le voir, il faut sélectionner la flèche en bas à droite de la page, puis la fonction « Dispositifs en phase de boot ». Cette fonction permet de chercher les dispositifs qui sont prêts pour une mise à jour du micrologiciel.
On peut alors retenter une mise à jour, en répétant toute la procédure décrite plus haut.
S'il n'est pas possible de conclure la mise à jour, nous conseillons de contacter le service après-vente Nice.

### Autorisations utilisateur

La fonction permet à l'installateur de décider quelles fonctions et paramètres sélectionner destinés à être visibles et modifiables par l'utilisateur. Par exemple, pour des raisons de sécurité, l'installateur peut décider d'empêcher à l'utilisateur de modifier les paramètres de force et de vitesse du moteur d'un automatisme.
Les permis utilisateur ne peuvent être gérés qu'en utilisant le « mot de passe installateur » (gestion mot de passe - fonctions communes). ***Note*** – *Par défaut, tous les paramètres des différentes fonctions d'une logique de commande ou d'un récepteur sont désactivés.*