Déclic.
TÉLÉCOMMANDE

DOCUMENTATION TECHNIQUE

Centrale de commande Allmatic BIOS1 24V (Réf : 12006628)

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 ?

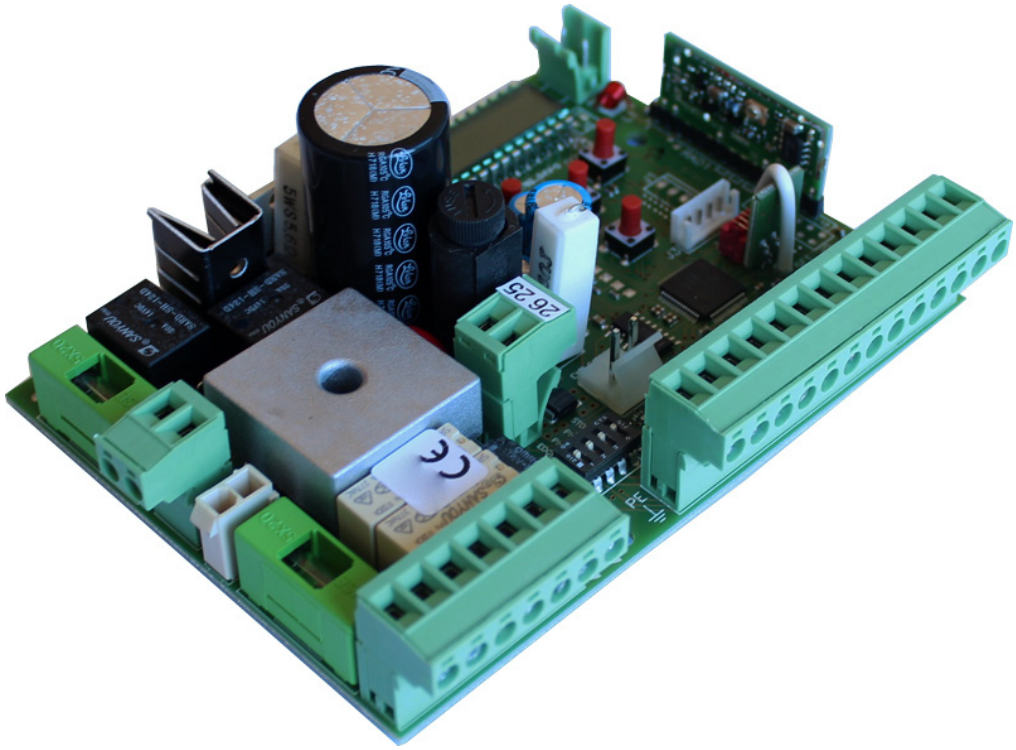
declictelecommande.com/contact

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

BIOS1 24V

Déclic.
TÉLÉCOMMANDE

CENTRAL DE COMMANDE POUR PORTAIL COULISSANT À 24V



ALLMATIC®

MADE IN ITALY

CE

1 - AVERTISSEMENTS GÉNÉRALES

ATTENTION! Avant d'installer le produit il est obligatoire de lire le dossier concernant **LES AVVERTISSEMENTS GÉNÉRALES DE SECURITÉ** fournies avec le produit. Dossier **6-1620001**.
Téléchargeable aussi à partir du site internet www.allmatic.com.

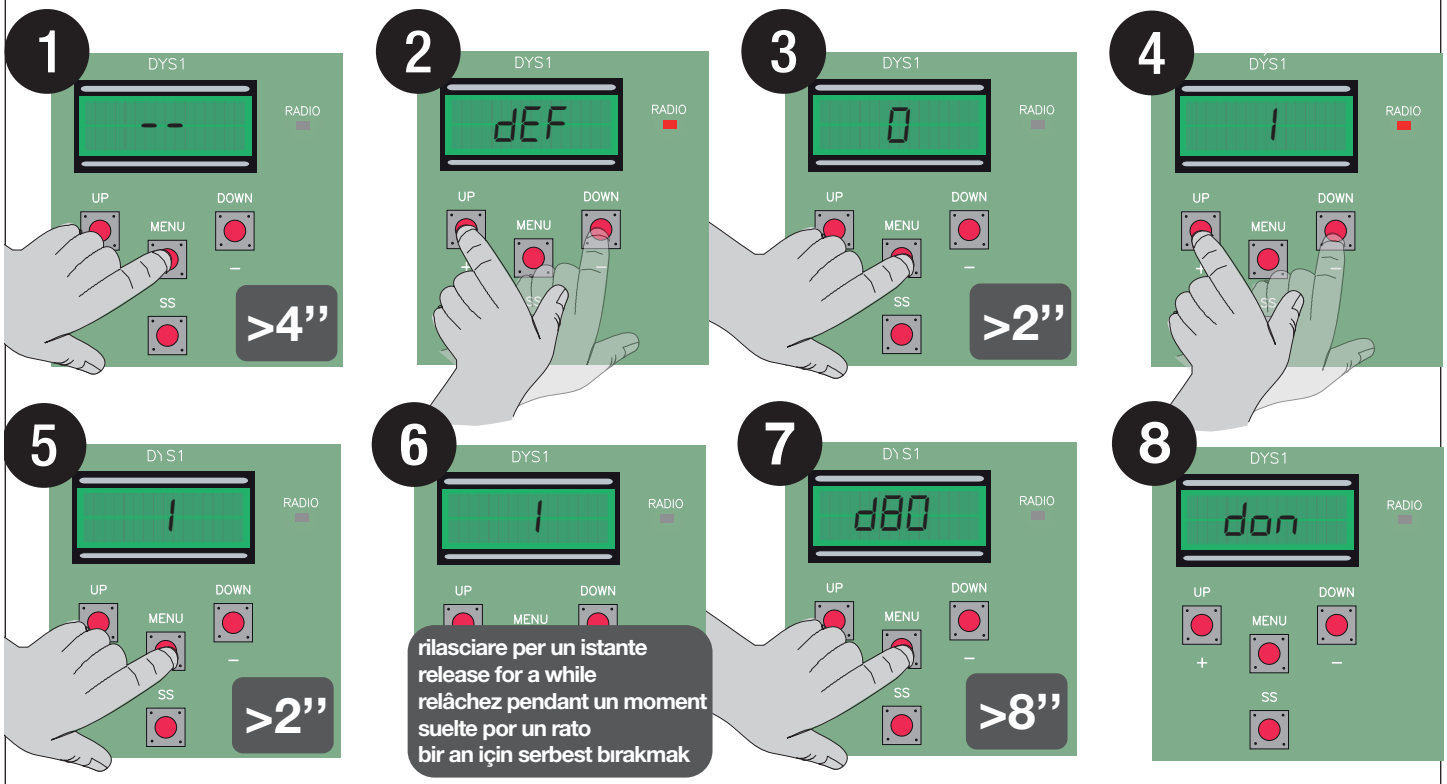
2 - SÉLECTION AUTOMATISATION EN UTILISATION

ATTENTION! Avant d'effectuer les apprendissages des courses, l'apprendissages des émetteurs et avant d'effectuer n'importe quoi d'autre configuration, il est necessaire de choisir l'automatisation en utilisation. Ça permettra d'optimiser le fonctionnement de BIOS1 24. **ACCÉDER AU MENU AVANCÉ POSITION** dE.F., selectionner la valeur correspondente à l'automatisation à contrôler et faire une réinitialisation en complétant le compte à rebours sur l'ècran. Faire référance au tableau page 20. La procédure est la suivante, dans l'exemple, le moteur KALOS XL est sélectionné (*1*)

ATTENTION! La procédure effectue une réinitialisation des paramètres d'usine causant la perte d'éventuelles personalissations. Il n'opere pas sur l'extension des courses programmées et sur les émetteurs mémorisées

0	AUTRES AUTOMATISATION (EFFECTUER LES PERSONALISATIONS NÉCESSAIRES)
1	KALOS XL / MOVEO
2	KALOS 70
3	KALOS 110
4	SIM
5	KALOS XL FAST / MOVEO FAST

FRA



3 - DESCRIPTION DU PRODUIT

La centrale de commande BIOS1 24V est indiquée pour les installations de 1 moteur à courant continu 24V et d'une absorption maximum de 10A. Son fonctionnement est simple et intuitif grâce à l'interface d'affichage et aux 4 boutons. Le tableau de commande permet un réglage précis de tous les paramètres. La centrale peut mémoriser jusqu'à 1000 émetteurs (mémoire extérieure) avec la fonction pas à pas, ouverture partielle, ouvre et ferme. Elle est équipée des entrées pour photocellule d'ouverture et de fermeture, barre palpeuse (mécanique ou résistive), fin de course en fermeture/ ouverture, et boutons pour les fonctions pas à pas, ouverture partielle, ouvre, ferme et stop. Les sorties incluent un clignotant à 24 Vac, lumière de courtoisie/voyant automation ouvert à 24 Vac, alimentation accessoires 24 Vdc.
L'usage de batteries tampon est prévu là où il se rend nécessaire d'assurer le service temporaire en cas de panne de courant.

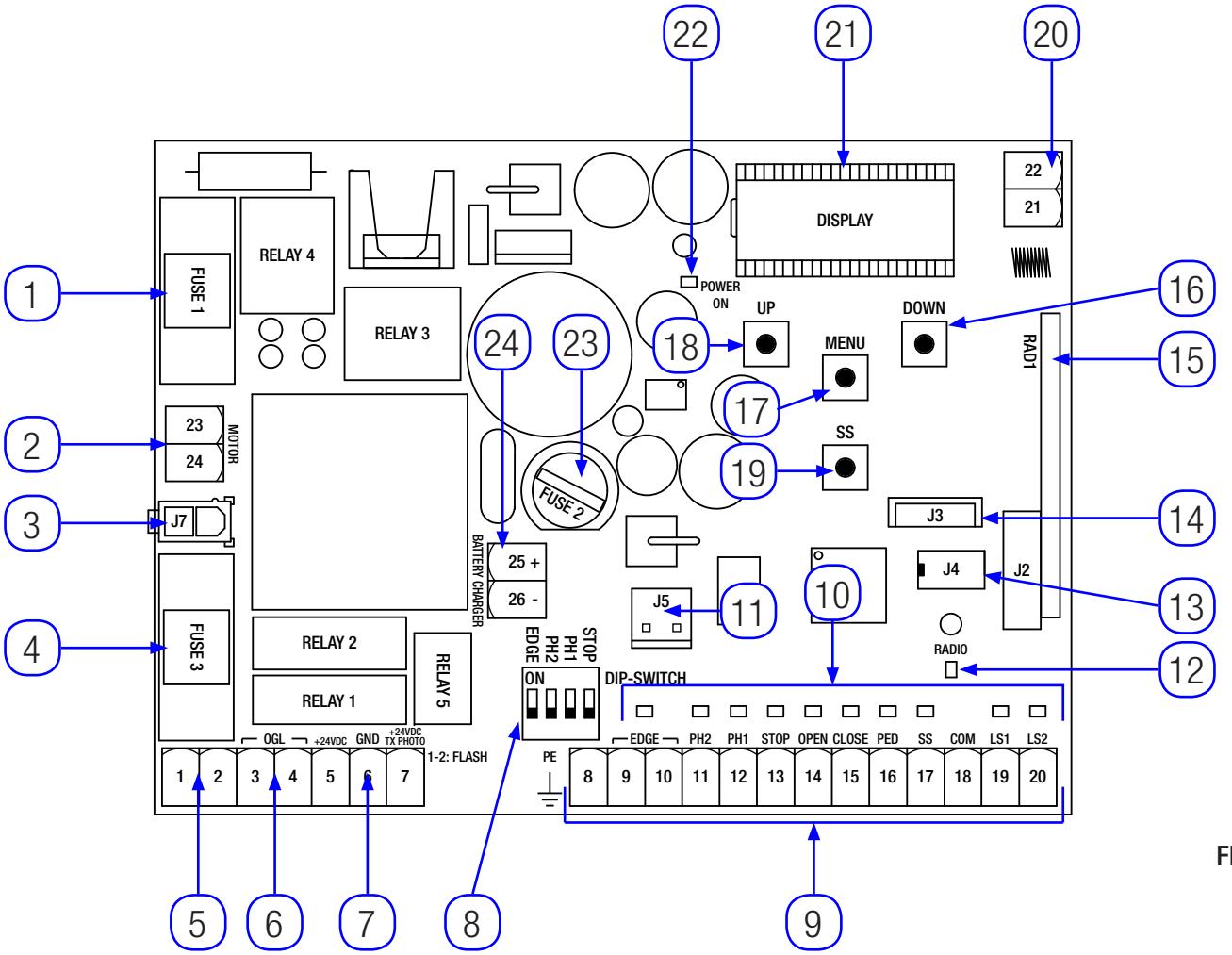


FIG. 1

3.1 - COMPOSANTS PRINCIPAUX / CONNECTIONS

1. Fusible 1: fusible T 10A pour la protection du moteur.
2. Branchements de l'alimentation du moteur.
3. Branchements de l'alimentation du transformateur.
4. Fusible 3: fusible T 2.5A pour protection sorties 24Vac.
5. Branchement clignotant.
6. Branchement lumière de courtoisie / voyant automation ouvert.
7. Branchement alimentation photocellules 24Vdc.
8. DIP SWITCH sécurité.
9. Branchement commandes et sécurités.
10. LED de signalisation de l'état des entrées.
11. Connecteur pour carte optionnelle R1.
12. LED signal radio.
13. Connecteur pour mémoire externe.
14. Connecteur pour module Bluetooth.
15. Connecteur pour module radio.
16. Bouton DOWN -.
17. Bouton MENU.
18. Bouton UP +.
19. Bouton PAS À PAS (SS).
20. Branchement antenne.
21. Écran.
22. LED alimentation.
23. Fusible 2: fusible F200mA pour protection 24Vdc.
24. Branchement à la carte chargeur batterie.

3.2 - MODÈLES ET CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

CODE	DESCRIPTION
12006685	Central de commande BIOS1 24V pour 1 moteur.
60550058	Transformateur 220 / 23 Vac 150VA.
12006730	Module Bluetooth.
12000760	Carte R1.
12000780	Carte chargeur de batteries 24CBA.

Alimentation du transformateur	230Vac 50-60Hz
Fusible protection ligne du transformateur	T 1A
Alimentation BIOS1 24V	24Vac 50-60Hz
Puissance maximale du sortie moteur	240W
Sortie clignotant	24Vac 25W
Sortie lumière de courtoisie/voyant automation ouvert	24Vac 25W
Sortie alimentation accessoires 24 Vdc	24Vdc 5W
Récepteur radio 433MHz	Rolling Code
Émetteurs mémorisables	1000
Température de fonctionnement	-10°C +55°C

3.3 - LISTE DES CÂBLES RECOMMANDÉS

Sur une installation typique, les câbles recommandés pour les branchements des divers dispositifs sont indiqués dans le tableau des câbles.
Les câbles utilisés doivent être adaptés au type d'installation; par exemple, il est conseillé d'utiliser un câble du type H03VV-F pour la pose à l'intérieur ou H07RN-F pour l'extérieur.

Branchement	Câbles	Longueur maximale
Ligne électrique d'alimentation	3 x 1,5 mm^2	20 m *
Moteur	2 x 1,5 mm^2	20 m *
Clignotant	2 x 0,5 mm^2	20 m
Lumière de courtoisie/voyant automation ouvert	2 x 0,5 mm^2	20 m
Photocellules - émetteur	2 x 0,5 mm^2	20 m
Photocellules - récepteur	4 x 0,5 mm^2	20 m
Barre palpeuse	2 x 0,5 mm^2	20 m
Sélecteur à clé	4 x 0,5 mm^2	20 m

* Si le câble d'alimentation fait plus de 20 m de long, il faut utiliser un câble d'une section supérieure (par exemple 3x2,5 mm2) et il faut réaliser une mise à la terre de sécurité à proximité de l'automatisme.

3.4 - CONTRÔLE PRÉ-INSTALLATION

- Le portail doit se déplacer sans frotter.

Note: Il est impératif d'uniformiser les caractéristiques du portail avec les normes et les lois en vigueur. La porte peut être automatisée seulement si elle est en bon état et si elle est conforme à la norme EN 12604.

- Le vantail ne doit pas comporter de portillon intégré. Dans le cas contraire, il sera opportun de prendre les précautions décrites au point 5.4.1 de la EN 12453 (interdire, par le biais d'un contact raccordé aux bornes adaptées de la platine électronique, la mise en marche de l'automatisme si le portillon est ouvert).
- Ne pas générer de zone d'écrasement (par exemple entre le vantail ouvert et la clôture).
- En plus de fins de course présents sur l'opérateur, il est nécessaire d'installer des butées mécaniques fixes à l'extrémité de chaque course, de sorte à arrêter le portail en cas de dysfonctionnement des fins de course électriques. Pour cela, les butées mécaniques doivent être dimensionnées de sorte à supporter la poussée statique du moteur ajoutée à l'énergie cinétique du portail (A) (Fig.2).
- Les colonnes du portail doivent avoir des glissières anti-déraillement sur la partie

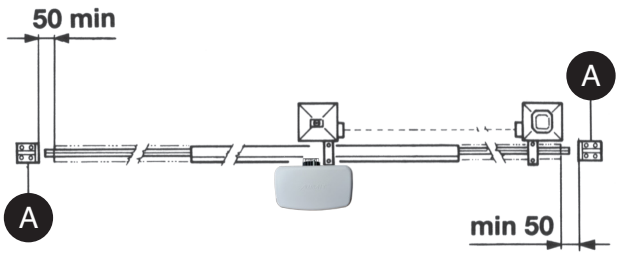


FIG. 2

supérieure (Fig. 3), afin d'éviter tout décrochage accidentel.
Note: éliminer les arrêts mécaniques du type indiqué, décrit dans la Fig. 3.
Il ne devra y avoir aucun arrêt mécanique au-dessus du portail, étant donné que les arrêts mécaniques ne sont pas suffisamment sûrs.

Parties à installer conformément à la norme EN12453			
TYPE DE COMMANDE	**USAGE DE LA FERMETURE**		
	Personne experte (au dehors d'une zone publique*)	Personne experte (Zone publique)	Usage illimité
A homme mort	A	B	Non possible
Commande en vue (Ex. Capteur)	C ou E	C ou E	C et D, ou E
Commande hors de vue (Ex. Boîtier de commande)	C ou E	C et D, ou E	C et D, ou E
Automatique	C et D, ou E	C et D, ou E	C et D, ou E

* exemple typique: fermetures qui n'ont pas d'accès à un chemin public.
A: Touche de commande à homme mort (à action maintenue).
B: Sélecteur à clé à homme mort.
C: Réglage de la puissance du moteur.
D: Barre palpeuse et/ou autres dispositifs de limitation des forces dans les limites de la norme EN12453- appendice A.
E: Photocellules.

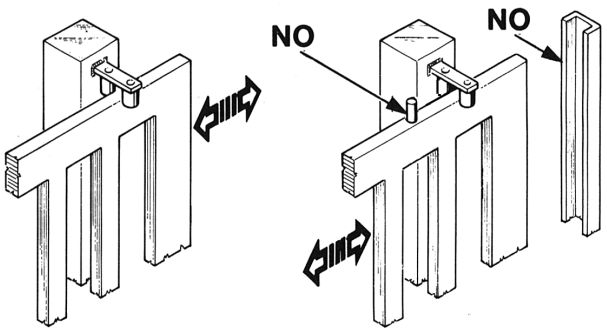
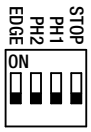


FIG. 3

4 - BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

ATTENTION - Avant d'effectuer les branchements, vérifier que la logique de commande n'est pas sous tension.

DIP SWITCH SÉCURITÉ: Sur ON, il désactive les entrées EDGE, PH2, PH1 et STOP.
Il évite de devoir shunter les entrées sur le bornier.
ATTENTION - avec le DIP-SWITCH sur ON, les dispositifs de sécurité raccordés sont exclus.



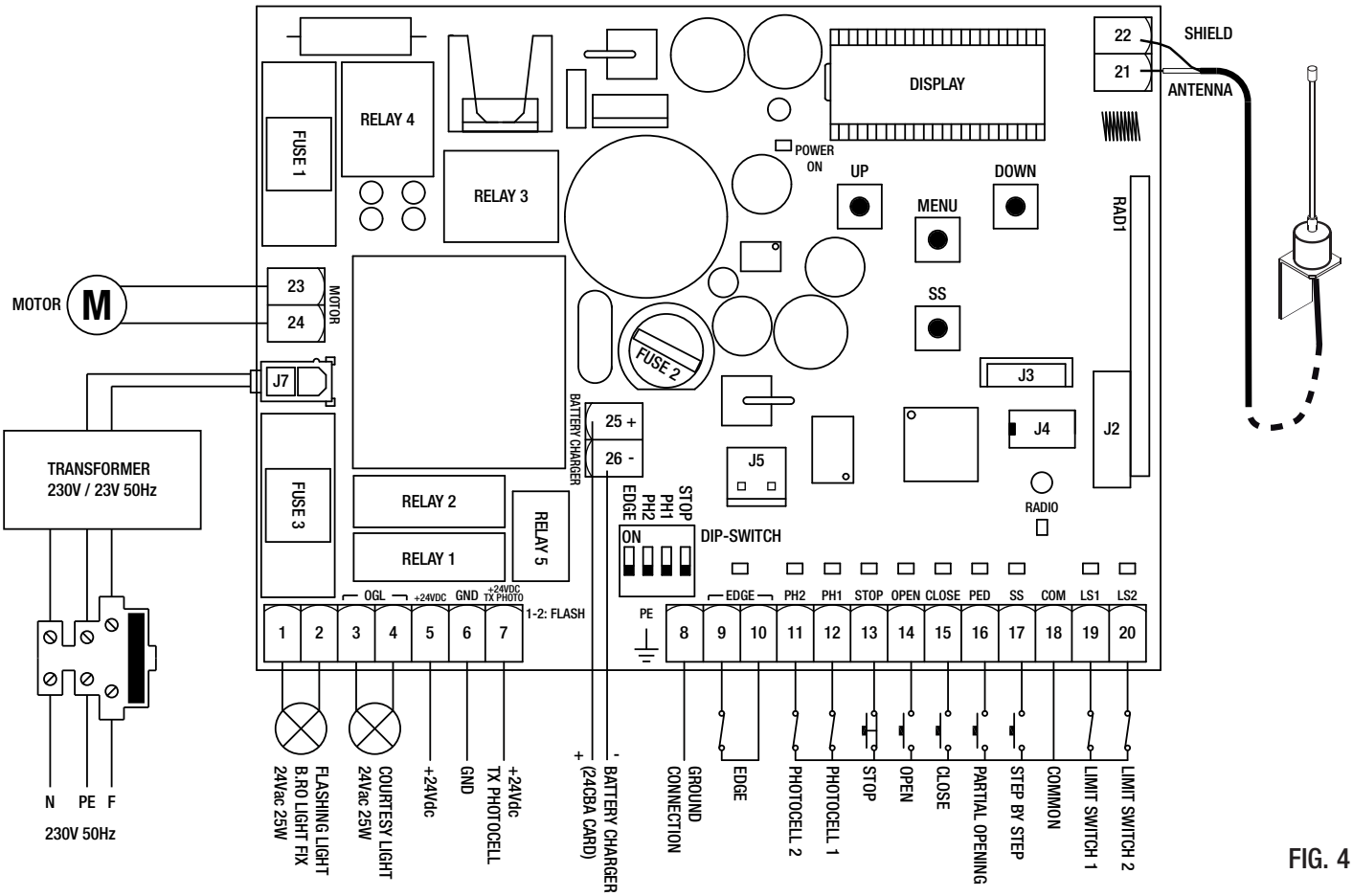


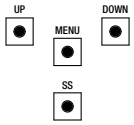
FIG. 4

FRA

4.1 - LISTE DES BORNES ET CONNECTEURS

Nombre	Nom	Description
1 - 2	FLASH	Sortie clignotant à 24 Vac. Utiliser un clignotant sans circuit auto-clignotement 24Vac 25W max.
3 - 4	OGL	Sortie lumière de courtoisie/voyant automation ouvert à 24Vac. Utiliser une lumière 24Vac 25W max. Le fonctionnement de la lumière et la durée des activations sont gérés, respectivement, par les menus avancés FC.Y. et tc.Y.
5	+24VDC	Alimentation accessoires +24Vdc. Utiliser pour l'alimentation du récepteur des photocellules.
6	GND	Alimentation accessoires 0Vdc. **ATTENTION:** la centrale fournit jusqu'à un maximum de 200mA (5W) pour les accessoires à 24Vdc.
7	+24VDC TX PHOTO	Alimentation accessoires +24Vdc. Utiliser pour l'alimentation de l'émetteur des photocellules. Cette connexion est nécessaire dans le cas d'usage du test photocellule. Vous pouvez activer le test photocellule par le menu avancée tP.h.
8	PE	Connexion à la terre.
9 - 10	EDGE	Entrée barre palpeuse (contact NC). Sélectionner le type de barre utilisée (mécanique ou résistive) par le menu Ed.Fi. et la gestion du fonctionnement par le menu iE.d. **ATTENTION:** avec le DIP EDGE sur ON, l'entrée est désactivée.
11 - 18	PH2 - COM	Entrée photocellule d'ouverture (contact NC). La photocellule est activée à tout moment pendant l'ouverture de la motorisation et provoque l'arrêt immédiat du mouvement ; une fois libéré le faisceau des photocellules, la motorisation continuera l'ouverture. En cas d'intervention en fermeture (paramètre Ph.2. = 0) la motorisation s'arrête et une fois libérée se rouvre. Dans le menu avancé Ph.2. il est possible de sélectionner le comportement de la photocellule. **ATTENTION:** avec le DIP PH2 sur ON, l'entrée est désactivée.
12 - 18	PH1 - COM	Entrée photocellule de fermeture (contact NC). La photocellule est activée à tout moment pendant la fermeture de la motorisation, provoque l'arrêt immédiat et l'inversion du mouvement. Les photocellules n'interviennent pas lors de l'ouverture. Dans le menu avancé SP.h. il est possible de sélectionner le comportement de la photocellule avec la motorisation fermée. **ATTENTION:** avec le DIP PH1 sur ON, l'entrée est désactivée.
13 - 18	STOP - COM	Brancher la commande STOP (contact NC). Cette entrée est considérée comme une sécurité; l'ouverture du contact arrête immédiatement la motorisation, qui reste bloquée jusqu'au rétablissement des conditions du contact en entrée. **ATTENTION:** avec le DIP STOP sur ON, l'entrée est désactivée.
14 - 18	OPEN - COM	Brancher le bouton pour la commande OUVRE (contact NO).
15 - 18	CLOSE - COM	Brancher le bouton pour la commande FERME (contact NO).
16 - 18	PED - COM	Brancher le bouton pour la commande OUVERTURE PARTIELLE (contact NO).
17 - 18	SS - COM	Brancher le bouton pour la commande PAS À PAS (contact NO)
18	COM	Commun pour entrées sécurités et commandes.
19 - 18	LS1 - COM	Brancher la fin de course 1 (contact NC).
20 - 18	LS2 - COM	Brancher la fin de course 2 (contact NC).
21	ANTENNA	Brancher le câble de signal de l'antenne.
22	SHIELD	Brancher la masse de l'antenne.
23 - 24	MOTOR	Brancher l'alimentation du moteur.
25 - 26	BATTERY CHARGER	Connecter la carte chargeur de batterie. Utiliser la borne 25 pour le pôle POSITIF. Utiliser la borne 26 pour le pôle NÉGATIF.
J3		Connecteur pour le module Bluetooth.
J4		Connecteur pour la mémoire externe.
J5		Connecteur pour la carte optionnelle R1.
J7		Connecteur pour l'alimentation de la carte de transformateur.

5 - AFFICHAGE ET ÉTATS DE LA CENTRALE



Appuyer sur la touche “DOWN” pour lire sur l’écran les paramètres suivants.

ÉCRAN	DESCRIPTION
Visualisation état (--, OP, CL, ...)	Description de l’état de la centrale. Faites référence à la table ÉTATS DE LA CENTRALE pour la description des états de fonctionnement.
Manœuvres effectuées, par exemple: 02.0. (unité) / 001 (milliers), c’est à dire 1020 cycles.	Comptage des manœuvres, les milliers (sans points) et les unités (avec points) sont alternés

5.1 - ÉTATS DE LA CENTRALE

ÉCRAN	DESCRIPTION
--	Standby - automation fermé ou ré-allumage après extinction
OP	Automation en ouverture.
CL	Automation en fermeture.
SO	Automation arrêté par l’utilisateur pendant l’ouverture.
SC	Automation arrêté par l’utilisateur pendant la fermeture.
HA	Automation arrêté par intervention externe (photocellules, stop).
oP	Automation ouvert sans ré-fermeture automatique.
PE	Automation ouvert en mode ouverture partielle sans ré-fermeture automatique.
-tc	Automation ouvert avec ré fermeture automatique, les dernières 10 secondes le tiret est remplacé par le compte à rebours.
-tP	Automation ouvert en mode ouverture partielle avec ré-fermeture automatique, les dernières 10 secondes le tiret est remplacé par le compte à rebours.

5.2 - SIGNAUX PENDANT LE FONCTIONNEMENT

ÉCRAN	DESCRIPTION
rAd	Il est affiché pendant l’apprentissage des émetteurs.
don	Il est affiché lorsqu’un nouvel émetteur est appris ou à la fin d’une réinitialisation.
Fnd	Il est affiché lorsqu’une touche est apprise d’un émetteur déjà appris.
CLr	Il est affiché quand un émetteur est effacé.
LOP	Il est affiché pendant l’apprentissage des courses pour indiquer que la centrale est en phase d’ouverture.
LCL	Il est affiché pendant l’apprentissage des courses pour indiquer que la centrale est en phase de fermeture.
L--	Il est affiché pendant l’apprentissage en cas d’intervention d’un dispositif de sécurité.
SEE	Il apparaît lorsque la centrale reste en attente d’un signal de la part d’un émetteur pendant la visualisation de l’emplacement dans la mémoire.
not	Il apparaît lorsque l’émetteur n’est pas présent dans la mémoire pendant la visualisation de la position dans la mémoire.
toUt	Il apparaît lorsque la centrale quitte pour inactivité la visualisation de l’emplacement dans la mémoire.
Snd	Il apparaît pendant le premier appariement au dispositif Bluetooth.
c --	Il est affiché lorsque la centrale est connectée au dispositif Bluetooth.
L --	Il apparaît lorsque l’appareil Bluetooth est déconnecté de la centrale.
Po'Er	Il est affiché lorsque la tension d’alimentation ne suffit pas.

FRA

5.3 - SIGNALISATION ANOMALIES

ÉCRAN	DESCRIPTION
EnE	Erreur mémoire: mémoire externe non installée ou non reconnue.
EEx	Erreur écriture mémoire: la valeur x est un numéro de 1 à 6. Si une erreur se produit, contactez l'assistance technique.
ELS	Erreur fin-de-course: fin de course d'ouverture et fermeture occupés au même temps.
EFO	Intervention capteur d'impact.
EEd	Intervention barre palpeuse.
EPh	Panne des photocellules.
Eth	Intervention thermique pour la sauvegarde de la centrale.
FUL	Mémoire extérieure pleine.
Err	Erreur de mémoire pendant les fonctions « visualisation position » ou « effacement d'émetteurs individuels ».

NOTE - La visualisation d'une erreur sur l'écran persiste jusqu'à la pression de la touche DOWN [-] ou à une commande de mouvement, quel qu'elle soit.
ATTENTION - la réinitialisation après une erreur *EE*x doit être faite par l'une des 3 touches de la centrale de commande (UP, MENU ou DOWN).

ATTENTION! Si le fusible d'alimentation saute avec le moteur bloqué, vérifiez les seuils d'intervention du capteur de courant. Une configuration correcte des paramètres SEN et SEL limite les risques de défaillance du fusible d'alimentation. Pour éviter l'intervention du fusible d'alimentation dans l'état du bloc moteur, il est conseillé d'utiliser la fonction d'inversion sur l'obstacle.

5.4 - LED DE SIGNALISATION

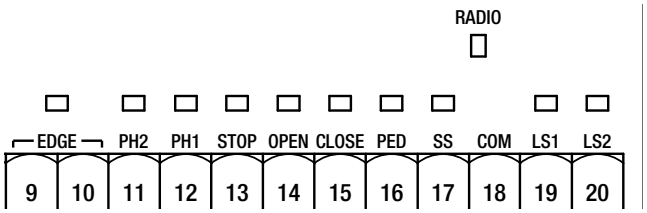


FIG. 5

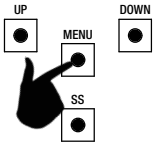
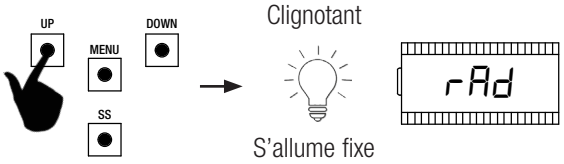
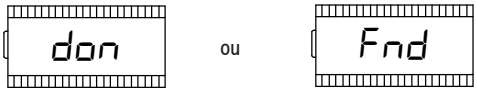
LED	COULEUR	DESCRIPTION
EDGE	ROUGE	Signalisation de sécurité, Led normalement allumée.
PH2	ROUGE	Signalisation de sécurité, Led normalement allumée.
PH1	ROUGE	Signalisation de sécurité, Led normalement allumée.
STOP	ROUGE	Signalisation de sécurité, Led normalement allumée.
OPEN	VERT	Led normalement éteinte. Elle est allumée lorsque le bouton est pressé.
CLOSE	VERT	Led normalement éteinte. Elle est allumée lorsque le bouton est pressé.
PED	VERT	Led normalement éteinte. Elle est allumée lorsque le bouton est pressé.
SS	VERT	Led normalement éteinte. Elle est allumée lorsque le bouton est pressé.
LS1	ROUGE	Led allumée lorsque le fin-de-course n'est pas actif.
LS2	ROUGE	Led allumée lorsque le fin-de-course n'est pas actif.
RADIO	ROUGE	Led allumée en présence d'une transmission radio.
POWER ON	VERT	Led normalement allumée. Indique la présence de tension en entrée à la carte.

6 - APPRENTISSAGE D'UN ÉMETTEUR

L'apprentissage d'un émetteur peut être activé par le bouton "UP" de la centrale de commande, ou par la touche cachée d'un émetteur déjà mémorisé. La centrale BIOS1 24V peut mémoriser jusqu'à quatre fonctions dans autant de touches de la télécommande. Pendant la procédure d'apprentissage, expliquée au paragraphe 6.1, on mémorise le bouton individuel de l'émetteur. En conséquence, il sera nécessaire d'effectuer jusqu'à 4 apprentissages pour attribuer toutes les fonctions possibles.
Les fonctions seront attribuées selon l'ordre suivant:

1. 1ère touche mémorisée: fonction ETAPE-PAR-ETAPE.
2. 2ème touche mémorisée: fonction OUVERTURE PARTIELLE.
3. 3ème touche mémorisée: fonction OUVRE.
4. 4ème touche mémorisée: fonction FERME.

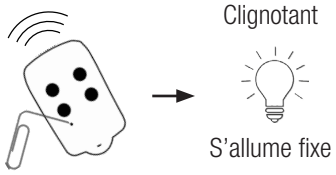
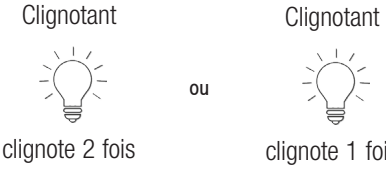
6.1 - APPRENTISSAGE D'UN ÉMETTEUR

1.	S'assurer d'être au dehors des menus de programmation. Pour quitter, appuyez brièvement sur le bouton "MENU" jusqu'à la visualisation de l'état de la centrale.	
2.	Appuyer et relâcher la touche "UP". Sur l'écran le mot *rAd* apparait et le clignotant s'allume fixe.	
3.	Dans les 10 secondes qui suivent, appuyer sur une touche de l'émetteur que l'on veut mémoriser.	
4.	Si la mémorisation a été correctement effectuée, sur l'écran apparait le mot *don*, ou *Fnd*, si l'émetteur est déjà mémorisé.	
5.	Après 2 secondes, l'écran affiche la position dans la mémoire dans laquelle l'émetteur a été mémorisé, par exemple *235*.	
6.	Pour mémoriser une autre touche de l'émetteur (ou des nouvelles télécommandes), répéter la procédure à partir de l'étape 2.	

⚠ **ATTENTION - Au bout de 10 secondes d'inactivité, la centrale de commande sort automatiquement de la phase de programmation (le display affiche *tout*).**

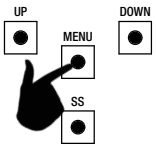
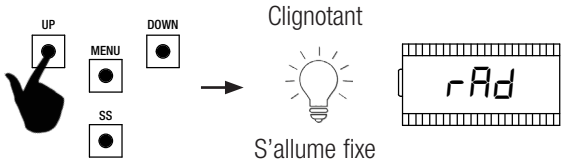
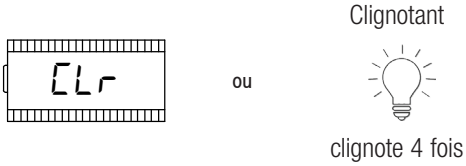
FRA

6.2 - APPRENTISSAGE PAR LA TOUCHE CACHÉE D'UN ÉMETTEUR DÉJÀ APPRIS

1.	Quand la motorisation est arrêté, appuyer par l'aide d'une agrafe sur la touche cachée d'un émetteur déjà appris; la centrale de commande indique le début de l'apprentissage avec l'allumage du clignotant.	
2.	Dans les 10 secondes qui suivent, appuyer sur une touche de l'émetteur que l'on veut mémoriser.	
3.	Si la mémorisation a été correctement effectuée, le clignotant clignote 2 fois (nouvel émetteur) ou 1 fois (émetteur déjà appris).	
4.	Pour mémoriser une autre touche de l'émetteur (ou des nouvelles télécommandes), répéter la procédure à partir de l'étape 1.	

ATTENTION - Au bout de 10 secondes d'inactivité, la centrale de commande sort automatiquement de la phase de programmation (le display affiche `toUt`).

6.3 - EFFACEMENT D'UN ÉMETTEUR

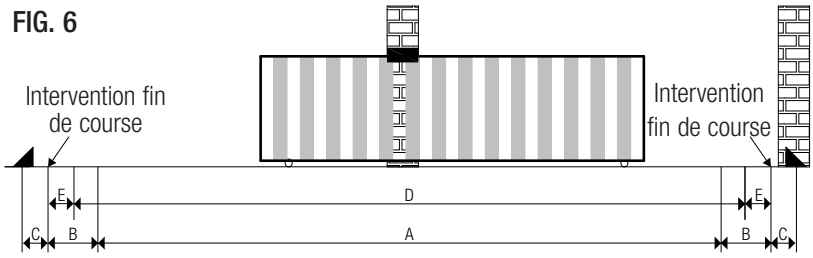
1.	S'assurer d'être au dehors des menus de programmation. Pour quitter, appuyez brièvement sur le bouton "MENU" jusqu'à la visualisation de l'état de la centrale.	
2.	Appuyer et relâcher la touche "UP" ou la touche cachée d'un émetteur déjà appris. Sur l'écran le mot `rAd` apparait et le clignotant s'allume fixe.	
3.	Dans les 10 secondes qui suivent, appuyer au même temps la touche cachée et la touche 1 de l'émetteur à effacer.	
4.	Si l'effacement a été correctement effectué, sur l'écran le mot `CLr` apparait et le clignotant clignote 4 fois.	
5.	Après 2 secondes, l'écran affiche la position dans la mémoire effacée, par exemple `235`.	

ATTENTION - Au bout de 10 secondes d'inactivité, la centrale de commande sort automatiquement de la phase de programmation (le display affiche `toUt`).

7 - APPRENTISSAGE DES COURSES

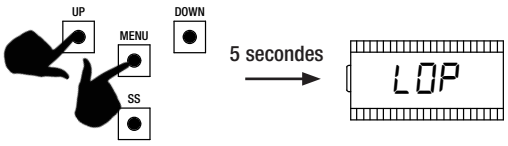
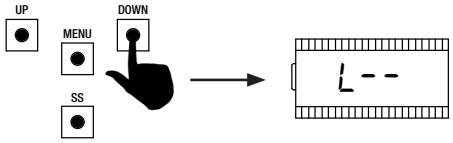
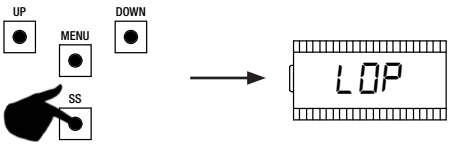
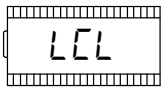
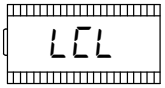
NOTE - avant d'effectuer l'apprentissage vérifiez à travers le menu avancé de.f. (chapitre 9) si le type de moteur sélectionné est correct.
Lors de la première activation il est nécessaire d'effectuer une procédure d'apprentissage pour détecter la longueur de la course et des ralentissements. Après cette procédure, l'installation est terminée. Pour personnaliser la motorisation, procéder comme décrit dans le chapitre 8.
S'assurer d'avoir installé les fins-de-course électriques et de les avoir correctement réglés.

FIG. 6



A = zone de marche à vitesse normale.
B = zone de marche à vitesse ralentie.
C = zone dépassement de course (mouvement à vitesse de ralentissement, si actif).
D = zone d'intervention du capteur ampérométrique avec inversion du mouvement (il détecte un obstacle).
E = zone d'intervention du capteur ampérométrique avec arrêt du mouvement et mémorisation de la position atteinte comme position de fermeture / ouverture totale (Resynchronisation).

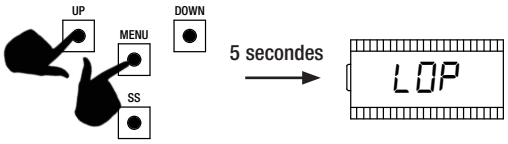
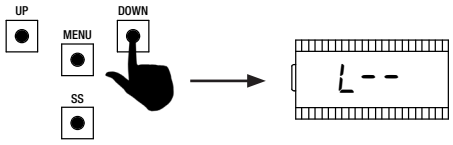
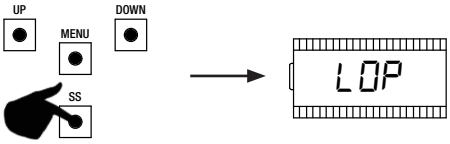
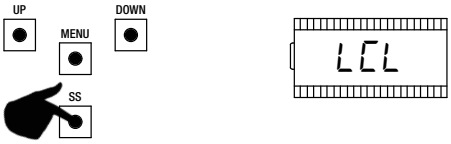
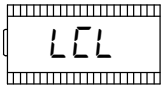
7.1 - APPRENTISSAGE FACILITÉ DES COURSES

1.	S'assurer d'avoir installé les fins de course électriques et de les avoir correctement réglées. Effectuer un contrôle des réglages et éventuellement les personnaliser avant de procéder avec l'apprentissage. Les ralentissements seront conformes aux paramètres sélectionnés dans le menu, avec le même pourcentage en phase d'ouverture qu'en phase de fermeture (LSI ≠).	
2.	Débloquer la motorisation, le positionner à mi–course et ré-bloquer les moteurs. Appuyer et maintenir appuyés les boutons "UP" et "MENU" pendant au moins 5 secondes jusqu'à quand le display affiche LOP.	
3.	Si la motorisation NE FONCTIONNE PAS en ouverture, appuyer sur la touche "DOWN" pour arrêter l'apprentissage. Le display affiche L--.	
4.	Appuyer sur la touche "SS" pour reprendre la procédure: la motorisation bouge automatiquement en ouverture à vitesse réduite jusqu'à atteindre la fin de course. Le display affiche LOP.	
5.	Une fois atteint la fin de course d'ouverture, la motorisation bouge automatiquement en fermeture à vitesse normale jusqu'à atteindre la fin de course de fermeture. Le display affiche LCL.	
6.	Une fois atteint la fin de course de fermeture, la motorisation bouge automatiquement en ouverture à vitesse normale, jusqu'à atteindre la fin de course d'ouverture. Le display affiche LOP.	
7.	Une fois atteint la fin de course d'ouverture, la motorisation bouge en fermeture à vitesse normale et avec les ralentissements réglés par le menu LSI.	

ATTENTION - en cas d'intervention d'un dispositif de sécurité, la procédure sera arrêtée et l'écran affichera le message L--.
Appuyer sur la touche étape-par-étape pour redémarrer l'apprentissage à partir de l'étape 4.

FRA

7.2 - APPRENTISSAGE DES COURSES AVANCÉ

1.	**S'assurer d'avoir installé les fins de course électriques et de les avoir correctement réglés.** Effectuer un contrôle des réglages et éventuellement les personnaliser avant de procéder avec l'apprentissage. S'assurer d'avoir réglé le menu LSI = P. Les ralentissements devront être réglés pendant la procédure d'apprentissage et les amplitudes dans les deux directions seront indépendantes.	
2.	Débloquer la motorisation, le positionner à mi–course et ré-bloquer les moteurs. Appuyer et maintenir appuyés les boutons "UP" et "MENU" pendant au moins 5 secondes jusqu'à quand le display affiche LOP.	
3.	Si la motorisation NE FONCTIONNE PAS en ouverture, appuyer sur la touche "DOWN" pour arrêter l'apprentissage. Le display affiche L--.	
4.	Appuyer sur la touche "SS" pour reprendre la procédure: la motorisation bouge automatiquement en ouverture à vitesse réduite jusqu'à atteindre la fin de course. Le display affiche LOP.	
5.	Une fois atteint la fin de course d'ouverture, la motorisation bouge automatiquement en fermeture à vitesse normale. Lorsque la motorisation atteint la position de début ralentissement, fournir une commande étape-par-étape (SS). Le display affiche LCL.	
6.	La motorisation avance à vitesse réduite jusqu'à atteindre la fin de course de fermeture. La motorisation bouge automatiquement en ouverture à vitesse normale. Le display affiche LCL et après LOP.	
7.	Lorsque la motorisation atteint la position de début ralentissement, fournir une commande étape-par-étape (SS). Le display affiche LOP.	
8.	La motorisation avance à vitesse réduite jusqu'à atteindre la fin de course d'ouverture. Le display affiche LOP.	
9.	Une fois atteint la fin de course d'ouverture, la motorisation bouge en fermeture à vitesse normale et avec les ralentissements réglés.	

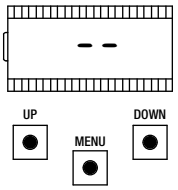
ATTENTION - en cas d'intervention d'un dispositif de sécurité, la procédure sera arrêtée et l'écran affichera le message L--.
Appuyer sur la touche étape-par-étape pour redémarrer l'apprentissage à partir de l'étape 4.

FRA

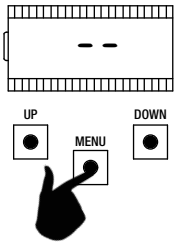
8 - MODIFICATION DES PARAMETERS - MENU BASE

Il est possible d'accéder au menu de base pour la modification des principaux paramètres de la centrale de commande.
Pour entrer dans le MENU BASE, procéder comme il suit.
ATTENTION - Au bout de 2 minutes d'inactivité, la centrale de commande sort automatiquement du menu.

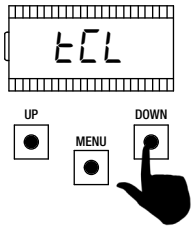
Exemple de modification d'un paramètre du MENU BASE



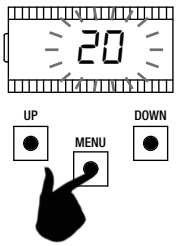
S'assurer d'être au dehors des menus de programmation (appuyez brièvement sur la touche "MENU").



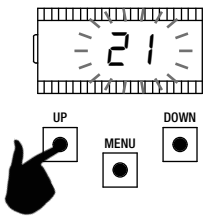
Pour entrer dans le menu de base, appuyer sur la touche "MENU" pendant 1 seconde.



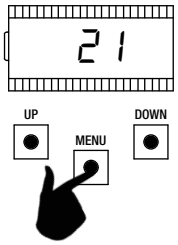
Pour faire défiler les fonctions, appuyer sur les touches "UP" et "DOWN".



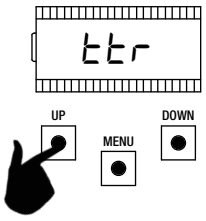
Pour entrer dans le paramètre, appuyer sur la touche "MENU" pendant 1 seconde jusqu'à ce que la valeur clignote.



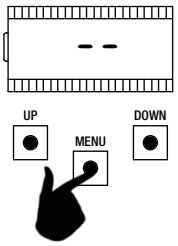
Pour modifier la valeur, utiliser les touches "UP" et "DOWN".



Pour enregistrer, appuyez et gardez appuyée la touche "MENU" pendant au moins une seconde. Pour quitter sans sauvegarder, appuyez brièvement sur la touche "MENU".



Pour faire défiler les fonctions, appuyer sur les touches "UP" et "DOWN".



Appuyez brièvement sur la touche "MENU" pour sortir du menu.

	PARAMÈTRES	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITE
1	tCL	Temps de fermeture automatique (0 = désactivé).	0	0	900	s
2	tbr	Temps de fermeture après passage (0 = désactivé).	0	0	30	s
3	SEn	Sensibilité sur obstacle (0 = désactivé).	40	0	100	%
4	SEL	Sensibilité sur obstacle pendant le ralentissement (0 = désactivé).	60	0	100	%
5	SPn	Vitesse normale.	100	50	100	%
6	SPL	Vitesse en décélération.	50	10	100	%
7	SbS	Configuration SS 0 = normal (AP-ST-CH-ST-AP-ST…). 1 = alterné STOP (AP-ST-CH-AP-ST-CH…). 2 = alterné (AP-CH-AP-CH…). 3 = copropriété–timer. 4 = copropriété avec fermeture immédiate.	0	0	4	
8	bLt	Comportement après black-out : 0 = aucune action, reste comme il était. 1 = fermeture.	0	0	1	

FRA

	PARAMÈTRES	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITE
9	LSI	Amplitude ralentissement : P = personnalisé par l'apprentissage. 0…100% = pourcentage de la course.	20	0	100	%
10	ASL	Anti-glissement / Temps supplémentaire.	15	0	300	s

NOTE - Les paramètres mis en évidence en gris dépendent du moteur sélectionné. Dans le tableau, les données du moteur CUSTOM sont représentées. Pour plus de détails faire référence au chapitre 11.

1. TEMPS DE REFERMETURE AUTOMATIQUE tCL

Active lorsque la motorisation est arrêté dans la position d'ouverture totale, la motorisation referme après le temps tCL. En cette phase l'afficheur montre -tC avec le tiret clignotant, qui pendant les dernières 10 secondes est remplacé par le compte à rebours. Une commande d'ouverture ou l'intervention des photocellules font recommencer le compte à rebours.

2. TEMPS DE REFERMETURE APRÈS LE PASSAGE ttr

Si pendant l'ouverture ou la permanence d'ouverture le faisceau des photocellules a été obscuré et ensuite libéré, la motorisation ferme après avoir attendu le temps ttr une fois atteinte la position d'ouverture totale. En cette phase l'afficheur montre -tC avec le tiret clignotant, qui pendant les dernières 10 secondes est remplacé par le compte à rebours.

3. SENSIBILITÉ SUR OBSTACLES SEn

Régler la sensibilité sur obstacle pour obtenir un fonctionnement correct de la motorisation, en intervenant en cas d'obstacle mais en garantissant le fonctionnement aussi dans les pires des conditions (ex. hiver, durcissement des moteurs causé par usure, etc.). On conseille après le réglage du paramètre d'exécuter un mouvement complet d'ouverture et fermeture avant de vérifier l'intervention sur obstacle.
Des valeurs inférieures correspondent à un plus grand effort sur l'obstacle.
L'intervention pour obstacle arrête la motorisation et inverse brièvement le mouvement.

4. SENSIBILITÉ SUR OBSTACLE PENDANT LE RALENTISSEMENT SEL

Régler la sensibilité sur obstacle pendant le ralentissement pour obtenir un fonctionnement correct de la motorisation, en intervenant en cas d'obstacle mais en garantissant le fonctionnement aussi dans les pires des conditions (ex. hiver, durcissement des moteurs causé par usure, etc.). On conseille après le réglage du paramètre d'exécuter un mouvement complet d'ouverture et fermeture avant de vérifier l'intervention sur obstacle.
Des valeurs inférieures correspondent à un effort majeur sur l'obstacle.
L'intervention pour obstacle arrête la motorisation et inverse brièvement le mouvement.

5. VITESSE NORMALE SPn

Régler la vitesse normale pour assurer le correct fonctionnement de l'automatisme. Il est possible de régler le pourcentage du couple à partir d'un minimum de 50% à un maximum de 100%.
ATTENTION - après avoir modifié ce paramètre, il est nécessaire d'effectuer un nouvel apprentissage des courses.

6. VITESSE EN DÉCÉLÉRATION SPL

Régler la vitesse pendant le ralentissement pour assurer le correct fonctionnement de l'automatisme. Il est possible de régler le pourcentage du couple à partir d'un minimum de 50% à un maximum de 100% de la vitesse normale SPn.
ATTENTION - après avoir modifié ce paramètre, il est nécessaire d'effectuer un nouvel apprentissage des courses.

7. CONFIGURATION ETAPE-PAR-ETAPE (SS) Sbs

Il est possible de définir cinq modes de fonctionnement pour la commande SS:

- Sbs = 0 Normal (AP-ST-CH-ST-AP-ST-CH-…).
  Fonctionnement typique Étape-par-étape. Pendant un mouvement une pression de SS cause l'arrêt automatique de l'automatisme.
- Sbs = 1 Alterné STOP (AP-ST-CH-AP-ST-CH-…).
  Fonctionnement alterné avec STOP en ouverture. Pendant le mouvement d'ouverture une pression de SS comporte l'arrêt de l'automatisme.
- Sbs = 2 Alterné (AP-CH-AP-CH-…).
  L'utilisateur ne peut pas arrêter l'automatisme avec la commande SS.
  En donnant la commande de SS on obtient l'immédiate inversion de direction.
- Sbs = 3 Copropriété– temporisateur.
  La commande de SS, si présente, contrôle seulement l'ouverture complète de la motorisation. Si la commande persiste avec l'automatisme ouvert, on attendra le relâchement avant de commencer l'éventuelle temporisation pour la re-fermeture automatique (si activée), une ultérieure pression et le relâchement d'une commande d'étape-par-étape en cette phase fait répartir le temporisateur de la ré-fermeture automatique.
- Sbs = 4 Copropriété avec re-fermeture immédiate.
  Comme copropriété avec temporisateur (point précédent) mais avec possibilité de fermer la motorisation manuellement après la commande étape-par-étape.

8. COMPORTEMENT APRÈS BLACK OUT bLt

Au moment du redémarrage de la carte, après avoir coupé l'alimentation (black-out), le comportement de la carte est déterminé per le paramètre bLt du menu:

- bLt = 0 Aucune action – au moment du rallumage la motorisation reste arrêté jusqu'à la réception d'une commande de l'utilisateur. Le premier mouvement est en ouverture.
- bLt = 1 Fermeture – la centrale, dès qu'elle est rallumée, commande indépendamment une fermeture.

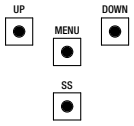
9. AMPLITUDE RALENTISSEMENT LSI

Avec ce paramètre, il est possible de définir l'amplitude des ralentissements et éventuellement leur exclusion (LSI = 0). Au cas où on souhaite des ralentissements plus précis ou différents pour chaque direction/battant, il est possible de régler le paramètre LSI sur P (personnalisés) et exécuter l'apprentissage des courses avancé en spécifiant les points de début ralentissement souhaités.

10. ANTI-GLISSEMENT / TEMPS SUPPLÉMENTAIRE ASL

Paramètre pour compenser un possible glissement du moteur: ils sont ajoutés ASL secondes aux temps de fonctionnement pour assurer la complète opérativité de la motorisation en chaque situation.

9 – MODIFICATION DES PARAMÈTRES - MENU AVANCÉ



Ce menu permet une personnalisation plus détaillée de certains paramètres.
Pour entrer, appuyer et garder appuyée la touche “MENU” pendant 5 secondes.
Pour modifier les paramètres, suivre les indications fournies par le MENU BASE.
ATTENTION - Au bout de 2 minutes d’inactivité, la centrale de commande sort automatiquement du menu.

	PARAMÈTRES	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITE
1	Sn.ñ.	Mode d’intervention capteur de courant: 0 = totalement désactivé. 1 = complet (fin de course + obstacle). [1] 2 = seulement obstacle à tout point de la course. 3 = seulement fin du mouvement à tout point de la course. [1]	2	0	3	
2	SI .t.	Temps d’intervention du capteur de courant.	2	1	10	x 100ms
3	Sd.t.	Temps de désactivation capteur de courant au démarrage.	15	0	30	x 100ms
4	Ur.A.	Durée rampe d’accélération: 0…20 = durée de la rampe. SSr = étape individuelle au 50% de la vitesse de fonctionnement. [2] HSr = étape individuelle au 100% de la vitesse de fonctionnement. [2]	10	0	20	x 35ms
5	dr.A.	Durée rampe de décélération.	10	0	20	x 35ms
6	SP.h.	Comportement PH1 au départ d’état fermé: 0 = vérification PH1. 1 = le battant ouvre aussi avec PH1 occupée.	1	0	1	
7	Ph.2.	Comportement PH2: 0 = activé soit en ouverture qu’en fermeture. 1 = activé seulement en ouverture.	0	0	1	
8	tP.h.	Test dispositifs photo: 0 = désactivé. 1 = activé PH1. 2 = activé PH2. 3 = activé PH1 et PH2.	0	0	3	
9	Ed.ñ.	Typologie barre palpeuse: 0 = contact (NC). 1 = résistive (8k2).	0	0	1	
10	iE.d.	Modalité intervention de la barre palpeuse : 0 = intervient seulement en fermeture avec inversion du mouvement. 1 = arrête la motorisation (soit en ouverture qu’en fermeture) et libère l’obstacle (brève inversion).	0	0	1	
11	tE.d.	Test barre palpeuse: 0 = désactivé. 1 = activé.	0	0	1	
12	LP.o.	Ouverture partielle.	30	0	100	%
13	tP.C.	Temps fermeture automatique ouverture partielle (0 = désactivé).	0	0	900	s
14	FP.r.	Configuration sortie clignotant: 0 = fixe. 1 = clignotant.	1	0	1	
15	tP.r.	Temps pré-clignotement (0 = désactivé).	0	0	10	s
16	FC.y.	Configuration lumière de courtoisie : 0 = a la fin du mouvement, allumée pendant le temps tC.y. 1 = allumée si la motorisation n’est pas fermé + durée tC.y. 2 = allumée si le timer lumière de courtoisie (tC.y.) n’a pas expiré. 3 = voyant automation ouvert on/off. 4 = voyant automation ouvert clignotement proportionnel.	0	0	4	
17	tC.y.	Temps de durée lumière de courtoisie.	180	0	900	s
18	dE.A.	Homme mort: 0 = désactivé. 1 = activé.	0	0	1	

FRA

	PARAMÈTRES	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITE
19	SE.r.	Limite cycles de requête assistance. Si la limite configurée est atteinte, les cycles suivants seront exécutés avec clignotement rapide (seulement si FPr est activé). (0 = désactivé)	0	0	100	x 1000 cycles
20	SE.F.	Habilitation au clignotement continu pour la requête d'assistance (fonction exécutée seulement avec l'automatisme fermé): 0 = désactivé. 1 = activé.	0	0	1	
21	r1 .ñ.	Mode utilisation sortie R1 (plug-in): 0 = sortie non utilisée. 1 = lumière de courtoisie (réplique de la sortie sur la carte). 2 = ECOMODE.	1	0	1	
22	ñP.r.	Pression de moteur en état de fermeture. [2]	0	0	480	min
23	ñr.E.	Fonction de relâchement mécanique des moteurs. [2]	0	0	10	x 50ms
24	dE.F.	Réinitialisation valeurs par défaut en fonction du type de moteur: 0 = CUSTOM 1 = KALOS XL / MOVEO 2 = KALOS 70 3 = KALOS 110 4 = SIM 5 = KALOS XL FAST / MOVEO FAST	0	0	5	
25	tr.S.	Affichage de la position de chaque émetteur dans la mémoire.				
26	tr.C.	Effacement des émetteurs individuels.				
27	tr.F.	Effacement de tous les émetteurs. Entrer pour modifier le paramètre et ensuite garder appuyée la touche "MENU", il apparait un compte à rebours qui termine par le mot don.				
28	SI .d.	Premier appariement entre le dispositif Bluetooth et la centrale de commande.				

[1] **ATTENTION - ne pas utiliser avec les moteurs coulissants.**
[2] Ces valeurs ne sont pas recommandées pour les moteurs coulissants.

NOTE - Les paramètres mis en évidence en gris dépendent du moteur sélectionné. Dans le tableau sont reportés les données du moteur CUSTOM. Pour plus de détails faire référence au chapitre 11.

1. MODE D'INTERVENTION CAPTEUR Sn.ñ.

Il est possible de choisir jusqu'à 4 modes d'intervention pour le capteur de courant qui détectent le moteur arrêté:
- Sn.ñ. = 0 le capteur est désactivé.
- Sn.ñ. = 1 fonctionnement complet: intervention pour obstacle dans la zone centrale de la course et intervention pour mettre fin au mouvement dans les zones proches des fins de course. **Ne pas utiliser avec les portails coulissants.**
- Sn.ñ. = 2 le capteur intervient seulement en tant qu'obstacle, indépendamment de la position.
- Sn.ñ. = 3 le capteur intervient seulement en tant que fin du mouvement, indépendamment de la position. **Ne pas utiliser avec les portails coulissants.**

2. TEMPS D'INTERVENTION CAPTEUR SI .t.

Temps après lequel intervient le capteur de détection moteur en arrêt (capteur de courant) en présence d'un obstacle.

3. TEMPS DE DÉSACTIVATION AU DÉMARRAGE Sd.t.

Temps pendant lequel les capteurs de courant sont désactivés lors du démarrage du moteur.

4. RAMPE D'ACCELERATION Ur.A.

Ce paramètre permet de définir la durée de la rampe d'accélération pendant le démarrage du moteur. Plus la valeur est élevée, plus longue sera la rampe.
Avec Ur.A. = 0, les rampes sont désactivées et le moteur démarre directement à la vitesse de fonctionnement ou à la vitesse de ralentissement en fonction de la position dans la course.
En plus des valeurs numériques, deux options supplémentaires sont présentes:
- SS.r. - le moteur démarre au 50% de la vitesse de fonctionnement pendant 0,6 secondes.
- HS.r. - le moteur démarre au 100% de la vitesse de fonctionnement pendant 0,6 secondes.

5. RAMPE DE DECELERATION dr.A.

Ce paramètre permet de régler la durée de la rampe de décélération de la vitesse de fonctionnement à celle de ralentissement. Plus la valeur est élevée, plus longue sera la rampe.

6. COMPORTEMENT PH1 A PARTIR DE L'ETAT DE FERMETURE SP.h.

La photocellule de fermeture a le fonctionnement suivant:
- Fermeture: inversion immédiate du mouvement.
- Ouverture du point intermédiaire: aucune intervention.
- Ouverture à partir de l'état de fermeture totale:
  – SP.h. = 0 la motorisation ne part pas si PH1 est occupée.
  – SP.h. = 1 la motorisation part même si PH1 est occupée.

7. COMPORTEMENT PH2 Ph.2.

La photocellule d'ouverture a le fonctionnement suivant:

- Ouverture: arrête le mouvement de l'automatisme et attend que le faisceau soit libéré, ensuite repart en ouverture.
- Fermeture:
  - Ph.2. = 0 arrête le mouvement de la motorisation et attend que le faisceau soit libéré, ensuite repart en fermeture.
  - Ph.2. = 1 aucune intervention.

8. TEST DISPOSITIFS PHOTO tP.h.

En activant la fonction on obtient la vérification des fonctions des dispositifs photo avant chaque mouvement qui commence avec la motorisation arrêté. Elle n'est pas activée en cas d'inversions rapides de marche. Faire référence au paragraphe 4.1 pour le branchement direct des dispositifs photo.

9. TYPE DE BARRE PALPEUSE Ed.t.

On peut sélectionner deux types de barre palpeuses:

- Ed.t. = 0 mécanique avec contact normalement fermé.
- Ed.t. = 1 barre palpeuse résistive 8,2K≠

10. MODALITÉ D'INTERVENTION BARRE PALPEUSE iE.d.

Pour permettre l'installation des barres palpeuses dans toutes les deux directions de marche de la motorisation, deux modalités d'intervention sont disponibles:

- iE.d. = 0 seulement en fermeture avec inversion totale du mouvement.
- iE.d. = 1 dans toutes les deux directions de marche avec arrêt et brève inversion pur libérer l'obstacle.

11. TEST BARRE PALPEUSE tE.d.

En habilitant la fonction on obtient la vérification fonctionnelle de la barre. Cette opération est utile au cas où une barre palpeuse avec circuit électronique de test (ex. palpeuse radio R.CO.O) est connectée. Pour un fonctionnement correct, connecter le contact de test de la palpeuse à l'alimentation de l'émetteur des photocellules (paragraphe 4.1) et activer le test avec niveau logique bas 0 Vdc (pour la compatibilité faire référence au manuel de la barre palpeuse avec circuit électronique de test).

12. OUVERTURE PartielleNE LP.o.

L'ouverture partielle est un mouvement qui peut être activé seulement à partir de la motorisation complètement fermé. Le paramètre règle l'ouverture comme pourcentage de la course totale.

13. TEMPS DE RÉ-FERMETURE AUTOMATIQUE PAR OUVERTURE PARTIELLE tP.C.

Activée avec la motorisation arrêtée dans la position d'ouverture partielle, la motorisation se referme après avoir attendu le temps tP.C. Dans cette phase le display montre -tC avec le tiret clignotant qui pendant les 10 dernières secondes est remplacé par le compte au rebours.

14. CONFIGURATION SORTIE CLIGNOTANT FP.r.

On peut sélectionner deux modalités pour la sortie clignotant:

- FP.r. = 0 la sortie reste fixe. Il sera nécessaire d'utiliser un clignotant avec circuit auto-clignotant (B.RO LIGHT 24 Vac).
- FP.r. = 1 Sortie clignotant. Il sera nécessaire d'utiliser un clignotant à lumière fixe (B.RO LIGHT FIX 24 Vac).

15. TEMPS DE PRÉ-CLIGNOTEMENT tP.r.

Clignotement préventif au mouvement, exécuté dans toutes les deux directions, dont la durée est définie par le paramètre tP.r.

16. CONFIGURATION LUMIÈRE DE COURTOISIE FC.y.

On peut sélectionner des modalités différentes pour la lumière de courtoisie:

- FC.y. = 0 la lumière s'éteint à la fin de la manœuvre après avoir attendu le temps tC.y.
- FC.y. = 1 la lumière s'éteint seulement avec la motorisation fermé, après avoir attendu le temps tC.y. réglé.
- FC.y. = 2 allumée jusqu'à l'échéance du temps tC.y. réglé, indépendamment de l'état de l'automatisme (la lumière pourrait s'éteindre avant la fin du mouvement).
- FC.y. = 3 voyant automation ouverte - la lumière s'éteint immédiatement lorsque la position de fermeture totale est atteinte.
- FC.y. = 4 voyant automation ouverte avec clignotement proportionnel à l'état de l'automatisme:
  - Ouverture: clignotement lent.
  - Fermeture: clignotement rapide.
  - Ouvert: allumée.
  - Fermé: éteinte.
  - Arrêté: 2 flash + délai long + 2 flash + délai long +…

17. TEMPS LUMIÈRE DE COURTOISIE tC.y.

Temps d'activation de la lumière de courtoisie.

18. HOMME MORT dE.A.

Dans la modalité homme mort la motorisation bouge exclusivement jusqu'à quand la commande est présente; au relâchement, la motorisation se pose en stop. Les commandes activées sont OPEN et CLOSE. SS et PED sont inactives. En modalité homme mort sont désactivés toutes les opérations automatiques, y comprises les brèves ou totales inversions. Toutes les sécurités sont désactivées sauf le STOP.

19. SEUIL CYCLES REQUÊTE POUR ASSISTANCE SE.r.

Il est possible de régler par le menu le nombre de cycles prévus avant que la centrale nécessite d'assistance. La requête consiste dans le remplacement du normal clignotement fonctionnel par un clignotement rapide pendant les mouvements (seulement si FP.r. = 1).

20. CLIGNOTEMENT POUR REQUÊTE D'ASSISTANCE SE.F.

L'activation de la fonction comporte que le clignotant continue à clignoter avec la motorisation fermée, pour la requête d'assistance.

21. MODE D'UTILISATION DE LA CARTE R1 r1 .t.

Ce paramètre permet de sélectionner le fonctionnement de la carte R1 (facultatif):

- r1 .t. = 0 la sortie est désactivée.
- r1 .t. = 1 lumière de courtoisie : le contact NO (sans tension) de la carte R1 a le même fonctionnement de la sortie OGL.
- r1 .t. = 2 Ecomode: la fonction ECOMODE est activée et le contact NO de la carte R1 est utilisé pour couper l'alimentation électrique des

FRA

accessoires 24Vdc. Voir le chapitre 10.

22. PRESSION DU MOTEUR EN ÉTAT DE FERMETURE mP.r.

Fonction pour le maintien de la correcte position de fermeture totale du moteur, exécutée seulement avec la motorisation fermé. La centrale de commande actionne le moteur pendant une minute chaque mP.r. minutes afin de maintenir la pression sur les fins de course mécaniques.
ATTENTION - ne pas utiliser avec les portails coulissants.

23. RELÂCHEMENT MÉCANIQUE mr.E.

Fonction pour le relâchement de la mécanique des moteurs : c'est utile dans les moteurs où le déblocage pour le mouvement manuel peut rester bloqué en raison de la pression du moteur sur la fin de course mécanique. Une fois atteint la fin de course, en ouverture ou en fermeture, le moteur fera une brève inversion de durée mr.E. x 50ms.
NOTE - avec la fonction mP.r active (pression moteurs en position fermée), le relâchement de la mécanique se passera seulement pendant le premier positionnement sur la fin de course.
ATTENTION - ne pas utiliser avec les portails coulissants.

24. RÉINITIALISATIONS VALEURS PAR DÉFAUT dE.F.

En accédant à l'entrée dE.F. il est possible de retourner à la configuration d'usine de la centrale. La réinitialisation concerne tous les paramètres du menu de base et du menu avancé tandis que n'agit pas sur les amplitudes des courses programmées et sur la direction des moteurs.
Pour effectuer la réinitialisation accéder à l'entrée dE.F., donc confirmer avec une pression prolongée de la touche "MENU". Gardez-la appuyée jusqu'à quand le display affiche un nombre (par exemple 0), ensuite relâcher la touche.
Sélectionner le moteur utilisé:

- 0: CUSTOM
- 1: KALOS XL / MOVEO
- 2: KALOS 70
- 3: KALOS 110
- 4: SIM
- 5: KALOS XL FAST / MOVEO FAST

Gardez appuyée la touche "MENU" jusqu'à quand le numéro clignote, ensuite relâcher la touche. Garder appuyée à nouveau la touche "MENU" : un compte au rebours d80,d79,...,d01 va partir. Une fois que celui-ci aura terminé, la réinitialisation sera effectuée et le mot don sera affichée sur l'écran.
NOTE - pour connaître le type de moteur précédemment choisi, positionnez-vous dans l'élément de menu de.f: en alternance, le numéro du moteur sélectionné sera affiché. Si vous avez modifié des paramètres dépendants du moteur (chapitre 11) apparaitra aussi la lettre c (par exemple, c 1).

25. AFFICHAGE DE LA POSITION DE CHAQUE ÉMETTEUR DANS LA MÉMOIRE tr.S.

En accédant à l'option tr.S. il est possible de visualiser la position dans la mémoire dans la quelle un émetteur a été mémorisé.
Pour activer la fonction, accédez à l'option tr.S. - puis validez en appuyant sur le bouton "MENU". Gardez appuyé jusqu'à ce que sur l'écran apparait SEE, ensuite relâchez le bouton.
À ce point, appuyez sur un bouton de l'émetteur mémorisé (il n'active aucune commande). Sur l'écran apparaissent:

- la position dans la mémoire pendant 2 secondes, s'il a été mémorisé;
- l'écriture not pendant 2 secondes, s'il n'a pas été mémorisé.

Après 2 secondes, l'écran revient à SEE et il sera possible d'activer la fonction avec un autre émetteur.
Pour quitter la fonction, appuyez sur la touche "MENU". Autrement, après 15 secondes sans transmissions, la centrale quittera la fonction, en montrant à l'écran l'écriture toUt.

26. EFFACEMENT DES ÉMETTEURS INDIVIDUELS tr.C.

En accédant à l'option tr.C. il est possible d'effacer de la mémoire un émetteur individuel mémorisé.
Pour activer la fonction, accédez à l'option tr.C. - puis validez en appuyant sur le bouton "MENU". Gardez-le appuyé jusqu'à ce que sur l'écran apparait la valeur 0, ensuite relâchez le bouton. Sélectionnez l'emplacement dans la mémoire du transmetteur. Appuyez et gardez appuyée la touche "MENU" jusqu'à quand à l'écran apparait CLr, ensuite relâchez la touche.
Pour quitter la fonction, appuyez sur la touche "MENU". Si à l'écran apparait l'écriture Err, cela signifie qu'il pourrait y avoir des problèmes avec la mémoire (par exemple, l'emplacement est vide ou la mémoire déconnectée).

27. EFFACEMENT DE TOUS LES ÉMETTEURS tr.F.

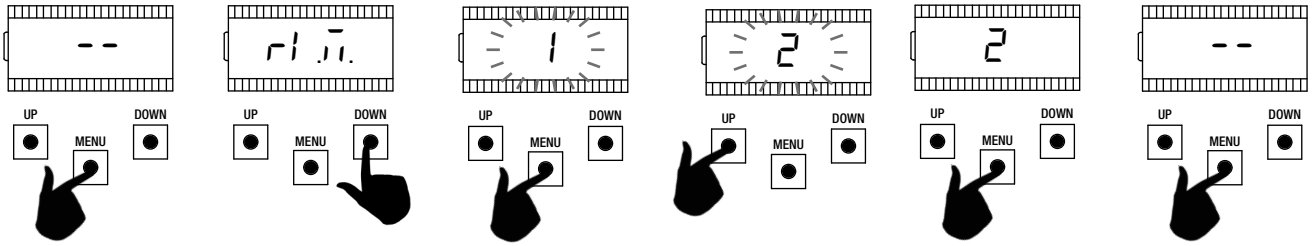
En accédant à l'entrée tr.F. du menu il est possible d'effacer tous les émetteurs appris.
Pour effectuer la réinitialisation, accéder à l'entrée tr.F. donc confirmer par la pression prolongée de la touche "MENU". Gardez-la appuyée jusqu'à ce que le display affiche la valeur 0, ensuite relâcher la touche. Maintenir appuyée de nouveau la touche "MENU", un compte au rebours d80,d79,...,d01 va partir. Une fois que celui-ci aura terminé, la réinitialisation sera effectuée et le mot don sera affichée sur l'écran.

28. BLUETOOTH SI .d.

Point du menu nécessaire pour le premier appariement entre un dispositif Android et la centrale de commande. Faites référence au manuel (aide) de l'application Android pour la procédure de connexion.

10 - ECOMODE

La fonction ECOMODE permet d'augmenter la durée de vie des batteries en cas de coupure de courant.
Pour activer la fonction:



S'assurer d'être au dehors des menus de programmation (appuyez brièvement sur la touche "MENU").
Pour entrer dans le menu, appuyer sur la touche "MENU" pendant 5 secondes.

Pour faire défiler les fonctions, appuyer sur les touches "UP" et "DOWN".
Sélectionnez le menu rl .ñ..

Pour entrer dans le paramètre, appuyer sur la touche "MENU" pendant 1 seconde jusqu'à ce que la valeur clignote.

Pour modifier la valeur, utiliser les touches "UP" et "DOWN".

Pour enregistrer, appuyez et gardez appuyée la touche "MENU" pendant au moins une seconde.

Appuyez brièvement sur la touche "MENU" pour sortir du menu.

Pour un fonctionnement correct, connecter le contact de la carte R1 en série aux accessoires 24Vdc, comme dans le diagramme ci-dessous.
Pendant le fonctionnement à batterie la centrale bouge le moteur à vitesse réduite (50% de la vitesse nominale) et tous les accessoires sont éteints.
ATTENTION - dans cette situation, les dispositifs de sécurité NE SONT PAS ACTIFS. Pour plus de sécurité, nous recommandons de bouger la motorisation à vue.
Si pendant le fonctionnement à batterie, la tension d'alimentation revient, après 5 secondes (temps d'allumage des accessoires), le moteur est reporté à la vitesse de fonctionnement et les dispositifs de sécurité sont à nouveau monitorés.

Portails coulissants		2 batteries 12V 0,8Ah	
Absence de courant de réseau pour:		2h	8h
Conditions: • Poids: 330Kg. • Course: 2,2m. • Moteur Kalos XL. • Température: 15°C. • Temps de charge batteries > 120h.	Cycles consécutifs	10	5

Note: dans le cas où il soit nécessaire un fonctionnement plus à long terme en l'absence de courant de réseau, des batteries avec une plus grande capacité sont disponibles.

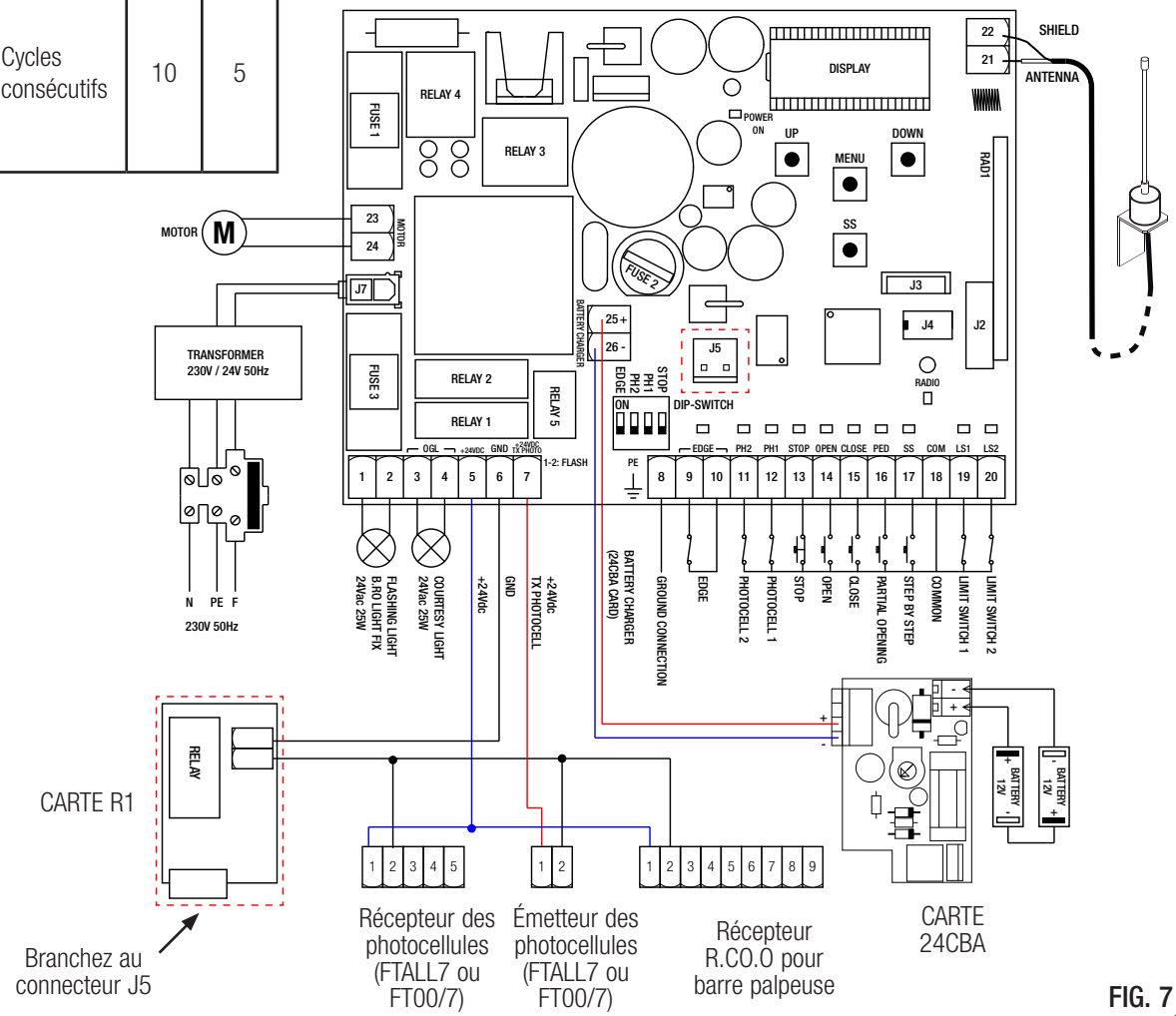


FIG. 7

FRA

11 - VALEURS PAR DEFAULT

La centrale de commande BIOS1 24V a la possibilité de sélectionner le modèle du moteur utilisé. Cela vous permet de configurer certains paramètres par défaut, pour le fonctionnement optimal du moteur.
Veuillez trouver ci-dessous la table des paramètres dépendants du moteur, avec la valeur par défaut attribuée.

MENU	DISPLAY	DESCRIPTION	VALEURS PAR DEFAULT					
			CUSTOM	KALOS XL / MOVEO	KALOS 70	KALOS 110	SIM	KALOS XL FAST / MOVEO FAST
BASE	SEn	Sensibilité sur obstacle	40	40	40	40	40	10
BASE	SEL	Sensibilité sur obstacle pendant le ralentissement	60	60	60	60	60	10
BASE	SPn	Vitesse normale.	100	100	100	100	100	100
BASE	SPL	Vitesse en décélération.	50	50	50	50	50	65
BASE	ASL	Anti-glissement / Temps supplémentaire.	15	300	300	300	300	300
AVANCÉ	SI t	Temps d'intervention du capteur de courant.	2	2	2	2	2	10
AVANCÉ	Sdt	Temps de désactivation capteur de courant au démarrage.	15	15	15	15	15	30
AVANCÉ	UrA	Durée rampe d'accélération.	10	10	10	10	10	10
AVANCÉ	drA	Durée rampe de décélération.	10	10	10	10	10	10
AVANCÉ	dEF	Réinitialisation valeurs de défaut.	0	1	2	3	4	5

NOTE - pour connaître le type de moteur sélectionné, positionnez-vous dans l'élément de menu de.f: en alternance, le numéro du moteur sélectionné sera affiché. Si vous avez modifié des paramètres dépendants du moteur apparaitra aussi la lettre c (par exemple, c !).

FRA

12 - GARANTIE

La garantie du fabricant est valable aux termes de la loi à compter de la date estampillée sur le produit et est limitée à la réparation ou substitution gratuite des pièces reconnues comme défectueuses par manque de qualité essentielle des matériaux ou pour cause de défaut de fabrication. La garantie ne couvre pas les dommages ou défauts dus à des agents externes, manque d'entretien, surcharge, usure naturelle, choix du produit inadapté, erreur de montage, ou autres causes non imputables au producteur. Les produits trafiqués ne seront ni garantis ni réparés. Les données reportées sont purement indicatives. Aucune responsabilité ne pourra être attribuée pour les réductions de portée ou les disfonctionnements dus aux interférences environnementales. Les responsabilités à la charge du producteur pour les dommages causés aux personnes pour cause d'incidents de toute nature dus à nos produits défectueux, sont uniquement celles qui sont visées par les lois.

13 - ÉLIMINATION DU PRODUIT

Ce produit fait partie intégrante de l'automatisme et comme tel doit être éliminé avec celui-ci. Comme pour les opérations d'installation, à la fin de la vie de ce produit, les opérations de démantèlement doivent elles aussi être accomplies par un personnel qualifié. Ce produit est composé de différents types de matériaux: certains peuvent être recyclés alors que d'autres doivent être éliminés. Informez-vous à propos des systèmes de recyclage ou d'élimination prévus par les règlements en vigueur
sur votre territoire pour cette catégorie de produit.



ATTENTION! – certaines parties du produit peuvent présenter des substances polluantes ou dangereuses qui, si elles sont jetées dans la nature, pourraient avoir des effets nuisibles sur l'environnement et la santé humaine.
Comme cela est indiqué par le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les déchets ménagers. Procédez donc à un "tri sélectif" en vue de son élimination en respectant les méthodes prévues par les règlements en vigueur sur votre territoire ou bien remettre le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent.
ATTENTION! – les règlements en vigueur au niveau local peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination abusive de ce produit.

ALLMATIC S.r.l
32020 Borgo Valbelluna - Belluno – Italy
Via dell'Artigiano, n°1 – Z.A.
Tel. 0437 751175 – 751163 r.a. Fax 0437 751065
http://www.allmatic.com - E-mail: info@allmatic.com