Déclic.
TÉLÉCOMMANDE

DOCUMENTATION TECHNIQUE

Tête NICE SPIDER 800N + 2 MYGO4 (Réf : SPR800KLT)

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.

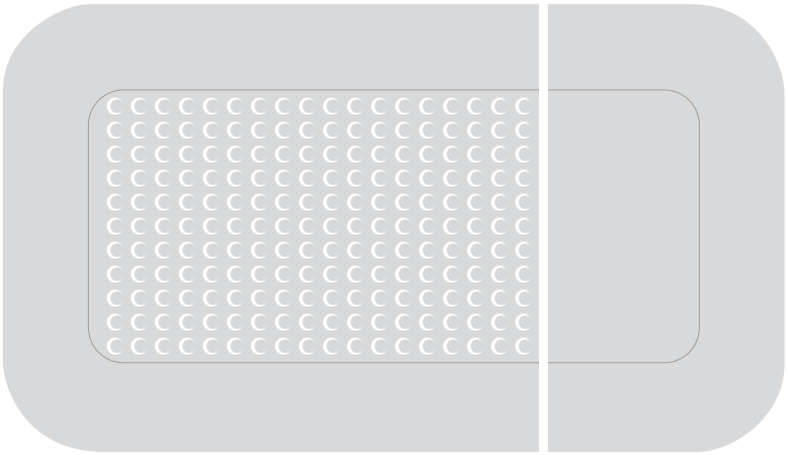
Une question sur votre référence ?

declictelecommande.com/contact

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

Spider

SPIDER800
SPIDER1200BL



Opérateur pour portes de garage

FR - Instructions et avertissements pour l'installation

FRANÇAIS

Traduction des instructions originales

SOMMAIRE

1 CONSIGNES ET PRÉCAUTIONS GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ 3
1.1 Recommandations . . . 3
1.2 Recommandations pour l'installation . . . 4

2 DESCRIPTION DU PRODUIT . . . 5
2.1 Liste des composants du produit . . . 5

3 INSTALLATION . . . 5
3.1 Vérifications préliminaires avant l'installation . . . 5
3.2 Limites d'utilisation du produit . . . 6
3.3 Identification et dimensions d'encombrement . . . 6
3.4 Réception du produit . . . 6
3.5 Travaux de préparation à l'installation . . . 7
3.6 Installation de l'opérateur . . . 8
3.7 Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur . . . 11

4 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES . . . 12
4.1 Vérifications préliminaires . . . 12
4.2 Schéma et description des connexions . . . 13
4.2.1 Schéma des connexions . . . 13
4.2.2 Description des connexions . . . 13
4.2.3 Utilisation des touches de la logique de commande . . . 14
4.3 Adressage des dispositifs raccordés avec le système BlueBUS . . . 14
4.3.1 Photodétecteur FT210B . . . 15

5 VÉRIFICATIONS FINALES ET MISE EN SERVICE . . . 15
5.1 Branchement au secteur . . . 15
5.2 Reconnaissance des dispositifs . . . 16
5.3 Programmation manuelle des cotes d'ouverture et de fermeture de la porte de garage . . . 16
5.4 Recherche automatique des forces . . . 17
5.5 Vérification du mouvement de la porte de garage . . . 17
5.6 Inverser le sens de rotation du moteur . . . 18

6 ESSAI ET MISE EN SERVICE . . . 19
6.1 Essai de mise en service . . . 19
6.2 Mise en service . . . 19

7 PROGRAMMATION RADIO . . . 20
7.1 Description de la programmation radio . . . 20
7.1.1 Modes de mémorisation des touches des émetteurs . . . 20
7.2 Vérification du codage radio des émetteurs . . . 22
7.3 Mémorisation d'une radiocommande . . . 22
7.3.1 Mémorisation en « Mode 1 » . . . 22
7.3.2 Mémorisation en « Mode 2 » . . . 23
7.3.3 Mémorisation d'un nouvel émetteur « à proximité du récepteur » . . . 23
7.3.4 Mémorisation d'un nouvel émetteur en utilisant le « code d'activation » d'un ancien émetteur déjà mémorisé sur le récepteur . . . 23
7.4 Effacement de la radiocommande . . . 24
7.4.1 Effacement d'une seule commande associée ou d'une seule touche de la mémoire du récepteur . . . 24
7.4.2 Effacement de la mémoire du récepteur (total) . . . 24
7.4.3 Blocage (ou déblocage) des mémorisations qui sont exécutées avec la procédure de « à proximité de la logique de commande » et/ou en utilisant le « code d'activation » . . . 25

8 PROGRAMMATION DE LA LOGIQUE DE COMMANDE . . . 26
8.1 Utiliser les touches de programmation . . . 26
8.2 Programmation du premier niveau (ON-OFF) . . . 27
8.2.1 Procédure de programmation du premier niveau . . . 27
8.3 Programmation deuxième niveau (paramètres réglables) . . . 28
8.3.1 Procédure de programmation du second niveau . . . 28
8.4 Fonctions spéciales . . . 30
8.4.1 Fonction « Ouvre toujours » . . . 30
8.4.2 Fonction « Manœuvre dans tous les cas » . . . 30
8.4.3 Fonction « Avis de maintenance » . . . 30
8.4.4 Fonction « Mise à zéro maintenance » . . . 30
8.5 Connexion WiFi . . . 30
8.5.1 Module WiFi intégré (selon la version) . . . 30
8.5.2 Interface BiDi-WiFi . . . 31
8.6 Connexion du ProView . . . 32
8.7 Z-Wave™ . . . 32
8.8 Effacement de la mémoire . . . 32

9 QUE FAIRE SI... (guide de résolution des problèmes) . . . 33
9.1 Résolution des problèmes . . . 33
9.2 Signalisations avec le feu clignotant . . . 34
9.3 Indications sur la centrale . . . 34
9.4 Diagnostic radio . . . 37

10 INFORMATIONS COMPLÉMENTAIRES (Accessoires) . . . 38
10.1 Ajout ou enlèvement de dispositifs . . . 38
10.1.1 BlueBUS . . . 38
10.1.2 Entrée STOP . . . 38
10.1.3 Cartes d'extension d'E/S (accessoire en option) . . . 38
10.1.4 Reconnaissance d'autres dispositifs . . . 39
10.1.5 Connexion d'un récepteur radio de type SM (accessoire en option) . . . 39
10.1.6 Photocellules à relais et fonction PHOTOTEST . . . 40
10.1.7 Photocellules à relais et sans fonction PHOTOTEST . . . 41
10.1.8 Serrure électrique . . . 42
10.2 Connexion et installation de l'alimentation de secours . . . 42
10.3 Raccordement du programmateur Oview . . . 43
10.4 Raccordements d'autres dispositifs . . . 43

11 PARAMÈTRES ET FONCTIONS PROGRAMMABLES . . . 44
11.1 Légende des symboles . . . 44
11.2 Paramètres communs . . . 44
11.3 Paramètres d'installation . . . 45
11.4 Paramètres de base . . . 46

12 COMMANDES DISPONIBLES . . . 51
12.1 Commandes de base . . . 51
12.2 Commandes étendues . . . 51

13 CONFIGURATION DES COMMANDES . . . 52
13.1 Configuration standard . . . 52
13.2 Configuration des fonctions de sécurité . . . 53
13.3 Description des modes de commande . . . 53

14 CONFIGURATION DES ENTRÉES . . . 55

15 CONFIGURATION DES SORTIES . . . 56
15.1 Configuration sorties logique de commande . . . 56
15.2 Configuration sorties - modules d'extension . . . 57

16 CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES . . . 59

17 CONFORMITÉ . . . 61

18 MAINTENANCE DU PRODUIT . . . 62

19 MISE AU REBUT DU PRODUIT . . . 62

INSTRUCTIONS ET RECOMMANDATIONS . . . 66

1 CONSIGNES ET PRÉCAUTIONS GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ

1.1 RECOMMANDATIONS

ATTENTION ! Instructions importantes pour la sécurité. Il est important de suivre toutes les instructions fournies étant donné qu'une installation incorrecte est susceptible de provoquer des dommages graves.

ATTENTION ! Instructions importantes pour la sécurité. Pour la sécurité des personnes, il est important de suivre ces instructions. Conserver ces instructions avec soin.

Conformément à la législation européenne actuelle, la réalisation d'un automatisme implique le respect des normes harmonisées prévues par la Directive Machines en vigueur, qui permettent de déclarer la conformité présumée de l'automatisme. De ce fait, toutes les opérations de branchement au secteur électrique, d'essai, de mise en service et de maintenance du produit doivent être effectuées exclusivement par un technicien qualifié et compétent.

Afin d'éviter tout danger dû au réarmement accidentel du disjoncteur, cet appareil ne doit pas être alimenté par le biais d'un dispositif de manœuvre externe, comme par exemple un temporisateur, ou bien être connecté à un circuit régulièrement alimenté ou déconnecté de la ligne.

Fixer de manière permanente sur la porte de garage une étiquette ou une plaque avec cette image (hauteur minimum : 60 mm) "*Figure 1*"

1



ATTENTION ! respecter toutes les recommandations suivantes :

- Avant de commencer l'installation, vérifier les « Caractéristiques techniques du produit » en s'assurant notamment qu'il est bien adapté à l'automatisation de votre pièce guidée. Dans le cas contraire, NE PAS procéder à l'installation.
- Le produit ne peut pas être utilisé avant d'avoir effectué la mise en service comme l'explique le chapitre « Essai et mise en service ».
- Avant l'installation du produit, s'assurer que tout le matériel à utiliser est en excellent état et adapté à l'usage prévu.
- Le produit ne peut être utilisé par des personnes (notamment les enfants) dont les capacités physiques, sensorielles ou mentales sont limitées, ou ne disposant pas de l'expérience ou des connaissances nécessaires.
- Les enfants ne doivent pas jouer avec l'appareil.
- Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commande du produit. Conserver les émetteurs hors de la portée des enfants.
- Prévoir dans le réseau d'alimentation de l'installation un dispositif de déconnexion (non fourni) avec une distance d'ouverture des contacts qui permette la déconnexion complète dans les conditions dictées par la catégorie de surtension III.
- Pendant l'installation, manipuler le produit avec soin en évitant tout écrasement, choc, chute ou contact avec des liquides de quelque nature que ce soit. Ne pas positionner le produit près de sources de chaleur, ni l'exposer à des flammes nues. Toutes ces actions peuvent l'endommager et créer des dysfonctionnements ou des situations de danger. Le cas échéant, suspendre immédiatement l'installation et s'adresser au service après-vente.
- Le fabricant décline toute responsabilité en cas de dommages patrimoniaux causés à des biens ou à des personnes dérivant du non-respect des instructions de montage. Dans ces cas, la garantie pour défauts matériels est exclue.
- Le niveau de pression acoustique d'émission pondérée A est inférieur à 70 dB(A).
- Le nettoyage et l'entretien qui doivent être effectués par l'utilisateur ne doivent pas être confiés à des enfants sans surveillance.
- Avant toute intervention (entretien, nettoyage), il faut toujours débrancher le produit du secteur et des éventuelles batteries.
- Contrôler fréquemment l'installation, en particulier les câbles, les ressorts et les supports pour repérer d'éventuels déséquilibrages et signes d'usure ou dommages. Ne pas utiliser l'installation en cas de réparations ou de réglages nécessaires étant donné qu'une panne ou un mauvais équilibrage de l'automatisme peut provoquer des blessures.
- Les matériaux de l'emballage du produit doivent être mis au rebut dans le plein respect des normes locales en vigueur.
- Le produit ne doit pas être installé à l'extérieur.
- Surveiller les portes en mouvement et garder les personnes à une distance de sécurité tant que la porte n'est pas complètement ouverte ou fermée.
- Attention lors de l'actionnement du dispositif de débrayage manuel (manœuvre manuelle) car une porte ouverte peut tomber à l'improviste à cause de ressorts fragilisés ou cassés, ou si elle est déséquilibrée.
- Vérifier chaque mois que la motorisation inverse le mouvement quand la porte heurte un obstacle de 50 mm de haut posé sur le sol. Si nécessaire, régler et vérifier à nouveau, car un réglage incorrect peut représenter un danger (pour les motorisations avec système de protection contre les risques d'encastrement actionné par le contact avec le bord inférieur de la porte).
- Tout câble d'alimentation détérioré **doit être remplacé** par le fabricant, ou par son service d'assistance technique, ou par un technicien possédant un même niveau de qualification, de manière à prévenir tout risque.

Attention ! S'il y a une porte automatique, celle-ci peut fonctionner de manière inattendue, il ne faut donc rien laisser s'interposer.

Débrancher l'alimentation électrique pendant le nettoyage ou toute autre intervention d'entretien.

L'automatisme ne doit pas être utilisé avec une porte incorporant une porte piétonne insérée (sauf si l'automatisme peut fonctionner avec la porte piétonne insérée).

Après l'installation, s'assurer que le système de protection contre le piégeage fonctionne comme prévu.

1.2 RECOMMANDATIONS POUR L'INSTALLATION

- Avant l'installation de la motorisation, s'assurer que les conditions mécaniques de la porte sont bonnes, que celle-ci est équilibrée et qu'elle s'ouvre et se ferme correctement.
- Avant l'installation de la motorisation, enlever tous les câbles ou les chaînes inutiles et désactiver tous les appareils qui ne sont pas nécessaires pour le fonctionnement motorisé tels que les dispositifs de blocage.
- Installer l'organe de manœuvre pour le débrayage manuel (manœuvre manuelle) à une hauteur inférieure à 1,8 m. REMARQUE : s'il est amovible, l'organe de manœuvre doit être maintenu à proximité de la porte.
- S'assurer que les éléments de commande sont bien à l'écart des organes en mouvement tout en restant directement visibles. Sous réserve de l'utilisation d'un sélecteur, les éléments de commande doivent être installés à une hauteur minimale de 1,5 mètre et ne doivent pas être accessibles.
- Fixer de manière permanente les étiquettes d'avertissement contre les risques d'encastrement dans un endroit bien visible ou à proximité d'éventuels dispositifs de commande fixes.
- Fixer de façon permanente l'étiquette concernant le débrayage manuel (manœuvre manuelle) près de l'organe de manœuvre.
- Après l'installation, s'assurer que la motorisation empêche ou arrête le mouvement d'ouverture lorsque la porte est chargée avec une masse de 20 Kg fixée au milieu du bord inférieur de la porte (pour les motorisations pouvant être utilisées sur des portes dont la largeur d'ouverture est supérieure à 50 mm de diamètre).
- ATTENTION ! Après l'installation, vérifier que le mécanisme est correctement réglé et que la motorisation inverse le mouvement quand la porte heurte un obstacle de 50 mm de haut posé sur le sol (pour les motorisations embarquant un système de protection contre les risques d'encastrement actionné par le contact avec le bord inférieur de la porte). Après l'installation, s'assurer qu'aucune partie de la porte n'encombre la chaussée ou le trottoir.

Appareils avec piles

- Il faut débrancher l'appareil de l'alimentation électrique lors du retrait des piles.
- Retirer toujours les piles avant de mettre l'appareil au rebut.
- Les piles doivent être éliminées de façon appropriée.
- Si les piles ne sont pas rechargeables, ne pas les remplacer par des piles rechargeables.

Appareils avec lumière LED

- Fixer la lumière LED de près et longtemps peut éblouir. La faculté visuelle peut être temporairement réduite, ce qui peut provoquer des accidents.
- Ne pas regarder directement les LED.

Appareils avec dispositif radio

- Nice S.p.A., fabricant de cet appareil, déclare que le produit est conforme à la directive 2014/53/UE.
- Le manuel d'instructions et le texte intégral de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse Internet suivante : www.niceforyou.com, dans la section « support » et « téléchargement »
- Pour les émetteurs : 433 MHz : ERP < 10 dBm - 868 MHz : ERP < 14 dBm ; pour les récepteurs : 433 MHz - 868 MHz.

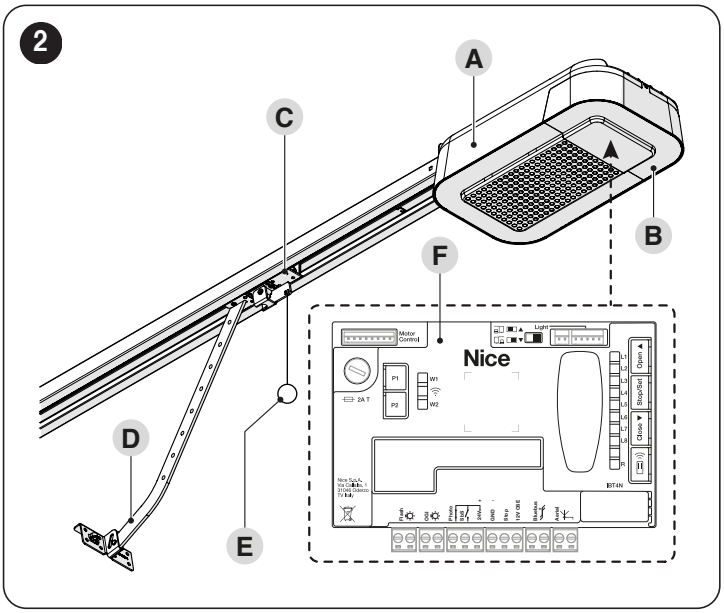
2 DESCRIPTION DU PRODUIT

SPIDER est un actionneur électromécanique pour l'automatisation de portes sectionnelles, basculantes débordantes et non débordantes.
Pour une application avec des portes basculantes non débordantes, ou des portes basculantes débordantes sans ressort, il faut utiliser l'accessoire SPA5 non fourni.
Dans le cas d'un équilibrage par ressort, l'accessoire SPA5 n'est pas nécessaire.
La centrale fournie avec le produit alimente le moteur à courant continu, permet un ajustement optimal du couple et de la vitesse de l'opérateur, un relevé précis des cotes, le départ et la fermeture progressifs, la détection d'obstacle.
Elle est également équipée d'un compteur interne qui permet d'enregistrer les manœuvres que l'opérateur effectue tout au long du cycle de vie du produit.
Le déverrouillage, actionné depuis le sol, débraye le chariot moteur du rail.

ATTENTION ! - Toute utilisation autre que celle spécifiée ici et dans des conditions ambiantes différentes de celles indiquées dans cette notice doit être considérée comme impropre et strictement interdite !

2.1 LISTE DES COMPOSANTS DU PRODUIT

La « ***Figure 2*** » représente les parties principales qui composent **SPIDER**.



A Corps de l'opérateur
B Couvercle
C Chariot moteur
D Étrier de traction
E Système de déverrouillage/verrouillage
F Centrale de commande

3 INSTALLATION

3.1 VÉRIFICATIONS PRÉLIMINAIRES AVANT L'INSTALLATION

L'installation doit être effectuée par du personnel qualifié, dans le respect des lois, des normes et des règlements ainsi que de toutes les instructions fournies ici.

Avant de procéder à l'installation du produit, Il faut :
- vérifier que la fourniture est intacte
- vérifier que tout le matériel à utiliser est en excellent état et adapté à l'usage prévu
- vérifier que la structure de la porte de garage est adaptée pour être équipée d'un automatisme
- vérifier que les caractéristiques de la porte de garage sont bien comprises dans les limites d'utilisation indiquées au paragraphe « ***Limites d'utilisation du produit*** » (page 6)
- vérifier que, dans la course de la porte de garage, aussi bien en fermeture qu'en ouverture, il n'y a pas de points présentant une plus grande friction
- vérifier que la zone de fixation de l'opérateur permet la manœuvre de débrayage de manière facile et sûre
- Vérifier que les points de fixation des différents dispositifs se trouvent dans des endroits à l'abri des chocs et que les surfaces sont suffisamment solides
- Éviter que les parties de l'automatisme puissent être plongées dans l'eau ou dans d'autres substances liquides
- Ne pas positionner le produit à proximité de flammes ou de sources de chaleur, dans des atmosphères potentiellement explosives, particulièrement acides ou salines, afin d'éviter de l'endommager, de provoquer des anomalies de fonctionnement ou des situations de danger
- Connecter la centrale à une ligne d'alimentation électrique avec mise à la terre
- Il faut prévoir sur la ligne électrique un dispositif assurant la mise hors tension complète de l'automatisme. Le dispositif doit avoir une distance d'ouverture entre les contacts permettant une déconnexion complète dans les conditions prévues par la catégorie de surtension III, conformément aux règles d'installation. Ce dispositif, en cas de besoin, garantit une déconnexion sûre et rapide de l'alimentation ; il doit donc être placé si possible dans une position visible depuis l'automatisme. Par contre, s'il est placé de façon non visible, il doit être muni d'un système qui empêche une éventuelle reconnexion accidentelle ou non autorisée de l'alimentation électrique, afin d'éviter tout danger. Le dispositif de déconnexion n'est pas fourni avec le produit.

3.2 LIMITES D'UTILISATION DU PRODUIT

Les données relatives aux performances des produits de la ligne **SPIDER** sont indiquées dans le chapitre « ***CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES*** » (page 59) et sont les seules valeurs qui permettent d'évaluer correctement si le produit est adapté à l'utilisation.
Les caractéristiques structurales des produits **SPIDER** permettent de les utiliser sur des portes sectionnelles ou basculantes, dans les limites indiquées dans les tableaux « ***Tableau 1*** », « ***Tableau 2*** » et « ***Tableau 3*** ».

Tableau 1

LIMITES D'UTILISATION DES OPÉRATEURS SPIDER				
Modèle	**Type de rail**	**Portes sectionnelles**	**Portes basculantes non débordantes (avec accessoire SPA5)**	**Portes basculantes débordantes (avec accessoire SPA5) ou à ressorts (sans SPA5)**
SPIDER800	SR32/16	4.4 x 2.6 mètre (W x H)	4.2 x 2.4 mètre (W x H)	4.2 x 3 mètre (W x H)
	SR32/16 + SR08 ou SR40	3.4 x 3.4 mètre (W x H)	3.1 x 3.4 mètre (W x H)	3.6 x 3.6 mètre (W x H)
SPIDER1200BLW	SR32/16	6.5 x 2.6 mètre (W x H)	6.5 x 2.4 mètre (W x H)	6.5 x 3 mètre (W x H)
	SR32/16 + SR08 ou SR40	5 x 3.4 mètre (W x H)	4.9 x 3.4 mètre (W x H)	5.6 x 3.6 mètre (W x H)

Tableau 2

LIMITES RELATIVES À LA HAUTEUR DU VANTAIL		
Hauteur porte de garage	**cycles heure maximum**	**cycles consécutifs maximaux**
Jusqu'à 2 mètres	20	10
de 2 à 2,5 mètres	15	7
de 2,5 à 3 mètres	12	5
de 3 à 3,5 mètres	10	4

Tableau 3

LIMITES EN FONCTION DE LA FORCE NÉCESSAIRE POUR ACTIONNER LE VANTAIL		
Force pour déplacer la porte	**SPIDER800**	**SPIDER1200BLW**
Jusqu'à 250N	25%	15%
250 – 400N	42%	28%
400 – 500N	55%	35%
500 – 650N	70%	45%
650 – 800N	85%	55%
800 – 100N	-	70%
1000 – 1200N	-	85%

La hauteur de la porte de garage permet de déterminer à la fois le nombre maximum de cycles par heure et le nombre de cycles consécutifs.
La force nécessaire pour déplacer la porte permet de déterminer le pourcentage de réduction des cycles. Avec une hauteur de vantail de 2,2 mètres, un maximum de 15 cycles par heure et jusqu'à 7 cycles consécutifs sont possibles. Si 550 N sont nécessaires pour déplacer le vantail et que SPIDER800 est utilisé, les cycles doivent être réduits de 70 %.
Dans ce cas, les cycles maximums/heure sont égaux à 10 et les cycles consécutifs sont égaux à 5.

⚠ **Pour éviter les surchauffes, la centrale de commande prévoit un limiteur de manœuvres qui se base sur l'effort du moteur et la durée des cycles en intervenant quand la limite maximale est dépassée.**

⚠ **1 Kg. = 9,81 N. Par conséquent, par exemple, 500 N = 51 Kg.**

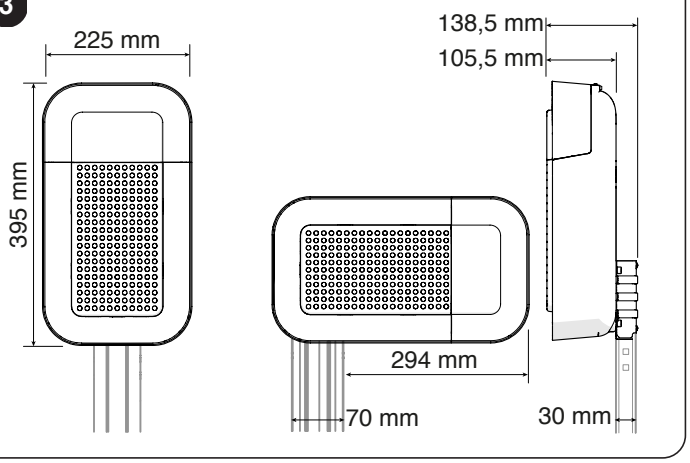
Les mesures du « ***Tableau 1*** » sont indicatives et servent seulement à une estimation générale. La capacité réelle de **SPIDER** à automatiser une porte de garage particulière dépend du degré d'équilibrage du vantail, des frottements des rails et d'autres phénomènes, même occasionnels, comme la pression du vent ou la présence de glace, qui pourraient gêner le mouvement du vantail.
Pour un véritable contrôle, il est absolument indispensable de mesurer la force nécessaire pour déplacer le vantail tout au long de sa course et de vérifier que cette dernière ne dépasse pas le « couple nominal » indiqué au chapitre « ***CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES*** » (page 59).

⚠ **Pour éviter les surchauffes, la centrale de commande prévoit un limiteur de manœuvres qui se base sur l'effort du moteur et la durée des cycles en intervenant quand la limite maximale est dépassée.**

3.3 IDENTIFICATION ET DIMENSIONS D'ENCOMBREMENT

Les dimensions d'encombrement sont indiquées dans la « ***Figure 3*** ».

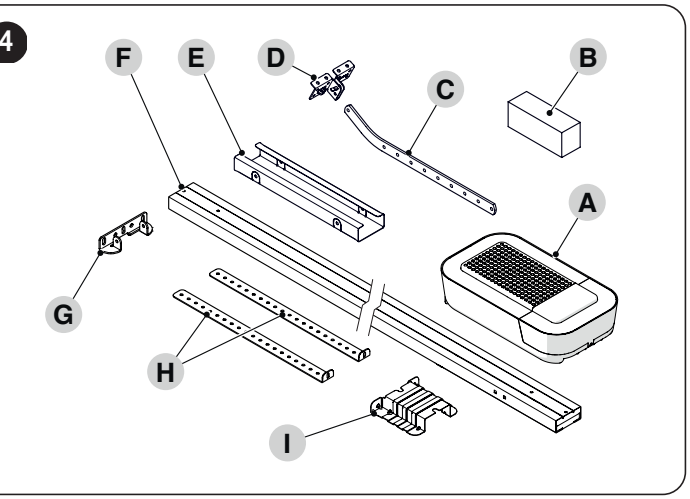
3



3.4 RÉCEPTION DU PRODUIT

Tous les composants présents dans le kit sont illustrés et listés ci-dessous.

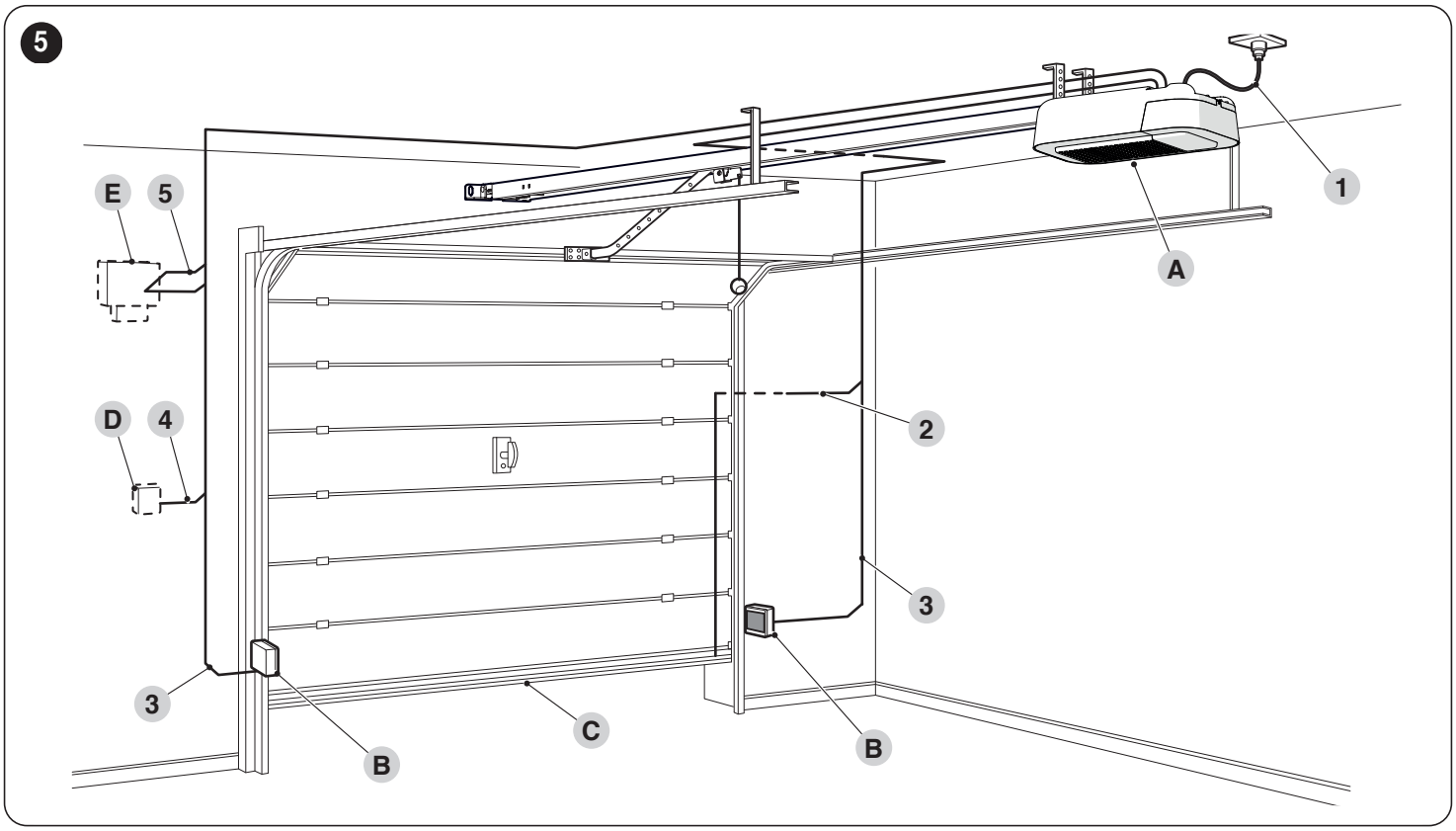
4



A Motoréducteur
B Système de déverrouillage et petites pièces métalliques (vis, rondelles, etc.)
C Tige d'entraînement
D Équerre de la porte
E Joint pour rail (dans le cas d'un rail en deux morceaux)
F Rail assemblé/pré-assemblé
G Étrier de fixation murale
H Étrier de fixation au plafond
I Étrier de fixation moteur

3.5 TRAVAUX DE PRÉPARATION À L'INSTALLATION

La figure montre un exemple d'installation d'automatisation, réalisée avec les composants **Nice**.



A Motoréducteur
B Photocellules
C Bord primaire
D Sélecteur à clé
E Clignotant avec antenne incorporée

Ces composants sont placés selon un schéma typique et commun. En utilisant comme exemple de référence le schéma de la « ***Figure 5*** », établir la position approximative où sera installé chaque composant prévu dans l'installation.

Tableau 4

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES DES CÂBLES ÉLECTRIQUES	
Identification	**Caractéristiques du câble**
1	Câble ALIMENTATION OPÉRATEUR 1 câble 3 x 1,5 mm² Longueur maximale 30 m [**note 1**]
2	Câble BORD PRIMAIRE 1 câble 2 x 0,5 mm² Longueur maximale 20 m
3	Câble de PHOTOCELLULE 2x0,7 mm² BlueBUS 4x0,5 mm² standard Longueur maximale 30 m
4	Câble SÉLECTEUR À CLÉ 2 câbles 2 x 0,5 mm² [**note 2**] Longueur maximale 50 m
5	Câble CLIGNOTANT 1 câble 2 x 0,5 mm² Longueur maximale 20 m
	Câble ANTENNE 1 câble blindé type RG58 Longueur maximale 10 m; conseillé < 5 m

Note 1 Si le câble d'alimentation fait plus de 30 m de long, il faut utiliser un câble d'une section supérieure (par exemple 3 x 2,5 mm²) et il faut réaliser une mise à la terre de sécurité à proximité de l'automatisme.

Note 2 Ces deux câbles peuvent être remplacés par 1 câble unique de 4 x 0,5 mm².

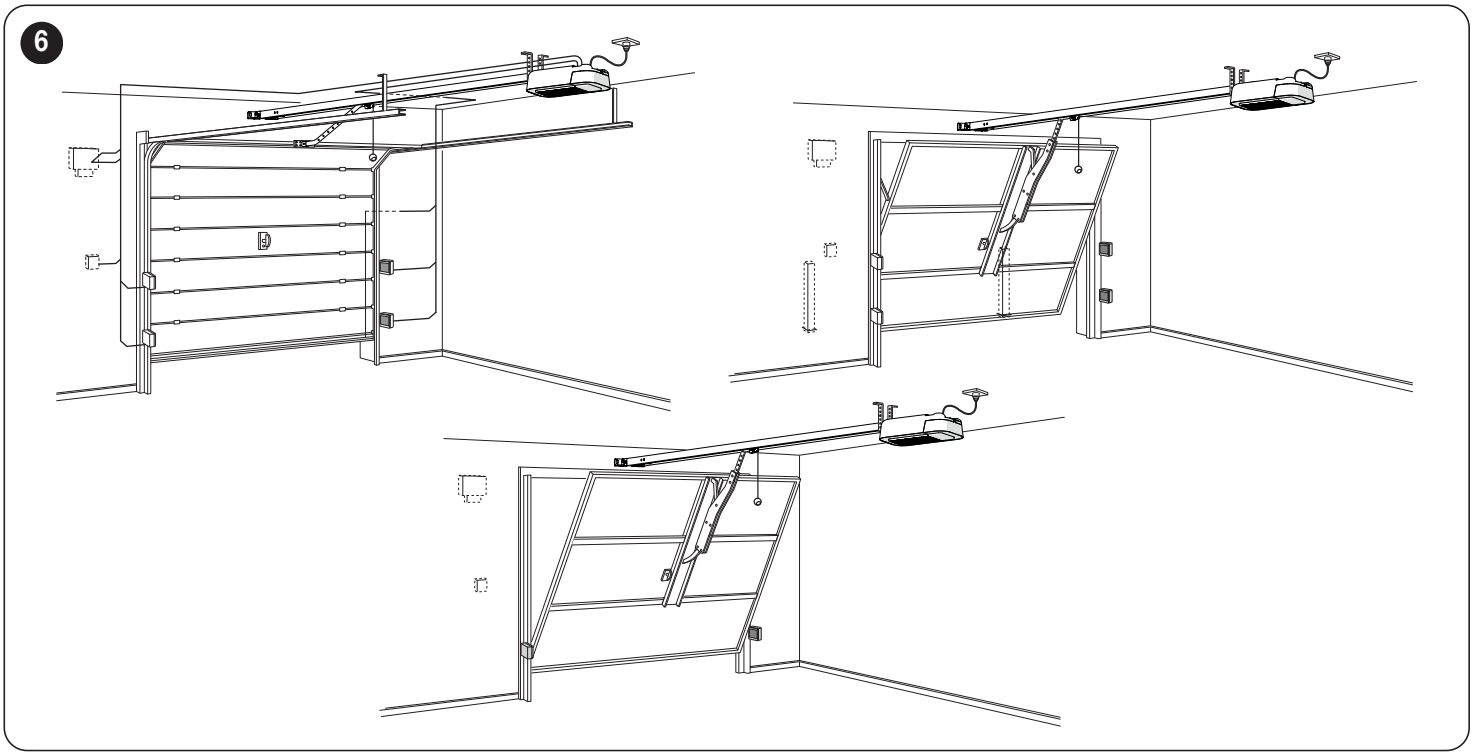
Avant de procéder à l'installation, préparer les câbles électriques nécessaires à l'installation et se reporter à la « *Figure 5* » et à ce qui est indiqué au chapitre « *CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES* » (page 59).

Les câbles utilisés doivent être adaptés au type d'environnement où est effectuée l'installation.

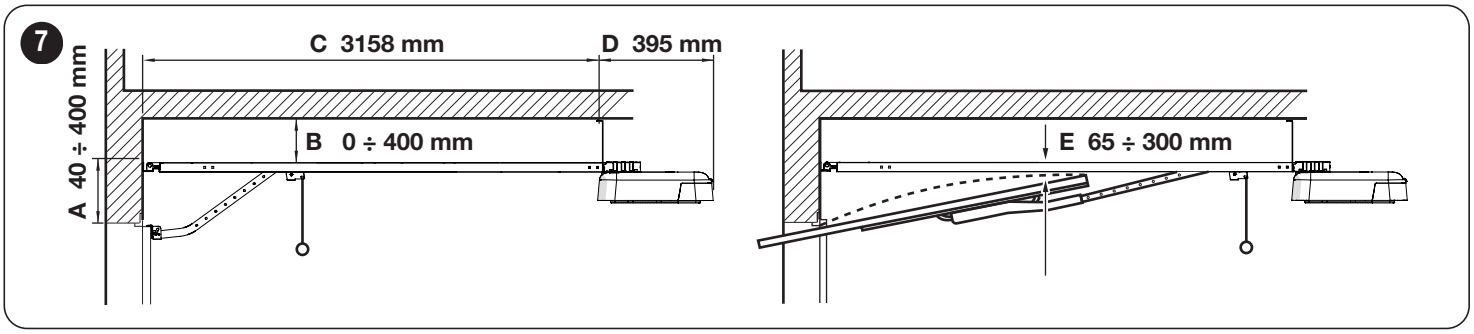
Durant la pose des gaines pour le passage des câbles électriques, tenir compte du fait qu'à cause d'éventuels dépôts d'eau dans les boîtes de dérivation, les gaines de raccordement peuvent créer des phénomènes de condensation à l'intérieur de la centrale qui risquent d'endommager les circuits électroniques.

La « ***Figure 6*** » présente les installations typiques pour une porte basculante débordante et non débordante.

Pour les installations sur les portes débordantes et non débordantes, l'accessoire SPA5 est nécessaire.



Si la porte à automatiser est de type basculant, vérifier que la cote E de la « ***Figure 7*** » est respectée, à savoir la distance minimum entre le côté supérieur du rail et le point maximum atteint par le bord supérieur de la porte de garage. Dans le cas contraire, l'opérateur ne peut pas être utilisé.



3.6 INSTALLATION DE L'OPÉRATEUR

Une installation incorrecte peut causer de graves blessures aux personnes qui effectuent le travail et à celles qui utiliseront le produit.

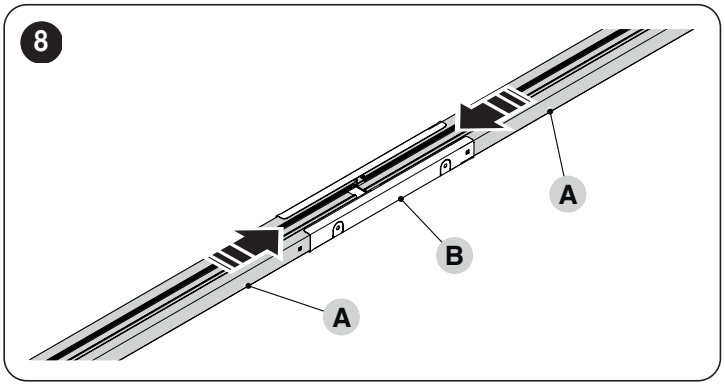
Avant de commencer l'assemblage de l'automatisme, faire les contrôles préliminaires décrits aux paragraphes « *Vérifications préliminaires avant l'installation* » (page 5) et « *Limites d'utilisation du produit* » (page 6).

L'installation de l'automatisme doit être effectuée EXCLUSIVEMENT AVEC LA PORTE DE GARAGE FERMÉE.

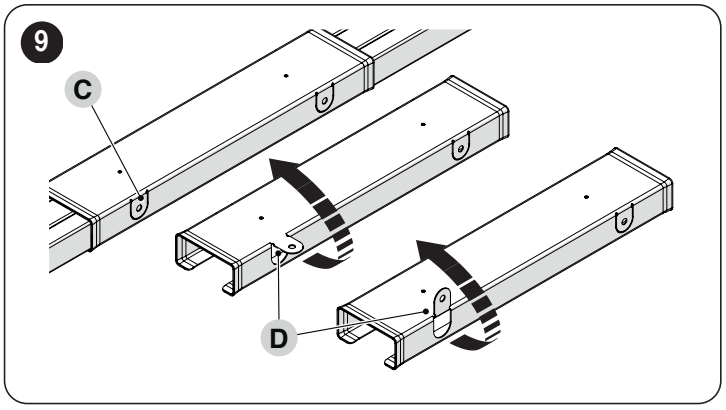
ATTENTION ! Dans cette version, il n'y a pas d'arrêt mécanique sur le rail.

Pour installer **SPIDER**:

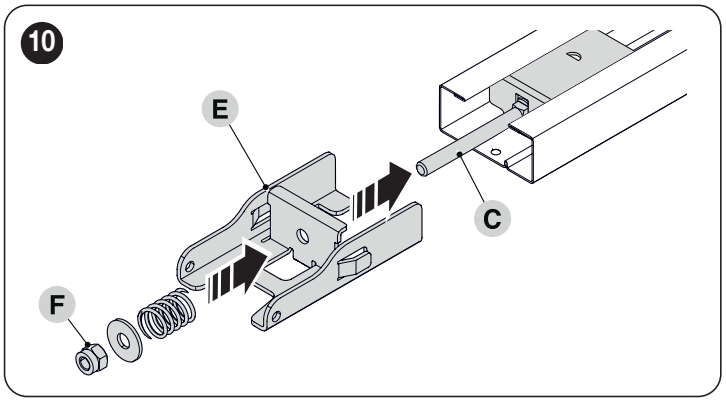
1. si un rail complet est disponible, passer directement aux opérations illustrées dans la ***Figure 12***
2. assembler le rail en faisant glisser les deux extrémités (**A**) dans le raccord (**B**) jusqu'à ce qu'elles se touchent («***Figure 8***")



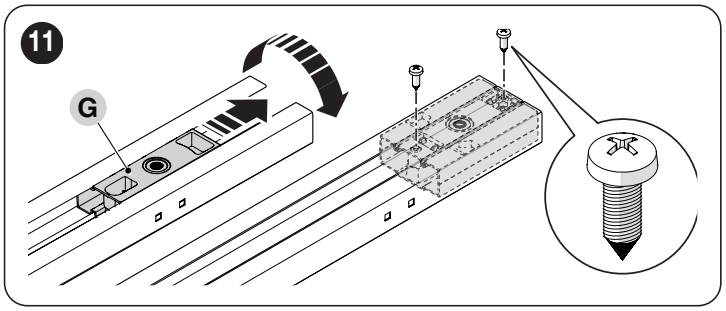
3. Si une fixation intermédiaire du guide est requise, le 4 peut être utilisé ailettes (**C**) présent dans l'articulation.Pour ce faire, faites simplement pivoter les volets de 90 ou 180° (**D**) («***Figure 9***")



4. insérer l'étrier (**E**) dans la vis (**C**) et le faire glisser à l'intérieur du rail
5. insérer le ressort, la rondelle et l'écrou (**F**) sur la vis (**C**) («***Figure 10***")

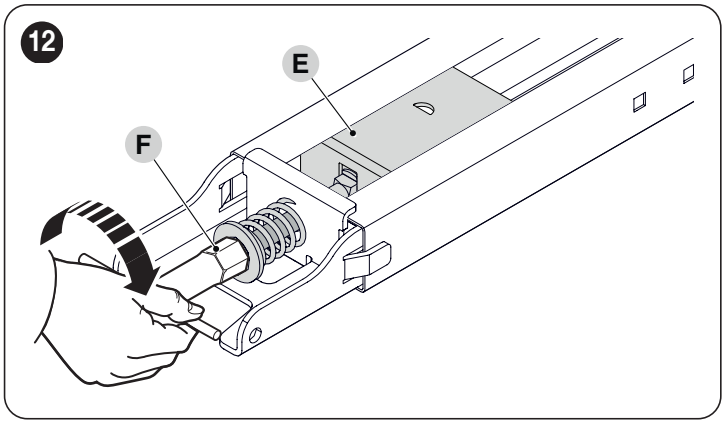


6. faire glisser la tête (**G**) jusqu'à l'extrémité du rail
7. retourner le rail et bloquer la tête (**G**) à l'aide des vis fournies («***Figure 11***")



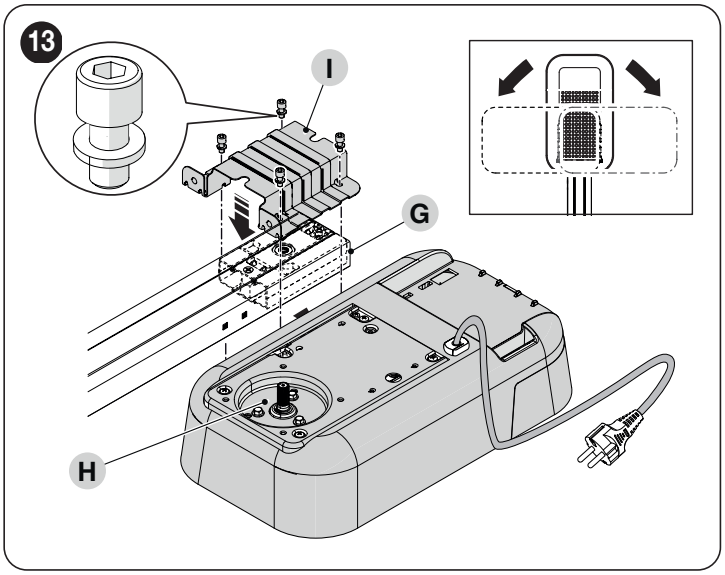
8. tourner l'écrou (**F**) pour tendre la courroie («***Figure 12***")

Si la courroie est très tendue, elle risque de casser l'opérateur, tandis que si elle est relâchée, elle peut provoquer des bruits gênants.

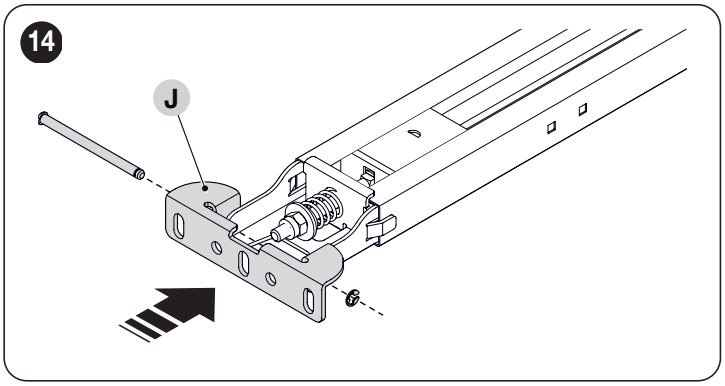


9. insérer le pivot (**H**) du moteur dans la tête (**G**)
10. positionner l'étrier (**I**) et le fixer avec les quatre vis («***Figure 13***")

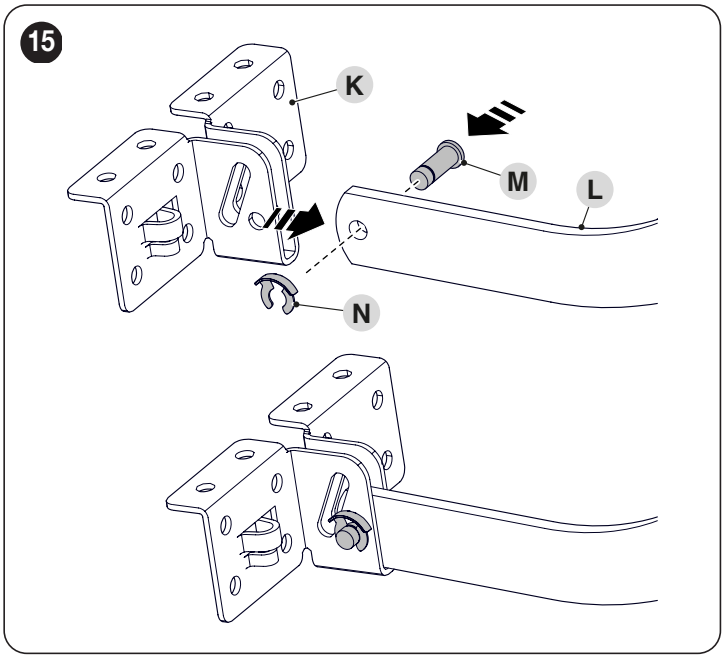
Le moteur peut être monté avec une rotation de 90° par rapport à l'axe du rail.



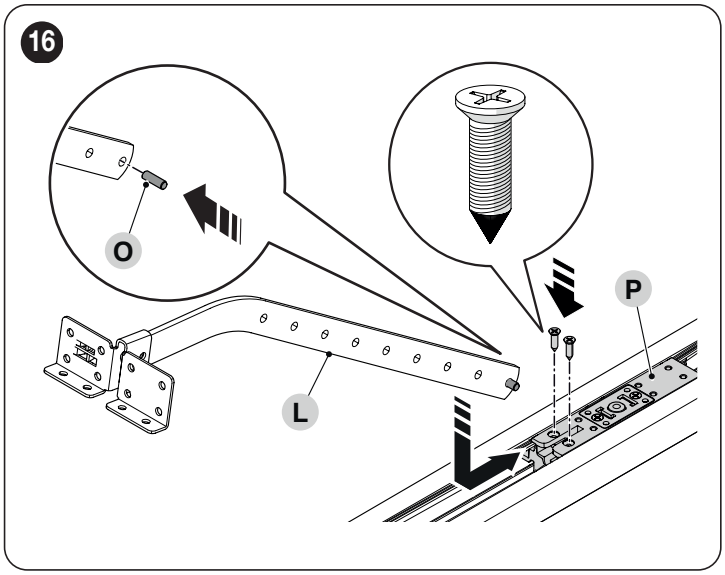
11. du côté de l'ouverture de la porte de garage, positionner l'étrier mural (**J**) sur le rail et le bloquer en insérant le pivot et la goupille («***Figure 14***")



12. monter l'étrier de fixation de la porte (**K**) sur la tige d'entraînement (**L**)
13. insérer le pivot (**M**) prévu à cet effet sur la tige et le bloquer avec la goupille (**N**) («***Figure 15***")

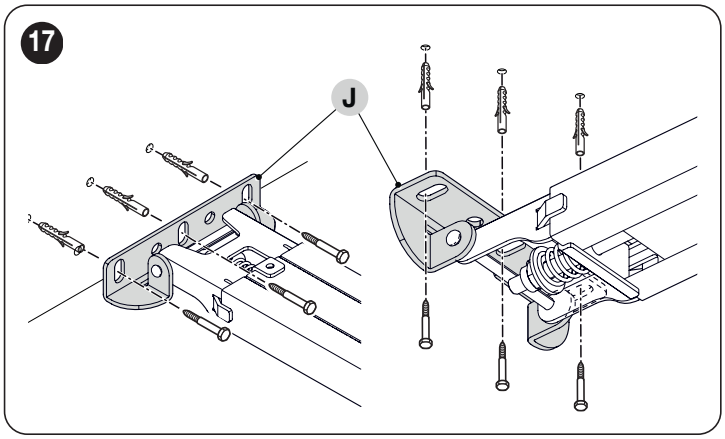


14. monter le pivot (**O**) sur la tige d'entraînement (**L**)
15. accrocher la tige au chariot moteur (**P**)
16. bloquer l'étrier en place avec les deux vis («***Figure 16***")

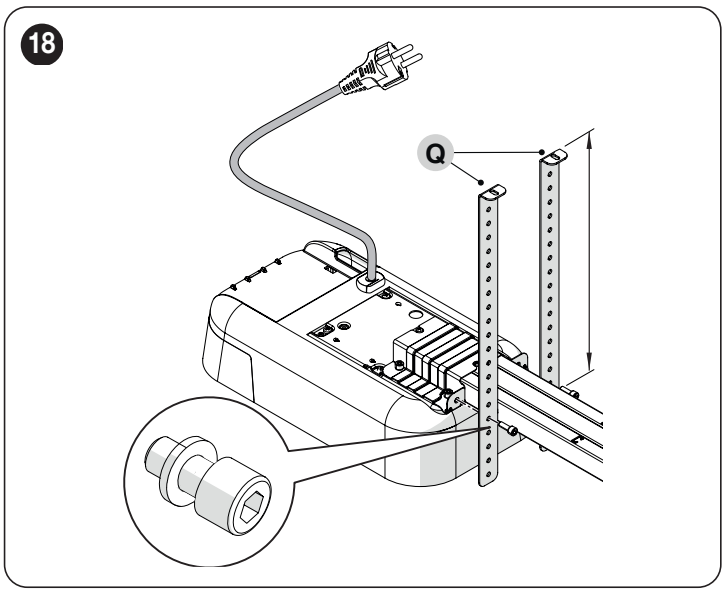


Vérifier que les cotes choisies pour l'installation du produit sont compatibles avec les cotes limites (voir « *Figure 7*").

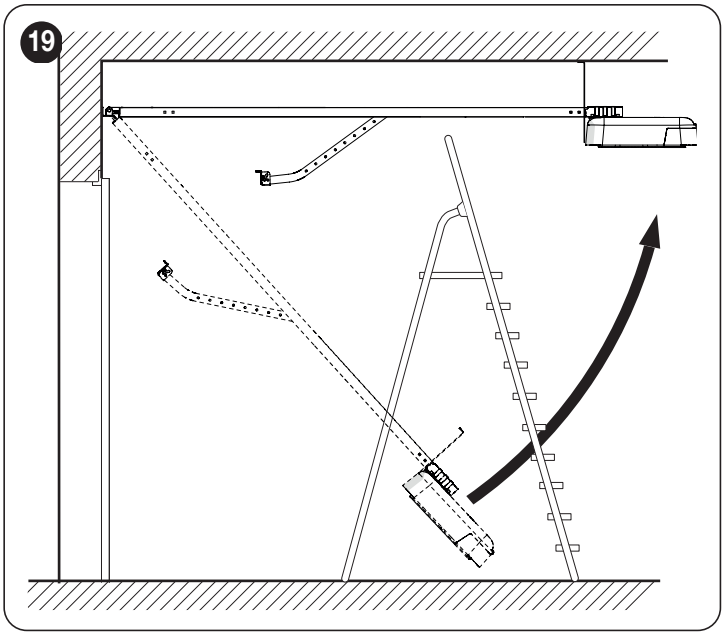
17. fixer l'étrier mural (**J**) au mur au-dessus de la porte ou au plafond («***Figure 17***")



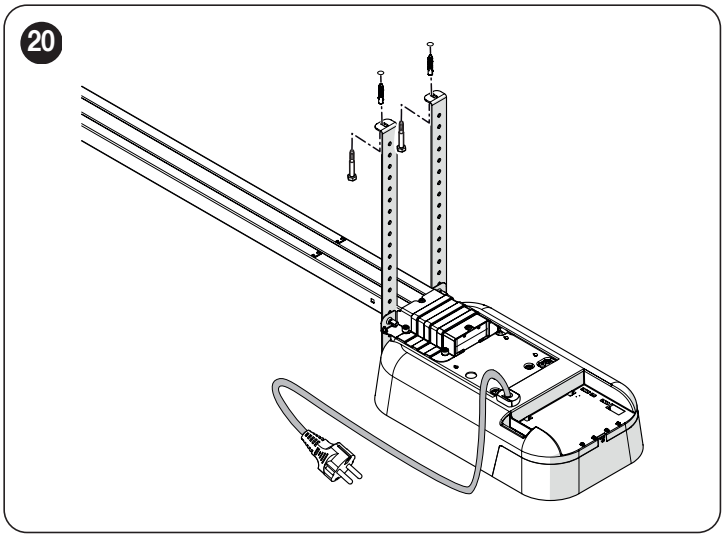
18. fixer avec deux vis les étriers au plafond (**Q**) en respectant la cote souhaitée («***Figure 18***")



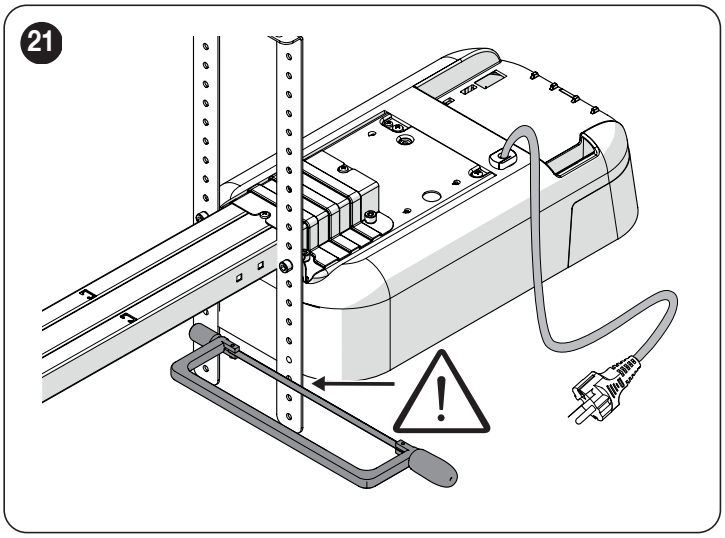
19. à l'aide d'une échelle, soulever l'opérateur jusqu'à ce que les étriers soient contre le plafond
20. tracer les points de perçage et déposer l'opérateur au sol («***Figure 19***")



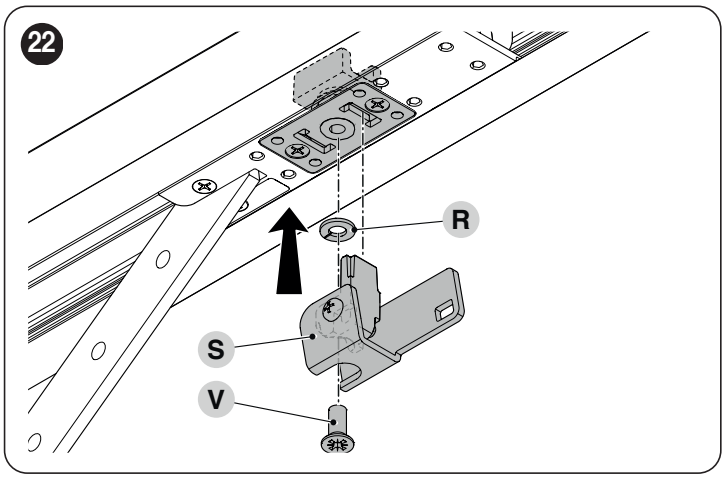
21. percer dans les points signalés
22. à l'aide d'une échelle, soulever l'opérateur jusqu'à ce que les étriers soient contre les trous
23. fixer en utilisant les vis et les chevilles adaptées au matériau («***Figure 20***")



24. vérifier que le rail est parfaitement horizontal puis couper avec une petite scie la partie des étriers en trop («***Figure 21***")

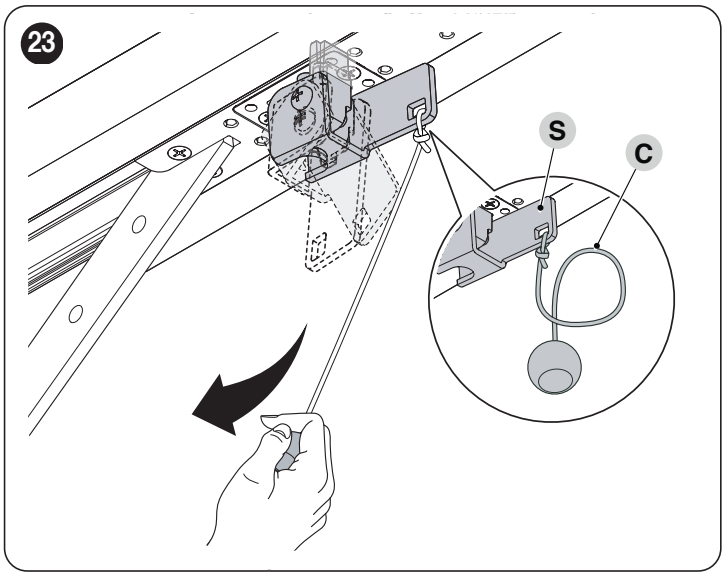


25. assembler le système de déverrouillage (**S**) en vissant la vis (**V**) et en insérant la rondelle fendue (**R**) («***Figure 22***")



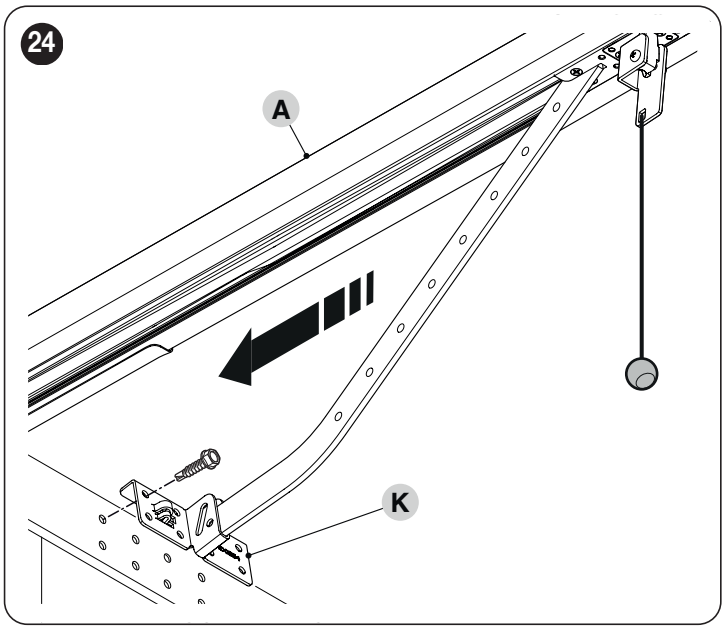
26. fixer le cordon (**C**) et la bille de déverrouillage au système de déverrouillage (**S**)

27. avec la porte fermée, tirer le cordon (**C**) pour débrayer le chariot («***Figure 23***")



28. faire coulisser le chariot moteur jusqu'à ce que l'équerre de la porte (**K**) soit sur le bord supérieur de la porte, exactement perpendiculaire au rail (**A**)

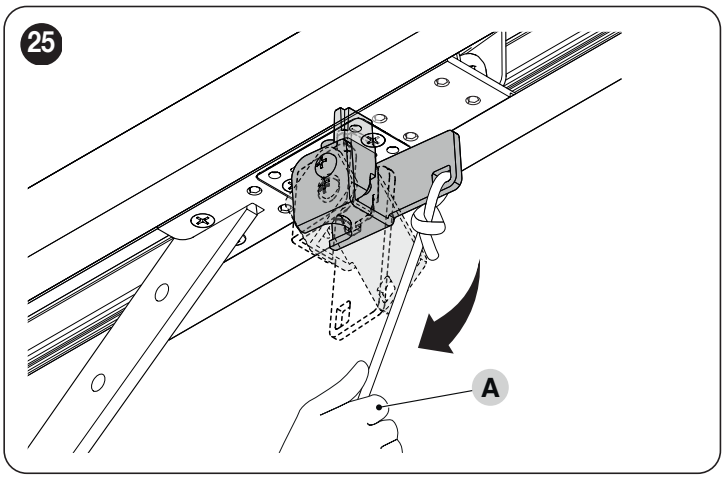
29. fixer l'étrier (**K**) à l'aide de vis ou de rivets adaptés au matériau de la porte et à l'effort nécessaire pour la déplacer («***Figure 24***")



3.7 DÉBRAYER ET BLOQUER MANUELLEMENT L'OPÉRATEUR

L'opérateur est muni d'un système de débrayage mécanique qui permet d'ouvrir et de fermer manuellement la porte de garage.
Ces opérations manuelles doivent être effectuées en cas de coupure de courant électrique ou d'anomalies de fonctionnement ou dans les phases d'installation.
Pour effectuer le déverrouillage :

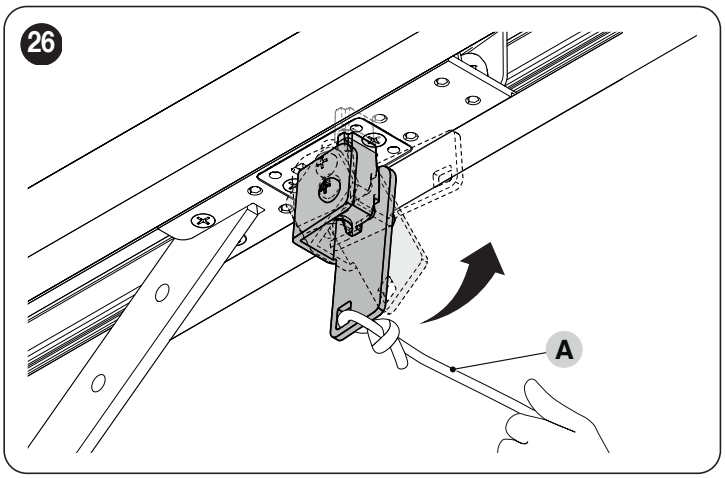
1. tirer sur le cordon de débrayage (**A**) («***Figure 25***")



2. à ce stade, il est possible de déplacer manuellement la porte de garage dans la position souhaitée.

Pour effectuer le blocage :

1. tirer sur le cordon de débrayage (**A**) («***Figure 26***")



2. déplacer manuellement le portail afin d'aligner la partie inférieure du chariot moteur avec la partie supérieure et permettre de le placer dans son logement.

4 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

4.1 VÉRIFICATIONS PRÉLIMINAIRES

Toutes les connexions électriques doivent être effectuées en l'absence d'alimentation électrique du secteur et avec l'alimentation de secours débranchée (si elle est présente dans l'automatisme).

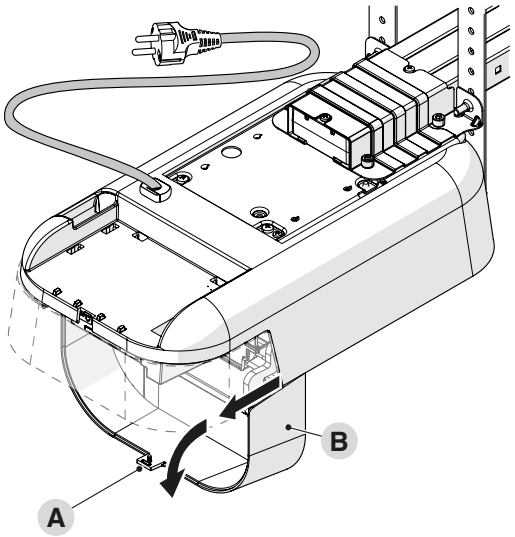
Les raccordements doivent être effectués exclusivement par un personnel qualifié.

Pour effectuer les raccordements électriques :

1. desserrer la vis (**A**)

2. tirer le couvercle (**B**) légèrement vers l'extérieur et le tourner vers le bas («***Figure 27***")

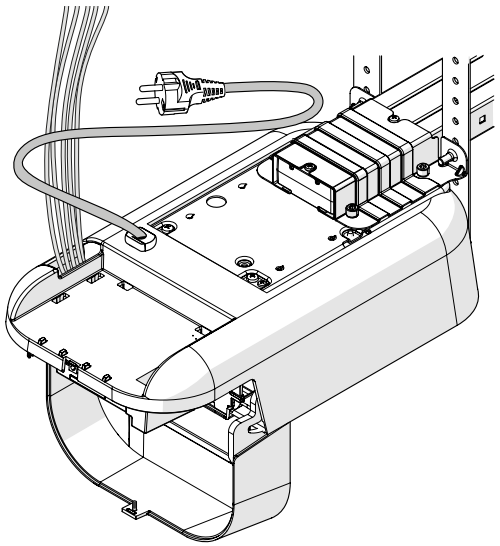
27



3. relier tous les câbles d'alimentation aux différents dispositifs, en laissant 20-30 cm de longueur en plus du nécessaire. Voir le « ***Tableau 4*** » pour le type de câbles et la « ***Figure 29*** » pour les branchements.

4. à l'aide d'un collier, rassembler et relier tous les câbles qui entrent dans l'opérateur («***Figure 28***")

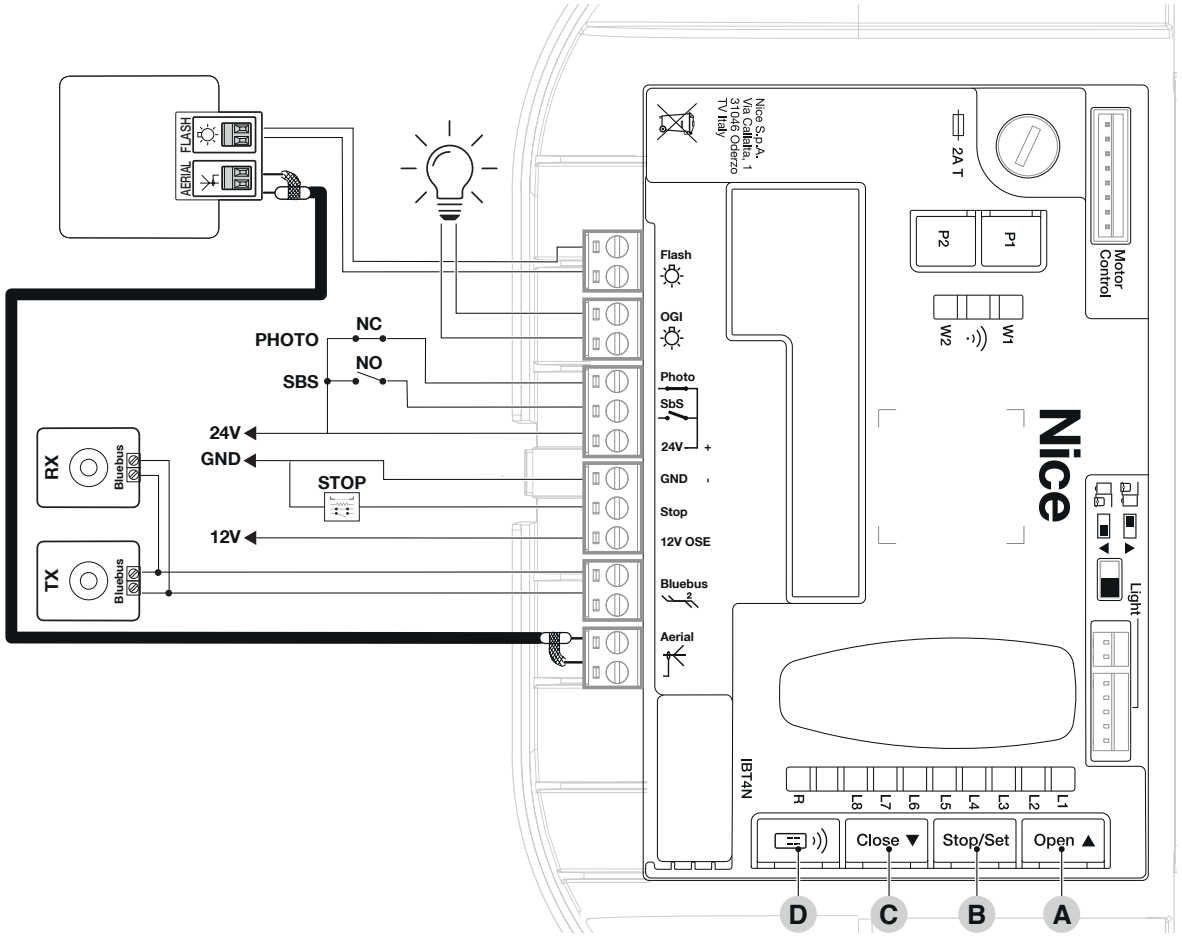
28



4.2 SCHÉMA ET DESCRIPTION DES CONNEXIONS

4.2.1 SCHÉMA DES CONNEXIONS

29



4.2.2 DESCRIPTION DES CONNEXIONS

Tableau 5

BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES	
Bornes	**Description**
FLASH (sortie limitée à 10W - 24V)	Cette sortie est programmée par défaut pour commander un **Feu clignotant**. La sortie est programmable (voir le chapitre « ***PROGRAMMATION DE LA LOGIQUE DE COMMANDE*** »). Les modes de configuration de la sortie sont listés dans le chapitre « ***Tableau 37*** ».
OGI (sortie limitée à 10W - 24V)	Cette sortie est programmée par défaut pour commander le **Voyant portail ouvert**. La sortie est programmable (voir le chapitre « ***PROGRAMMATION DE LA LOGIQUE DE COMMANDE*** »). Les modes de configuration de la sortie sont listés dans le chapitre « ***Tableau 38*** ».
BLUEBUS	Des dispositifs compatibles peuvent être raccordés sur cette borne. Ils sont tous raccordés en parallèle avec seulement deux conducteurs sur lesquels transitent aussi bien l'alimentation électrique que les signaux de communication. D'autres informations sur BlueBUS se trouvent dans le paragraphe « ***Adressage des dispositifs raccordés avec le système BlueBUS*** ».
STOP	Entrée pour les dispositifs qui bloquent ou éventuellement arrêtent la manœuvre en cours. En adoptant certaines solutions sur l'entrée, il est possible de connecter des contacts du type « Normalement Fermé », du type « Normalement Ouvert » ou un dispositif à résistance constante ou encore de type optique (voir le chapitre « ***Entrée STOP*** »).
SbS	Entrée pour dispositifs qui commandent le mouvement en mode Pas à Pas ; on peut y raccorder des contacts de type « Normalement Ouvert ».
PHOTO	Entrée pour les dispositifs de sécurité. Il est possible d'y connecter des contacts du type « normalement fermé ».
ANTENNA	Entrée de raccordement de l'antenne pour le récepteur radio ; l'antenne est incorporée sur le clignotant, autrement il est possible d'utiliser une antenne externe.

4.2.3 UTILISATION DES TOUCHES DE LA LOGIQUE DE COMMANDE

La logique de commande comporte 4 touches : elles ont un comportement différent selon l'état dans lequel se trouve la logique de commande.

FONCTIONNEMENT EN PROGRAMMATION

A [Open ▲]
- fait défiler le menu de programmation en avant
- augmente d'un point la valeur du paramètre en cours de modification

B [Stop/Set]
- accède à la configuration du paramètre sélectionné
- confirme la valeur sélectionnée du paramètre choisi

C [Close ▼]
- fait défiler le menu de programmation en arrière
- diminue d'un point la valeur du paramètre en cours de modification

D [Radio ⌨)))]
- non activé

FONCTIONNEMENT NORMAL

A [Open ▲]
- effectue une ouverture

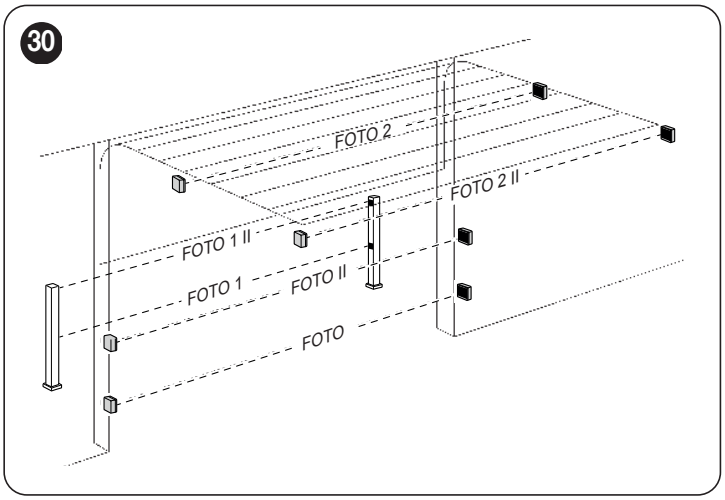
B [Stop/Set]
- arrête la manœuvre en cours
- avec moteur arrêté, allume et éteint l'éclairage automatique
- s'il est appuyé pendant 3 secondes, on entre dans le menu de programmation

C [Close ▼]
- effectue une fermeture

D [Radio ⌨)))]
- permet de mémoriser ou d'effacer des radio-commandes

4.3 ADRESSAGE DES DISPOSITIFS RACCORDÉS AVEC LE SYSTÈME BLUEBUS

Le système « BlueBUS » permet, à travers l'adressage avec les cavaliers prévus à cet effet, la reconnaissance des photocellules de la part de la logique et d'attribuer la fonction correcte de détection.
L'opération d'adressage doit être faite aussi bien sur émetteur (TX) que sur récepteur (RX) (en plaçant les cavaliers de la même manière) en vérifiant qu'il n'y a pas d'autres paires de photocellules ayant la même adresse.
Dans un automatisme pour portes basculantes automatisées, il est possible d'installer les photocellules, comme le montre la figure ci-dessous.



À la fin de la procédure d'installation ou suite à l'enlèvement des photocellules ou d'autres dispositifs, il faut effectuer la procédure de reconnaissance (voir le paragraphe « *Reconnaissance des dispositifs* »).

ATTENTION ! Ne pas placer les photocellules suivantes côte à côte :

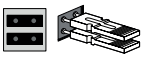
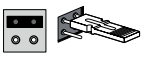
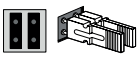
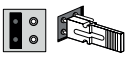
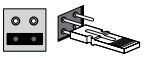
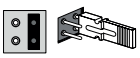
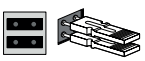
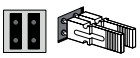
PHOTO avec PHOTO 2

PHOTO II avec PHOTO 3

PHOTO 1 avec PHOTO 2 II

Veuillez vous référer à la section « *Tableau 6* » ci-dessous.

Tableau 6

ADRESSES DES PHOTOCELLULES	
Photocellule	**Position des cavaliers**
FOTO (PHOTO) **Photocellule intérieure h = 50 cm avec intervention en fermeture (arrête et inverse le mouvement)**	
FOTO II (PHOTO II) **Photocellule intérieure h = 100 cm avec intervention en fermeture (arrête et inverse le mouvement)**	
FOTO 1 (PHOTO 1) **Photocellule extérieure h = 50 cm avec intervention en fermeture et en ouverture (s'arrête et repart en ouverture au désengagement de la photocellule)**	
FOTO 1 II (PHOTO 1 II) **Photocellule extérieure h = 100 cm avec intervention en fermeture et en ouverture (arrêt et repart en ouverture au désengagement de la photocellule)**	
FOTO 2 (PHOTO 2) **Photocellule intérieure avec intervention en ouverture**	
FOTO 2 II (PHOTO 2 II) **Photocellule intérieure avec intervention en ouverture**	
FOTO 3 (PHOTO 3) **Photocellule avec intervention en ouverture et fermeture**	
FA1 **Photocellule pour commande d'ouverture (couper le cavalier A à l'arrière des cartes TX et RX)**	
FA2 **Photocellule pour commande d'ouverture (couper le cavalier A à l'arrière des cartes TX et RX)**	

4.3.1 PHOTODÉTECTEUR FT210B

Le photodétecteur FT210B réunit dans un seul dispositif un système de limitation de la force (type C suivant la norme EN12453) et un détecteur de présence qui détecte les obstacles présents sur l'axe optique entre l'émetteur TX et le récepteur RX (type D suivant la norme EN12453). Dans le photodétecteur FT210B, les signaux de l'état de la barre palpeuse sont envoyés à travers le rayon de la photocellule en intégrant les 2 systèmes dans un seul dispositif. La partie émettrice située sur la partie mobile est alimentée par des batteries, ce qui permet d'éliminer les systèmes de connexion, peu esthétiques ; les circuits spéciaux réduisent la consommation de la batterie pour garantir jusqu'à 15 ans de durée (voir les détails sur la durée estimée dans les instructions du produit).
Un seul dispositif FT210B associé à une barre palpeuse (TCB65 par exemple) permet d'atteindre le niveau de sécurité du « bord primaire » requis par la norme EN12453 pour n'importe quel « type d'utilisation » et « type d'activation ».

Le photodétecteur FT210B associé aux barres palpeuses « à variation de résistance » (8,2 kΩ), maintient la sécurité en cas de défaillance (catégorie 3 respectant la norme EN 13849-1). Il dispose d'un circuit anticollision qui évite les interférences avec d'autres détecteurs même s'ils ne sont pas synchronisés et permet d'ajouter d'autres photocellules ; par exemple, en cas de passage de véhicules lourds où l'on place normalement une deuxième photocellule à 1 m du sol.

Pour tout renseignement supplémentaire sur les modalités de connexion et d'adressage, voir le manuel d'instructions de FT210B.

5 VÉRIFICATIONS FINALES ET MISE EN SERVICE

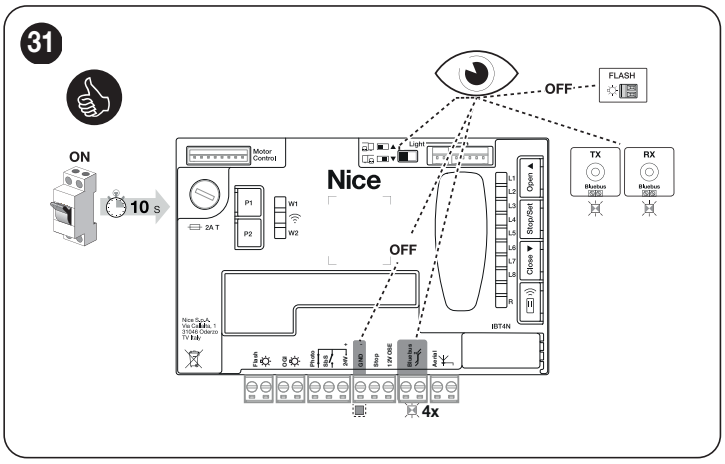
Avant de commencer la phase de vérification et de mise en service de l'automatisme, il est conseillé de mettre le vantail à mi-course environ de manière à ce qu'il puisse se déplacer aussi bien en ouverture qu'en fermeture.

5.1 BRANCHEMENT AU SECTEUR

Le branchement au secteur doit être effectué par du personnel expert et qualifié en possession des caractéristiques requises et dans le plein respect des lois, normes et réglementations.

Lors de la première mise en marche du produit, il est conseillé d'effectuer quelques contrôles simples :

1. vérifier que la LED BlueBUS émet une série de 4 clignotements ROUGES pour indiquer le premier démarrage et l'absence de configuration.
2. vérifier que les led sur les photocellules clignotent elles aussi (aussi bien sur émetteur que sur transmetteur) ; la fréquence de clignotement n'est pas significative, elle est liée à d'autres facteurs.
3. vérifier que le clignotant raccordé à la sortie FLASH est bien éteint.
4. vérifier que l'éclairage automatique est éteint. La présence de 4 clignotements rouges sur le couvercle doit être considérée comme normale.
5. vérifier le positionnement correct du sélecteur : le curseur doit être positionné (par défaut) à gauche.



Dans le cas contraire, couper immédiatement l'alimentation de La centrale de commande et contrôler plus attentivement les branchements électriques.
D'autres informations utiles pour la recherche et le diagnostic des pannes sont fournies dans le paragraphe « ***Résolution des problèmes*** » (page 33).

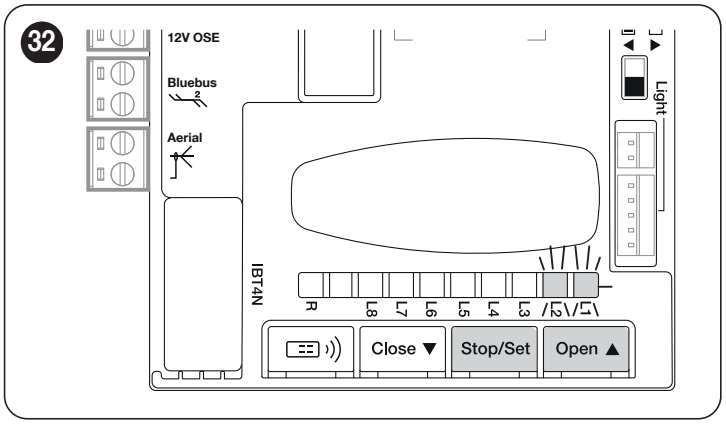
5.2 RECONNAISSANCE DES DISPOSITIFS

Après le branchement au secteur, il faut faire reconnaître par la logique de commande les dispositifs connectés aux entrées « **BlueBUS** » et « **STOP** » ainsi que le **sens de rotation du moteur** configuré sur le sélecteur. Cette procédure reconnaît et mémorise également la carte d'extension des entrées et des sorties connectées à la logique de commande. Avant cette phase, les led « **L1** » et « **L2** » clignotent pour indiquer qu'il faut effectuer la reconnaissance des dispositifs.

La phase de reconnaissance doit être exécutée même si aucun dispositif n'est pas raccordé à la centrale.

Pour ce faire :

1. appuyer et maintenir enfoncées simultanément les touches **[Open ▲]** et **[Stop/Set]**
2. relâcher les touches lorsque les led **« L1 »** et **« L2 »** clignotent rapidement (après 3 secondes environ)
3. attendre quelques secondes que la centrale de commande termine la reconnaissance des dispositifs
4. au terme de cette phase, la led **« Stop »** reste allumée alors que les led **« L1 »** et **« L2 »** s'éteignent. Dans le cas d'une première installation initiale, les led « **L3** » e « **L4** » commencent à clignoter.

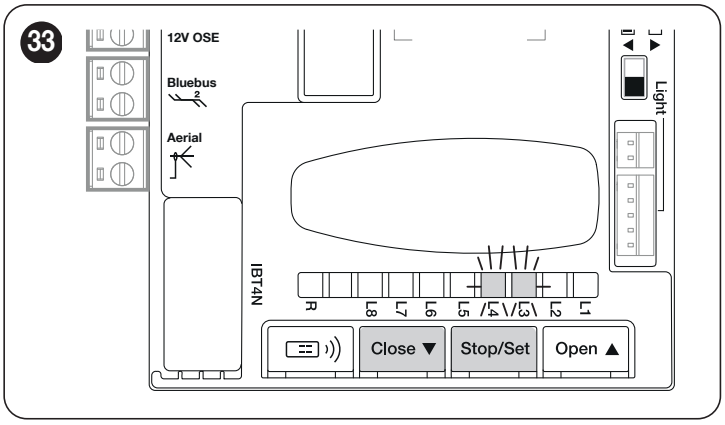


La phase de reconnaissance des dispositifs connectés peut être refaite à tout moment même après l'installation, par exemple si l'on ajoute ou enlève un dispositif.

S'il faut inverser le sens de rotation du moteur, la recherche du dispositif doit être effectuée à nouveau. (Voir le paragraphe « *Inverser le sens de rotation du moteur* ») ;

5.3 PROGRAMMATION MANUELLE DES COTES D'OUVERTURE ET DE FERMETURE DE LA PORTE DE GARAGE

Après la reconnaissance des dispositifs, il faut effectuer la programmation manuelle des cotes d'ouverture et de fermeture de la porte de garage.
Si ces cotes n'ont pas encore été mémorisées (ou sont invalides), les led **« L3 »** et **« L4 »** clignotent simultanément (« ***Figure 33*** »).



Cette procédure permet de programmer rapidement les cotes d'ouverture et de fermeture, en permettant à la logique de commande de calculer automatiquement les cotes intermédiaires qui peuvent être modifiées par la suite à l'aide de l'app « myNice Pro » et des interfaces compatibles.
Les cotes impliquées dans la programmation sont représentées dans la figure « ***Tableau 7*** » et dessinées dans la figure « ***34*** ».

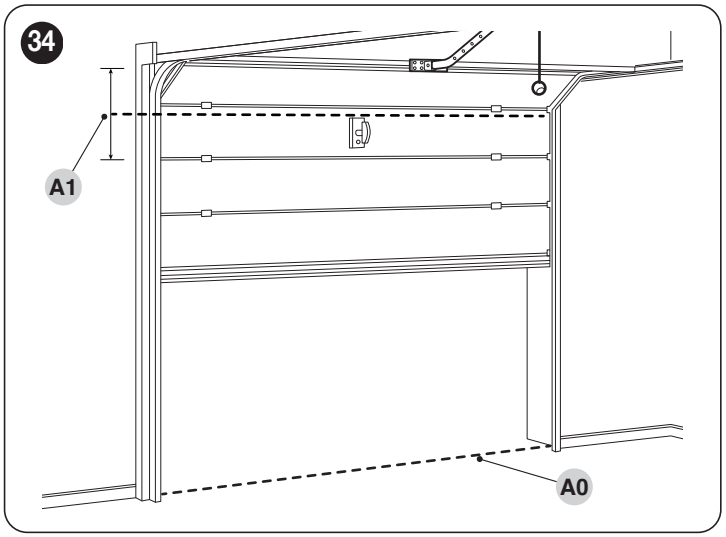
Tableau 7

POSITIONS DE PROGRAMMATION		
Position	**Led**	**Description**
A1 (ouverture max.)	L1	Plus grande ouverture souhaitée. Arrêt lorsque la porte de garage arrive en position.
A0 (fermeture max.)	L8	Cote de fermeture maximale. Arrêt lorsque la porte de garage arrive en position.

Le comportement des led dans les différentes phases de programmation des cotes est décrit dans la figure « ***Tableau 8*** ».

Tableau 8

DESCRIPTION LED DE PROGRAMMATION DES COTES	
Led	**Description**
L1 allumée	Cote d'ouverture enregistrée.
L1 clignotante	Programmation de la cote ouverture en cours.
L8 allumée	Cote de fermeture enregistrée.
L8 clignotante	Programmation de la cote fermeture en cours.



Attention ! La procédure de programmation des cotes (effectuée par les touches de la logique de commande) est assortie d'un délai : après avoir lancé la fonctionnalité de programmation, vous disposez de 60 secondes pour chaque commande de mouvement. Si aucune touche n'est pressée dans ce délai, la procédure se termine automatiquement et il faut recommencer la procédure depuis le début.

Pour lancer la procédure de programmation des cotes :

1. Appuyer sur les touches **[Stop/Set]** et **[Close ▼]** pendant 3 secondes pour entrer dans la programmation des cotes

Programmation cote ouverture maximale, la led **« L1 »** clignote :
2. à l'aide des touches **[Open ▲]** ou **[Close ▼]**, déplacer la porte de garage en position d'ouverture souhaitée
3. appuyer sur la **[Stop/Set]** pendant 3 secondes pour confirmer la cote **« A1 »**. La led **« L1 »** reste allumée
4. Relâcher la touche

Programmation cote fermeture, la led **« L8 »** clignote :
5. à l'aide des touches **[Open ▲]** et **[Close ▼]**, déplacer la porte de garage en position de fermeture maximale. **(La hauteur de fermeture doit coïncider avec la butée de la porte de garage par rapport au sol)**
6. appuyer sur la touche **[Stop/Set]** pendant 3 secondes pour confirmer la cote **« A0 »**. La led **« L8 »** reste allumée
7. en relâchant la touche **[Stop/Set]** toutes les led s'éteignent

Remarque : donner une commande de mouvement (par exemple : via l'entrée **« Sbs »**, **« OPEN »**) pour lancer la « **Recherche Automatique des Forces** », (voir le paragraphe « ***Recherche automatique des forces*** ») ; 1 cycle complet sera exécuté. Si la procédure ci-dessus est interrompue, il est possible de la redémarrer en donnant à nouveau la commande de **« Sbs »**, **« Open »**, **« Close »**.

Attention : la programmation des positions peut être refaite à tout moment, même après l'installation ; il suffit de la reprendre depuis le début.

Il est possible de modifier les cotes calculées indépendamment par la logique de commande, en utilisant l'APP « MyNice Pro » et les interfaces ProView et BIDI-Wifi. Il est ainsi possible de programmer des cotes de ralentissement (ouverture et fermeture), l'ouverture partielles et les cotes d'exclusion. Il est également possible d'utiliser l'unité de commande OView.

5.4 RECHERCHE AUTOMATIQUE DES FORCES

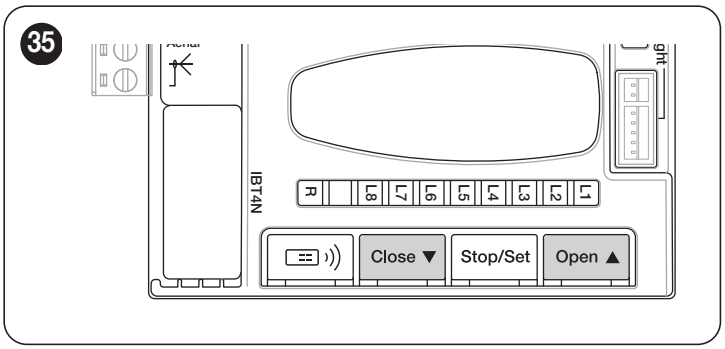
Après une modification des valeurs des cotes, un changement des paramètres de vitesse, du sens de rotation ou de la valeur de déchargement, la logique de commande doit lancer une nouvelle « Recherche automatique des forces » : une manœuvre d'ouverture et une manœuvre de fermeture seront effectuées automatiquement pour permettre à la logique de commande d'évaluer la force requise pour les manœuvres suivantes.
Pendant ces manœuvres, vérifier la présence d'éventuels défauts de montage et de réglage ou d'autres anomalies comme par exemple les points de plus grand frottement puis procéder à leur réglage.

L'exécution de la procédure de « Recherche automatique des forces » est également signalée par le clignotement de l'éclairage automatique pendant les deux manœuvres. Pendant cette procédure, les manœuvres sont effectuées avec une force élevée.

Si la procédure est interrompue (intervention du STOP, coupure électrique, intervention ou commande de la photocellule), il est possible de la relancer en émettant n'importe quel type de commande (ex : « Sbs », « Open », « Close »). Ensuite, attendre que la procédure se termine d'elle-même.

5.5 VÉRIFICATION DU MOUVEMENT DE LA PORTE DE GARAGE

Après la reconnaissance de la longueur du vantail, il est conseillé d'effectuer quelques manœuvres pour vérifier que le mouvement de la porte de garage est correct.

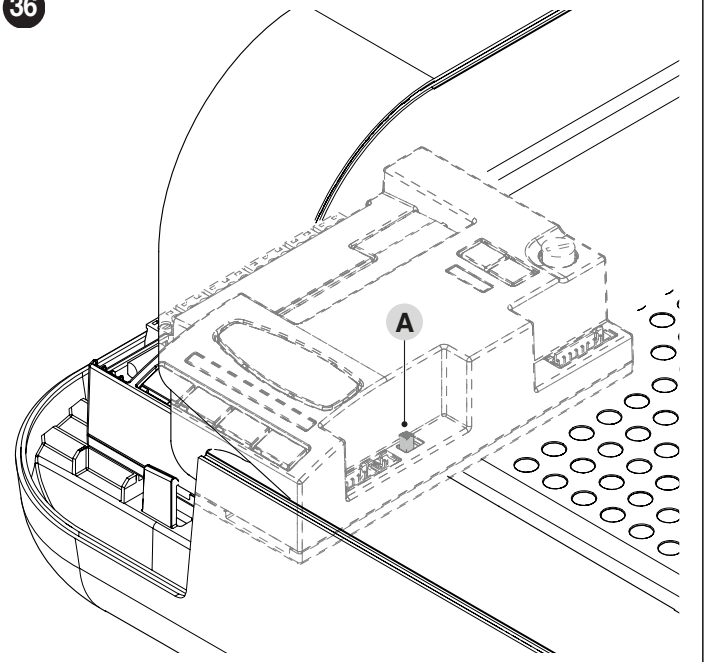


Pour ce faire :
1. appuyer sur la touche **[Open ▲]** pour commander une manœuvre « Ouverture » ; vérifier que l'ouverture de la porte de garage se produit régulièrement, sans variations de vitesse ; lorsque le vantail atteindra la cote de ralentissement, il devra se placer à la vitesse minimale jusqu'à s'arrêter à la cote **« A1 »** d'ouverture maximale
2. appuyer sur la touche **[Close ▼]** pour commander une manœuvre « Fermeture » ; vérifier que la fermeture de la porte de garage se produit correctement, sans variations de vitesse ; lorsque le vantail atteindra la cote de ralentissement, il devra se placer à la vitesse minimale jusqu'à s'arrêter à la cote **« A0 »** de fermeture maximale
3. durant la manœuvre, vérifier que le clignotant clignote à une fréquence régulière de 0,5 s allumé et 0,5 s éteint (si la sortie FLASH est configurée par défaut)
4. effectuer différentes manœuvres d'ouverture et de fermeture pour mettre en évidence les éventuels défauts de montage et de réglage ou d'autres anomalies, comme par exemple les points de plus grande friction
5. vérifier que la fixation de l'opérateur est solide, stable et suffisamment résistante même en cas de brusques accélérations ou de décélérations du mouvement de la porte de garage.

5.6 INVERSER LE SENS DE ROTATION DU MOTEUR

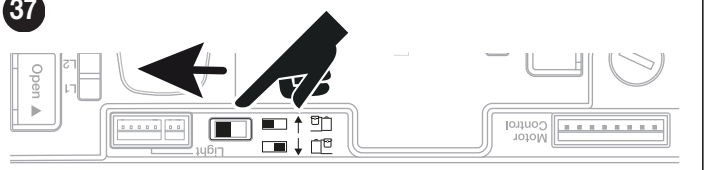
Pour changer le sens de rotation, il suffit de positionner le sélecteur (**A**) sur le sens souhaité et de lancer la recherche du dispositif BlueBUS (voir chapitre « ***Reconnaissance des dispositifs*** » à la page 16).

36



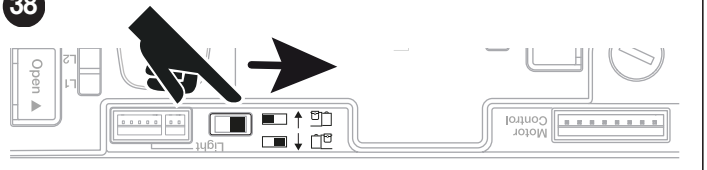
Lorsque le sélecteur est positionné comme sur la ***figure 37*** **(réglage par défaut, installation typique)**, l'ouverture de l'automatisme effectue le déplacement e la porte de garage dans le sens du moteur. La fermeture, par contre, s'effectue en direction du sol.

37



Avec le sélecteur positionné comme sur la ***figure 38***, l'ouverture de l'automatisme est effectuée en déplaçant la porte de garage en direction du sol. La fermeture, par contre, est effectuée en direction du moteur.

38



Le changement de direction ne sera pris en compte que lorsque la procédure de reconnaissance des dispositifs sera lancée (voir la page « *Reconnaissance des dispositifs* » à la page 16).

6 ESSAI ET MISE EN SERVICE

Il s'agit des phases les plus importantes dans la réalisation de l'automatisation, afin de garantir la sécurité maximum de l'installation. La procédure d'essai peut être également utilisée pour vérifier périodiquement les dispositifs qui composent l'automatisme.

Les phases de l'essai et de la mise en service de l'automatisme doivent être effectuées par du personnel qualifié et expérimenté, qui devra se charger d'établir les essais nécessaires pour vérifier les solutions adoptées en fonction du risque présent et s'assurer du respect de tout que ce qui est prévu par les lois, les normes et les réglementations. Notamment il faudra vérifier le respect de toutes les prescriptions de la norme EN 12453 qui établit les méthodes d'essai pour le contrôle des automatismes des portes de garage.

Les dispositifs supplémentaires doivent faire l'objet d'essais spécifiques en termes de fonctionnalités, mais aussi au niveau de leur interaction avec la centrale. Consulter pour cela les manuels d'instructions de chaque dispositif.

6.1 ESSAI DE MISE EN SERVICE

Pour exécuter l'essai :

1. s'assurer du strict respect des instructions fournies au chapitre « ***CONSIGNES ET PRÉCAUTIONS GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ*** » (page 3)
2. débrayer l'opérateur tel qu'indiqué dans le paragraphe « ***Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur*** » (page 11)
3. vérifier qu'il est possible de déplacer manuellement le portail en ouverture et en fermeture avec une force ne dépassant pas 225N (environ 23 kg)
4. embrayer l'opérateur
5. à l'aide des dispositifs de commande (sélecteur, émetteur, radio, etc.), réaliser des essais d'ouverture, de fermeture et d'arrêt de la porte de garage, en veillant à ce que le mouvement corresponde bien à ce qui est prévu. Il est conseillé d'effectuer différentes manœuvres pour contrôler la fluidité de la porte de garage et détecter les éventuels défauts de montage et de réglage ainsi que la présence de points de frottement
6. Pour vérifier le fonctionnement des photocellules et, en particulier, pour contrôler qu'il n'y a pas d'interférences avec d'autres dispositifs, passer un cylindre de 5 cm de diamètre et de 30 cm de longueur sur l'axe optique, d'abord à proximité de l'émetteur **« TX »**, puis du récepteur **« RX »** et enfin au centre, entre les deux, et vérifier que dans tous les cas le dispositif intervient en passant de l'état Actif à l'état Alarme et vice-versa. Pour finir, vérifier que cela provoque l'action prévue. Ainsi, par exemple, la manœuvre de fermeture inversera le mouvement.
7. vérifier un à un le fonctionnement correct de tous les dispositifs de sécurité de l'installation (photocellules, barres palpeuses, etc.). Lorsqu'un dispositif se déclenche, la led « **BlueBUS** » présente sur la logique de commande clignote deux fois plus rapidement pour confirmer la reconnaissance
8. si les situations de risque liées au mouvement des vantaux ont été enregistrées moyennant la limitation de la force d'impact, il faut effectuer la mesure de la force d'impact selon les prescriptions de la norme EN 12453. Si le contrôle de la « force moteur » est utilisé pour aider le système à réduire la force d'impact, essayer et trouver les réglages qui donnent les meilleurs résultats.

6.2 MISE EN SERVICE

La mise en service ne peut être faite que si toutes les phases d'essai ont été exécutées avec un résultat positif.

Avant de mettre l'automatisme en service, informer de manière adéquate le propriétaire sur les dangers et les risques résiduels.

La mise en service partielle ou dans des situations « provisoires » n'est pas autorisée.

Pour effectuer la mise en service :

1. réaliser le dossier technique de l'automatisme qui devra inclure les documents suivants : le schéma complet de l'automatisme, le schéma des connexions électriques effectuées, l'analyse des risques présents et les solutions adoptées, la déclaration de conformité du fabricant de tous les dispositifs utilisés et la déclaration de conformité établie par l'installateur
2. fixer de manière permanente à proximité de la porte de garage une étiquette ou une plaque indiquant les opérations à effectuer pour le débrayage et la manœuvre manuelle
3. fixer de manière permanente sur la porte de garage une étiquette ou une plaque avec cette image (hauteur minimum : 60 mm) "***Figure 39***"

39



4. fixer sur la porte de garage une plaque contenant au moins les données suivantes : type d'automatisme, nom et adresse du fabricant (responsable de la « mise en service »), numéro de série, année de construction et label « CE »
5. remplir et remettre au propriétaire la déclaration de conformité de l'automatisme
6. remplir et remettre au propriétaire la déclaration de conformité de l'automatisme le « Manuel d'utilisation » de l'automatisme
7. réaliser et remettre au propriétaire de l'automatisme le « Plan de maintenance » qui réunit les prescriptions pour la maintenance de tous les dispositifs de l'automatisme.

Pour tous les documents mentionnés ci-dessus, Nice met à disposition les manuels d'instruction et les guides par le biais de son service d'assistance technique.

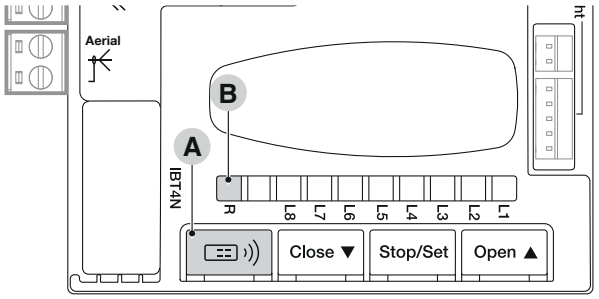
7 PROGRAMMATION RADIO

7.1 DESCRIPTION DE LA PROGRAMMATION RADIO

La logique de commande possède une radio intégrée qui lui permet d'interagir avec les types de radiocommandes suivants : Unidirectionnelle et Bidirectionnelle.
Dans la communication radio unidirectionnelle, les deux dispositifs impliqués ont un rôle bien défini et unique au sein du système : par conséquent, il existe un Émetteur qui envoie les commandes et un Récepteur qui les reçoit et les interprète. Par conséquent, la communication radio est unidirectionnelle.
En revanche, dans la communication radio bidirectionnelle, les deux dispositifs (équipés de technologie radio bidirectionnelle) jouent un rôle différent au fur et à mesure au sein du système parce que chacun des deux est en mesure de recevoir et de transmettre des informations depuis et vers l'autre dispositif. Ainsi les émetteurs deviennent à leur tour, « récepteurs » d'informations provenant du récepteur intégré dans la logique de commande.

Lors de l'exécution des procédures de programmation se référer à la ***Figure 40*** pour localiser la touche radio (**A**) et la led **R** (**B**) sur la logique de commande.

40



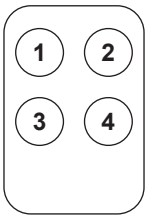
Les procédures ont une limite de temps pour être exécutées. Avant de commencer, il faut lire et de comprendre l'ensemble de la procédure.

Les symboles utilisés dans les différentes procédures de programmation/annulation avec le module radio interne sont listés dans le « ***Tableau 11*** ».

7.1.1 MODES DE MÉMORISATION DES TOUCHES DES ÉMETTEURS

Les commandes radio peuvent être mémorisées de 2 façons : en mode « standard » (ou Mode 1) et en mode « personnalisé » (ou Mode 2).

41



7.1.1.1 Mémorisation STANDARD (Mode 1 : toutes les touches)

Ce type de procédures permet de mémoriser simultanément, durant leur exécution, **toutes les touches** présentes sur l'émetteur. Le système attribue automatiquement à chaque touche une commande par défaut selon le schéma suivant :

Tableau 9

ASSOCIATION FONCTIONS ÉMETTEUR	
Commande	**Touche**
Pas-à-pas	Elle sera associée à la touche 1
Ouverture partielle	Elle sera associée à la touche 2
OUVERTURE	Elle sera associée à la touche 3
FERMETURE	Elle sera associée à la touche 4

7.1.1.2 Mémorisation PERSONNALISÉE (Mode 2 : une seule touche)

Ce type de procédures permet de mémoriser, durant leur exécution, **une seule touche** parmi celles présentes sur l'émetteur.
Le choix de la touche et de la commande à associer est effectué par l'installateur, en fonction des besoins de l'automatisme.
Pour les commandes disponibles et les modes de mémorisation, se référer aux modes prévus pour la programmation du récepteur radio intégré. (voir le chapitre « ***PROGRAMMATION RADIO*** »).

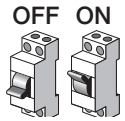
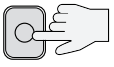
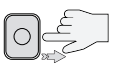
Tableau 10

OXI / OXIBD / OXIFM / OXIT / OXITFM EN MODE II ÉTENDU		
N°	**Commande**	**Description**
1	**Pas-à-pas**	Commande « Sbs » (Pas à Pas)
2	**Ouverture partielle 1**	Commande « Ouverture partielle 1 »
3	**Ouverture**	Commande « Ouverture »
4	**Fermeture**	Commande « Fermeture »
5	**Arrêt**	Arrête la manœuvre
6	**Pas-à-pas Fonctionnement collectif**	Commande en mode fonctionnement collectif
7	**Pas-à-pas haute priorité**	Commande aussi avec l'automatisme bloquée ou les commandes actives
8	**Ouverture partielle 2**	Ouverture partielle (ouverture de la porte de garage jusqu'à la cote programmée avec Ouverture partielle 2)

OXI / OXIBD / OXIFM / OXIT / OXITFM EN MODE II ÉTENDU		
N°	**Commande**	**Description**
9	**Ouverture partielle 3**	Ouverture partielle (ouverture de la porte de garage jusqu'à la cote programmée avec Ouverture Partielle 3)
10	**Ouverture et blocage automatisme**	Provoque une manœuvre d'ouverture et à la fin de celle-ci le verrouillage de l'automatisme ; la logique de commande n'accepte aucune autre commande sauf « Pas à pas haute priorité », « Déverrouiller» et « Déverrouiller et ouvrir »
11	**Fermeture et verrouillage automatisme**	Provoque une manœuvre de fermeture et à la fin de celle-ci le verrouillage de l'automatisme ; la logique de commande n'accepte aucune autre commande sauf « Pas à pas haute priorité », « Déverrouiller » et « Déverrouiller et ouvrir »
12	**Verrouillage automatisme**	Provoque un arrêt de la manœuvre et le verrouillage de l'automatisme ; la logique de commande n'accepte aucune autre commande sauf « Pas à pas haute priorité », « Déverrouiller » et « Déverrouiller et ouvrir ».
13	**Déverrouillage automatisme**	Provoque le déverrouillage de l'automatisme et le rétablissement du fonctionnement normal
14	**Activation Minuteur Éclairage automatique**	Allumage l'éclairage automatique et la sortie programmée comme telle en mode « extinction temporisée ».
15	**On-Off Éclairage automatique**	Allume l'éclairage automatique et la sortie programmée comme telle en mode « pas à pas ».

ATTENTION = Pour plus de détails concernant les fonctionnalités liées aux récepteurs radio intégrés et extractibles, consulter le site www.niceforyou.com.

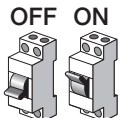
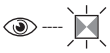
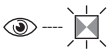
Tableau 11

LÉGENDE DES SYMBOLES UTILISÉS DANS LE MANUEL	
Description	**Symbole**
Led « R » allumée fixe	
Led « R » avec clignotement long	
Led « R » avec clignotement rapide	
Led « R » éteinte	
Couper le courant/redonner le courant (retirer le fusible F2 et éventuellement la batterie)	
Veuillez patienter…	
Effectuer l'opération dans les 5 secondes	> 5 sec. <
Maintenir appuyée la touche radio sur la logique de commande	
Appuyer et relâcher la touche radio sur la logique de commande	
Relâcher la touche radio de la logique de commande	
Appuyer et relâcher la touche désirée de l'émetteur	
Maintenir appuyée la touche désirée de l'émetteur	
Relâcher la touche désirée de l'émetteur	
Observer quand la led « R » émet des signaux	

7.2 VÉRIFICATION DU CODAGE RADIO DES ÉMETTEURS

Pour vérifier à quel codage appartiennent les émetteurs mémorisés dans le récepteur, procéder comme indiqué dans le tableau suivant :

Tableau 12

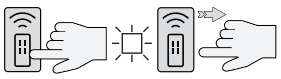
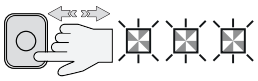
VÉRIFIER LE TYPE DE CODAGE ADOPTÉ PAR LES ÉMETTEURS DÉJÀ MÉMORISÉS		
Description	**Symboles**	
Débrancher l'alimentation électrique de la logique de commande, puis rebrancher l'alimentation électrique. Compter le nombre de clignotements successifs :		
2 clignotements verts = émetteurs avec codage O-code		X 2
2 clignotements verts et 1 clignotement orange = émetteurs avec codage O-code + BD		X 2+1
5 clignotements verts = aucun émetteur mémorisé		X 5
5 clignotements verts et 1 clignotement orange = émetteurs avec technologie BD		X 5+1

7.3 MÉMORISATION D'UNE RADIOCOMMANDE

7.3.1 MÉMORISATION EN « MODE 1 »

Au cours de la procédure indiquée dans le « ***Tableau 13*** », le récepteur mémorise toutes les touches de l'émetteur, en attribuant automatiquement la 1re touche à la commande 1 du récepteur, la 2e touche à la commande 2, et ainsi de suite.
La mémorisation effectuée occupera un seul emplacement de mémoire.

Tableau 13

MÉMORISATION EN MODE 1	
Sur la logique de commande	**Symboles**
Maintenir appuyée la touche « Radio » sur la logique de commande et attendre que la led « R » verte s'allume. Relâcher la touche « Radio »	
Sur l'émetteur à mémoriser	
S'il est unidirectionnel, appuyer sur n'importe quelle touche dans les 10 secondes et la relâcher après que la led « R » de la logique de commande ait effectué le 1er des 3 clignotements verts pour confirmer la mémorisation. (*1)	
S'il est bidirectionnel, appuyer sur n'importe quelle touche et la relâcher immédiatement ; la led « R » de la logique de commande émettra 3 clignotements verts. La radiocommande émettra une brève vibration pour confirmer que l'association a été faite. (*1)	

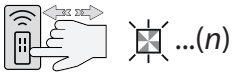
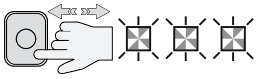
(*1) - S'il y a d'autres émetteurs à mémoriser, répéter l'ordre sur l'émetteur dans les 15 secondes qui suivent les 10 premières secondes. La procédure se termine automatiquement après ce délai.

S'il faut interrompre la procédure instantanément (par exemple pour éviter de mémoriser des radiocommandes supplémentaires), appuyer une fois sur le bouton « Radio R ».

7.3.2 MÉMORISATION EN « MODE 2 »

Pendant l'exécution de la procédure indiquée dans le « ***Tableau 14*** », le récepteur mémorise une seule touche parmi celles de l'émetteur, en lui attribuant la fonction choisie par l'installateur.
Pour mémoriser d'autres touches, il faut répéter la procédure depuis le début, pour chaque touche à mémoriser.
La mémorisation effectuée occupera un seul emplacement de mémoire et la commande de la touche sera celle choisie par l'installateur dans la « Liste des commandes » de la logique de commande(voir le « ***Tableau 10*** »).

Tableau 14

MÉMORISATION EN MODE 2 (ET EN MODE 2 ÉTENDU)	
Sur la logique de commande	**Symboles**
Choisir la commande à mémoriser parmi celles qui sont énumérées dans le « *Tableau 10* » et noter le numéro d'identification (n).	
Appuyer et relâcher la touche « Radio » un nombre de fois égal au nombre (n) identifiant la commande choisie. La LED « R » clignote le même nombre de fois.	
Sur l'émetteur à mémoriser	
S'il est unidirectionnel, maintenir enfoncée la touche à mémoriser dans les 10 secondes et la relâcher après que la led « R » ait effectué le 1er des 3 clignotements verts prévus (mémorisation réussie). (*2)	
S'il est bidirectionnel, appuyer et relâcher immédiatement la touche à mémoriser dans les 10 secondes ; la led « R » de la logique de commande émettra 3 clignotements verts. La radiocommande émettra une brève vibration pour confirmer que l'association a été faite. (*2)	

(*2) - S'il y a d'autres émetteurs sur lesquels mémoriser la même commande, répéter l'ordre sur la touche de chaque autre émetteur dans les 15 secondes qui suivent les 10 premières secondes. La procédure se termine automatiquement après ce délai.

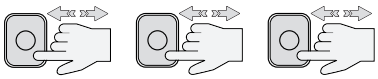
Attention ! Il n'est pas possible d'interrompre instantanément la procédure de reconnaissance. Si nécessaire (par exemple pour éviter des associations involontaires), débrancher le fusible d'alimentation F2, attendre 30 secondes et le remettre en place.

7.3.3 MÉMORISATION D'UN NOUVEL ÉMETTEUR « À PROXIMITÉ DU RÉCEPTEUR ».

Attention ! Uniquement pour les émetteurs unidirectionnels.

En effectuant la procédure indiquée dans le « ***Tableau 15*** », un nouvel émetteur reçoit les mêmes réglages radio qu'un émetteur déjà mémorisé dans la logique de commande.
L'exécution de la procédure ne prévoit pas l'action directe sur la touche « Radio » de la logique de commande, mais la présence de l'émetteur dans le rayon de réception du récepteur.
La mémorisation « à proximité du récepteur » peut être évitée en bloquant le fonctionnement du récepteur comme décrit dans le paragraphe « ***Blocage (ou déblocage) des mémorisations qui sont exécutées avec la procédure de « à proximité de la logique de commande » et/ou en utilisant le « code d'activation »*** ».

Tableau 15

MÉMORISATION D'UN NOUVEL ÉMETTEUR « À PROXIMITÉ DU RÉCEPTEUR »	
Description	**Symboles**
Sur le nouvel émetteur maintenir appuyée la touche à mémoriser. Attendre 7 secondes puis la relâcher.	
Sur l'émetteur déjà mémorisé enfoncer lentement et relâcher 3 fois de suite la touche mémorisée à copier.	
Sur le nouvel émetteur appuyer et relâcher 1 fois la même touche que celle qui a été appuyée au début de la procédure.	

(*2) - S'il y a d'autres émetteurs sur lesquels mémoriser la même commande, répéter l'ordre sur la touche de chaque autre émetteur dans les 15 secondes qui suivent les 10 premières secondes. La procédure se termine automatiquement après ce délai.

7.3.4 MÉMORISATION D'UN NOUVEL ÉMETTEUR EN UTILISANT LE « CODE D'ACTIVATION » D'UN ANCIEN ÉMETTEUR DÉJÀ MÉMORISÉ SUR LE RÉCEPTEUR.

Attention ! Uniquement pour les émetteurs avec codage « O-Code » et « BD »

Dans la mémoire des émetteurs avec codage O-Code et BD, un « code d'activation » (secret) est présent avec lequel il est possible d'activer un nouvel émetteur à mémoriser sur le récepteur.
Pour ce faire, lire le manuel d'instructions de l'émetteur et se procurer un ancien émetteur déjà mémorisé dans le même récepteur où il faut mémoriser le nouveau.

Le transfert du code d'activation ne peut avoir lieu qu'entre deux émetteurs identiques avec le même codage radio.

Ensuite, quand le nouvel émetteur activé sera utilisé, il enverra au récepteur (dans les 20 premières transmissions), la commande, le propre code d'identité et le « code d'activation » reçu. À ce point, le récepteur reconnaît le code d'activation de l'ancien émetteur et mémorisera automatiquement le code d'identité du nouvel émetteur.

La mémorisation non désirée des émetteurs par le « code d'activation » peut être évitée en bloquant le fonctionnement du récepteur (voir le paragraphe « ***Blocage (ou déblocage) des mémorisations qui sont exécutées avec la procédure de « à proximité de la logique de commande » et/ou en utilisant le « code d'activation »*** »).

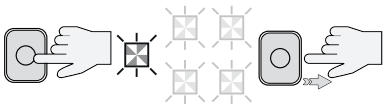
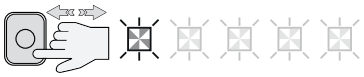
7.4 EFFACEMENT DE LA RADIOCOMMANDE

7.4.1 EFFACEMENT D'UNE SEULE COMMANDE ASSOCIÉE OU D'UNE SEULE TOUCHE DE LA MÉMOIRE DU RÉCEPTEUR

En exécutant la procédure indiquée dans le « ***Tableau 16*** », il est possible d'effacer la mémorisation d'une commande associée à une touche.

Attention ! Si l'émetteur est mémorisé en « Mode 1 » (voir le paragraphe « *Mémorisation en « Mode 1 »* »), l'émetteur entier, c'est-à-dire toutes les touches de la radiocommande, est effacé pendant la procédure.

Tableau 16

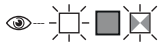
EFFACEMENT D'UNE SEULE TOUCHE DE LA MÉMOIRE DU RÉCEPTEUR	
Description	**Symboles**
Maintenir appuyée la touche « Radio » sur la logique de commande et attendre que la led « R » verte s'allume et s'éteigne. Relâcher la touche « Radio »	
Sur l'émetteur à effacer	
S'il est unidirectionnel, maintenir enfoncée la touche (*4) à effacer et la relâcher après que la led « R » sur la logique de commande ait effectué le 1er des 5 clignotements verts rapides (= effacement réussi).	
S'il est bidirectionnel, appuyer et relâcher la touche à effacer (*4) : la led « R » sur la logique de commande exécute 5 clignotements verts rapides (= effacement réussi).	

(*4) - Si l'émetteur est mémorisé en « Mode 1 », (voir « ***Mémorisation en « Mode 1 »*** »), n'importe quelle touche peut être appuyée. Si l'émetteur est mémorisé en « Mode 2 » (voir « ***Mémorisation en « Mode 2 »*** »), toute la procédure doit être répétée pour chaque touche mémorisée à effacer.

7.4.2 EFFACEMENT DE LA MÉMOIRE DU RÉCEPTEUR (TOTAL)

Dans un système unidirectionnel, les procédures d'effacement des codes concernent exclusivement le récepteur. En revanche, dans un système bidirectionnel, il sera également nécessaire d'annuler l'association sur la radiocommande.
Pour effectuer cette procédure, consulter le manuel d'instructions de l'émetteur concerné.

Tableau 17

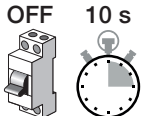
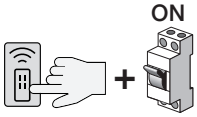
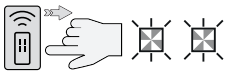
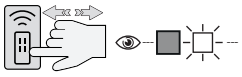
EFFACEMENT TOTAL DE LA MÉMOIRE DU RÉCEPTEUR.		
Description	**Symboles**	
Maintenir appuyée la touche « Radio » sur la logique de commande et attendre que la led « R » verte s'allume et s'éteigne. Au bout de quelques secondes , elle commence à clignoter.		
Modes d'effacement		
Pour effacer la mémoire du récepteur, relâcher la touche « Radio » exactement au 5ème clignotement.		
Attendre que la led « R » sur la logique de commande effectue 5 clignotements rapides. (Effacement réussi).		

7.4.3 BLOCAGE (OU DÉBLOCAGE) DES MÉMORISATIONS QUI SONT EXÉCUTÉES AVEC LA PROCÉDURE DE « À PROXIMITÉ DE LA LOGIQUE DE COMMANDE » ET/OU EN UTILISANT LE « CODE D'ACTIVATION »

En utilisant la procédure indiquée dans le « ***Tableau 18*** », il est possible d'empêcher la mémorisation de nouveaux émetteurs dans le récepteur lorsqu'on essaie d'utiliser la procédure « à proximité de la logique de commande » (voir « ***Mémorisation d'un nouvel émetteur « à proximité du récepteur ».*** ») ou la procédure de « code d'activation » (voir « ***Mémorisation d'un nouvel émetteur en utilisant le « code d'activation » d'un ancien émetteur déjà mémorisé sur le récepteur.*** »)

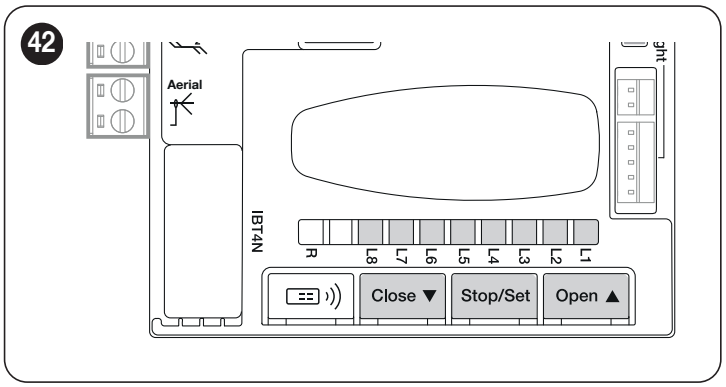
Dans les deux procédures, le réglage d'usine est « ON ». Pour effectuer cette procédure, il faut pouvoir disposer d'un émetteur déjà mémorisé dans le récepteur.

Tableau 18

BLOCAGE (OU DÉBLOCAGE) DES MÉMORISATIONS QUI SONT EXÉCUTÉES AVEC LA PROCÉDURE DE « À PROXIMITÉ DE LA LOGIQUE DE COMMANDE » ET/OU EN UTILISANT LE « CODE D'ACTIVATION »	
Description	**Symboles**
Couper le courant en retirant le fusible F2 et la batterie, si présente. Attendre 10 secondes.	
Maintenir enfoncée la touche « Radio » et, simultanément, redonner du courant.	
La led « R » signale d'abord les émetteurs en mémoire, puis émet de courts clignotements orange.	
Relâcher la touche « Radio » exactement à la fin du 2e clignotement orange.	
Dans les 5 secondes : appuyer et relâcher à plusieurs reprises la touche « Radio » pour choisir l'une des fonctions suivantes, reconnaissable par l'état de la led « R » :	**< 5 sec. >**
- Aucun verrouillage actif = led ÉTEINTE	
Blocage de la mémorisation « à proximité de la logique de commande » = led ROUGE	
Blocage de la mémorisation avec « code d'activation » = led VERTE	
Blocage des deux mémorisations (« à proximité de la logique de commande » et avec « code d'activation ») = led ORANGE	
Dans les 5 secondes sur un émetteur déjà mémorisé sur le récepteur, appuyer et relâcher une touche (mémorisée) pour enregistrer la fonction choisie	

8 PROGRAMMATION DE LA LOGIQUE DE COMMANDE

La logique de commande présente 3 touches : **[Open ▲]**, **[Stop/Set]** et **[Close ▼]** (« ***Figure 42*** ») qui peuvent être utilisées aussi bien pour commander la logique de commande que pour la programmation des fonctions disponibles.



Les fonctions programmables disponibles sont installées sur **deux niveaux** et leur état de fonctionnement est signalé par huit led « **L1 ... L8** » présentes sur la centrale (led allumée = fonction active ; let éteinte = fonction non active).

8.1 UTILISER LES TOUCHES DE PROGRAMMATION

[Open ▲]
La touche permet de commander l'ouverture de la porte ou de déplacer vers le haut le point de programmation.

[Stop/Set]
Touche utilisée pour arrêter une manœuvre.
Si elle est enfoncée pendant plus de 3 secondes, elle permet d'entrer dans la phase de programmation.

[Close ▼]
La touche permet de commander la fermeture de la porte ou de déplacer vers le bas le point de programmation.

Attention ! Au cours de la manœuvre, quelle que soit l'ouverture ou la fermeture, toutes les touches exécutent la fonction STOP en arrêtant la course du moteur.

8.2 PROGRAMMATION DU PREMIER NIVEAU (ON-OFF)

Toutes les fonctions du premier niveau sont programmées en usine sur « **ARRÊT** » et peuvent être modifiées à tout moment. Se référer à la « ***Tableau 19*** » pour tester les différentes fonctions.

8.2.1 PROCÉDURE DE PROGRAMMATION DU PREMIER NIVEAU

La procédure de programmation présente un temps maximum de 20 secondes entre la pression d'une touche et l'autre. Une fois ce temps écoulé, la procédure prend fin automatiquement en mémorisant les modifications réalisées jusqu'à ce moment-là.

Pour effectuer la programmation de premier niveau :

1. appuyer et maintenir enfoncée la touche **[Stop/Set]** jusqu'à ce que la led « **L1** » commence à clignoter
2. relâcher la touche **[Stop/Set]**
3. appuyer sur la touche **[Open ▲]** ou **[Close ▼]** pour déplacer la led clignotante sur la led qui correspond à la fonction à modifier
4. enfoncer et relâcher la touche **[Stop/Set]** pour modifier l'état de la fonction :
   - clignotement court = **OFF**
   - clignotement long = **ON**
5. attendre 20 secondes (délai maximal), sans appuyer sur aucune touche, pour quitter la programmation.

Pour programmer d'autres fonctions sur « ON » ou « OFF », pendant la procédure, il faut répéter les étapes 3 et 4 pendant la phase.

Tableau 19

FONCTIONS DE PREMIER NIVEAU (ON-OFF)		
Led	**Fonction**	**Description**
L1	**Fermeture automatique**	**Fonction ON :** après une manœuvre d'ouverture complète, une pause suit (qui équivaut au Temps de pause programmé) après quoi, la logique de commande lance automatiquement une manœuvre de fermeture. **Fonction OFF :** le fonctionnement est de type « semi-automatique ».
L2	**Fermeture immédiate après photo**	**Fonction ON :** Le comportement varie suivant que la « Fermeture Automatique » est active ou pas. Si la « Fermeture automatique » n'est pas active : La porte atteint toujours la position d'ouverture totale (même si les cellules sont désactivées avant). La libération de la photocellule provoque une manœuvre de fermeture automatique au bout de 5 s. Si la « Fermeture automatique » est active : la manœuvre d'ouverture s'arrête après la désactivation des cellules et la porte se ferme automatiquement après une pause de 5 s. La fonction « Refermeture après passage devant la photocellule » est toujours désactivée dans les manœuvres interrompues par une commande de Stop. **Fonction OFF :** le temps de pause sera celui qui est programmé ou bien il n'y aura pas de fermeture automatique si la fonction n'est pas active.
L3	**Fermeture dans tous les cas**	**Fonction ON :** dans le cas d'une coupure de courant, même brève, si après le rétablissement du courant électrique la logique de commande détecte l'automatisme ouvert, une manœuvre de fermeture démarre automatiquement précédée de 5 secondes de pré-clignotement. **Fonction OFF :** au retour du courant, l'automatisme maintient la position actuelle.
L4	**Stand by**	**Fonction ON :** la fonction permet de réduire les consommations car après 1 minute (temps programmable) à partir de la fin de chaque manœuvre, la logique de commande éteint les émetteurs BlueBUS et toutes les led de la logique de commande sauf la led BlueBUS qui clignotera (vert) plus lentement. Quand la logique de commande reçoit une commande de déplacement, le plein fonctionnement est rétabli. Cette fonction est particulièrement utile en cas de fonctionnement sur batterie tampon. **Fonction OFF :** fonctionnement normal. **Attention !** La fonction Veille dispose de différents modes qui peuvent être activés via des interfaces compatibles.
L5	**Anti-effraction**	**Fonction ON :** après la fermeture de la porte de garage, si une tentative d'effraction est détectée, une alerte est envoyée à l'APP et une nouvelle fermeture est forcée. **Fonction OFF :** fonctionnement normal.
L6	**Préclignotement**	**Fonction ON :** une pause de 3 s (programmable) est ajoutée entre l'allumage du clignotant et le début de la manœuvre pour avertir à l'avance de la situation de danger. **Fonction OFF** : l'allumage du clignotant coïncide avec le début de la manœuvre.
L7	**Inhibition Radio interne**	**Fonction ON :** désactive le récepteur radio dans la logique de commande. **Fonction OFF :** fonctionnement normal. **Attention**. **Activer cette fonction lors de l'utilisation d'un récepteur extérieur de type OXI / OXIBD.**
L8	**Mode porte de garage légère/ lourde**	**Fonction ON :** Configure la logique de commande avec des présélections (force, sensibilité et vitesse) optimisées pour la manipulation d'une porte de garage considérée comme « légère ». **Fonction OFF :** Configure la logique de commande avec des présélections (force, sensibilité et vitesse) optimisées pour la manipulation d'une porte de garage considérée comme « lourde ». **ATTENTION :** Les présélections ci-dessus sont modifiées automatiquement à chaque fois qu'un paramètre est modifié. En quittant le menu de programmation, il sera demandé d'effectuer une nouvelle recherche de force 8 (voir ***Recherche automatique des forces***).

Avec le moteur arrêté, les led « **L1 ... L8** » sont allumées ou éteintes suivant l'état de la fonction à laquelle elles correspondent : par exemple « **L1** » est allumée si la « Fermeture automatique » est active. Durant la manœuvre, « **L1 ... L8** » clignotent pour indiquer la force nécessaire pour déplacer la porte à ce moment-là.

Si « **L1** » clignote, la force nécessaire est basse et ainsi de suite jusqu'au clignotement « **L8** » qui indique la force maximale.

Noter qu'il n'y a aucune relation entre le niveau de force indiqué par les led durant le mouvement (qui est une valeur absolue) et le niveau indiqué par les led pendant la programmation de la force (qui est une valeur relative). Voir « **L6** » dans « ***Tableau 20*** ».

8.3 PROGRAMMATION DEUXIÈME NIVEAU (PARAMÈTRES RÉGLABLES)

Tous les paramètres du deuxième niveau sont programmés en usine comme indiqué par la « **COULEUR GRISE** » dans le « ***Tableau 20*** » et peuvent être modifiés à tout moment. Les paramètres peuvent être réglés sur une échelle de valeurs de 1 à 8. Pour vérifier la valeur correspondant à chaque led, se reporter au « ***Tableau 20*** ».

ATTENZIONE: Si la configuration d'un paramètre (niveau 2) n'est pas reconnue par rapport aux configurations actuelles, la logique de commande allumera simultanément et par intermittence les deux led **L1** et **L8** pour indiquer que la valeur actuelle est hors limites. Si nécessaire, les valeurs peuvent être forcées en appuyant sur les touches **[Open ▲]** ou **[Close ▼]**.

8.3.1 PROCÉDURE DE PROGRAMMATION DU SECOND NIVEAU

Pour effectuer la programmation du second niveau :

1. appuyer et maintenir enfoncée la touche **[Stop/Set]** jusqu'à ce que la led « **L1** » commence à clignoter
2. relâcher la touche **[Stop/Set]**
3. appuyer sur la touche **[Open ▲]** ou **[Close ▼]** pour déplacer la led clignotante sur la led qui représente « **led en entrée** » du paramètre à modifier
4. appuyer et maintenir enfoncée la touche **[Stop/Set]**. Toujours avec la touche **[Stop/Set]** enfoncée :
   - attendre environ 3 secondes, jusqu'à ce que la led qui correspond au niveau actuel du paramètre à modifier s'allume
   - appuyer la touche **[Open ▲]** ou **[Close ▼]** pour déplacer la led qui correspond à la valeur du paramètre
5. relâcher la touche **[Stop/Set]** pour revenir au premier niveau
6. attendre 20 secondes (délai maximal), sans appuyer sur aucune touche, pour quitter la programmation.

Pour programmer plusieurs paramètres, lors de l'exécution de la procédure, il est nécessaire de répéter les opérations de l'étape 2 à l'étape 5 durant de la phase.

Tableau 20

FONCTIONS SECOND NIVEAU (PARAMÈTRES RÉGLABLES)				
Led d'entrée	**Paramètre**	**Led (niveau)**	**Valeur configurée**	**Description**
L1	**Temps de pause**	L1	5 seconde	Règle le temps de pause, à savoir le temps qui s'écoule avant la refermeture automatique. La fonction n'a d'effet que si la Fermeture Automatique est active.
		L2	15 seconde	
		L3	**30 seconde**	
		L4	45 seconde	
		L5	60 seconde	
		L6	80 seconde	
		L7	120 seconde	
		L8	180 seconde	
L2	**Fonction Pas à pas**	L1	Ouverture – stop – fermeture– stop	Règle la séquence de commandes associées à l'entrée Sbs ou bien à la première commande radio. **REMARQUE :** lorsque l'on configure le niveau sur **L4**, **L5**, **L7**, **L8**, le comportement des commandes « Ouverture » et « Fermeture » se modifie également.
		L2	**Ouverture – stop – fermeture – ouverture**	
		L3	Ouverture – fermeture – ouverture – fermeture	
		L4	Fonction collective	
		L5	Fonctionnement collectif 2 (plus de 2 s provoque un « stop »)	
		L6	Pas à Pas 2 (plus de 2 s provoque une « Ouverture Partielle »)	
		L7	Homme mort	
		L8	Ouverture en « semi-automatique », fermeture « homme mort »	
L3	**Vitesse moteur**	L1	Vitesse 1 (30% - lente)	Règle la vitesse du moteur durant la course normale.
		L2	Vitesse 2 (44%)	
		L3	Vitesse 3 (58%)	
		L4	**Vitesse 4 (72%)**	
		L5	Vitesse 5 (86%)	
		L6	Vitesse 6 (100% - rapide)	
		L7	Ouverture V4, fermeture V2	
		L8	Ouverture V6, fermeture V4	

FONCTIONS SECOND NIVEAU (PARAMÈTRES RÉGLABLES)				
Led d'entrée	**Paramètre**	**Led (niveau)**	**Valeur configurée**	**Description**
L4	**Sortie FLASH (Out1)**	L1	Témoin porte ouverte	Sélectionne le dispositif connecté à la sortie FLASH.
		L2	Active si la porte est fermée	
		L3	Active si la porte est ouverte	
		L4	**Clignotant**	
		L5	Verrou électrique	
		L6	Serrure électrique	
		L7	Ventouse	
		L8	Entretien	
L5	**Sortie OGI (Out2)**	**L1**	**OGI**	Sélectionne le dispositif raccordé à la sortie OGI.
		L2	Photo-test	
		L3	État porte	
		L4	Éclairage automatique	
		L5	CH 1 radio	
		L6	CH 2 radio	
		L7	CH 3 radio	
		L8	CH 4 radio	
L6	**Force moteur (%)**	L1	Ouverture 60, fermeture 30	Règle le système de contrôle de la force du moteur pour l'adapter au poids de la porte de garage durant les déplacements.
		L2	Ouverture 60, fermeture 40	
		L3	Ouverture 70, fermeture 40	
		L4	**Ouverture 70, fermeture 50**	
		L5	Ouverture 80, fermeture 50	
		L6	Ouverture 80, fermeture 60	
		L7	Ouverture 90, fermeture 70	
		L8	Ouverture 90, fermeture 80	
L7	**Sensibilité**	L1	Sensibilité désactivée	Règle le niveau de sensibilité lors de la détection des obstacles.
		L2	Ouverture 10, fermeture 20	
		L3	Ouverture 20, fermeture 30	
		L4	**Ouverture 30, fermeture 40**	
		L5	Ouverture 40, fermeture 50	
		L6	Ouverture 50, fermeture 60	
		L7	Ouverture 60, fermeture 70	
		L8	Ouverture 70, fermeture 80	
L8	**Décharge**	L1	Aucune décharge	Cette fonction permet de relâcher la tension mécanique qui se crée dans les composants après chaque manœuvre. Lorsque la cote de fermeture est atteinte, le moteur effectue une très courte inversion pour relâcher la tension de la courroie ou de la chaîne.
		L2	**mini.**	
		L3	...	
		L4	...	
		L5	...	
		L6	...	
		L7	...	
		L8	maxi.	

Tous les paramètres peuvent être réglés suivant les préférences sans aucune contre-indication ; seuls les réglages « Force Moteur » pourraient exiger une attention particulière :

- il est déconseillé d'utiliser des valeurs de force élevées pour compenser le fait que le vantail a des points de friction anormaux. Une force excessive peut compromettre le fonctionnement du système de sécurité ou endommager le vantail
- si le contrôle de la « Force Moteur » est utilisé comme soutien du système pour la réduction de la force d'impact, après chaque réglage, répéter la mesure de la force, comme le prévoit la norme EN 12445
- l'usure et les conditions atmosphériques peuvent influencer le mouvement de la porte. Il faut donc périodiquement contrôler le réglage de la force..

8.4 FONCTIONS SPÉCIALES

8.4.1 FONCTION « OUVRE TOUJOURS »

La fonction « Ouvre toujours » est une propriété de la logique de commande qui permet de commander toujours une manœuvre d'ouverture quand la commande de « **Pas à Pas** » a une durée supérieure à 2 secondes ; c'est utile par exemple pour connecter à la borne Sbs le contact d'une horloge de programmation pour maintenir l'automatisme ouvert pendant une certaine plage horaire. Cette propriété est valable quelle que soit la programmation de l'entrée « SbS », à l'exclusion de la programmation comme « Fonctionnement collectif 2 », voir le paramètre « **Fonction pas à pas** » au paragraphe « ***Programmation deuxième niveau (paramètres réglables)*** ».

8.4.2 FONCTION « MANŒUVRE DANS TOUS LES CAS »

Cette fonction permet de faire fonctionner l'automatisme même lorsque certains dispositifs de sécurité ne fonctionnent pas correctement ou sont hors d'usage. Il est possible de commander l'automatisme en mode « **homme-mort** » en procédant comme suit :

1. envoyer une commande pour actionner l'automatisme, à l'aide d'un émetteur ou d'un sélecteur à clé, etc. Si tout fonctionne correctement, l'automatisme se déplacera normalement. Dans le cas contraire, procéder au point 2.
2. dans les 3 secondes, réactiver la commande et la garder active
3. après 2 secondes environ, l'automatisme effectuera la manœuvre demandée en mode « **action maintenue** ». Il continuera à se déplacer tant que la commande sera activée.

Lorsque les dispositifs de sécurité ne fonctionnent pas, le signal clignotant fera quelques clignotements pour indiquer le type de problème. Pour vérifier le type d'erreur, se référer au chapitre « *Signalisations avec le feu clignotant* » (page 34).

8.4.3 FONCTION « AVIS DE MAINTENANCE »

Cette fonction permet de signaler lorsqu'il convient d'effectuer un contrôle de maintenance de l'automatisme. Le nombre de manœuvres après lesquelles la signalisation se produit peut être configuré via l'APP MyNicePro ou via toutes les interfaces compatibles Nice.

À chaque manœuvre, l'automatisme allume la lumière verte ou rouge en même temps que l'éclairage automatique blanc pour représenter l'état d'entretien selon le comportement décrit dans le tableau suivant :

Tableau 21

AVIS DE MAINTENANCE		
Lumière led	**Phase**	**Description**
Verte	allumée fixe au démarrage de chaque manœuvre	Fonctionnement normal
Rouge	allumée fixe au démarrage de chaque manœuvre	Il est recommandé de faire réviser l'ensemble de l'automatisme par du personnel qualifié

8.4.4 FONCTION « MISE À ZÉRO MAINTENANCE »

Après une maintenance mécanique importante (remplacement des câbles, remplacement des ressorts d'équilibrage, remplacement du rail, etc.), le compteur de maintenance peut être remis à zéro via une interface compatible et l'application MyNicePro. Le système, dans ce cas, impose une procédure de « recherche automatique des forces » (voir le paragraphe « ***Recherche automatique des forces*** » (page 17) pour s'adapter plus rapidement à la nouvelle configuration mécanique.

8.5 CONNEXION WIFI

Les moteurs **SPIDER** sont configurés pour une connectivité WiFi afin de permettre :

- le contrôle à distance de l'automatisme (via l'application MyNice)
- à l'installateur : la configuration de l'automatisme (via l'App MyNice Pro)

En particulier, la connectivité WiFi est disponible en trois modes :

- Module WiFi intégré dans la logique de commande (si inclus dans le modèle acheté).
- Interface BiDi-Wifi fournie comme accessoire sur demande
- Interface ProView (uniquement pour l'App MyNice Pro) fournie comme accessoire sur demande.

L'application de l'interface BiDi-Wifi au port bus T4 de l'automatisme est à considérer comme une alternative à l'interface BiDi-ZWave.

Pour utiliser la connectivité WiFi de l'automatisme dans les modes prévus, il faut :

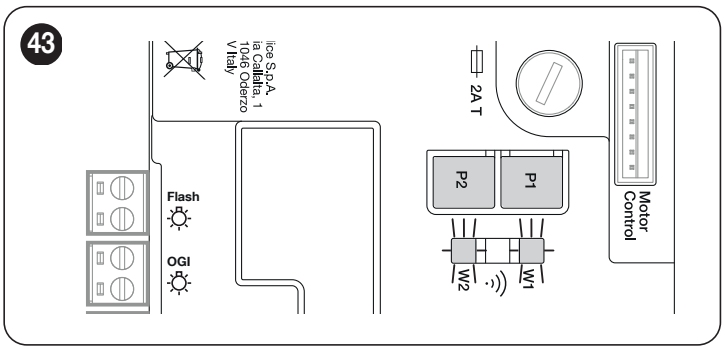
- Installer, selon l'utilisation souhaitée, l'application MyNice ou MyNice Pro (spécifique pour l'installateur) disponible sur Google Play Store et Apple App Store.
- Allumer l'automatisme et vérifier que le dispositif WiFi disponible est correctement allumé.
- Lancer l'application installée et procéder à la configuration du dispositif WiFi à partir du menu « Interface WiFi ou accessoires ».

Pour plus de détails concernant les fonctionnalités liées aux App MyNice Pro et MyNice, consulter le site www.niceforyou.com.

8.5.1 MODULE WIFI INTÉGRÉ (SELON LA VERSION)

Le module intégré de la logique de commande dispose de 2 touches (P1 et P2) et de 2 led (W1 et W2) : elles ont un comportement différent selon les différentes phases de fonctionnement.
Les touches et les led avec lesquelles l'utilisateur peut interagir sont indiquées ci-dessous :

- W1 = Power/Sys (Led d'alimentation et état du module WiFi intégré)
- W2 = Wifi / BT (led état de communication WiFi)
- P1 = Pression 10s = réinitialisation paramètres d'usine
- P2 = inutilisé



ATTENTION = Pour installer et associer un dispositif à la logique de commande, exécuter la procédure guidée dans l'application MyNice ou MyNice Pro. Pour en savoir plus, visiter le site www.niceforyou.com.

Le « ***Tableau 22*** » illustre les signalements émis par les led **W1** et **W2** et leur signification.

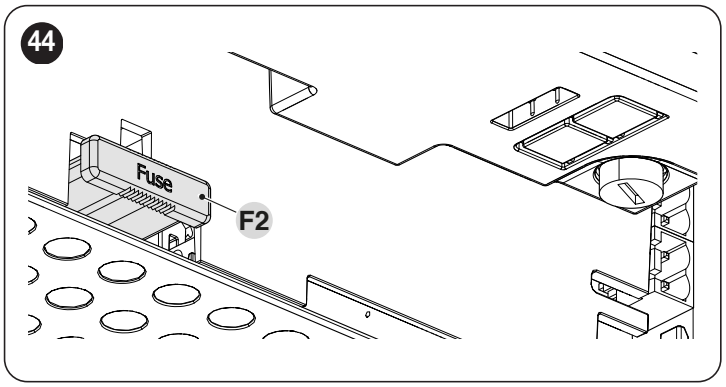
Tableau 22

ÉTAT LED MODULE WIFI			
WiFi /BT (W2)	**Power/Sys (W1)**	**État led W1 et W2**	**Description**
Verte fixe	Verte fixe	Allumage permanent	Le module intégré est dans son état de fonctionnement normal et un smartphone est connecté.
Verte fixe	Verte, 8 clignotements rapides	Transitoire (quelques secondes)	Le module a subi une action d'« Identification » de la part de l'utilisateur.
Verte clignotante	Verte fixe	Allumage permanent	Le module est dans l'attente de recevoir la configuration de réseau WiFi de la part de l'utilisateur. Utiliser l'application pour configurer le module.
Orange fixe	Verte fixe	Allumage permanent	Le module est dans son état de fonctionnement normal et aucun smartphone n'est connecté.
Orange clignotante	Verte fixe	Transitoire (quelques secondes)	Le module est en train de configurer le WiFi. S'il est permanent, cela signifie qu'il y a eu un problème lors de la configuration du WiFi.
Éteinte	Verte fixe	Allumage permanent	Le module ne peut plus être configuré car 30 minutes se sont écoulées depuis sa mise sous tension (uniquement avec le module non encore configuré). Pour configurer le module, débrancher et rebrancher l'alimentation de la logique de commande.
Éteinte	Orange clignotante	Transitoire (environ 1 minute)	Le module est en train de se mettre à jour. Attendre que l'opération soit terminée. Si l'opération ne se termine pas correctement, le module redémarre automatiquement au bout de 5 minutes.
Clignotement Rouge	Éteinte	Allumage transitoire	Le module a détecté l'appui sur la touche de réinitialisation lors de la mise sous tension de la logique de commande.
Rouge fixe	Verte fixe	Allumage permanent	Le module ne peut pas se connecter au réseau WiFi domestique ou ne peut pas se connecter au cloud Nice.

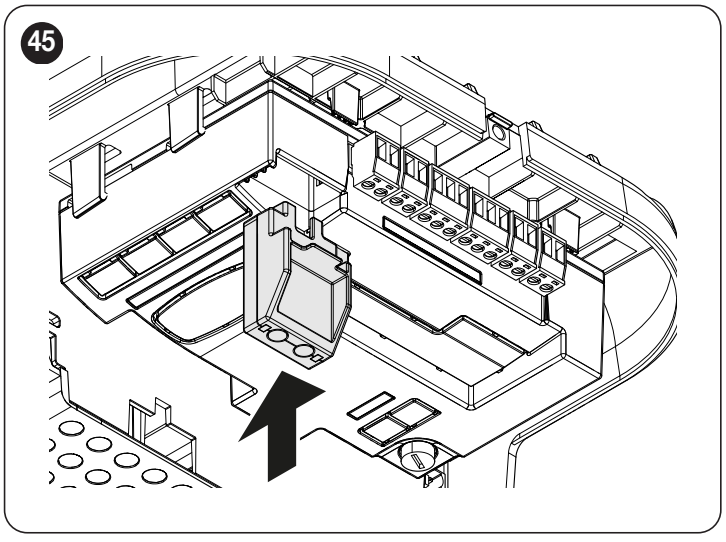
8.5.2 INTERFACE BIDI-WIFI

Pour la connexion de l'interface BiDi-Wifi :

1. Déconnecter l'alimentation de la centrale en retirant le fusible F2 et si nécessaire l'alimentation de secours



2. Vérifier que toutes les LED de la centrale sont éteintes avant de continuer
Insérer l'interface BiDi-Wifi dans le connecteur BUS T4 de la centrale



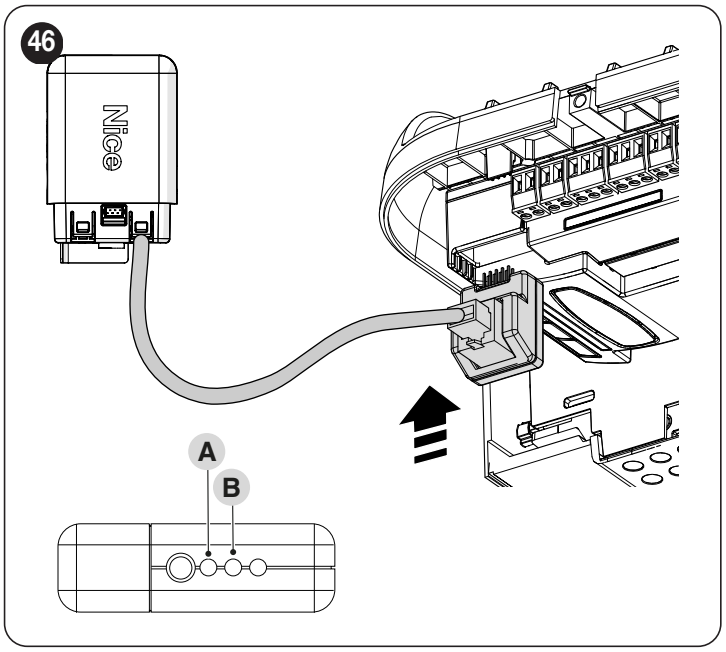
Attention ! Si elle n'est pas correctement insérée, l'interface BiDi-WiFi pourrait être endommagée ou endommager de façon permanente la centrale.

3. Insérer le fusible F2 pour rallumer la centrale
4. Attendre que la LED **Data** commence à clignoter
5. Configuration de l'interface via l'application
6. Attendre que la LED **Data** s'allume et que le voyant vert reste fixe. La configuration est maintenant terminée.

Pour plus de détails concernant les fonctionnalités liées à l'interface BiDi-Wifi, consulter le site www.niceforyou.com.

8.6 CONNEXION DU PROVIEW

La logique de commande présente un connecteur BusT4 auquel il est possible de brancher l'interface « ProView », par le biais de l'interface IBT4N, qui permet de gérer totalement et rapidement la phase d'installation, d'entretien et de diagnostic de tout l'automatisme par le biais de la connexion WiFi et l'app MyNice Pro.
Après avoir correctement alimenté l'accessoire ProView, un réseau WiFi est automatiquement créé grâce auquel il est possible de se connecter. Quand l'accessoire ProView est associé, les led état Power **(A)** et état WiFi **(B)** sont allumées en vert.



Pour plus de détails concernant les fonctionnalités liées à l'interface ProView et à l'app MyNice Pro, consulter le site www.niceforyou.com.

8.7 Z-WAVE™

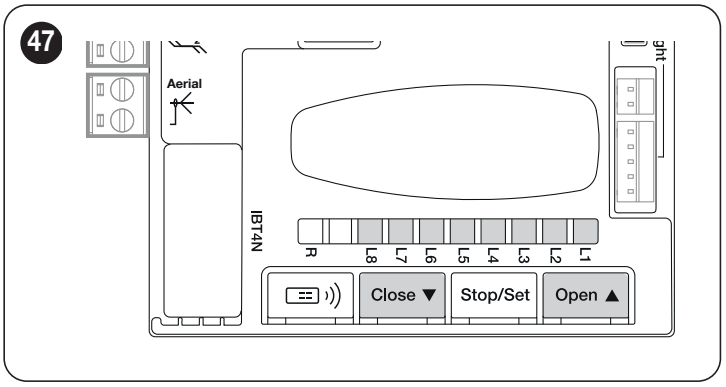
Les moteurs **SPIDER** sont compatibles avec le protocole Z-Wave™ pour permettre de gérer facilement toutes les fonctions de l'automatisme, via l'App de la passerelle Z-Wave™ installée dans la maison.
En particulier, la connectivité Z-Wave™ est disponible avec l'interface Bi-Di-ZWave qui permet de contrôler le mouvement et l'état des automatismes.

L'application de l'interface BiDi-ZWave au port bus T4 de l'automatisme est à considérer comme une alternative à l'interface BiDi-Wifi.

Pour plus de détails concernant les fonctionnalités liées à l'interface BiDi-ZWave, consulter le site www.niceforyou.com.

8.8 EFFACEMENT DE LA MÉMOIRE

La procédure décrite ci-dessous montre la centrale aux valeurs de réglage usine. Tous les réglages personnalisés seront perdus.



Pour effacer la mémoire de La centrale de commande et rétablir tous les réglages d'usine, procéder comme suit :

1. appuyer et maintenir enfoncées les touches **[Open ▲]** et **[Close ▼]** lorsque les led de programmation « **L1-L8** » s'allument (après 3 secondes environ)
2. relâcher les touches
3. si l'opération s'est bien déroulée, les led de programmation de « **L1** » à « **L8** » clignotent rapidement pendant 3 secondes.

Avec cette procédure, il est également possible d'effacer toutes les erreurs restées dans la mémoire.

Cette procédure ne permet pas d'effacer les codes radio mémorisés dans les récepteurs radio (intégrés et/ou extérieurs).

9 QUE FAIRE SI... (guide de résolution des problèmes)

9.1 RÉSOLUTION DES PROBLÈMES

Dans le tableau suivant, il est possible de trouver des indications utiles pour affronter les éventuels problèmes de mauvais fonctionnement pouvant se vérifier durant l'installation ou en cas de panne.

Tableau 23

RECHERCHE DES PANNES	
Symptômes	**Vérifications conseillées**
L'émetteur radio ne commande pas l'automatisme et la led sur l'émetteur ne s'allume pas	Vérifier si les piles de l'émetteur sont usagées et les remplacer éventuellement.
L'émetteur radio ne commande pas l'automatisme mais la led sur l'émetteur s'allume	Vérifier si l'émetteur est correctement mémorisé dans le récepteur radio.
Aucune manœuvre n'est commandée et la led « OK » ne clignote pas	S'assurer que l'opérateur est bien alimenté par la tension du secteur Vérifier que les fusibles **F1** et **F2** ne sont pas interrompus ; si c'est le cas, vérifier la cause de la panne et les remplacer par d'autres ayant la même valeur de courant et les mêmes caractéristiques.
Aucune manœuvre n'est commandée et le feu clignotant est éteint	Vérifier que la commande est effectivement reçue. Si la commande arrive à l'entrée Sbs, la led « **OK** » correspondante doit s'allumer. Si, par contre, on utilise l'émetteur radio, la led « **OK** » doit faire deux clignotements rapides.
Aucune manœuvre n'est commandée et le clignotant fait quelques clignotements	Compter le nombre de clignotements et vérifier en suivant les indications du « ***Signalisations avec le feu clignotant*** ».
La manœuvre commence mais juste après une inversion se produit	La force sélectionnée pourrait être trop basse pour le type d'automatisme. Vérifier s'il y a des obstacles et sélectionner éventuellement une force supérieure. Vérifier si un dispositif de sécurité connecté à l'entrée Stop est intervenu.
La manœuvre est effectuée régulièrement mais le clignotant ne fonctionne pas	Vérifier que durant la manœuvre la tension arrive à la borne FLASH du clignotant (puisqu'elle est intermittente, la valeur de tension n'est pas significative : environ 10-30V⎓). Si la tension arrive, le problème est dû à l'ampoule qui devra être remplacée par une autre aux caractéristiques identiques. S'il n'y a pas de tension, il pourrait y avoir un problème de surcharge sur la sortie FLASH, vérifier qu'il n'y a pas de court-circuit sur le câble.

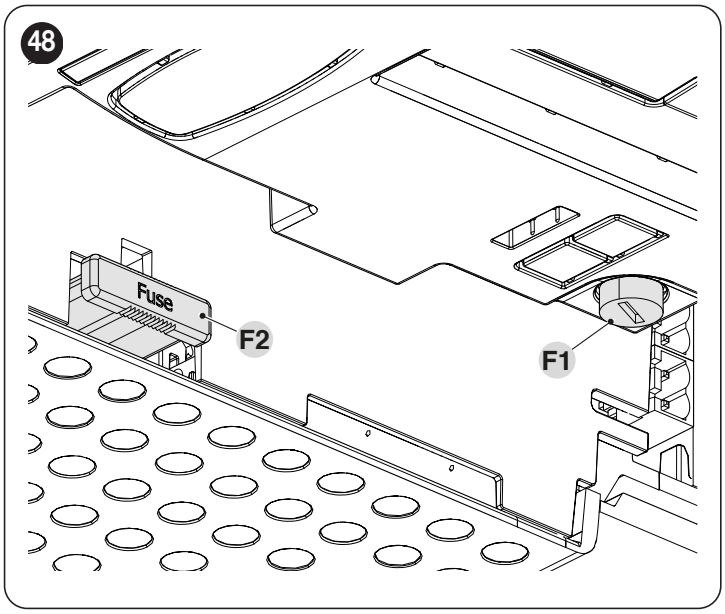


Tableau 24

CARACTÉRISTIQUES DES FUSIBLES F1 ET F2	
F1	Fusible logique de commande = 2A retardé
F2	Fusible alimentation secteur = 1,6A retardé

9.2 SIGNALISATIONS AVEC LE FEU CLIGNOTANT

Durant la manœuvre, le feu clignotant FLASH émet un clignotement toutes les secondes ; quand des anomalies se vérifient, les clignotements sont plus brefs ; les clignotements se répètent deux fois, à intervalles d'une seconde.

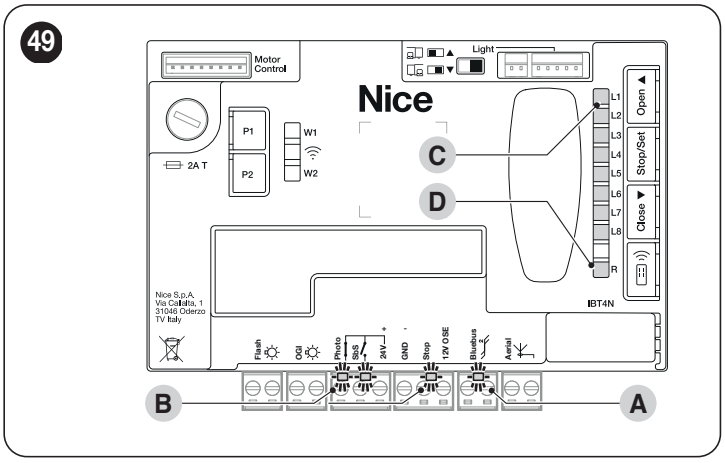
Tableau 25

SIGNALISATIONS SUR LE CLIGNOTANT FLASH		
Clignotements rapides	**Cause**	**ACTION**
1 clignotement pause de 1 seconde 1 clignotement	Fermeture non détectée / Sol non trouvé /	Lors de la fermeture, la limite maximale a été atteinte sans détection du sol. Répéter la procédure « ***Programmation manuelle des cotes d'ouverture et de fermeture de la porte de garage*** ».
2 clignotements pause de 1 seconde 2 clignotements	Intervention d'une photocellule	Au début de la manœuvre, une ou plusieurs photocellules nient l'autorisation à la manœuvre et pourraient donc être occultées par un obstacle. Contrôler. Durant le mouvement il est normal qu'un obstacle soit présent.
3 clignotements pause de 1 seconde 3 clignotements	Intervention du limiteur de la « Force moteur »	Durant le mouvement, la porte a rencontré une friction plus forte. En vérifier la cause.
4 clignotements pause de 1 seconde 4 clignotements	Intervention de l'entrée STOP	Au début de la manœuvre ou durant le mouvement, l'entrée STOP est intervenue. En vérifier la cause. Verrouillage des touches de la logique de commande activé. Vérifier que le verrouillage des touches de la logique de commande est désactivé.
5 clignotement pause de 1 seconde 5 clignotement	Erreur de mémorisation des paramètres internes	Attendre au moins 30 secondes et réessayer de donner une commande ; si l'état persiste, il pourrait y avoir une panne grave et il faut remplacer la carte électronique.
6 clignotements pause de 1 seconde 6 clignotements	La limite maximum du nombre de manœuvres par heure a été dépassée	Attendre quelques minutes que le limiteur de manœuvres retourne sous la limite maximum.
7 clignotements pause de 1 seconde 7 clignotements	Erreur dans les circuits électriques internes	Déconnecter tous les circuits d'alimentation pendant quelques secondes puis tenter d'exécuter de nouveau une commande. Si la situation persiste, il peut y avoir une panne grave sur la carte ou sur le câblage du moteur. Vérifier et procéder aux remplacements nécessaires.
8 clignotements pause de 1 seconde 8 clignotements	Commande déjà présente	Une autre commande est déjà présente. Éliminer la commande présente pour pouvoir en envoyer d'autres.
9 clignotements pause de 1 seconde 9 clignotements	Automatisme bloqué	L'automatisme a été verrouillé par une commande « verrouiller automatisme ».

9.3 INDICATIONS SUR LA CENTRALE

La centrale présente une série de LED, chacune pouvant fournir des signalisations particulières, tant sur le fonctionnement normal qu'en cas d'anomalie.

A Led Bluebus
B Led Photo, Sbs, Stop
C Led de programmation « **L1 ... L8** »
D Led Radio « **R** »



Le produit est équipé d'un éclairage LED blanc intégré pour éclairer la pièce du début à la fin de la manœuvre et au-delà de la manœuvre pendant le temps programmé. En outre, la tête du moteur est équipée de LED vertes et de LED rouges, ces dernières pour signaler la présence des pannes les plus fréquentes. Le « ***Tableau 26*** » indique les états d'allumage possibles.

Tableau 26

COMPORTEMENT DES LUMIÈRES LED INTÉGRÉES DANS LA TÊTE DU MOTEUR	
Lumière blanche	
Allumée	L'automatisme est en mouvement ou vient de s'arrêter. Il s'éteindra de lui-même après le temps programmé.
Allumée 3 secondes	Exécution de la Commande de verrouillage automatisme exécutée.
Éteinte	Fonctionnement normal / moteur arrêté en attente de commande.
Clignotant	Fonction « Recherche automatique des forces » en cours (voir le chapitre « ***Recherche automatique des forces*** » à la page 17).
Lumière verte	
Allumée	La lumière reste activée tout au long de la manœuvre ;
Éteinte	La lumière reste éteinte s'il n'y a pas de mouvement de l'automatisme.
Lumière rouge	
Allumée	La lumière reste allumée pendant toute la durée de la manœuvre en cas de dépassement du nombre de manœuvres fixée pour la maintenance.
Éteinte	Fonctionnement normal.
Clignotant	la logique de commande a détecté une anomalie : Se référer au « ***Tableau 25*** »

Tableau 27

LED DES BORNES SUR LA CENTRALE DE COMMANDE		
État	**Signification**	**Solution possible**
Led Bluebus		
Éteinte	Anomalie	Vérifier la présence de courant. S'assurer que les fusibles ne sont pas grillés ; si c'est le cas, vérifier la cause de la panne et les remplacer par d'autres de même valeur.
Allumée	Anomalie grave	Il y a une anomalie grave ; essayer d'éteindre la centrale de commande pendant quelques secondes ; si l'état persiste, une panne est présente et il faut remplacer la carte électronique.
2 clignotements verts par seconde	Tout est normal	Fonctionnement normal de la centrale de commande.
2 clignotements rapides en vert	Il y a eu une variation de l'état des entrées	Cela est normal lorsqu'il y a un changement de l'une des entrées : Sbs, STOP, OPEN, CLOSE, déclenchement des photocellules ou quand l'émetteur radio est utilisé.
Série de clignotements rouges séparés par une pause d'1 seconde	Divers	Se référer à ce qui est indiqué dans la « ***Signalisations avec le feu clignotant*** ».
Série de clignotements rouges rapides et prolongés	Court-circuit au bornier BlueBUS	Débrancher la borne et vérifier la cause du court-circuit sur les connexions BlueBUS. Si le court-circuit est éliminé, la led clignote régulièrement après une dizaine de secondes.
Led STOP		
Éteinte	Intervention de l'entrée STOP	Vérifier les dispositifs raccordés à l'entrée STOP.
Allumée	STOP non déclenché	Entrée STOP active.
Led SbS		
Éteinte	Tout est normal	Entrée SbS non active.
Allumée	Intervention de l'entrée de SbS	C'est normal seulement si le dispositif raccordé à l'entrée SbS est effectivement activé.
Led PHOTO		
Éteinte	Déclenchement de l'entrée de PHOTO	Entrée PHOTO déclenchée.
Allumée	Tout est normal	Normal si le dispositif de sécurité ne s'est pas déclenché.

Tableau 28

LED SUR LES TOUCHES DE LA CENTRALE	
Led 1	**Description**
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, indique « Fermeture automatique » non active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, indique « Fermeture automatique » active.
Clignote	Programmation des fonctions en cours. Si elle clignote en même temps que « **L2** », cela signifie qu'il faut procéder à la reconnaissance des dispositifs (voir paragraphe « ***Reconnaissance des dispositifs*** »). Si elle clignote en même temps que **« L8 »**, cela signifie que la valeur de la fonction programmée au niveau 2 est hors norme (voir le paragraphe « ***Programmation deuxième niveau (paramètres réglables)*** »).
Led 2	**Description**
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Fermeture immédiate après passage devant photocellule » n'est pas active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Fermeture immédiate après passage devant photocellule » est active.
Clignote	Programmation des fonctions en cours. Si elle clignote en même temps que « **L1** », cela signifie qu'il faut procéder à la reconnaissance des dispositifs (voir paragraphe « ***Reconnaissance des dispositifs*** »)
Led 3	**Description**
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Fermeture toujours » n'est pas active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Fermeture toujours » est active.
Clignote	Programmation des fonctions en cours. Si elle clignote en même temps que la led L4, cela signifie qu'il faut effectuer la phase de reconnaissance des cotes d'ouverture et de fermeture de la porte de garage (voir le paragraphe « ***Programmation manuelle des cotes d'ouverture et de fermeture de la porte de garage*** »).
Led 4	**Description**
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Stand-By » n'est pas active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Stand-By » est active.
Clignote	Programmation des fonctions en cours. Si elle clignote en même temps que la led L3, cela signifie qu'il faut effectuer la phase de reconnaissance des cotes d'ouverture et de fermeture de la porte de garage (voir le paragraphe « ***Programmation manuelle des cotes d'ouverture et de fermeture de la porte de garage*** »).
Led 5	**Description**
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Anti-effraction » n'est pas active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Anti-effraction » est active.
Clignote	Programmation des fonctions en cours.
Led 6	**Description**
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Préclignotement » n'est pas active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Préclignotement » est active.
Clignote	Programmation des fonctions en cours.
Led 7	**Description**
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Inhibition Radio interne » est non active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Inhibition Radio interne » est active.
Clignote	Programmation des fonctions en cours.
Led 8	**Description**
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Porte de garage lourde » est active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Porte de garage légère » est active.
Clignote	Programmation des fonctions en cours. Si elle clignote en même temps que « L8 », cela signifie que la valeur de la fonction programmée au niveau 2 est hors norme (voir le paragraphe « ***Programmation deuxième niveau (paramètres réglables)*** »).

Pendant chaque manœuvre, les led s'allument proportionnellement pour indiquer l'effort que le moteur utilise pour déplacer l'automatisme. La séquence d'allumage des led en fonction de l'effort est indiquée ci-dessous :
- de L1 à L3 en cas d'effort faible
- de L1 à L5 en cas d'effort moyen
- de L1 à L8 en cas d'effort élevé.

ATTENTION : Lorsque le moteur est arrêté, l'allumage dans l'ordre des led L1 ⇢ L2 ⇢ L3 ⇢ L4 ⇢ L5 ⇢ L6 ⇢ L7 ⇢ L8 indique qu'une mise à jour du logiciel du produit est en cours et qu'il faut attendre la fin du processus de mise à jour avant de pouvoir utiliser à nouveau l'automatisme ! Il est recommandé de ne pas couper l'alimentation du moteur.

9.4 DIAGNOSTIC RADIO

Tableau 29

INDICATION DE LA LED R DE LA LOGIQUE DE COMMANDE		
Clignotements longs > couleur VERTE à l'allumage		
Codage utilisé : « O-code »	2	
Aucune télécommande mémorisée	5	
Clignotements longs > couleur VERTE pendant le fonctionnement		
Indique que le code reçu n'est pas en mémoire	1	
Sauvegarde du code dans la mémoire	3	
Mémoire effacée	5	
Lors de la programmation, indique que le code n'est pas autorisé pour la mémorisation	6	
Lors de la programmation, indique que la mémoire est pleine	8	
Clignotements courts > couleur VERTE		
« Certificat » non valide pour la mémorisation	1	
Lors de la programmation, indique que le code n'est pas mémorisable car il transmet le « certificat »	2	
Sortie en « Mode 2 » ne pouvant pas être gérée sur la logique de commande	4	
Durant la procédure d'effacement, indique que le Code a été effacé	5	
« Certificat » avec priorité inférieure à celle qui est admissible	5	
Code non synchronisé	6	
Clignotements longs > couleur ROUGE		
Blocage du Code non original	1	
Code avec priorité inférieure à celle autorisée	2	
Clignotements courts > couleur ROUGE		
Blocage de la programmation « à proximité »	1	
Blocage de la mémorisation par « certificat »	1	
Blocage de la mémoire (saisie PIN)	2	
Clignotements longs > couleur ORANGE		
(À l'allumage, après quelques clignotements verts). Indique la présence d'émetteurs bidirectionnels	1	
Clignotements courts > couleur ORANGE		
Signale l'activation programmation blocages (à l'allumage)	2	

10 INFORMATIONS COMPLÉMENTAIRES (Accessoires)

10.1 AJOUT OU ENLÈVEMENT DE DISPOSITIFS

Il est possible d'ajouter ou d'enlever à tout moment des dispositifs à un automatisme. En particulier, à « **BlueBUS** » et à l'entrée « **STOP** », on peut connecter différents types de dispositifs comme l'indiquent les paragraphes suivants.

Après avoir ajouté ou enlevé des dispositifs, il faut procéder de nouveau à la reconnaissance des dispositifs suivant les indications du paragraphe « *Reconnaissance d'autres dispositifs* ».

Attention ! Pour ajouter ou retirer une carte d'extension, il faut d'abord mettre le dispositif hors tension.

10.1.1 BLUEBUS

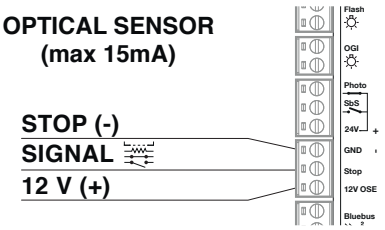
BlueBUS est une technologie qui permet d'effectuer les raccordements des dispositifs compatibles avec seulement deux conducteurs sur lesquels transitent aussi bien l'alimentation électrique que les signaux de communication. Tous les dispositifs sont raccordés en parallèle sur les 2 mêmes conducteurs de BlueBUS sans devoir respecter une polarité quelconque ; chaque dispositif est reconnu individuellement car au cours de l'installation le système lui attribue une adresse univoque.
Il est par exemple possible de connecter à BlueBUS : des photocellules, des dispositifs de sécurité, des boutons de commande, des voyants de signalisation, etc. La centrale de commande reconnaît un par un tous les dispositifs raccordés à travers une procédure de reconnaissance adéquate et est en mesure de détecter de manière extrêmement sûre toutes les anomalies éventuelles.
Pour cette raison, à chaque fois qu'on ajoute ou qu'on enlève un dispositif connecté à BlueBUS, il faudra effectuer la procédure de reconnaissance décrite dans le paragraphe « ***Reconnaissance d'autres dispositifs*** » dans la centrale de commande.

10.1.2 ENTRÉE STOP

STOP est l'entrée qui provoque l'arrêt immédiat de la manœuvre suivi d'une brève inversion. Il est possible de connecter à cette entrée des dispositifs avec sortie à contact normalement ouvert « NO », normalement fermé « NF », dispositifs optiques (« Opto Sensor »), ou dispositifs avec sortie à résistance constante de 8,2 kΩ, comme par exemple les barres palpeuses.
Durant la phase de reconnaissance, la centrale reconnaît le type de dispositif connecté à l'entrée STOP et, durant l'utilisation normale de l'automatisme, la centrale commande un Stop lorsqu'elle détecte une variation par rapport à l'état reconnu.
En adoptant certaines solutions, on peut connecter à l'entrée STOP plus d'un dispositif, même de type différent :

- Plusieurs dispositifs NO peuvent être connectés en parallèle entre eux sans aucune limite de quantité.
- Plusieurs dispositifs NF peuvent être connectés en parallèle entre eux sans aucune limite de quantité.
- Deux dispositifs avec sortie à résistance constante 8,2 kΩ peuvent être raccordés en parallèle ; s'il y a plus de 2 dispositifs, tous doivent être connectés en « cascade » avec une seule résistance terminale de 8,2 kΩ.
- Il est possible de combiner NO et NF en mettant les deux contacts en parallèle, en prenant la précaution de mettre en série au contact NF une résistance de 8,2 kΩ (cela donne aussi la possibilité de combiner 3 dispositifs : NO, NF et 8,2 kΩ).
- Pour connecter un dispositif optique, suivre le schéma indiqué dans la « ***Figure 50*** ». Le courant maximal utilisable sur la ligne 12Vcc est de 15mA.

50



10.1.3 CARTES D'EXTENSION D'E/S (ACCESSOIRE EN OPTION)

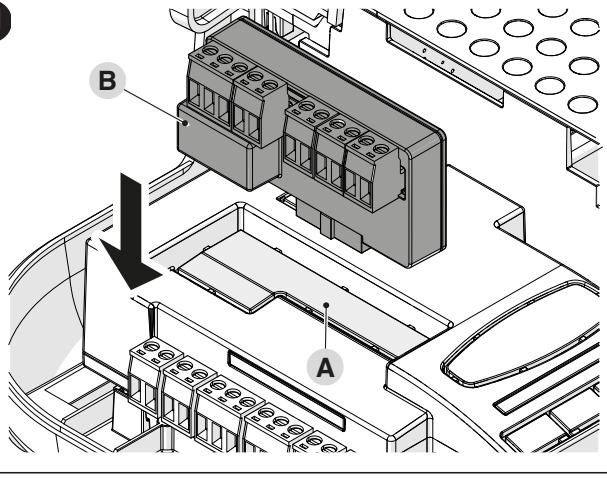
La logique de commande est prédisposée pour accueillir plusieurs versions de modules d'extension E/S qui rendent disponibles des entrées et des sorties supplémentaires. Chaque entrée/sortie supplémentaire est personnalisable tout comme une entrée/sortie physique de la logique de commande.
Chaque fois qu'une carte d'extension est insérée ou retirée, il faut effectuer la procédure d'« **acquisition du dispositif »** : dans le cas contraire, le mouvement du moteur reste limité à « action maintenue ».

L'ajout et le retrait des cartes d'extension doivent toujours être effectués en l'absence d'alimentation électrique (en retirant le fusible F2 et l'éventuelle batterie).

Pour ajouter la carte d'extension :

1. débrancher l'alimentation de la logique de commande ;
2. enlever la partie prédécoupée (A) ;
3. placer l'extension (B) dans le logement prévu à cet effet sur la carte électronique de la logique de commande ;
4. alimenter la logique de commande ;
5. répéter la reconnaissance des dispositifs comme décrit dans le paragraphe « ***Reconnaissance d'autres dispositifs*** ».

51



Attention ! Dans certains modèles, la carte d'extension est fournie en standard.

Attention ! Vérifier la consommation électrique de la logique de commande et de la carte d'extension. Ne pas dépasser la puissance maximale autorisée.

Le manuel spécifique de la carte d'extension est disponible en ligne. Cadrer le code QR de la carte avec votre smartphone.

52

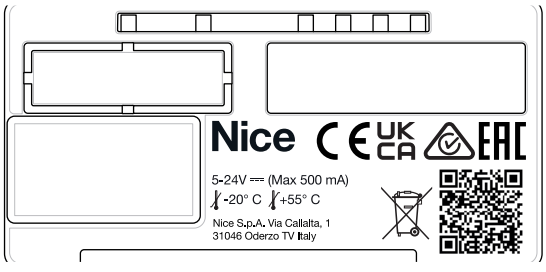
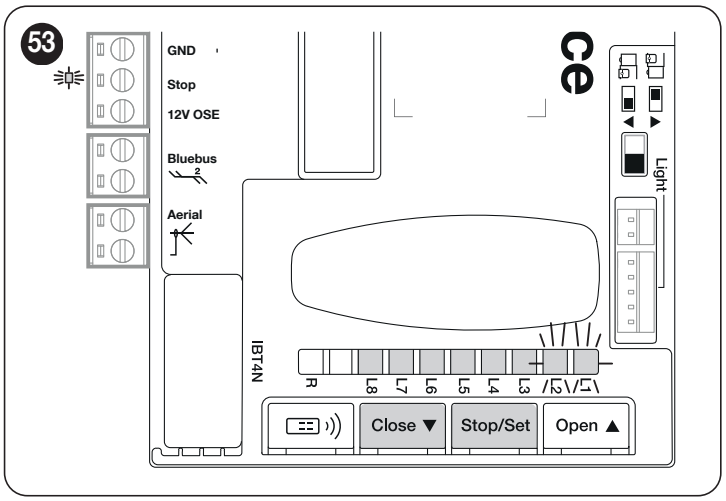


Tableau 30

CARTES D'EXTENSION			
Produit	**Description**	**Caractéristiques d'entrée**	**Caractéristiques de sortie**
MLAE44	4 Entrée 4 Sorties	IN 3 = contact sec (COM – IN3) IN 4 = contact sec (COM – IN4) IN 5 = contact sec (COM – IN5) IN 6 = contact sec (COM – IN6)	OUT3 = Open Drain (maxi 10 W = 24 V - 0,4 A) OUT4 = Open Drain (maxi 10 W = 24 V - 0,4 A) OUT5 = Open Drain (maxi 10 W = 24 V - 0,4 A) OUT6 = Open Drain (maxi 10 W = 24 V - 0,4 A)
MLAE22	2 Entrée 2 Sorties	IN 3 = contact sec (COM – IN3) IN 4 = contact sec (COM – IN4)	OUT3 = Open Drain (maxi 10 W = 24 V - 0,4 A) OUT4 = contact sec avec relais en échange (230Vca – 5A)
MLAE21	2 Entrée 1 Sortie	IN 3 = contact sec (COM – IN3) IN 4 = contact sec (COM – IN4)	OUT3 = Open Drain (maxi 10 W = 24 V - 0,4 A)

10.1.4 RECONNAISSANCE D'AUTRES DISPOSITIFS

Normalement, la procédure de reconnaissance des dispositifs connectés au « **BlueBUS** » et à l'entrée « **STOP** » est effectuée durant la phase d'installation ; toutefois, si des dispositifs sont ajoutés ou enlevés, il est possible d'exécuter de nouveau la reconnaissance.



Pour ce faire :

1. appuyer et maintenir enfoncées simultanément les touches **[Open ▲]** et **[Stop/Set]**
2. relâcher les touches lorsque les led « **L1** » et « **L2** » clignotent rapidement (après 3 secondes environ)
3. attendre quelques secondes que la centrale de commande termine la reconnaissance des dispositifs
4. à la fin de cette phase, la led « **Stop** » doit être allumée, la led « **L1** » et « **L2** » doivent être mises hors tension tandis que les led « **L1... L8** » s'allument selon l'état des fonctions ON-OFF qui représentent.

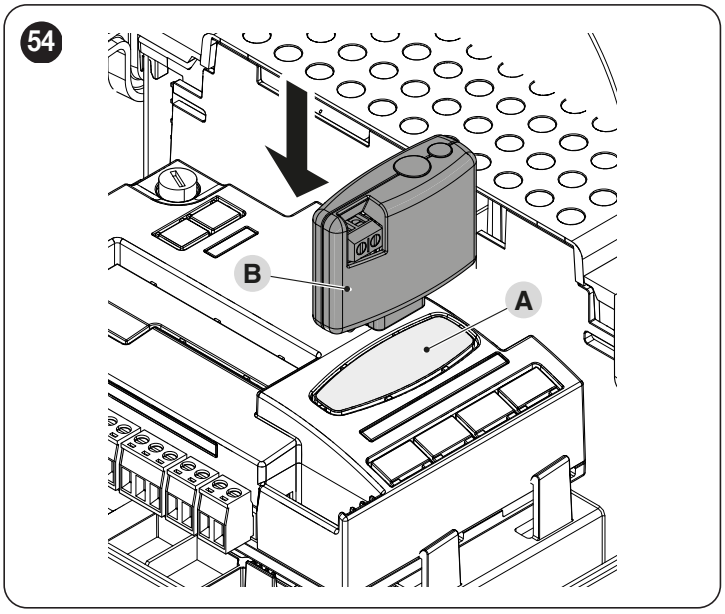
Après avoir ajouté ou enlevé des dispositifs, il faut effectuer de nouveau l'essai de l'automatisme suivant les indications du paragraphe « *Essai de mise en service* ».

10.1.5 CONNEXION D'UN RÉCEPTEUR RADIO DE TYPE SM (ACCESSOIRE EN OPTION)

La logique de commande dispose d'un logement pour accueillir les récepteurs radio avec fiche SM **(accessoires en option)** appartenant à la famille OXI, OXIBD, etc. qui permettent la commande à distance de la logique de commande au moyen d'émetteurs radio.
Avant d'installer un récepteur, inhiber le fonctionnement de la radio interne (voir le paragraphe « ***Programmation du premier niveau (ON-OFF)*** ») et débrancher l'alimentation électrique de la logique de commande.

Pour installer un récepteur :« ***Figure 54*** »

1. enlever la partie prédécoupée (**A**) ;
2. placer le récepteur (**B**) dans le logement prévu à cet effet sur la carte électronique de la logique de commande ;
3. redémarrer la logique de commande.



Pour les commandes disponibles et les modes de mémorisation, se référer aux modes prévus pour la programmation du récepteur radio intégré. (voir le chapitre « ***PROGRAMMATION RADIO*** »).

10.1.6 PHOTOCELLULES À RELAIS ET FONCTION PHOTOTEST

La logique de commande prévoit la fonction PHOTOTEST qui augmente la fiabilité des dispositifs de sécurité, permettant d'atteindre la « catégorie II » selon la norme EN 13849-1 en ce qui concerne l'ensemble composé de la logique de commande et des photocellules de sécurité.

Attention ! Pour activer la fonctionnalité PHOTOTEST, il faut modifier la programmation de la sortie OGI (voir le chapitre « *Programmation deuxième niveau (paramètres réglables)* » à la page 28).

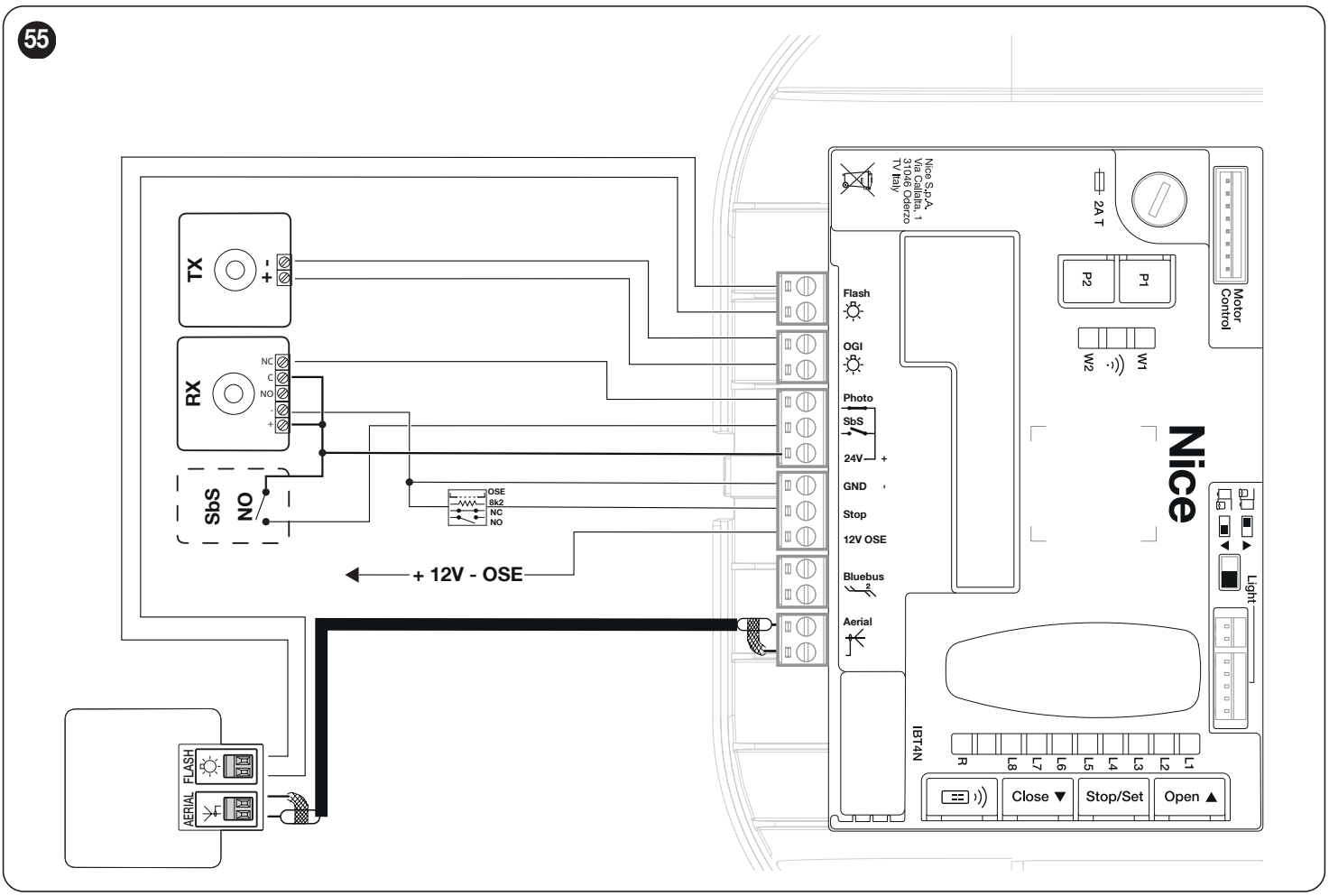
Au lancement de chaque manœuvre, tous les dispositifs de sécurité concernés sont contrôlés et la manœuvre ne commence que si le test est positif.
En revanche, si le test est négatif (photocellule éblouie par le soleil, câbles en court-circuit, etc.), la panne est identifiée et la manœuvre n'est pas effectuée.

Connecter la photocellule comme indiqué dans la « ***Figure 55*** ».

Schéma des connexions avec photocellules à relais avec PHOTOTEST

Toutes les photos des accessoires sont incluses à des fins d'illustration.

55



Si 2 paires de photocellules sont utilisées qui interfèrent entre elles, il faut activer la « synchronisation » comme indiqué dans le manuel d'instructions des photocellules.

Si certains automatismes sont remplacés, ajoutés ou retirés, la procédure de reconnaissance doit être effectuée (voir le chapitre « *Programmation manuelle des cotes d'ouverture et de fermeture de la porte de garage* » à la page 16).

10.1.7 PHOTOCELLULES À RELAIS ET SANS FONCTION PHOTOTEST

La logique de commande dispose d'une entrée dédiée PHOTO à laquelle on peut connecter le contact NF des photocellules à relais. Contrairement à la configuration avec « PHOTOTEST », après une commande, la manœuvre est effectuée sans vérifier la validité du signal provenant des photocellules, tout en maintenant la réactivité au changement d'état des photocellules externes.

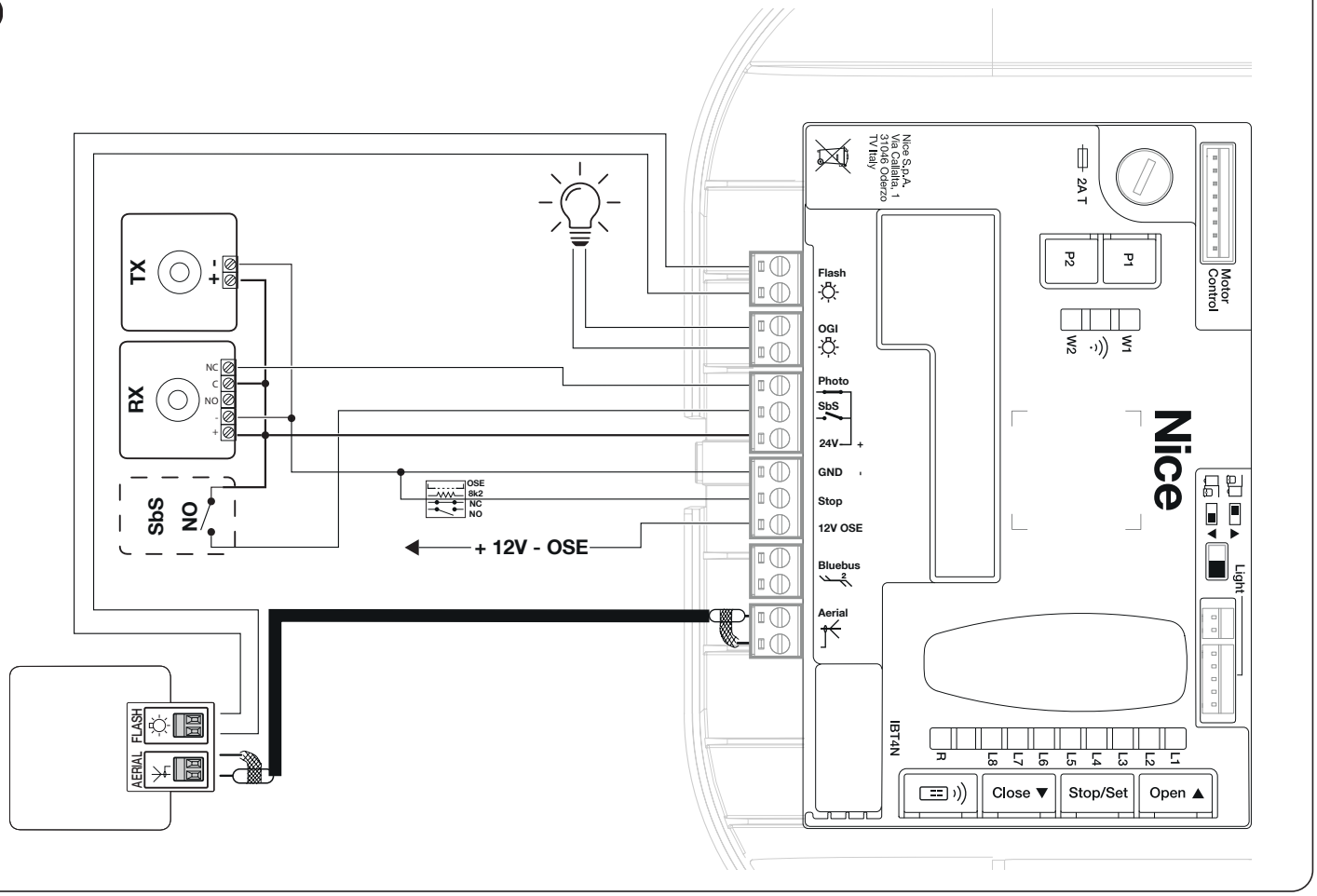
Attention ! Pour éliminer la fonctionnalité PHOTOTEST, il faut modifier la programmation de la sortie OGI (voir le chapitre « *Programmation deuxième niveau (paramètres réglables)* » à la page 28).

Connecter la photocellule comme indiqué dans la « ***Figure 56*** ».

Schéma des connexions avec photocellules à relais sans PHOTOTEST

Toutes les photos des accessoires sont incluses à des fins d'illustration.

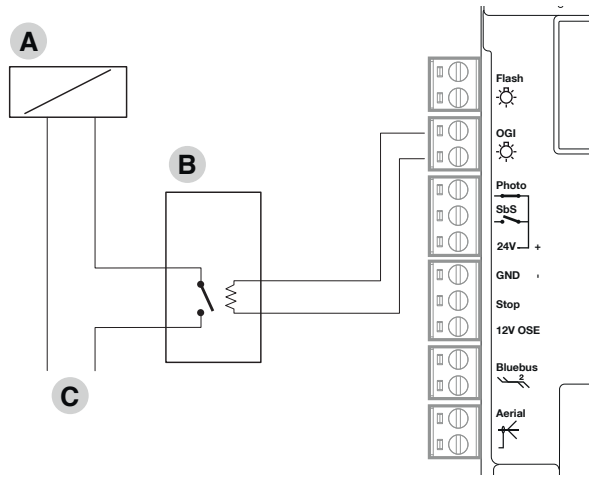
56



10.1.8 SERRURE ÉLECTRIQUE

La sortie OGI, par défaut, est active pour la fonction OGI (voyant Portail Ouvert = Open Gate Indicator), mais il est possible de la programmer pour commander une serrure électrique (voir le paragraphe « ***Programmation deuxième niveau (paramètres réglables)*** » à la page 28).
Durant la manœuvre d'ouverture, la sortie est activée pendant 2 secondes. Lors de la manœuvre de fermeture, la sortie n'est pas activée : la serrure électrique doit donc se réenclencher mécaniquement.
La sortie ne peut pas contrôler directement la serrure électrique mais seulement une charge de 24V ⎓ 10W.
La sortie doit s'interfacer avec un relais, comme indiqué sur la figure.

57



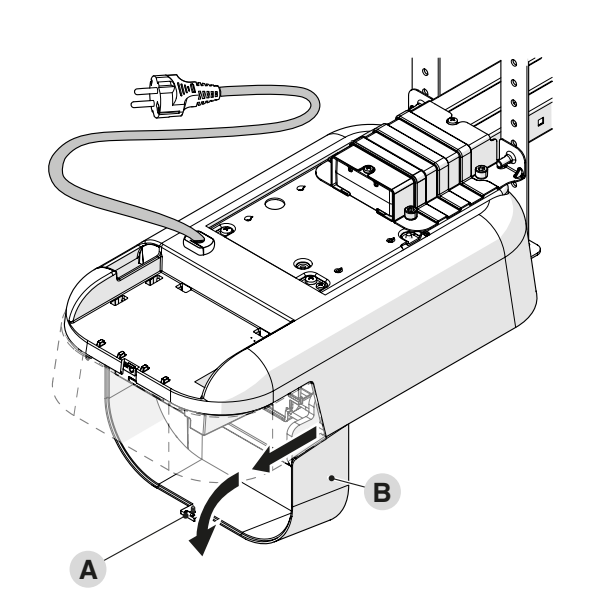
A Serrure électrique
B Relais 24V ⎓ en soutien
C Alimentation de la serrure électrique

10.2 CONNEXION ET INSTALLATION DE L'ALIMENTATION DE SECOURS

Le raccordement électrique de la batterie à la centrale doit être effectué seulement après avoir terminé toutes les phases d'installation et de programmation, car la batterie représente une alimentation électrique d'urgence.

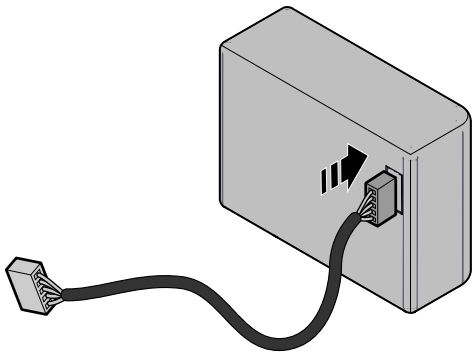
Pour installer et connecter la batterie :
1. desserrer la vis (**A**)
2. tirer le couvercle (**B**) légèrement vers l'extérieur et le tourner vers le bas («***Figure 58***")

58



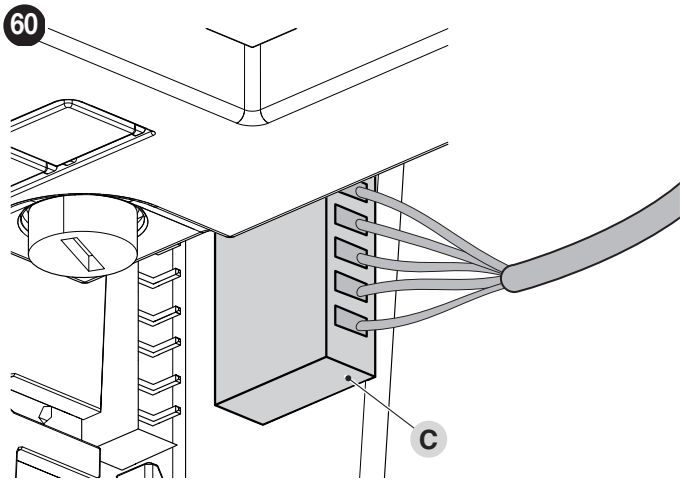
3. connecter le câble approprié au connecteur de la batterie tampon (PS124) («***Figure 59***")

59



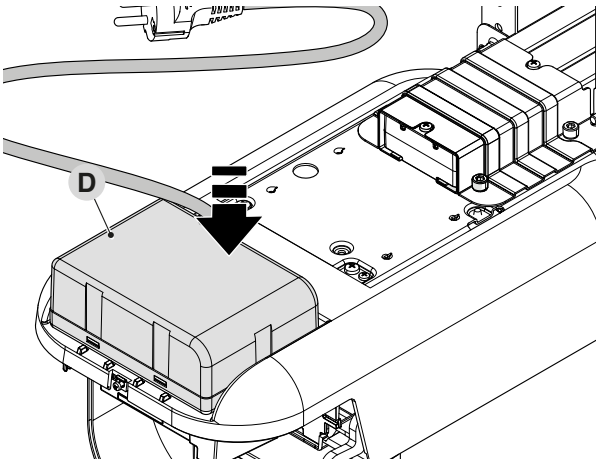
4. insérer le connecteur (**C**) correspondant sur le connecteur sortant du logement moteur («***Figure 60***")

60



5. insérer la batterie tampon (**D**) dans le logement prévu à cet effet à l'intérieur de la coque du moteur («***Figure 61***").

61



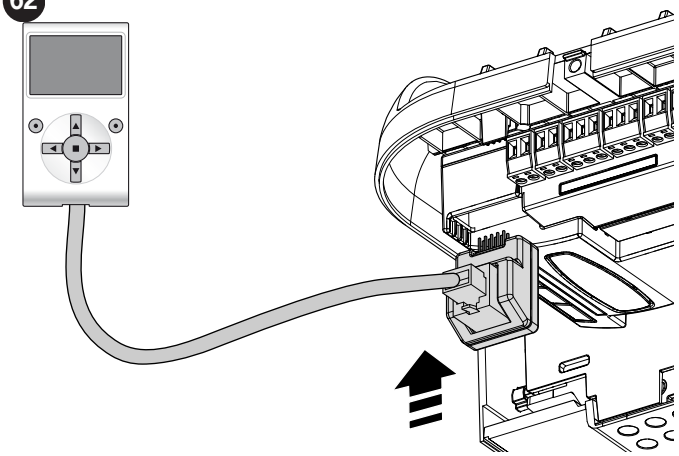
Attention ! L'installation de la batterie tampon est recommandée et utile s'il faut activer le mode Veille.

Attention ! Si la batterie tampon est utilisée, la fonction Veille « Tout » ne doit pas être utilisée.

10.3 RACCORDEMENT DU PROGRAMMATEUR OVIEW

La centrale présente un connecteur BusT4 auquel il est possible de brancher l'unité de programmation « **Oview** », par le biais de l'interface IBT4N, qui permet de gérer totalement et rapidement la phase d'installation, d'entretien et de diagnostic de tout l'automatisme.
Pour accéder au connecteur, procéder tel qu'illustré à la figure et relier le connecteur dans le logement correspondant.

62

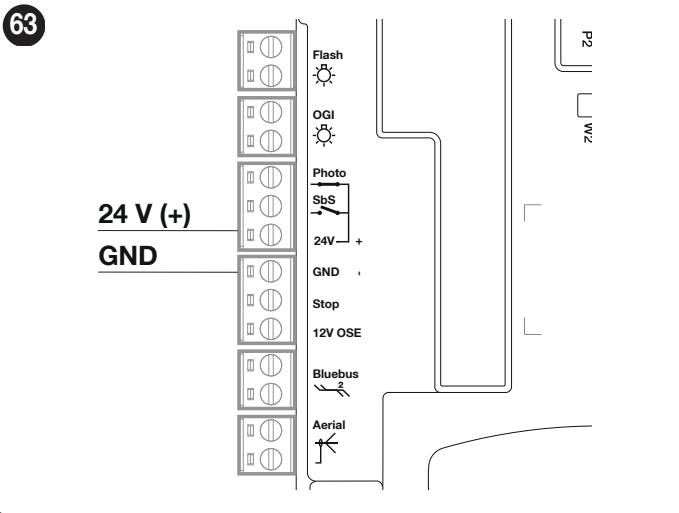


L'Oview peut être relié simultanément à plusieurs centrales (jusqu'à 16 sans précautions spéciales) et peut même rester branché à la centrale pendant le fonctionnement normal de l'automatisme. Dans ce cas, il peut être utilisé pour envoyer directement les commandes à la centrale en utilisant le menu « utilisateur ».

10.4 RACCORDEMENTS D'AUTRES DISPOSITIFS

S'il est nécessaire d'alimenter des dispositifs extérieurs, par exemple un lecteur de proximité pour cartes à transpondeur ou bien l'éclairage du sélecteur à clé, il est possible de prélever l'alimentation comme l'indique la figure.
La tension d'alimentation est de **24V** ⎓ **-30% ÷ +50%** avec courant maximum disponible de 100mA.

63



11 PARAMÈTRES ET FONCTIONS PROGRAMMABLES

Les pages suivantes énumèrent tous les paramètres et fonctions de la logique de commande avec leurs valeurs de référence. À l'exception de quelques paramètres qui ont des propriétés de lecture seule, presque tous les paramètres disponibles peuvent être modifiés par toutes les interfaces compatibles avec Nice.

ATTENTION : Nice se réserve le droit de modifier les valeurs de référence et les fonctionnalités sans préavis.

11.1 LÉGENDE DES SYMBOLES

Cette légende montre et décrit les symboles utilisés dans les pages suivantes.

Ⓐ = Procédure automatique

= Procédure manuelle

= Paramètre multi-cartes

= Réglage de la porte de garage légère

= Réglage de la porte de garage lourde

= Paramètre en lecture seule - (Paramètre non modifiable)

11.2 PARAMÈTRES COMMUNS

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 (0 ⋯→ 63, par défaut = 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 (1 ⋯→ 127, par défaut = 3)

L'adresse 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.

Groupe (0 ⋯→ 15, par défaut = 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.
- 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 du micrologiciel

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

Version du matériel

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

Numéro de série

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.

11.3 PARAMÈTRES D'INSTALLATION

Recherche BlueBUS (0x0A)

Cette fonction permet de lancer la procédure de reconnaissance des dispositifs connectés à l'entrée BlueBUS et à l'entrée STOP. Il est également utilisé pour identifier le sens de rotation du moteur (voir le paragraphe Sens de rotation du moteur) et effectuer l'association des cartes d'extension connectées.

Programmation des cotes

Après toute modification apportée aux paramètres suivants, la logique de commande doit lancer la procédure de recherche automatique des forces (voir le paragraphe « *Recherche automatique des forces* »).

– **Vitesse de croisière** (30 ⇢ 100 (%), par défaut = 50 (%))
Permet de définir la vitesse à utiliser pendant la procédure de programmation des cotes.

– **Ouverture** ☞ (0 ⇢ 65535, par défaut = 65535)
Permet de programmer la cote maximale d'ouverture souhaitée

– **Ralentissement d'ouverture** ☞ (0 ⇢ 65535, par défaut = 65535)
Permet de programmer la cote de ralentissement en ouverture : à proximité de cette valeur, l'automatisme commence à décélérer avant d'atteindre la cote d'ouverture maximale.

– **Ouverture partielle** ☞ (0 ⇢ 65535, par défaut = 65535)
Permet de programmer la cote maximale d'ouverture souhaitée.

– **Ralentissement de fermeture** ☞ (0 ⇢ 65535, par défaut = 65535)
Permet de programmer la cote de ralentissement en fermeture : à proximité de cette valeur, l'automatisme commence à décélérer avant d'atteindre la cote d'ouverture maximale.

– **Fermeture** ☞ (0 ⇢ 65535, par défaut = 65535)
Permet de programmer la cote maximale de fermeture, qui doit être obligatoirement en contact avec le sol.

– **Cote d'exclusion** ☞ (0 ⇢ 65535, par défaut = 50)
Permet de programmer la cote à l'intérieur de laquelle l'automatisme ignore toute intervention de détection d'obstacle.

– **Cote d'exclusion photo** ☞ (0 ⇢ 65535, par défaut = 0)
Permet de programmer la cote à l'intérieur de laquelle l'automatisme ignore toute intervention de détection de photocellules.

– **Déchargement ouverture** (0 ⇢ 200, par défaut = 0)
Permet de programmer l'espace (entendu comme une course sur le rail) d'inversion pour la fermeture après avoir atteint la cote d'ouverture. Cela permet de libérer la pression mécanique exercée sur l'automatisme.

– **Déchargement fermeture** (0 ⇢ 200, par défaut : **SPIDER800** = 25, **SPIDER1200BL** = 75)
Permet de programmer l'espace (entendu comme une course sur le rail) d'inversion pour l'ouverture après avoir atteint la position de fermeture maximale. Cela permet de libérer la pression mécanique exercée sur l'automatisme.

Effacement des données (0x0c)

Les procédures d'effacement décrites ci-dessous ne peuvent pas être annulées.

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

- **Aucun effacement**
N'effectue aucun effacement ;

- **Dispositifs BlueBUS**
Efface la configuration des dispositifs BlueBUS acquis précédemment, de l'entrée STOP et des cartes d'extension ;

- **Cotes**
Efface toutes les cotes mémorisées ;

- **Valeurs des fonctions**
Efface toutes les valeurs et les réglages des fonctions prévues par la logique de commande, en les rétablissant aux réglages d'usine ;

- **Mappage**
Permet d'effacer les valeurs de la force absorbée par le moteur qui sont mémorisées durant l'exécution des manœuvres. Après avoir initié cet effacement, la procédure de recherche automatique des forces doit être lancée ;

- **Tout effacer**
Permet d'effacer toutes les données présentes dans la mémoire de la logique de commande (en les ramenant aux réglages d'usine), à l'exclusion des paramètres réservés : ensemble, adresse, version du matériel, version du logiciel, numéro de série.

11.4 PARAMÈTRES DE BASE

Fermeture automatique (ON ···→ OFF, par défaut = OFF) (0x80)

La fonction permet d'activer dans la logique de commande la fermeture automatique à la fin d'une manœuvre d'Ouverture complète.

Fonction ON = la manœuvre de fermeture automatique commence à la fin du temps d'attente programmé dans la fonction « temps de pause ».
Fonction OFF : = le fonctionnement est de type « semi-automatique ».

Temps de pause (0 ···→ 240(s), par défaut = 30s) (0x81)

Cette fonction définit le temps d'attente souhaité qui passe entre la fin d'une manœuvre d'Ouverture et le début d'une manœuvre de Fermeture.

ATTENTION = Ce paramètre n'est utilisé que si la fonction « fermeture automatique » est ON.

Fermeture immédiate après passage devant photocellule (0x86)

- **Active** (ON ···→ OFF, par défaut = OFF)
La fonction permet de maintenir l'automatisme dans la position d'Ouverture uniquement pendant le temps nécessaire au passage de véhicules ou de personnes. Une fois ce temps écoulé, la manœuvre de Fermeture s'active automatiquement, elle commence à son tour après un certain temps programmé dans la fonction « temps d'attente ». (La fonction utilise des photocellules pour détecter le passage de personnes/véhicules et déclencher les manœuvres de fermeture).

Fonction ON = active la fonctionnalité « Fermeture immédiate après passage devant photocellule ».
Fonction OFF = la fonctionnalité est désactivée.

ATTENTION – La fonction « Fermeture immédiate après passage devant photocellule » est automatiquement désactivée si pendant la manœuvre en cours on envoie une commande de Stop qui bloque la manœuvre.

- **Mode** (OUVERTURE TOTALE ···→ OUVERTURE JUSQU'À LIBÉRATION DES PHOTOCELLULES, par défaut = OUVERTURE JUSQU'À LIBÉRATION DES PHOTOCELLULES)
Ce paramètre est configuré en usine sur la modalité « ouverture jusqu'à libération des photocellules ». La fonction présente 2 modalités de fonctionnement :

  - **ouverture totale** – si durant une manœuvre de Fermeture les dispositifs de sécurité (photocellules) interviennent, l'automatisme commence à exécuter une manœuvre d'Ouverture complète. Après le « temps d'attente », l'automatisme démarre de manière autonome la manœuvre de fermeture.
  - **ouverture jusqu'à libération des photocellules** = si durant une manœuvre de Fermeture les dispositifs de sécurité (photocellules) interviennent, l'automatisme commence à exécuter une manœuvre d'Ouverture qui se poursuit jusqu'à ce que les photocellules soient libérées. À ce point la manœuvre s'arrête et après que le temps d'attente programmé dans la fonction « temps d'attente » s'est écoulé, l'automatisme commence la manœuvre de Fermeture. Remarque : si la « Fermeture automatique » n'est pas active, la logique de commande passe en modalité « Ouverture totale ».

- **Temps d'attente** (0 ···→ 250(s), par défaut = 5s)
Cette fonction permet de programmer dans la logique de commande le temps d'attente souhaité qui passe entre la fin d'une manœuvre d'Ouverture (ou la libération des photocellules)et le début d'une manœuvre de Fermeture.

Fermeture dans tous les cas (0x87)

- **Active** (ON ⇢ OFF, par défaut = OFF)

Cette fonction permet à l'automatisme d'effectuer de manière autonome une manœuvre de fermeture après une coupure de courant. La fonction est activée uniquement après une coupure de courant.

Fonction ON = au retour du courant, la manœuvre de fermeture est exécutée.
Fonction OFF = au retour du courant, l'automatisme reste à l'arrêt.

ATTENTION = 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 d'attente » (voir ci-dessous).

- **Mode** (FERMETURE DANS TOUS LES CAS ⇢ SAUVEGARDER FERMETURE AUTOMATIQUE, par défaut = FERMETURE DANS TOUS LES CAS)

La fonction présente 2 modalités de fonctionnement :

- **Fermeture dans tous les cas** = après une coupure de courant, lorsque le courant est rétabli et que le temps indiqué dans le paramètre « temps d'attente » s'est écoulé, l'automatisme effectue une fermeture automatique.

- **sauvegarder fermeture automatique** = en activant cette modalité, après une coupure électrique, au rétablissement du courant on peut obtenir deux résultats :
  - exécution de la fermeture automatique avec le respect du temps programmé dans la fonction « temps de préclignotement », si au moment de la coupure de courant le compte à rebours du temps susmentionné était en cours ;
  - exécution de la manœuvre de Fermeture si au moment de la coupure de courant la fermeture automatique était en cours et la manœuvre n'avait pas été achevée.

Remarque : si avant la coupure 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.

- **Temps d'attente** (0 ⇢ 20(s), par défaut = 5s)

Ce paramètre permet de programmer dans la logique de commande le temps d'attente souhaité qui passe entre le redémarrage dû à une coupure de courant et le début d'une manœuvre de Fermeture. Ce paramètre est géré uniquement lorsque le mode « ACTIVE » est sur ON.

Gestion de force (0x47)

- **Force ouverture** (10 ⇢ 100 (%), par défaut = 95 % - = 60 %)

La fonction permet de configurer la force que le moteur peut utiliser durant une manœuvre d'Ouverture.

Avec le réglage **« porte de garage lourde »** = la valeur réglée en usine est de 95 %.
Avec le réglage **« porte de garage légère »** = la valeur réglée en usine est de 60 %.

- **Force ralentissement ouverture** (10 ⇢ 100 (%), par défaut = 70 % - = 40 %)

Cette fonction permet de configurer la force que le moteur peut utiliser durant la phase de ralentissement d'une manœuvre d'Ouverture.

Avec le réglage **« porte de garage lourde »** = la valeur réglée en usine est de 70 %.
Avec le réglage **« porte de garage légère »** = la valeur réglée en usine est de 40 %.

- **Force fermeture** (10 ⇢ 100 (%), par défaut = 95 % - = 60 %)

La fonction permet de configurer la force que le moteur peut utiliser durant une manœuvre de Fermeture.

Avec le réglage **« porte de garage lourde »** = la valeur réglée en usine est de 80 %.
Avec le réglage **« porte de garage légère »** = la valeur réglée en usine est de 60 %.

- **Force ralentissement fermeture** (10 ⇢ 100 (%), par défaut = 60 % - = 40 %)

Cette fonction permet de configurer la force que le moteur peut utiliser durant la phase de ralentissement d'une manœuvre de Fermeture.

Avec le réglage **« porte de garage lourde »** = la valeur réglée en usine est de 60 %.
Avec le réglage **« porte de garage légère »** = la valeur réglée en usine est de 40 %.

- **Niveau de force manuelle** (0 ⇢ 600, par défaut divers 2 x)

Cette fonction permet de configurer les paramètres de force que le moteur doit utiliser dans le cadre de la « cote d'exclusion » pendant la phase d'approche du sol.

[Carte 1] - Force à utiliser pendant la phase d'approche de la porte de garage au sol (0 ⇢ 100 %)
[Carte 2] - Temps d'intervention maximal pendant la phase d'approche de la porte de garage au sol (0 ⇢ 600ms).

– **Temps d'intervention force** (10 ⇢ 500, par défaut divers 4 x)
La fonction configure le temps d'intervention lorsque le niveau de force configuré est dépassé dans les différentes phases de déplacement.

[Carte 1] - Temps d'intervention maximal pendant la manœuvre d'ouverture (par défaut = 150ms - = 150ms).
[Carte 2] - Temps d'intervention maximal pendant la phase de ralentissement d'ouverture (par défaut = 100ms - = 100ms).
[Carte 3] - Temps d'intervention maximal pendant la manœuvre de fermeture (par défaut = 150ms - = 150ms).
[Carte 4] - Temps d'intervention maximal pendant la phase de ralentissement de fermeture (par défaut = 100ms - = 100ms).

Gestion de la sensibilité (0x38)

– **Détection obstacle** (ON ⇢ OFF, par défaut = ON)
Cette fonction permet d'augmenter considérablement le niveau de sensibilité auquel la logique de commande détecte la présence d'un obstacle (une rafale de vent, un véhicule, une personne, etc.).

Fonction ON = augmente considérablement la réactivité de la logique de commande dans la détection d'un obstacle.
Fonction OFF = diminue considérablement la réactivité de la logique de commande dans la détection d'un obstacle. (La détection d'obstacle n'est gérée que par les paramètres définis dans la fonction « Gestion de la force »).

Attention ! Les paramètres suivants n'ont d'effet que si la fonction « détection d'obstacle » est active (ON).

– **Sensibilité en ouverture** (10 ⇢ 100 (%), par défaut = 70 % - = 80 %)
Cette fonction définit la force avec laquelle la logique de commande intervient dans la détection d'un obstacle durant une manœuvre d'Ouverture.

– **Sensibilité ralentissement ouverture** (10 ⇢ 100 (%), par défaut = 80 % - = 80 %)
Cette fonction définit la force avec laquelle la logique de commande intervient dans la détection d'un obstacle durant la phase de ralentissement en Ouverture.

– **Sensibilité en fermeture** (10 ⇢ 100 (%), par défaut = 70 % - = 85 %)
Cette fonction définit la force avec laquelle la logique de commande intervient dans la détection d'un obstacle durant une manœuvre de Fermeture.

– **Sensibilité ralentissement fermeture** (10 ⇢ 100 (%), par défaut = 80 % - = 90 %)
Cette fonction définit la force avec laquelle la logique de commande intervient dans la détection d'un obstacle durant la phase de ralentissement d'une manœuvre de Fermeture.

– **Temps d'intervention sensibilité** (10 ⇢ 500 (ms), par défaut divers 4 x)
Cette fonction définit le temps d'intervention lorsque le niveau de la force définie est dépassé lors des différentes phases de déplacement.
[Carte 1] - Temps d'intervention maximal pendant la manœuvre d'ouverture (par défaut = 150ms - = 150ms).
[Carte 2] - Temps d'intervention maximal pendant la phase de ralentissement d'ouverture (par défaut = 100ms - = 50ms).
[Carte 3] - Temps d'intervention maximal pendant la manœuvre de fermeture (par défaut = 150ms - = 150ms).
[Carte 4] - Temps d'intervention maximal pendant la phase de ralentissement de fermeture (par défaut = 100ms - = 50ms).

Gestion vitesse (0x40)

Après toute modification apportée aux paramètres suivants, la logique de commande doit lancer la procédure de recherche automatique des forces (voir le paragraphe « *Recherche automatique des forces* »).

– **Vitesse ouverture** (25 ⇢ 100 (%), par défaut = 72 % - =72 %)
Cette fonction permet de programmer la vitesse que le moteur doit avoir durant une manœuvre d'Ouverture.

– **Vitesse ralentissement ouverture** (25 ⇢ 100 (%), par défaut = 30 % - = 30 %)
Cette fonction permet de programmer la vitesse que le moteur doit avoir durant la phase de ralentissement d'une manœuvre d'Ouverture.

– **Vitesse fermeture** (25 ⇢ 100 (%), par défaut = 72 % - = 72 %)
La fonction permet de programmer la vitesse que le moteur doit avoir durant une manœuvre de Fermeture.

– **Vitesse ralentissement fermeture** (25 ⇢ 100 (%), par défaut = 30 % - = 30 %)
Cette fonction permet de programmer la vitesse que le moteur doit avoir durant la phase de ralentissement d'une manœuvre de Fermeture.

Démarrage (0x8F)

Après toute modification effectuée dans ce menu, la logique de commande doit lancer la procédure de recherche automatique des forces (voir le paragraphe « *Recherche automatique des forces* »).

– **Active** (ON ⇢ OFF, par défaut = OFF)
Cette fonction est utile en présence de frottements statiques élevés (par exemple, neige ou glace bloquant l'automatisme) car elle permet d'augmenter momentanément la vitesse et la force utilisées dans les premiers instants du démarrage (voir temps de démarrage).

Fonction ON = les valeurs attribuées aux fonctions concernant la force et la vitesse du moteur sont augmentées (momentanément) pour donner plus de puissance au moteur durant la phase initiale d'une manœuvre.
Fonction OFF= = fonctionnement normal

– **Temps de démarrage** (1 ⇢ 10 (s), par défaut = 3s)
Cette fonction permet de programmer la durée du démarrage initial du moteur.

ATTENTION ! La fonction n'a d'effet que si la fonction « démarrage » est sur ON.

Préclignotement (0x93)

– **Active** (ON ⇢ OFF, par défaut = OFF)
Cette fonction permet de générer un préclignotement avant le début de chaque manœuvre pour signaler à l'avance une situation dangereuse. Les temps de préclignotement peuvent être configurés pour chaque sens de marche.

Fonction ON = active le temps de préclignotement qui s'écoule entre l'allumage du signal clignotant et le début d'une manœuvre d'Ouverture ou de Fermeture
Fonction OFF = l'allumage du signal clignotant coïncide avec le début de la manœuvre

– **Temps en ouverture** (1 ⇢ 10 (s), par défaut = 3s)
Cette 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 ».

– **Temps en fermeture** (1 ⇢ 10 (s), par défaut = 3s)
Cette fonction permet de programmer le temps de clignotement qui signale le début imminent de la manœuvre de Fermeture ; il est associé à la fonction « préclignotement ».

Veille (0x8B)

– **Active** (ON ⇢ OFF, par défaut = OFF)
Cette fonction permet de réduire au maximum la consommation d'électricité car, une fois le « temps d'attente » écoulé à la fin de chaque manœuvre, les sorties, les périphériques intérieures et les led d'état s'éteignent.

Fonction ON = Active la fonction veille selon le profil choisi sur « Mode ». Cette fonction est particulièrement utile en cas de fonctionnement sur batterie.
Fonction OFF = fonctionnement normal de l'automatisme

– **Mode** (sécurités ⇢ BlueBUS ⇢ tout, tout sauf WiFi, par défaut = sécurités)

La fonction veille présente 4 modes de fonctionnement :

- **sécurités** – La logique de commande éteint les émetteurs des photocellules BlueBUS et toutes les led, sauf la led BlueBUS qui clignote plus lentement.
- **BlueBUS** – La logique de commande éteint la sortie BlueBUS (les dispositifs) et toutes les led, sauf la led BlueBUS qui clignote plus lentement.
- **tout** - La logique de commande éteint : la sortie BlueBUS (les dispositifs), les sorties de la logique de commande (et les éventuels modules d'extension), la tension des services 12 V, le module WiFi (si présent) et toutes les led, à l'exception de la led BlueBUS qui clignotera beaucoup plus lentement.
- **tout sauf Wifi** - La logique de commande éteint : la sortie BlueBUS (les dispositifs), les sorties de la logique de commande (et les éventuels modules d'extensions), la tension des services 12 V, et toutes les led, à l'exception de la led Bluebus qui clignotera beaucoup plus lentement. **Le module WiFi intégré n'est pas éteint dans ce mode !**

ATTENTION ! Quand la logique de commande reçoit une commande de déplacement, le plein fonctionnement est rétabli. À la fin de la manœuvre, si la fonction est ON, la logique de commande réactive le mode Veille.

– **Temps d'attente** (5 ⇢ 250 (s), par défaut = 60s)
Cette 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 de « Veille».

Verrouillage automatisme (ON ···→ OFF, par défaut = OFF) (0x9A)

La fonction permet d'inhiber les déplacements de l'automatisme.

Fonction ON = aucune commande envoyée ne sera exécutée, à l'exclusion de la commande « Pas à pas haute priorité », « Déverrouiller », « Déverrouiller et fermer » et « Déverrouiller et ouvrir ».
Fonction OFF= = fonctionnement normal

Blocage touches (ON ···→ OFF, par défaut = OFF) (0x9C)

La fonction permet de désactiver le fonctionnement des touches présentes dans la logique de commande. Cette fonction est particulièrement utile en présence d'enfants

Fonction ON = la logique de commande inhibe toute commande effectuée par les touches de la logique de commande
Fonction OFF= = fonctionnement normal

Inhibition de la radio interne (ON ···→ OFF, par défaut = OFF) (0x9B)

Cette fonction permet d'inhiber le fonctionnement de la radio interne. Cette fonction est particulièrement utile en cas d'utilisation d'un récepteur extérieur avec fiche SM (accessoires en option) appartenant à la famille OXI, OXIBD, etc.

Fonction ON = désactive le fonctionnement du récepteur interne
Fonction OFF = fonctionnement normal (radio intégrée activée)

Anti-effraction (ON ···→ OFF, par défaut = OFF) (0x9F)

Cette fonction permet de gérer la fonction anti-effraction après un verrouillage complet.

Fonction ON = après avoir atteint la position de fermeture, la logique de commande active le mode « anti-effraction », qui permet de résister à toute tentative d'ouverture manuelle de l'automatisme. Dès qu'un mouvement du chariot dans le sens de l'ouverture est détecté, le moteur ramène (automatiquement) l'automatisme dans la position de fermeture programmée.
Fonction OFF = Fonctionnement normal (mode anti-effraction désactivé)

Valeur brève inversion (0,5 ···→ 5 (s), par défaut = 3 (s)) (0x31)

Cette fonction permet de programmer le temps de manœuvre de la brève inversion que la logique commande comme manœuvre de sécurité après qu'un obstacle ait été détecté ou lors de la commande « Halte ».

Temps de fonctionnement maximal (10 ···→ 250 (s), par défaut = 120 (s)) (0xA7)

Cette fonction définit la durée maximale à disposition pour chaque manœuvre. Après ce temps, la logique de commande effectue un STOP automatique, en bloquant la manœuvre en cours. Cette fonction est particulièrement utile pour sauvegarder l'intégrité du moteur électrique.

Temps serrure électrique (0,1 ···→ 10 (s), par défaut = 2 (s)) (0x5A)

Ce paramètre permet de programmer dans la logique de commande le temps qui doit s'écouler entre la fin d'une manœuvre de Fermeture et le début d'une manœuvre d'Ouverture.

Temps ventouse (0,1 ···→ 10 (s), par défaut = 2 (s)) (0x5C)

Ce paramètre permet de programmer dans la logique de commande le temps qui doit s'écouler entre la fin d'une manœuvre de Fermeture et le début d'une manœuvre d'Ouverture quand la ventouse est décrochée.

Temps éclairage automatique (0 ···→ 240 (s), par défaut = 60 (s)) (0x5B)

Ce paramètre permet de programmer la durée pendant laquelle l'éclairage automatique reste allumé à la fin de chaque manœuvre ou suite à une commande « éclairage automatique temporisateur »

12 COMMANDES DISPONIBLES

Les tableaux suivants énumèrent toutes les commandes disponibles et interprétables par la logique de commande.
Ces commandes sont divisées en commandes **BASE** et **ÉTENDUES** et peuvent être utilisées à partir de n'importe quelle source (radiocommande, entrées filaires sur bornier, interfaces compatibles Nice, etc.).

12.1 COMMANDES DE BASE

Commandes utilisées dans une installation typique

Tableau 31

DESCRIPTION DES COMMANDES DE BASE	
Configuration de la commande	**Description**
Ouverture	Il s'agit de la commande de base pour effectuer un mouvement d'ouverture.
Fermeture	Il s'agit de la commande de base pour effectuer un mouvement de fermeture.
Arrêt	Il s'agit de la commande de base pour interrompre un mouvement de l'automatisme.
Ouverture partielle 1	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 ».
Pas-à-pas	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 programmée de la commande.

12.2 COMMANDES ÉTENDUES

Commandes utilisées dans le cas de besoins plus complexes (immeubles en copropriété, entreprises, etc.)

Tableau 32

DESCRIPTION DES COMMANDES ÉTENDUES	
Configuration de la commande	**Description**
Pas à pas haute priorité	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 programmée. Important = Cette commande est exécutée même si la commande « verrouiller » est configurée dans la logique de commande.
Fonction collective (pas à pas fonctionnement collectif)	La logique de commande fait exécuter à l'automatisme la séquence « fermeture - stop - ouverture - ouverture » jusqu'à ce que la cote d'Ouverture maximale soit atteinte. La commande de fermeture ne peut être donnée qu'après avoir atteint la cote d'ouverture maximale.
Ouverture partielle 2	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 ».
Ouverture partielle 3	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 ».
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 », « Déverrouiller », « Déverrouiller et fermer » et « Déverrouiller et ouvrir ».
Ouvrir et Déverrouiller	La logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'ouverture jusqu'à ce que la cote programmée comme « ouverture » soit atteinte, puis verrouille l'automatisme.
Fermer et verrouiller	La logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre de fermeture jusqu'à ce que la cote programmée comme « fermeture » soit atteinte, puis verrouille l'automatisme.
Déverrouiller	La logique de commande se déverrouille en reprenant son fonctionnement normal (toutes les commandes envoyées peuvent être exécutées).
Déverrouille et ouvre	Déverrouille l'automatisme et effectue une manœuvre d'Ouverture.
Déverrouille et ferme	Déverrouille l'automatisme et effectue une manœuvre de Fermeture.
Éclairage automatique ON/ OFF	Cette commande inverse l'état d'allumage et d'extinction de l'éclairage automatique sur la logique de commande. L'éclairage automatique peut rester allumé pendant un maximum de 240 secondes (4 minutes), après quoi il s'éteint automatiquement.
Temporisateur éclairage automatique	Cette commande permet d'activer et de désactiver l'éclairage automatique présent sur la logique de commande. Le temps d'allumage peut être personnalisé jusqu'à un maximum de 240 secondes (4 minutes).
Activer ouverture automatique	Grâce à cette commande, il est possible d'activer la fonction des photocellules de commande BlueBUS et des entrées configurées comme « ouv. fonct. collectif ». Par exemple, lorsque les photocellules de commande sont occupées, la logique de commande fait effectuer une manœuvre d'ouverture à l'automatisme.
Désactiver ouverture automatique	Cette commande permet de désactiver la modalité « active ouverture automatique » décrite ci-dessus.

13 CONFIGURATION DES COMMANDES

13.1 CONFIGURATION STANDARD

Cette section regroupe les configurations disponibles qui peuvent être associées aux entrées de la logique de commande (y compris les éventuelles cartes d'extension).

Important ! Pour un fonctionnement correct de la logique de commande, il faut associer aux entrées la commande souhaitée et ensuite le mode de fonctionnement souhaité.

ATTENTION ! Le comportement de la commande est géré en fonction des modes de la liste « mode de fonctionnement ». La configuration par défaut est mise en évidence en gras.

Tableau 33

MODES DE FONCTIONNEMENT DES COMMANDES		
COMMANDE	**DESCRIPTION**	**MODES DE FONCTIONNEMENT (en gras par défaut)**
Aucune commande	N'exécute aucune commande (utile pour inhiber l'interaction d'une entrée sur un bornier)	Non applicable
Pas à pas (Entrée gérée comme NO)	La logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre qui suit celle précédemment exécutée (ou encore en cours d'exécution)	Ouverture - Stop - Fermeture - Stop **Ouverture - stop - fermeture - ouverture** Ouverture - fermeture- ouverture – fermeture Pas à pas fonct. collectif 1 Pas à pas fonct. collectif 2 Pas à pas 2 Homme mort Mode « industriel »
Ouverture partielle 1 (Entrée gérée comme NO)	La logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'ouverture jusqu'à ce que la cote programmée « ouverture partielle 1 » soit atteinte.	Ouverture - Stop - Fermeture - Stop **Ouverture - stop - fermeture - ouverture** Ouverture - fermeture- ouverture – fermeture Pas à pas fonct. collectif 1 Pas à pas fonct. collectif 2 Ouverture fonct. collectif 1 Homme mort Mode « industriel »
Ouverture partielle 2 (Entrée gérée comme NO)	La logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'ouverture jusqu'à ce que la cote programmée « ouverture partielle 2 » soit atteinte.	Ouverture - Stop - Fermeture - Stop **Ouverture - stop - fermeture - ouverture** Ouverture - fermeture- ouverture – fermeture Pas à pas fonct. collectif 1 Pas à pas fonct. collectif 2 Ouverture fonct. collectif 1 Homme mort Mode « industriel »
Ouverture partielle 3 (Entrée gérée comme NO)	La logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'ouverture jusqu'à ce que la cote programmée « ouverture partielle 3 » soit atteinte.	Ouverture - Stop - Fermeture - Stop **Ouverture - stop - fermeture - ouverture** Ouverture - fermeture- ouverture – fermeture Pas à pas fonct. collectif 1 Pas à pas fonct. collectif 2 Ouverture fonct. collectif 1 Homme mort Mode « industriel »
Ouverture (Entrée gérée comme NO)	La logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que la cote d « ouverture » programmée soit atteinte.	**Ouverture - stop - ouverture** Ouverture fonct. collectif 1 Ouverture fonct. collectif 2 Ouverture 2 Ouverture homme mort
Fermeture (Entrée gérée comme NO)	La logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre de Fermeture jusqu'à ce que la cote de « fermeture » programmée soit atteinte.	**Fermeture - stop - fermeture** Fermeture fonct. collectif 1 Fermeture fonct. collectif 2 Fermeture à action maintenue
Arrêt (Entrée gérée comme NO)	La logique de commande arrête la manœuvre en cours et effectue l'action programmée sur les « configurations disponibles ».	Stop et inversion (complète) Stop et brève inversion **Stop** Stop temporaire
Photo (entrée gérée comme NF)	La logique de commande gère l'entrée comme une sécurité	**Stop et inversion (complète)** Stop et brève inversion Arrêt Stop temporaire
Photo1 (entrée gérée comme NF)	La logique de commande gère l'entrée comme une sécurité	Stop et inversion (complète) Stop et brève inversion Arrêt **Stop temporaire**

MODES DE FONCTIONNEMENT DES COMMANDES		
COMMANDE	**DESCRIPTION**	**MODES DE FONCTIONNEMENT (en gras par défaut)**
Photo2 (entrée gérée comme NF)	La logique de commande gère l'entrée comme une sécurité	**Stop et inversion (complète)** Stop et brève inversion Arrêt Stop temporaire
Photo3 (entrée gérée comme NF)	La logique de commande gère l'entrée comme une sécurité	Stop et inversion (complète) Stop et brève inversion Arrêt **Stop temporaire**

13.2 CONFIGURATION DES FONCTIONS DE SÉCURITÉ

Les paramètres énumérés ci-dessous ne peuvent être associés à aucune entrée physique mais sont utilisés par l'automatisme pour toutes les fonctions strictement liées à la sécurité.
En particulier, il est possible de définir la commande à faire exécuter par la logique de commande **pendant un mouvement** en cas d'intervention de l'entrée **STOP** (et de toutes les entrées configurées comme HALTE) ou en cas de **détection d'un obstacle**.

Les commandes suivantes sont disponibles et configurables dans la section des commandes.

Tableau 34

MODES DE FONCTIONNEMENT DES COMMANDES		
FONCTIONS	**DESCRIPTION**	**MODES DE FONCTIONNEMENT (en gras par défaut)**
Halte en ouverture	La logique de commande exécute la commande associée lorsque l'entrée (configurée comme HALTE) change d'état pendant une manœuvre d'ouverture.	Non défini **Halte** Halte et brève inversion Halte et inversion
Halte en fermeture	La logique de commande exécute la commande associée lorsque l'entrée (configurée comme HALTE) change d'état pendant une manœuvre de fermeture.	Non défini Alt **Halte et brève inversion** Halte et inversion
Détection d'obstacle en ouverture	La logique de commande exécute la commande associée lorsqu'un obstacle est détecté pendant une manœuvre d'ouverture.	Non défini **Halte** Halte et brève inversion Halte et inversion
Détection d'obstacle en fermeture	La logique de commande exécute la commande associée lorsqu'un obstacle est détecté change d'état pendant une manœuvre de fermeture.	Non défini Alt **Halte et brève inversion** Halte et inversion

13.3 DESCRIPTION DES MODES DE COMMANDE

La liste ci-dessous décrit les différents modes de fonctionnement disponibles sur la logique de commande.

Tableau 35

CONFIGURATION DES COMMANDES	
MODES DE FONCTIONNEMENT	**DESCRIPTION**
Mode « industriel »	La séquence suivante est exécutée : - « Ouverture en semi-automatique » - « Fermeture à action maintenue ».
Homme mort	La manœuvre d'Ouverture ou de Fermeture n'est effectuée que si l'on maintient la pression sur la commande (action maintenue). Lorsque la commande est relâchée, la logique de commande exécute une commande STOP.
Fermeture - stop - fermeture	La séquence décrite est exécutée.
Fermeture fonct. collectif 1	La séquence « fermeture - fermeture » est exécutée. Si la commande est envoyée plusieurs fois, elle n'est pas prise en compte jusqu'à ce que la position de fermeture maximale soit atteinte.
Fermeture fonct. collectif 2	La séquence « fermeture - fermeture » est exécutée. Si la commande est envoyée plusieurs fois, elle n'est pas prise en compte jusqu'à ce que la position de fermeture maximale soit atteinte. Attention = Si la commande persiste plus de 2 secondes, la logique de commande exécute une commande « Stop ».
Fermeture à action maintenue	La manœuvre de Fermeture n'est effectuée que si la commande persiste (action maintenue). Lorsque la commande est relâchée, la logique de commande exécute une commande STOP.
Ouverture - Stop - Fermeture - Stop	La séquence décrite est exécutée.
Ouverture - stop - fermeture - ouverture	La séquence décrite est exécutée.
Ouverture - fermeture- ouverture – fermeture	La séquence décrite est exécutée.
Ouverture - stop - ouverture	La séquence décrite est exécutée.
Ouverture fonct. collectif 1	La séquence décrite « ouverture - ouverture » est exécutée. Si la commande est envoyée plusieurs fois, elle n'est pas prise en compte jusqu'à ce que la position d'ouverture maximale soit atteinte.
Ouverture fonct. collectif 2	La séquence décrite « ouverture - ouverture » est exécutée. Si la commande est envoyée plusieurs fois, elle n'est pas prise en compte jusqu'à ce que la position d'ouverture maximale soit atteinte. Attention = Si la commande persiste plus de 2 secondes, la logique de commande exécute une commande « Stop ».

MODES DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
Ouverture 2	La manœuvre d'Ouverture est exécutée. ATTENTION = Si la commande persiste plus de 2 secondes, la logique de commande exécute une commande « ouverture partielle 1 ».
Ouverture homme mort	La manœuvre d'Ouverture n'est effectuée que si la commande persiste (action maintenue). Lorsque la commande est relâchée, la logique de commande exécute une commande STOP.
Pas à pas fonctionnement collectif	La séquence « fermeture - stop - ouverture - ouverture » est exécutée jusqu'à ce que la cote d'Ouverture maximale soit atteinte. Si cette commande est suivie de l'envoi d'une autre commande, l'application exécute la manœuvre de Fermeture dans le même ordre.
Pas à pas fonct. collectif 2	La séquence « fermeture - stop - ouverture - ouverture » est exécutée jusqu'à ce que la cote d'Ouverture maximale soit atteinte. Si cette commande est suivie de l'envoi d'une autre commande, l'application exécute la manœuvre de Fermeture dans le même ordre. ATTENTION = Si la commande persiste plus de 2 secondes, la logique de commande exécute une commande « Stop ».
Pas à pas 2	Exécution de la séquence « ouverture - stop - fermeture -ouverture». ATTENTION = Si la commande persiste plus de 2 secondes, la logique de commande exécute une commande « ouverture partielle 1 ».
Arrêt	À la réception de cette commande, la logique de commande arrête la manœuvre en cours progressivement et rapidement (pas instantanément).
Stop et brève inversion	La logique de commande arrête la manœuvre en cours et fait exécuter à l'automatisme une brève inversion dans la direction opposée.
Stop et inversion	La logique de commande bloque la manœuvre en cours et active l'inversion complète en sens inverse. La logique de commande bloque la manœuvre en cours et active l'inversion complète en sens inverse.
Stop temporaire	La logique de commande bloque la manœuvre en cours tant que la commande est active. Par contre, quand la commande n'est plus active, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme une manœuvre d'Ouverture. ATTENTION = Durant l'exécution de la manœuvre d'Ouverture cette commande est ignorée.
Alt	À la réception de la commande, la logique de commande bloque instantanément la manœuvre en cours.
Halte et brève inversion	À la réception de la commande, la logique de commande arrête instantanément la manœuvre en cours et fait exécuter à l'automatisme une brève inversion de la manœuvre dans la direction opposée.
Halte et inversion	À la réception de la commande, la logique de commande arrête instantanément la manœuvre en cours et fait exécuter à l'automatisme une inversion totale de la manœuvre dans la direction opposée.

14 CONFIGURATION DES ENTRÉES

Cette section regroupe les fonctions disponibles qui peuvent être associées aux entrées sur la logique de commande et sur les éventuelles cartes d'extension (accessoires en option).

Les entrées sur le bornier de la logique de commande sont identifiées comme suit :

- **ENTRÉE 1** (0x71) (par défaut = **Pas à Pas**)
- **ENTRÉE 2** (0x72) (par défaut = **Photo**)

Les entrées disponibles sur les cartes d'extension sont identifiées comme suit :

- **ENTRÉE 3** (0x73) (si présente) (Par défaut = **Ouverture**)
- **ENTRÉE 4** (0x74) (si présente) (Par défaut = **Fermeture**)
- **ENTRÉE 5** (0x7C) (si présente) (Par défaut = **Ouverture partielle 1**)
- **ENTRÉE 6** (0x7D) (si présente) (Par défaut = **Ouverture en urgence**)

En plus des commandes de base et étendues décrites dans les paragraphes « *Paramètres de base* » et « *Commandes étendues* », les fonctions indiquées dans le tableau suivant sont fournies pour les entrées du bornier.

Tableau 36

CONFIGURATION DES ENTRÉES	
FONCTION	**DESCRIPTION**
Photo (entrée gérée comme NF)	La logique de commande gère l'entrée comme une sécurité en interprétant la commutation de l'entrée comme une intervention de la photocellule « PHOTO ».
Photo 1 (entrée gérée comme NF)	La logique de commande gère l'entrée comme une sécurité en interprétant la commutation de l'entrée comme une intervention de la photocellule « PHOTO1 ».
Photo 2 (entrée gérée comme NF)	La logique de commande gère l'entrée comme une sécurité en interprétant la commutation de l'entrée comme une intervention de la photocellule « PHOTO2 ».
Photo 3 (entrée gérée comme NF)	La logique de commande gère l'entrée comme une sécurité en interprétant la commutation de l'entrée comme une intervention de la photocellule « PHOTO3 ».
Ouverture en urgence (entrée gérée comme NF)	La logique de commande ne force une commande d'ouverture que lorsque l'entrée s'ouvre. Aucune commande ne peut interrompre la manœuvre initiée par l'entrée d'urgence et seule l'intervention d'une sécurité (photocellules ou entrée HALTE) peut suspendre la demande. Attention = En cas d'intervention d'une sécurité, la logique de commande tentera plusieurs fois la manœuvre. En cas d'interventions répétées, la manœuvre sera suspendue.
Fermeture en urgence (entrée gérée comme NF)	La logique de commande ne force une commande de fermeture que lorsque l'entrée s'ouvre. Aucune commande ne peut interrompre la manœuvre initiée par l'entrée d'urgence et seule l'intervention d'une sécurité (photocellules ou entrée HALTE) peut suspendre la demande. Attention = En cas d'intervention d'une sécurité, la logique de commande tentera plusieurs fois la manœuvre. En cas d'interventions répétées, la manœuvre sera suspendue.

Important – Pour un fonctionnement correct de la logique de commande, il faut associer aux entrées une commande ou fonction et ensuite le mode de fonctionnement souhaité selon le « *Description des modes de commande* ». Tous les paramètres sont préréglés en usine mais peuvent être modifiés si nécessaire.

15 CONFIGURATION DES SORTIES

Cette section énumère les fonctions disponibles sur les sorties de la logique de commande et sur les éventuelles cartes d'extension (accessoires en option).

15.1 CONFIGURATION SORTIES LOGIQUE DE COMMANDE

Cette option regroupe les fonctions disponibles et associables aux sorties présentes sur la logique de commande d'un automatisme.

Les sorties de la logique de commande sont identifiées comme :
- **SORTIE 1** (0x51) (par défaut = **Clignotant**)
- **SORTIE 2** (0x52) (par défaut = **/ Sca/OGI**)

ATTENTION ! Les sorties sont limitées à 24 Vcc - 10W

Tableau 37

CONFIGURATION SORTIES LOGIQUE DE COMMANDE		
FONCTION	**ID**	**DESCRIPTION**
Non défini (Aucun)		La logique de commande force l'état de la sortie sur éteint. Aucune commande ou interaction de la logique de commande ne peut changer l'état de la sortie.
Sca/OGI (témoin portail ouvert)	(0x01)	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : voyant éteint = automatisme dans la position de Fermeture maximale ; clignotant lent = automatisme en phase d'exécution manœuvre d'ouverture ; clignotant rapide = automatisme en phase d'exécution manœuvre de fermeture ; voyant allumé fixe = automatisme à l'arrêt dans la position de fermeture maximale.
Portail ouvert	(0x02)	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : voyant allumé = automatisme dans la position d'Ouverture maximale ; voyant éteint = automatisme dans d'autres positions.
Portail fermé	(0x03)	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : voyant allumé = automatisme dans la position de fermeture maximale ; voyant éteint = automatisme dans d'autres positions. Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
Entretien	(0x04)	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 d'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 %.
Photo-test	(0x25)	La sortie alimente les photocellules à relais et vérifie qu'elles sont intactes au début de la manœuvre. Le type d'interaction est étroitement lié à la configuration des entrées configurées comme PHOTO, PHOTO1 et PHOTO2.
Clignotant	(0x05)	Cette fonction permet au signal clignotant d'indiquer l'exécution de la manœuvre en cours. Les clignotants sont régulièrement cadencés (0,5 secondes allumé ; 0,5 secondes éteint). Ce mode permet de commander la sortie avec une tension de 12Vcc.
Clignotant1	(0x13)	Cette fonction permet d'activer/désactiver la sortie indépendamment de l'état du moteur. Les activations sont régulièrement cadencées (0,5 secondes allumée ; 0,5 secondes éteinte).
Clignotant 24V	(0x17)	Cette fonction permet au signal clignotant d'indiquer l'exécution de la manœuvre en cours. Les clignotants sont régulièrement cadencés (0,5 secondes allumé ; 0,5 secondes éteint). Ce mode commande la sortie avec une tension de 24Vcc.
Éclairage automatique	(0x06)	La sortie suit l'état de l'éclairage automatique sur la logique de commande.
État porte	(0x1E)	La sortie suit l'état du mouvement du moteur, quel que soit le sens de la marche : voyant allumé = moteur en marche voyant éteint = moteur arrêté.
Présence	(0x23)	Avec l'automatisme à l'arrêt, l'intervention de n'importe quelle photocellule active la sortie pendant un temps de 5 secondes (le temps n'est pas programmable).
Serrure électrique 1 [note 1]	(0x07)	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 ».
Butée électrique 1 [note 1]	(0x09)	Il est possible de brancher sur la sortie une butée électronique (versions avec électroaimant sans dispositif électronique). Pendant la manœuvre d'ouverture, la butée électronique est activée et reste active pour libérer l'automatisme et exécuter la manœuvre. À la fin de la manœuvre de fermeture, s'assurer que le verrou électrique se réenclenche mécaniquement.

CONFIGURATION SORTIES LOGIQUE DE COMMANDE		
FONCTION	**ID**	**DESCRIPTION**
Ventouse 1 **[note 1]**	(0x0B)	Quand cette fonction est programmée, la sortie s'active quand l'automatisme est en position de Fermeture maximale. Remarque : dans toutes les autres situations la sortie est désactivée. Quand la ventouse se désactive, avant qu'une manœuvre d'Ouverture commence, le temps programmé intervient dans la fonction « temps ventouse ».
Feu à sens unique	(0x1A)	Si elle est programmée comme « feu à sens unique » : lumière allumée = automatisme dans la position d'Ouverture maximale ; lumière éteinte = automatisme dans d'autres positions.
Feu rouge	(0x0D)	Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre de Fermeture : clignotement lent = exécution de la manœuvre de Fermeture ; lumière fixe = automatisme dans la position de Fermeture maximale ; lumière éteinte = automatisme dans d'autres positions.
Feu vert	(0x0E)	Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre d'Ouverture : clignotement lent = exécution de la manœuvre d'Ouverture ; lumière fixe = automatisme dans la position d'Ouverture maximale ; lumière éteinte = automatisme dans d'autres positions.
Avertisseur	(0x1D)	Cette fonction active l'alarme sonore dans le cas où la fonctionnalité UL325 est active (si disponible).
Canal radio n°1 **Canal radio n°2** **Canal radio n°3** **Canal radio n°4**	(0x0F) (0x10) (0x11) (0x12)	Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie, à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, cette sortie s'active et reste ainsi tant que la commande persiste. 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. ATTENTION = 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. ATTENTION = Cette fonctionnalité n'est actuellement pas disponible avec les émetteurs de la famille BIDI.

[note 1] = Seuls des dispositifs contenant l'électro-aimant peuvent être connectés.

15.2 CONFIGURATION SORTIES - MODULES D'EXTENSION

Cette option regroupe les fonctions disponibles et associables aux sorties présentes sur les cartes d'extension.
Les sorties des cartes d'extension sont identifiées comme :

- **SORTIE 3** (0x53) (si présente) (Par défaut = **Feu à sens unique**)
- **SORTIE 4** (0x54) (si présente) (Par défaut MLAE22 = **Éclairage automatique**, MLEA44 = **Feu vert**)
- **SORTIE 5** (0x55) (si présente) (Par défaut = **Feu rouge**)
- **SORTIE 6** (0x56) (si présente) (Par défaut = **Photo-test**)

ATTENTION ! Les sorties sont limitées à 24 Vcc - 10W

Tableau 38

CONFIGURATION DES SORTIES DES MODULES D'EXTENSION		
FONCTION	**ID**	**DESCRIPTION**
Non défini **(Aucun)**		La logique de commande force l'état de la sortie sur éteint. Aucune commande ou interaction de la logique de commande ne peut changer l'état de la sortie.
Sca/OGI **(témoin portail ouvert)** **[note 2]**	(0x01)	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : voyant éteint = automatisme dans la position de Fermeture maximale ; clignotant lent = automatisme en phase d'exécution manœuvre d'ouverture ; clignotant rapide = automatisme en phase d'exécution manœuvre de fermeture ; voyant allumé fixe = automatisme à l'arrêt dans la position de fermeture maximale.
Portail ouvert	(0x02)	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : voyant allumé = automatisme dans la position d'Ouverture maximale ; voyant éteint = automatisme dans d'autres positions.
Portail fermé	(0x03)	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : voyant allumé = automatisme dans la position de fermeture maximale ; voyant éteint = automatisme dans d'autres positions. Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
Entretien **[note 2]**	(0x04)	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 d'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 %.

CONFIGURATION DES SORTIES DES MODULES D'EXTENSION		
FONCTION	**ID**	**DESCRIPTION**
Photo-test	(0x25)	La sortie alimente les photocellules à relais et vérifie qu'elles sont intactes au début de la manœuvre. Le type d'interaction est étroitement lié à la configuration des entrées configurées comme PHOTO, PHOTO1 et PHOTO2.
Clignotant1 **[note 2]**	(0x13)	Cette fonction permet d'activer/désactiver la sortie indépendamment de l'état du moteur. Les activations sont régulièrement cadencées (0,5 secondes allumée ; 0,5 secondes éteinte).
Clignotant 24V	(0x17)	Cette fonction permet au signal clignotant d'indiquer l'exécution de la manœuvre en cours. Les clignotants sont régulièrement cadencés (0,5 secondes allumé ; 0,5 secondes éteint). Ce mode commande la sortie avec une tension de 24Vcc.
Éclairage automatique	(0x06)	La sortie suit l'état de l'éclairage automatique sur la logique de commande.
Présence	(0x23)	Avec l'automatisme à l'arrêt, l'intervention de n'importe quelle photocellule active la sortie pendant un temps de 5 secondes (le temps n'est pas programmable).
Serrure électrique 1 **[note 1]** **[note 3]**	(0x07)	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 ».
Butée électrique 1 **[note 1]** **[note 2]**	(0x09)	Il est possible de brancher sur la sortie une butée électronique (versions avec électroaimant sans dispositif électronique). Pendant la manœuvre d'ouverture, la butée électronique est activée et reste active pour libérer l'automatisme et exécuter la manœuvre. À la fin de la manœuvre de fermeture, s'assurer que le verrou électrique se réenclenche mécaniquement.
Ventouse 1 **[note 1]** **[note 2]**	(0x0B)	Quand cette fonction est programmée, la sortie s'active quand l'automatisme est en position de Fermeture maximale. Remarque : dans toutes les autres situations la sortie est désactivée. Quand la ventouse se désactive, avant qu'une manœuvre d'Ouverture commence, le temps programmé intervient dans la fonction « temps ventouse ».
Feu à sens unique	(0x1A)	Si elle est programmée comme « feu à sens unique » : voyant allumé = automatisme dans la position d'Ouverture maximale ; voyant éteint = automatisme dans d'autres positions.
Feu rouge	(0x0D)	Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre de Fermeture : clignotement lent = exécution de la manœuvre de Fermeture ; lumière fixe = automatisme dans la position de Fermeture maximale ; lumière éteinte = automatisme dans d'autres positions.
Feu vert	(0x0E)	Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre d'Ouverture : clignotement lent = exécution de la manœuvre d'Ouverture ; lumière fixe = automatisme dans la position d'Ouverture maximale ; lumière éteinte = automatisme dans d'autres positions.
Avertisseur	(0x1D)	Cette fonction active l'alarme sonore dans le cas où la fonctionnalité UL325 est active (si disponible).
Canal radio n°1 **Canal radio n°2** **Canal radio n°3** **Canal radio n°4**	(0x0F) (0x10) (0x11) (0x12)	Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie, à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, cette sortie s'active et reste ainsi tant que la commande persiste. 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. ATTENTION = 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. ATTENTION = Cette fonctionnalité n'est actuellement pas disponible avec les émetteurs de la famille BIDI.

[note 1] = Seuls des dispositifs contenant l'électro-aimant peuvent être connectés.
[note 2] = La fonctionnalité n'est pas disponible dans la sortie de puissance.
[note 3] = Utiliser un relais externe et une alimentation de soutien.

16 CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Toutes les caractéristiques techniques indiquées se réfèrent à une température ambiante de 20 °C (+/- 5 °C). Nice S.p.A. se réserve le droit d'apporter des modifications au produit à tout moment si elle le juge nécessaire, en garantissant dans tous les cas les mêmes fonctions et le même type d'utilisation prévu.

Tableau 39

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES DE L'OPÉRATEUR		
Description	**SPIDER800**	**SPIDER1200BL**
Typologie	Motoréducteur électromécanique pour l'actionnement automatique de portes de garage à usage résidentiel avec unité de commande électronique incorporée	Motoréducteur électromécanique pour l'actionnement automatique de portes de garage à usage résidentiel avec unité de commande électronique incorporée
Alimentation	230V∿ (+/-10%) 50/60Hz	230V∿ (+/-10%) 50/60Hz
Alimentation /V1	120V∿ (+/-10%) 50/60Hz	120V∿ (+/-10%) 50/60Hz
Couple maximum (correspondant à la force maximale)	14.4 Nm (800 N)	21.6 Nm (1200N)
Force maximum	800 N	1200 N
Force nominale	400 N	600 N
Puissance en veille (W)	< 1	< 1
Puissance maximale absorbée (W)	280	350
Puissance nominale absorbée (W)	180	240
Vitesse maximale (m/s)	0,20	0,16
Indice de protection (IP)	40	40
Température de fonctionnement (°C mini/ maxi)	-20°C ... +55°C	-20°C ... +55°C
Classe d'isolement	I	I
Cycles/jours maximum	50	150
Temps maximum de fonctionnement continu	4 minutes	4 minutes
Dimensions (mm)	225x395x105	225x395x105
Poids (kg)	4,9	6,7
Alimentation de secours	Avec accessoire en option PS124	Avec accessoire en option PS124
Éclairage automatique	Intégrée à led	Intégrée à led
Sortie FLASH [Note 1]	Sortie pour connexion clignotant (maxi 10 W)	Sortie pour connexion clignotant (maxi 10 W)
Sortie OGI [Note 1]	Sortie pour connexion du voyant Portail Ouvert (maxi 10 W)	Sortie pour connexion du voyant Portail Ouvert (maxi 10 W)
Entrée STOP	Pour les contacts normalement fermés, normalement ouverts ou à résistance constante de 8,2 kΩ ; en auto-apprentissage (une variation par rapport à l'état mémorisé provoque la commande « STOP »)	Pour les contacts normalement fermés, normalement ouverts ou à résistance constante de 8,2 kΩ ; en auto-apprentissage (une variation par rapport à l'état mémorisé provoque la commande « STOP »)
Entrée SbS	Pour les contacts normalement ouverts (la fermeture du contact provoque la commande PAS À PAS)	Pour les contacts normalement ouverts (la fermeture du contact provoque la commande PAS À PAS)
Entrée PHOTO	Pour les contacts normalement fermés (l'ouverture du contact provoque une commande de réouverture par photocellule)	Pour les contacts normalement fermés (l'ouverture du contact provoque une commande de réouverture par photocellule)
Entrée ANTENNE Radio	52 Ω pour câble type RG58 ou similaires	52 Ω pour câble type RG58 ou similaires
Entrée de programmation	Pour les accessoires compatibles avec interface IBT4N	Pour les accessoires compatibles avec interface IBT4N
Fonctions programmables	8 fonctions de type ON-OFF et 8 fonctions réglables	8 fonctions de type ON-OFF et 8 fonctions réglables
Fonctions en reconnaissance automatique	Reconnaissance automatique du type de dispositif de « STOP » (contact NO, NF ou résistance 8,2 kΩ, barre palpeuse optique) Carte d'extension et calcul des points de ralentissement et d'ouverture partielle	Reconnaissance automatique du type de dispositif de « STOP » (contact NO, NF ou résistance 8,2 kΩ, barre palpeuse optique) Carte d'extension et calcul des points de ralentissement et d'ouverture partielle
Utilisation en atmosphère particulièrement acide ou saline ou potentiellement explosive	Non	Non

Note 1 La sortie peut être programmée avec d'autres fonctions (voir « ***Tableau 20*** » à la page 28 29) ou par programmateur Oview.

Tableau 40

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES DU RÉCEPTEUR RADIO INCORPORÉ	
Description	**Caractéristique technique**
Typologie	Récepteur bidirectionnel incorporé
Décodage	OXIBD : « BD » / « O-code »
Émetteurs mémorisables	Jusqu'à 100 s'ils sont mémorisés en « Mode 1 »
Impédance d'entrée	50 Ω
Fréquence de réception	433,92 MHz
Fréquence de transmission	433,92 MHz (uniquement BD)
Sensibilité	- 108 dBm
Puissance rayonnée (ERP)	< 10 mW (OXIDB)

Tableau 41

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES MODULE WIFI INTÉGRÉ (SI DISPONIBLE)	
Description	**Caractéristique technique**
Type interface WiFi avec antenne interne	802.11b/g/n – 2.4GHz
Sécurité WiFi	OPEN/WEP/WPA-PSK/WPA2-PSK
Bluetooth ®	v4.2 BR/EDR/BLE
Puissance rayonnée (EIRP)	P < 20 dBm

Tableau 42

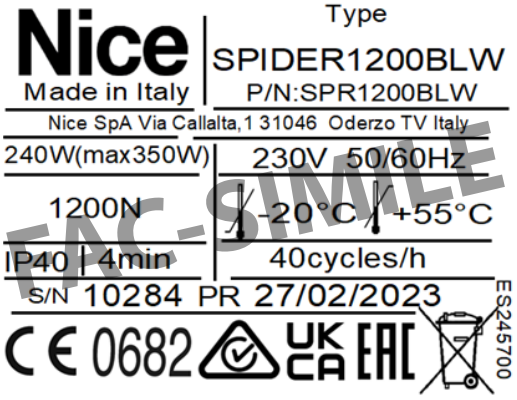
CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES DES RAILS							
Description	**SR32C**	**SR16C**	**SR08C**	**SR32B**	**SR16B**	**SR08B**	**SR40B**
Typologie	profil unique en acier zingué	profil de 2 segments en acier zingué	profil unique en acier zingué	profil unique en acier zingué	profil de 2 segments en acier zingué	profil unique en acier zingué	profil de 2 segments en acier zingué
Longueur rail	3200 mm	3200 (1600x2) mm	800 mm*	3200 mm	3200 (1600x2) mm	800 mm*	4000 mm*
Course utile	2800 mm	2800 mm	3500 mm**	2800 mm	2800 mm	3500 mm**	3500 mm**
Hauteur rail	30 mm	30 mm	30 mm	30 mm	30 mm	30 mm	30 mm
Hauteur courroie	-	-	-	10 mm	10 mm	10 mm	10 mm
Longueur courroie/chaîne	6261 mm	6261 mm	7861 mm	6260 mm	6260 mm	7856 mm	7856 mm

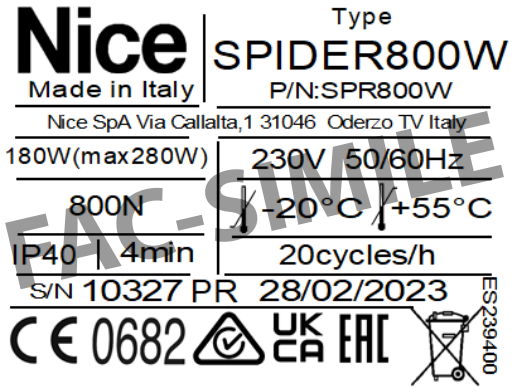
***** À utiliser avec un rail de 3,2 mètres pour atteindre la longueur de 4 mètres.

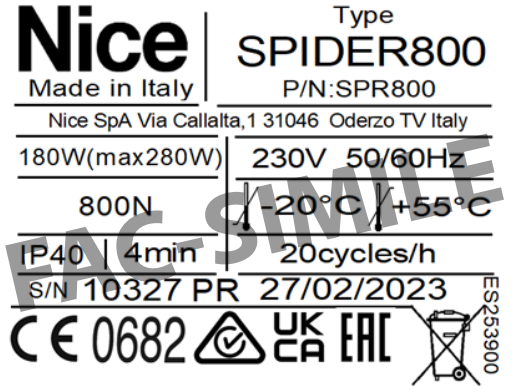
****** Donnée se référant au rail de 4 mètres.

Déclaration de conformité UE et déclaration d'incorporation de « quasi-machine »

La déclaration de conformité CE peut être téléchargée sur le site www.niceforyou.com







18 MAINTENANCE DU PRODUIT

Pour maintenir un niveau de sécurité constant et pour garantir la durée maximum de tout l'automatisme, il faut effectuer une maintenance régulière.

La maintenance doit être effectuée dans le respect absolu des consignes de sécurité de la présente notice et selon les prescriptions des lois et des normes en vigueur.

Pour la maintenance de l'opérateur :

1. programmer une maintenance au maximum dans les 6 mois ou au bout de 3.000 manœuvres à compter de l'exécution de la dernière maintenance
2. couper toutes les sources d'alimentation électrique de l'automatisme, y compris les éventuelles batteries tampon
3. vérifier l'état de détérioration de tous les matériaux de composition de l'automatisme en faisant particulièrement attention aux éventuels phénomènes d'érosion ou d'oxydation des parties de la structure ; remplacer les parties qui n'offrent pas de garanties suffisantes
4. vérifier l'état d'usure des parties en mouvement : pignon, crémaillère et toutes les parties du vantail, remplacer les parties usées
5. reconnecter les sources d'alimentation électrique et effectuer tous les essais et les contrôles prévus dans le paragraphe « ***Essai de mise en service***» (page 19).

19 MISE AU REBUT DU PRODUIT

Ce produit fait partie intégrante de l'automatisation et doit par conséquent être éliminé avec celle-ci.

Comme pour les opérations d'installation, à la fin de la durée de vie de ce produit les opérations de démantèlement doivent être effectuées par du personnel qualifié.
Ce produit est composé de différents types de matériaux : certains peuvent être recyclés, d'autres doivent être éliminés. Informez-vous sur les systèmes de recyclage ou d'élimination prévus par les normes locales en vigueur pour cette catégorie de produit.

ATTENTION

Certains composants du produit peuvent contenir des substances polluantes ou dangereuses qui, si jetées dans la nature, pourraient avoir des effets nuisibles sur l'environnement et sur la santé des personnes.

Comme l'indique le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les ordures ménagères. Procéder donc au « tri sélectif » des composants pour leur élimination conformément aux méthodes prévues par les normes locales en vigueur ou restituer le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent.



ATTENTION

Les normes locales en vigueur peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination illégale de ce produit.

NOTES

Avant d'utiliser pour la première fois l'automatisme, faites-vous expliquer par l'installateur l'origine des risques résiduels et consacrez quelques minutes à la lecture de ce manuel d'instructions et d'avertissements qui vous est remis par l'installateur. Conservez le manuel pour pouvoir le consulter pour n'importe quel doute futur et remettez-le à tout nouveau propriétaire de l'automatisme.

ATTENTION !

Votre automatisme est une machine qui exécute fidèlement vos commandes. Une utilisation inconsciente et impropre du produit peut le faire devenir dangereux :

- ne commandez pas le mouvement de l'automatisme si des personnes, des animaux ou des objets se trouvent dans son rayon d'action
- il est absolument interdit de toucher des parties de l'automatisme quand il est en mouvement
- les photocellules ne sont pas un dispositif de sécurité mais uniquement un dispositif auxiliaire à la sécurité. Elles sont construites selon une technologie extrêmement fiable mais peuvent, dans des situations extrêmes, connaître des problèmes de fonctionnement ou même tomber en panne ; dans certains cas, la panne peut ne pas être immédiatement évidente
- vérifier régulièrement le bon fonctionnement des photocellules.

IL EST ABSOLUMENT INTERDIT de transiter pendant que l'automatisme est en phase de fermeture ! Le passage n'est autorisé que si l'automatisme est complètement ouvert et à l'arrêt.

ENFANTS

Une installation d'automatisation garantit un haut niveau de sécurité. Grâce à ses systèmes de détection, elle contrôle et garantit ses mouvements en présence de personnes ou de choses. Il est toutefois prudent de ne pas laisser les enfants jouer à proximité de l'automatisme et de ne pas laisser les télécommandes à leur portée pour éviter des mises en marche involontaires. L'automatisme n'est pas un jouet !

Le produit ne peut être utilisé par des personnes (notamment les enfants) dont les capacités physiques, sensorielles ou mentales sont limitées, ou ne disposant pas de l'expérience ou des connaissances nécessaires, à moins que celles-ci aient pu bénéficier, par l'intermédiaire d'une personne responsable de leur sécurité, d'une surveillance ou d'instructions sur l'utilisation du produit.

Anomalie : si on constate tout comportement anormal de l'automatisme, couper l'alimentation électrique à l'installation et exécuter le déverrouillage manuel du moteur (voir les instructions en fin de chapitre) pour faire fonctionner l'automatisme manuellement. Ne jamais tenter de le réparer mais demander l'intervention de votre installateur de confiance.

Ne pas modifier l'installation et les paramètres de programmation et de réglage de la centrale : cette responsabilité incombe à votre installateur.

Coupure ou absence d'alimentation électrique : attendre l'intervention de l'installateur ou le retour de l'électricité. Si l'installation n'est pas équipée d'alimentation de secours, l'automatisme peut être utilisé indifféremment en exécutant le déverrouillage manuel du moteur (voir les instructions en fin de chapitre) et en déplaçant l'automatisme manuellement.

Dispositifs de sécurité hors usage : il est possible de faire fonctionner l'automatisme même lorsque certains dispositifs de sécurité ne fonctionnent pas correctement ou sont hors d'usage. Il est possible de commander l'automatisme en mode « **homme-mort** » en procédant comme suit :

1. envoyer une commande pour actionner l'automatisme, avec un émetteur ou avec un sélecteur à clé, etc. Si tout est en ordre, l'automatisme se déplacera normalement, sinon le feu clignotant émet quelques clignotements et la manœuvre ne démarre pas (le nombre de clignotements dépend du motif pour lequel la manœuvre ne démarre pas)
2. dans ce cas, dans les 3 secondes, réactiver la commande et la garder active
3. après 2 secondes environ, l'automatisme effectuera la manœuvre demandée en mode « **Homme mort** ». Il continuera à se déplacer tant que la commande sera activée.

Si les dispositifs de sécurité sont hors service, il est recommandé de faire appel à un technicien qualifié dès que possible pour effectuer la réparation.

L'essai final, les maintenances périodiques et les éventuelles réparations doivent être documentés par la personne qui se charge des maintenances et les documents doivent être conservés par le propriétaire de l'installation. Les seules interventions que l'utilisateur peut effectuer périodiquement sont le nettoyage des lentilles des photocellules (utiliser un chiffon doux et légèrement humide) et l'enlèvement des feuilles ou des pierres qui pourraient entraver l'automatisme.

Avant d'effectuer toute opération de maintenance, l'utilisateur de l'automatisme doit déverrouiller manuellement le moteur afin d'éviter que quelqu'un actionne involontairement l'automatisme (voir les instructions en fin de chapitre).

Maintenance : pour maintenir un niveau de sécurité constant et pour garantir la durée maximum de tout l'automatisme, il faut effectuer une maintenance régulière (au moins tous les 6 mois).

Toute intervention de contrôle, maintenance ou réparation doit être exécutée exclusivement par du personnel qualifié.

Mise au rebut: à la fin de la vie utile de l'automatisme, assurez-vous que le démantèlement est effectué par du personnel qualifié et que les matériaux sont recyclés ou mis au rebut en respectant les normes locales en vigueur.

Changement des piles de la télécommande : si la radiocommande qui au bout d'une certaine période présente des problèmes de fonctionnement ou ne fonctionne plus du tout, cela pourrait dépendre tout simplement du fait que la pile est usagée (suivant l'intensité d'utilisation, il peut s'écouler plusieurs mois jusqu'à plus d'un an). Vous pouvez vérifier cet état de chose si le voyant de confirmation de la transmission est faible, s'il ne s'allume plus du tout ou s'il ne s'allume qu'un bref instant. Avant de vous adresser à l'installateur, essayez de remplacer la pile en utilisant celle d'un autre émetteur qui fonctionne encore : si cette intervention remédie au problème, il vous suffit de remplacer la pile usagée par une neuve du même type.

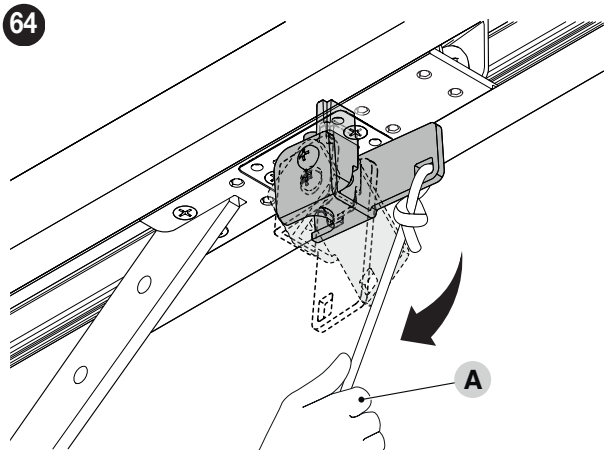
Déverrouillage et mouvement manuel

Le déverrouillage peut se produire uniquement lorsque le vantail est arrêté.

L'opérateur est muni d'un système de débrayage mécanique qui permet d'ouvrir et de fermer manuellement la porte de garage.
Ces opérations manuelles doivent être effectuées en cas de coupure de courant électrique ou d'anomalies de fonctionnement ou dans les phases d'installation.
Pour effectuer le déverrouillage :

1. tirer sur le cordon de débrayage (**A**) («***Figure 25***")

64

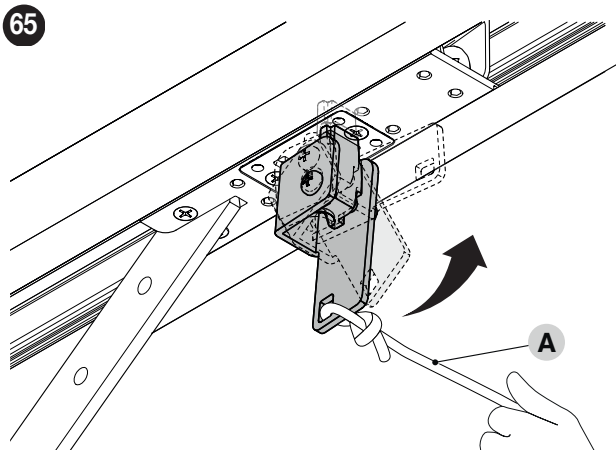


2. à ce stade, il est possible de déplacer manuellement la porte de garage dans la position souhaitée.

Pour effectuer le blocage :

1. tirer sur le cordon de débrayage (**A**) («***Figure 26***")

65



2. déplacer manuellement le portail afin d'aligner la partie inférieure du chariot moteur avec la partie supérieure et permettre de le placer dans son logement.

IDV0748A02FR_20-05-2024

Nice SpA
Via Callalta, 1
31046 Oderzo TV Italy
info@niceforyou.com