

motostar

SLS24

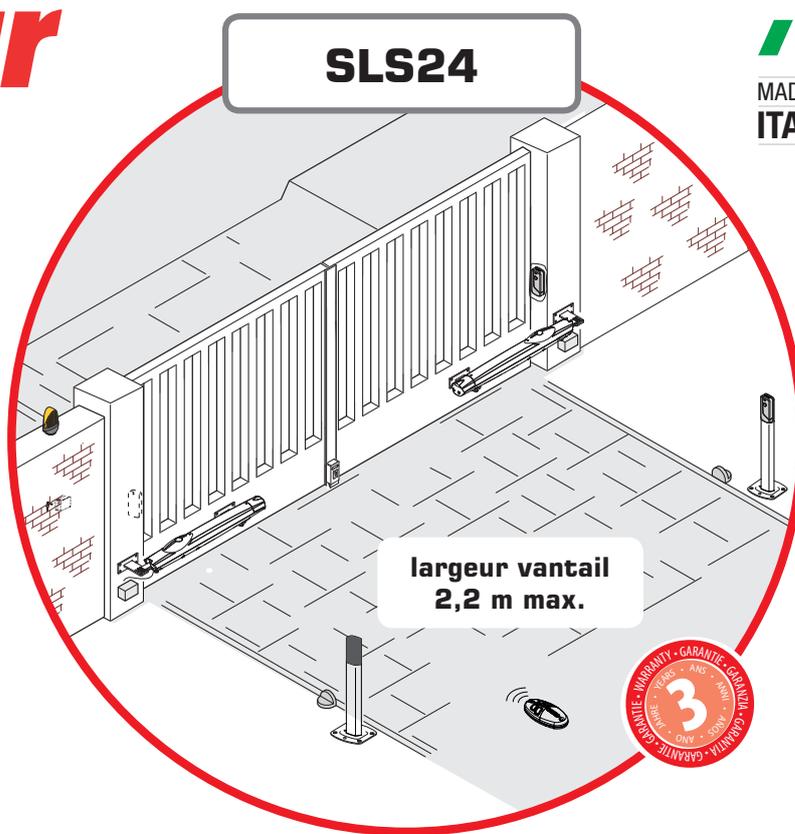


**MADE IN
ITALY**

**AUTOMATISME
POUR
PORTAILS
BATTANTS**

**Manuel
d'installation**

English
Français
Italiano
Español
Português
Deutsch
Türk



**largeur vantail
2,2 m max.**



Sommarario

AVVERTENZE GENERALI	3	Dispositivi di comando	25
LEGENDA	5	Dispositivi di sicurezza	26
DESCRIZIONE	5	Dispositivi di segnalazione	27
Destinazione d'uso	5	PROGRAMMAZIONE	28
Limiti d'impiego	5	Descrizione dei comandi di programmazione.....	28
Dati tecnici	6	Menu funzioni	29
Dimensioni... ..	6	MESSA IN FUNZIONE	34
Descrizione delle parti	7	Tipo motore	34
Impianto tipo	8	Numero motori	34
INSTALLAZIONE	9	Test motori	35
Verifiche preliminari	9	Auto-apprendimento della corsa	36
Verifiche quote e dimensioni di applicazione.....	10	GESTIONE DEGLI UTENTI	38
Tipo cavi e spessori minimi	11	Inserimento di un utente con comando associato	38
Opere preliminari	12	Cancellazione di un singolo utente... ..	39
Fissaggio delle staffe	13	ILLUSTRAZIONE DELLE AREE E PUNTI DI RALLENTAMENTO E DI	
Fissaggio dell'automazione	15	ACCOSTAMENTO	40
Determinazione dei punti di finecorsa	18	MESSAGGI DI ERRORE	41
QUADRO COMANDO	20	OPERAZIONI FINALI	41
Dimensioni... ..	20	INSTALLAZIONE E COLLEGAMENTI PER APERTURA VERSO L'ESTERNO	
Componenti principali	21	42
Fissaggio e montaggio della scatola	22	Quote e dimensioni di applicazione	42
COLLEGAMENTI ELETTRICI	23	Fissaggio staffe e motoriduttori.....	43
Alimentazione	23	Collegamenti elettrici	43
Elettroserratura	23	DISMISSIONE E SMALTIMENTO	44
Motoriduttori... ..	24	DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ	44

ATTENTION : consignes de sécurité importantes.

Suivre toutes les instructions étant donné qu'une installation incorrecte peut provoquer de graves lésions. Avant toute opération, lire également les instructions fournies dans le manuel d'utilisation et d'entretien.



Ce produit ne devra être destiné qu'à l'utilisation pour laquelle il a été expressément conçu. Toute autre utilisation est à considérer comme dangereuse. LABEL HABITAT SAS décline toute responsabilité en cas de dommages provoqués par des utilisations impropres, incorrectes ou déraisonnables. • Le produit dont il est question dans ce manuel est défini, conformément à la Directive Machines 2006/42/CE, comme une « quasi-machine ». Une « quasi-machine » est, par définition, un ensemble qui constitue presque une machine, mais qui ne peut assurer à lui seul une application définie. Les quasi-machines sont uniquement destinées à être incorporées ou assemblées à d'autres machines ou à d'autres quasi-machines ou équipements en vue de constituer une machine à laquelle s'applique la Directive 2006/42/CE. L'installation finale doit être conforme à la Directive européenne 2006/42/CE et aux normes européennes de référence :

EN 13241-1, EN 12453, EN 12445 et EN 12635. **Pour ces motifs, toutes les opérations indiquées dans ce manuel ne doivent être exécutées que par du personnel**

qualifié. • L'automatisme peut être utilisé sur un portail intégrant un portillon uniquement s'il peut être actionné avec le portillon en position de sécurité • S'assurer que l'actionnement du portail ne provoque aucun coincement avec les parties fixes présentes tout autour • Avant d'installer l'automatisme, s'assurer des bonnes conditions mécaniques du portail, contrôler qu'il est bien équilibré et qu'il se ferme correctement : en cas d'évaluation négative, ne procéder à l'installation qu'après avoir effectué la mise en sécurité conforme • S'assurer de la présence d'un fin de course d'ouverture et de fermeture • Installer l'automatisme sur une surface résistante et à l'abri des chocs • S'assurer en outre de la présence de butées mécaniques appropriées • En cas d'installation de l'automatisme à une hauteur inférieure à 2,5 m par rapport au sol ou par rapport à un autre niveau d'accès, évaluer la nécessité d'éventuels dispositifs de protection et/ou d'avertissement • Ne pas installer l'automatisme dans le sens inverse ou sur des éléments qui pourraient se plier sous son poids. Si nécessaire, renforcer les points de

fixation • Ne pas installer l'automatisme sur des vantaux non positionnés sur une surface plane • S'assurer que les éventuels dispositifs d'arrosage de la pelouse ne peuvent pas mouiller l'automatisme de bas en haut • Délimiter soigneusement la zone afin d'en éviter l'accès aux personnes non autorisées, notamment aux mineurs et aux enfants • Les signaux d'avertissement (ex. : plaquette du portail) doivent être appliqués dans des endroits spécifiques et bien en vue • Adopter des mesures de protection contre tout danger mécanique lié à la présence de personnes dans le rayon d'action de l'appareil (ex. : éviter l'écrasement des doigts entre le bras de transmission et les butées mécaniques, éviter l'écrasement durant la phase d'ouverture du portail, etc.). • Les câbles électriques doivent passer à travers les passe-câbles et ne doivent pas entrer en contact avec des parties pouvant devenir chaudes durant l'utilisation (moteur, transformateur, etc.). • Tous les dispositifs de commande et de contrôle doivent être installés à au moins 1,85 m du périmètre de la zone d'actionnement du portail, ou bien en des points inaccessibles de l'extérieur à travers le portail • Tous les interrupteurs en modalité « action maintenue » doivent être positionnés à l'écart des parties en mouvement mais dans des endroits permettant de bien voir les vantaux en mouvement ainsi que les zones de passage et les sorties de véhicules • À défaut d'actionnement par badge, les dispositifs de commande doivent en outre être installés

à une hauteur minimum de 1,5 m et être inaccessibles au public • Avant de livrer l'installation à l'utilisateur, en contrôler la conformité à la Directive Machines 2006/42/CE. S'assurer que l'automatisme a bien été réglé comme il faut et que les dispositifs de sécurité, de protection et de débrayage manuel fonctionnent correctement • Appliquer une étiquette durable, près de l'élément d'actionnement, indiquant le mode d'emploi du mécanisme de débrayage manuel • Il est recommandé de remettre à l'utilisateur final tous les manuels d'utilisation des produits composant la machine finale • prévoir sur le réseau d'alimentation, conformément aux règles d'installation, un dispositif de déconnexion omnipolaire spécifique pour le sectionnement total en cas de surtension catégorie III • Le motoréducteur ne doit être alimenté que sous une très basse tension de sécurité correspondant aux valeurs indiquées sur son marquage, au moyen de l'armoire de commande fournie dans le KIT.

LÉGENDE

-  Ce symbole indique des parties à lire attentivement.
-  Ce symbole indique des parties concernant la sécurité.
-  Ce symbole indique ce qui doit être communiqué à l'utilisateur.

LES DIMENSIONS SONT EXPRIMÉES EN MILLIMÈTRES, SAUF INDICATION CONTRAIRE. LE CONTENU DE CE MANUEL EST SUSCEPTIBLE DE SUBIR DES MODIFICATIONS À TOUT MOMENT ET SANS AUCUN PRÉAVIS.

DESCRIPTION

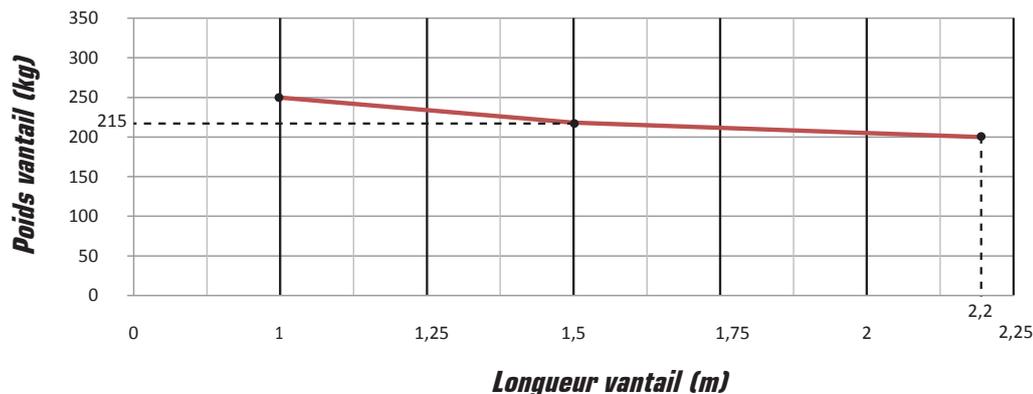
Système complet avec armoire de commande, dispositif de contrôle du mouvement et détection de l'obstacle et butées de fin de course mécaniques **pour portails battants jusqu'à 2,2 m par vantail.**

Utilisation prévue

L'automatisme a été conçu pour motoriser des portails battants à usage résidentiel ou collectif.

 Toute installation et toute utilisation autres que celles qui sont indiquées dans ce manuel sont interdites.

Limites d'utilisation



 Il convient toujours d'appliquer une serrure de verrouillage électrique sur les portails battants afin d'assurer une fermeture fiable.

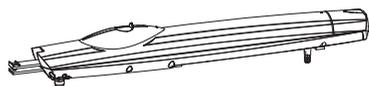
Données techniques

SLS24 (Motoréducteur irréversible)

Alimentation (V)	24 DC
Absorption (A)	4 max.
Puissance (W)	100
Poussée (N)	de 400 à 2000
Cycles/h	SERVICE CONTINU
Poids (Kg)	7,5
Niveau de pression sonore (dB (A))	≤70

ZL92 (Armoire de commande)

Alimentation (V)	230 AC
Absorption en mode veille (mA)	110
Puissance (W)	300
Puissance accessoires en 24 V (W)	50 max.
Temps d'ouverture à 90° (s)	RÉGLABLE
Poids (Kg)	-



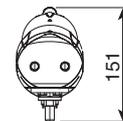
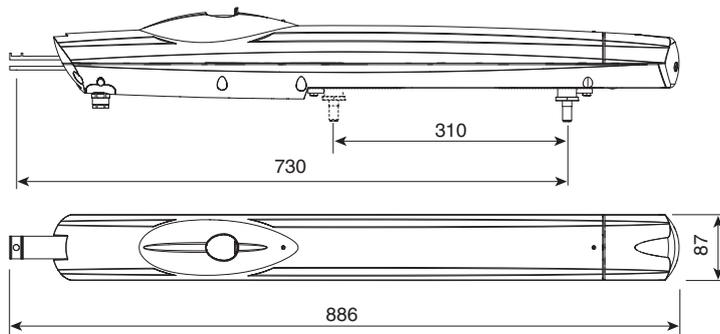
IP44



IP54

Dimensions

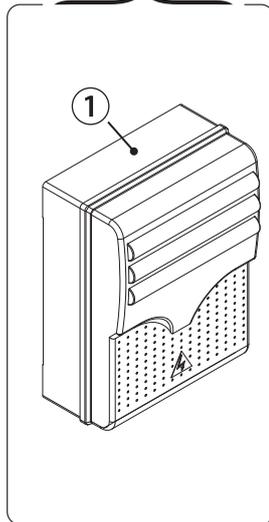
(mm)



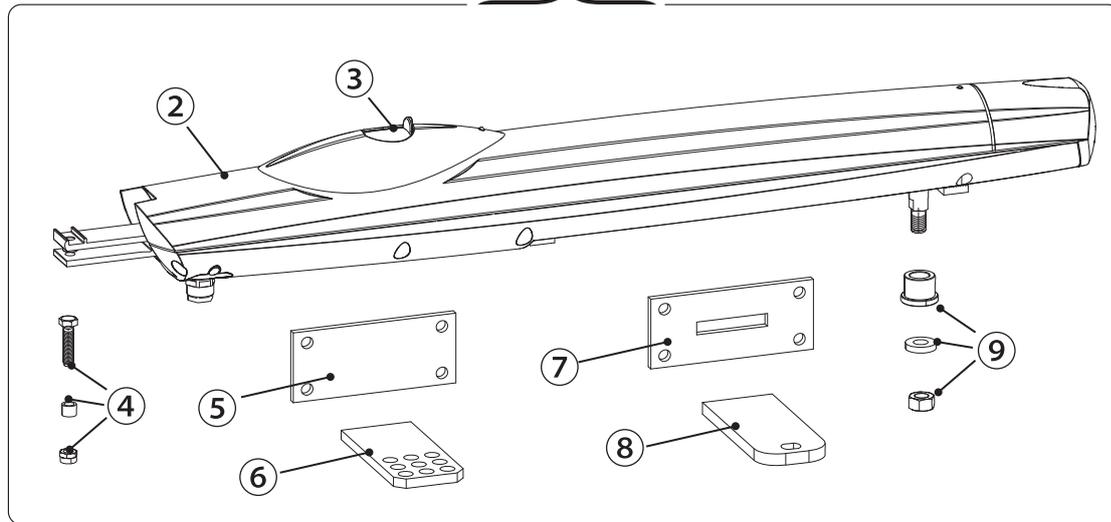
Description des parties

1. Armoire de commande
2. Motoréducteur
3. Volet de débrayage
4. Vis, douille et écrou pour étrier final
5. Étrier pilier
6. Étrier final
7. Étrier portail
8. Étrier initial
9. Entretoise, rondelle et écrou pour étrier initial

x 1

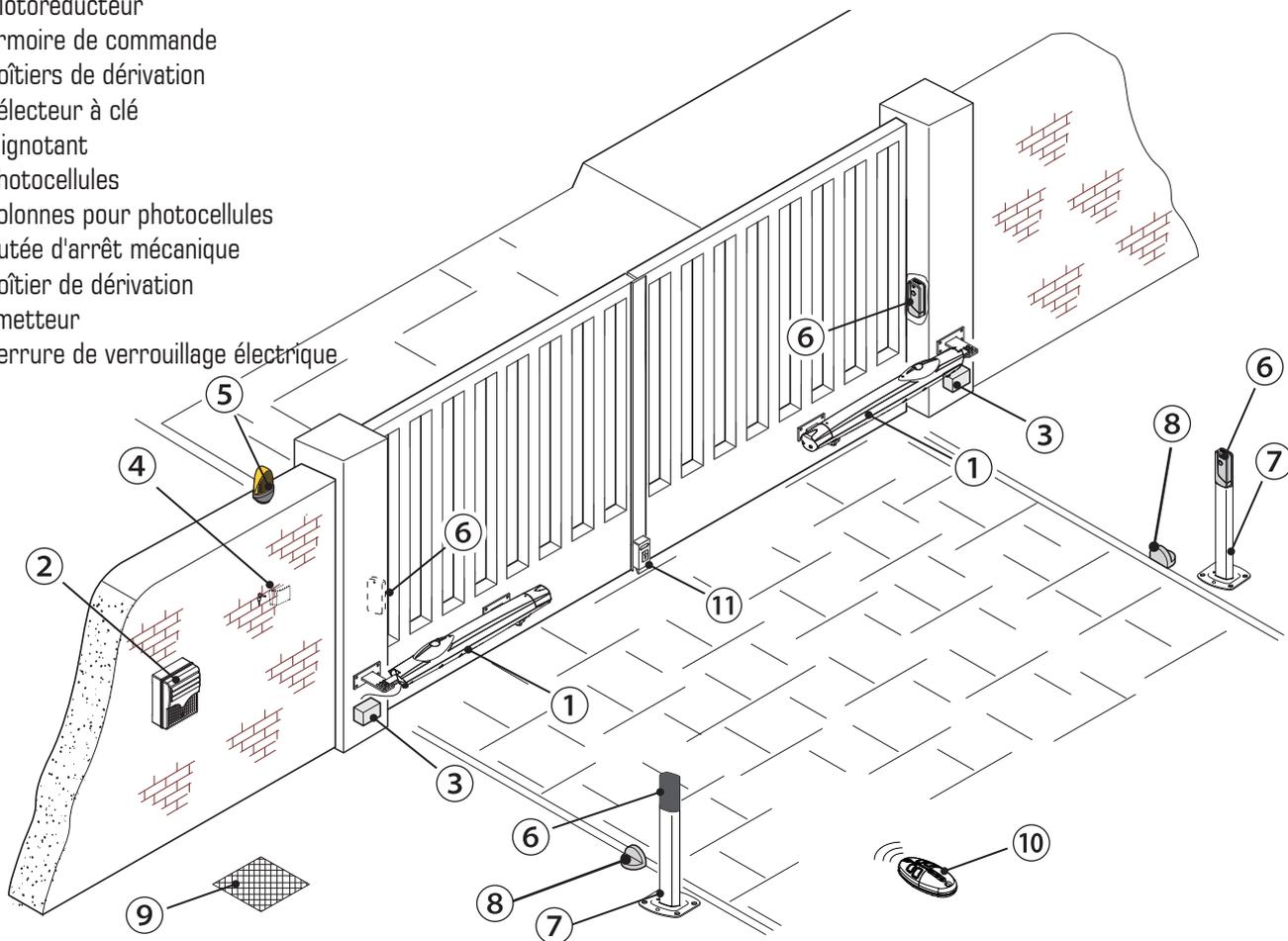


x 2



Installation standard

1. Motoréducteur
2. Armoire de commande
3. Boîtiers de dérivation
4. Sélecteur à clé
5. Clignotant
6. Photocellules
7. Colonnes pour photocellules
8. Butée d'arrêt mécanique
9. Boîtier de dérivation
10. Émetteur
11. Serrure de verrouillage électrique



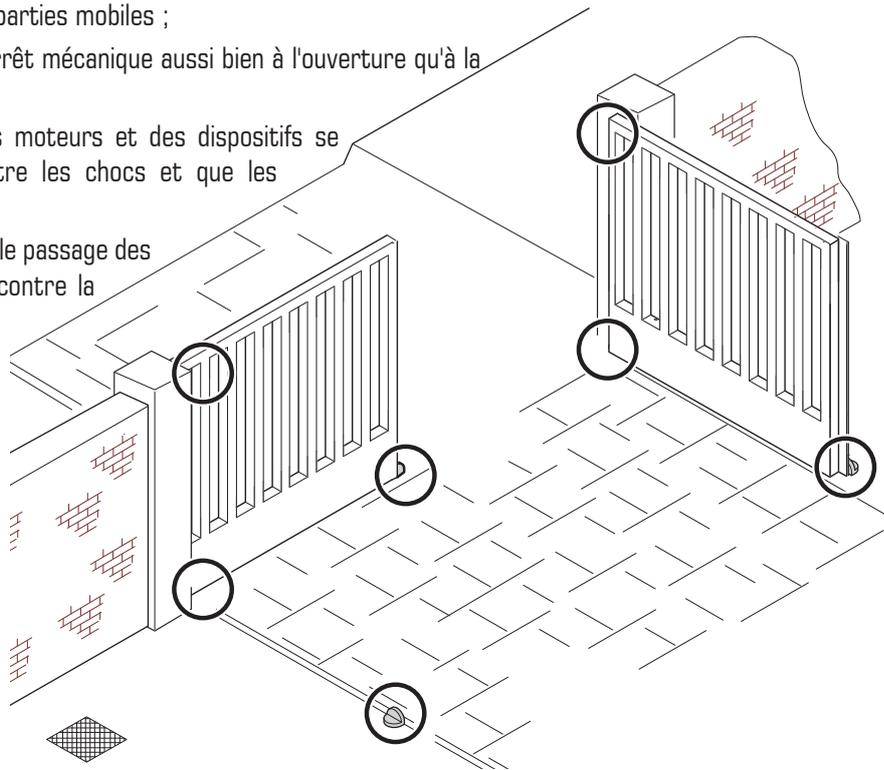
INSTALLATION

⚠ L'installation doit être effectuée par du personnel qualifié et dans le plein respect des normes en vigueur.

Contrôles préliminaires

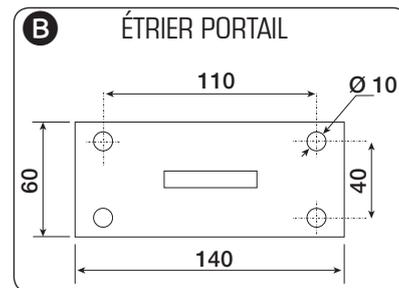
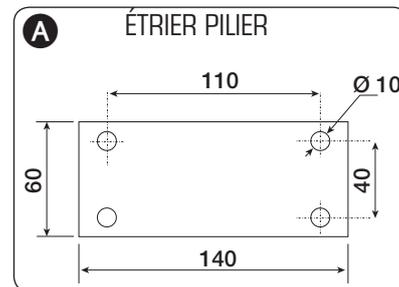
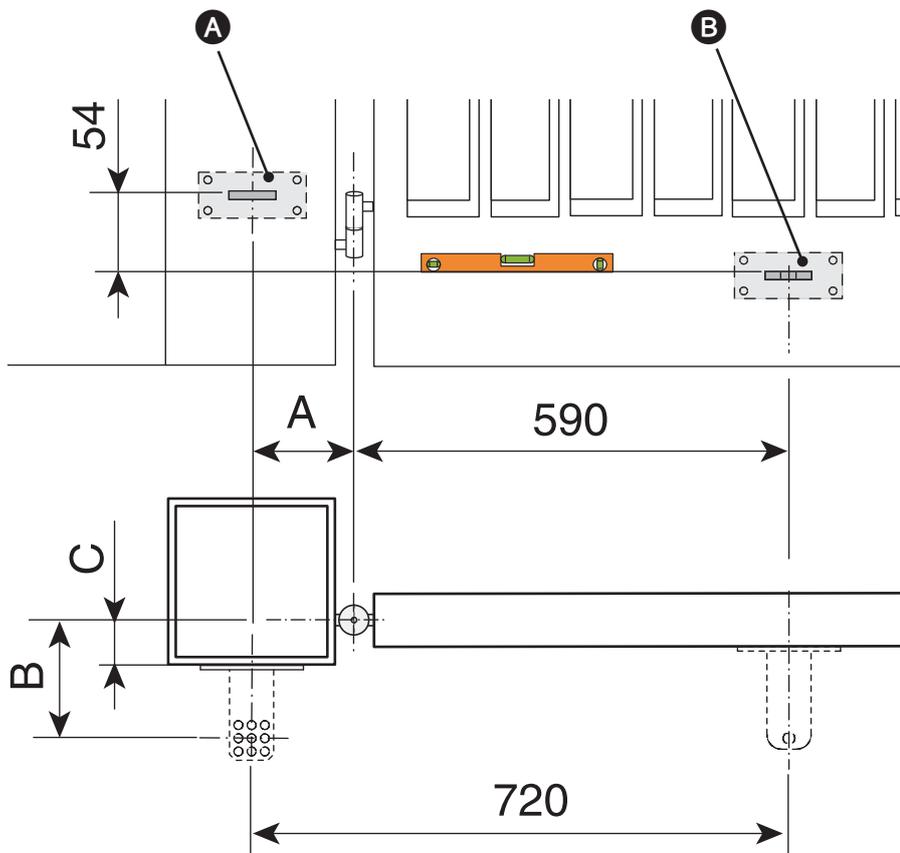
⚠ Avant d'installer l'automatisme, il faut :

- contrôler que la structure du portail est bien robuste, que les charnières sont efficaces et s'assurer de l'absence de tout frottement entre les parties fixes et les parties mobiles ;
- s'assurer de la présence d'une butée d'arrêt mécanique aussi bien à l'ouverture qu'à la fermeture ;
- contrôler que les points de fixation des moteurs et des dispositifs se trouvent dans une zone protégée contre les chocs et que les surfaces sont suffisamment solides ;
- prévoir des tuyaux et des conduites pour le passage des câbles électriques afin de les protéger contre la détérioration mécanique.



Contrôles des cotes et des dimensions d'application

Contrôler le point de fixation de l'étrier portail et établir celui de l'étrier pilier en respectant les dimensions indiquées sur le dessin et dans le tableau.



Ouverture vantail (°)	A	B	C
90°	130	130	60
120°	130	110	50

Types de câbles et épaisseurs minimum

Connexion	longueur câble	
	< 20 m	20 < 30 m
Alimentation carte électronique 230 VAC (1P+N)	2 x 1,5 mm ²	2 x 2,5 mm ²
Motoréducteur 24 VDC	3 x 1,5 mm ²	3 x 2,5 mm ²
Serrure de verrouillage électrique		2 x 0,5 mm ²
Clignotant		2 x 0,5 mm ²
Dispositifs de commande		2 x 0,5 mm ²
Photocellules TX		2 x 0,5 mm ²
Photocellules RX		4 x 0,5 mm ²

📖 En cas d'alimentation en 230 V et d'une utilisation en extérieur, adopter des câbles H05RN-F conformes à la norme 60245 IEC 57 (IEC) ; en intérieur, utiliser par contre des câbles H05VV-F conformes à la norme 60227 IEC 53 (IEC). Pour les alimentations jusqu'à 48 V, il est possible d'utiliser des câbles FROR 20-22 II conformes à la norme EN 50267-2-1 (CEI).

📖 Si la longueur des câbles ne correspond pas aux valeurs indiquées dans le tableau, déterminer la section des câbles en fonction de l'absorption effective des dispositifs connectés et selon les prescriptions de la norme CEI EN 60204-1.

📖 Pour les connexions prévoyant plusieurs charges sur la même ligne (séquentielles), les dimensions indiquées dans le tableau doivent être réévaluées en fonction des absorptions et des distances effectives. Pour les connexions de produits non indiqués dans ce manuel, considérer comme valable la documentation jointe à ces derniers.

Ouvrages préliminaires

⚠ Les illustrations suivantes ne sont que des exemples étant donné que l'espace pour la fixation de l'automatisme et des accessoires varie en fonction des encombrements. C'est donc l'installateur qui doit choisir la solution la plus indiquée.

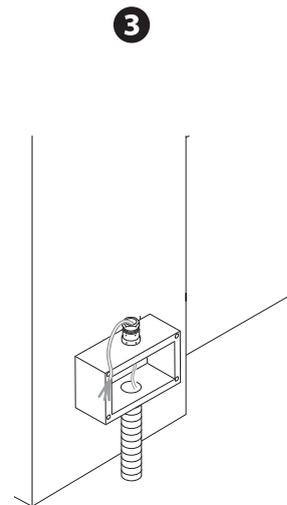
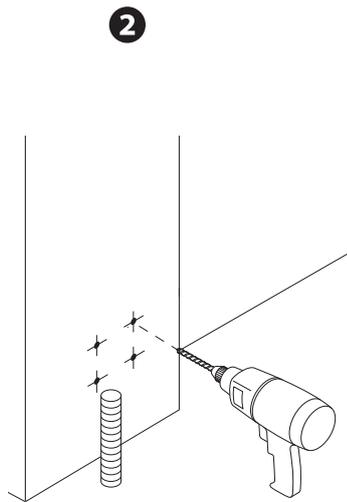
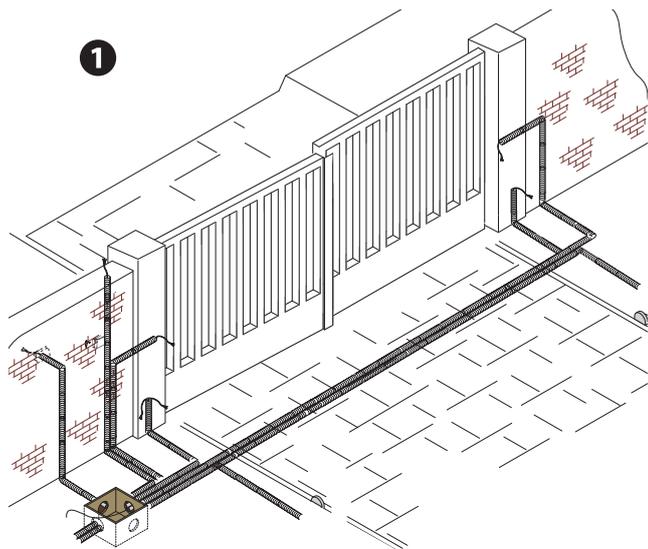
📖 Les figures suivantes se réfèrent à l'installation standard d'un portail s'ouvrant vers l'intérieur, avec motoréducteur à gauche. L'installation du motoréducteur à droite est symétrique.

Attention ! Pour des ouvertures vers l'extérieur, suivre le chapitre « INSTALLATION ET CONNEXIONS POUR UNE OUVERTURE VERS L'EXTÉRIEUR ».

Prévoir des boîtiers de dérivation dotés de passe-câbles et des gaines annelées pour les raccordements issus du boîtier de dérivation.

📖 Le nombre de gaines dépend du type d'installation et des accessoires prévus.

Poser les câbles électriques (voir tableau **type câbles et épaisseurs minimales**) en les faisant passer à travers les gaines annelées et les boîtiers de dérivation.

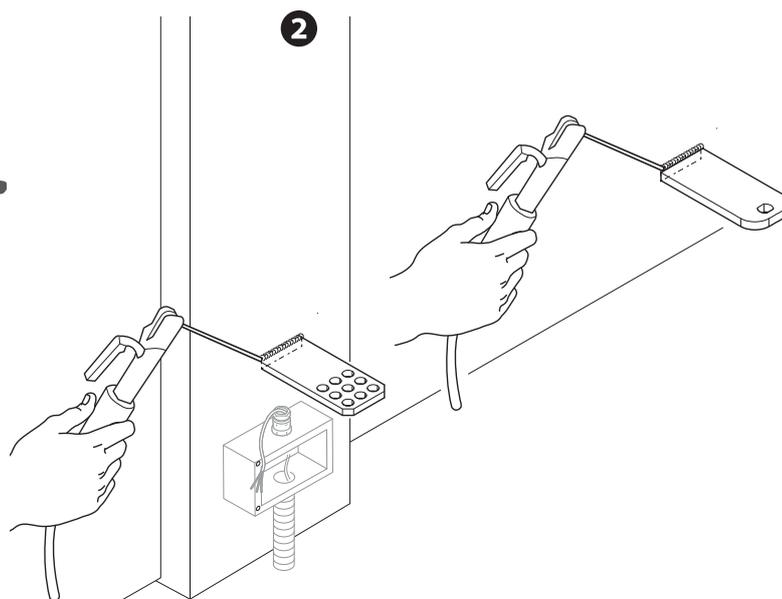
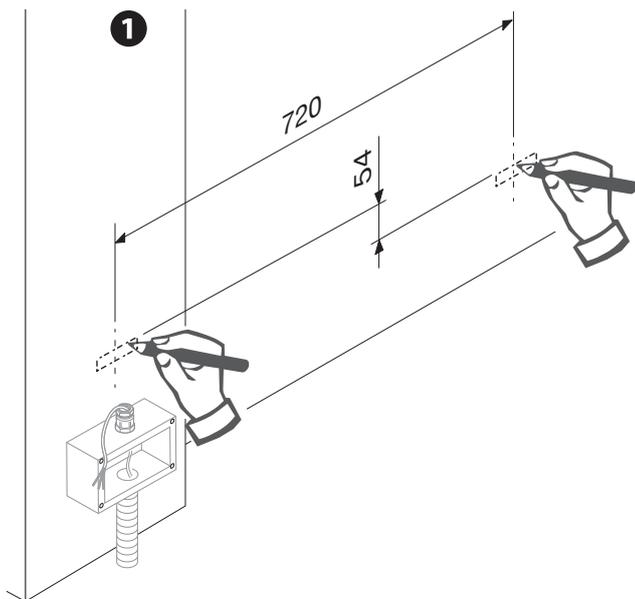


Fixation des étriers

Sur des piliers et des vantaux métalliques, marquer les points de fixation des étriers (final et initial).

 Les cotes de fixation sont indiquées au paragraphe CONTRÔLES COTES ET DIMENSIONS D'APPLICATION.

Souder les étriers directement sur le pilier et sur le vantail.

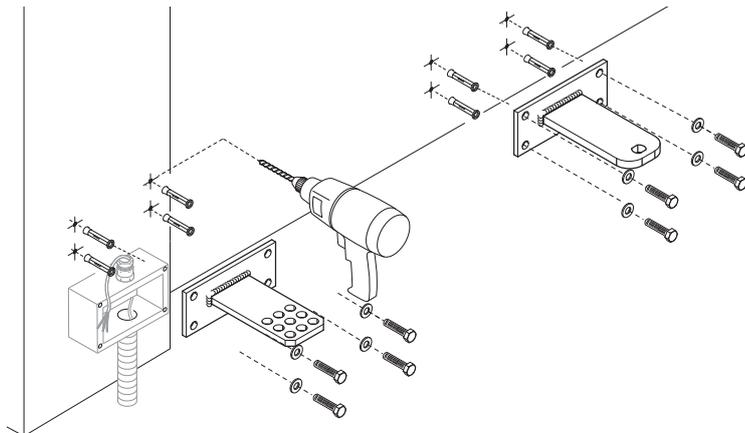
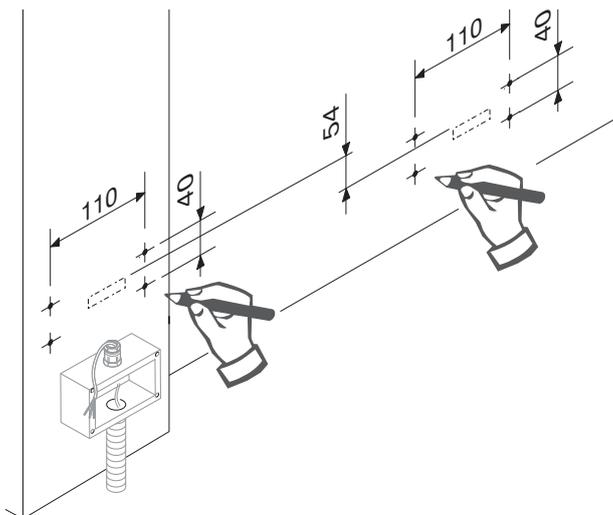
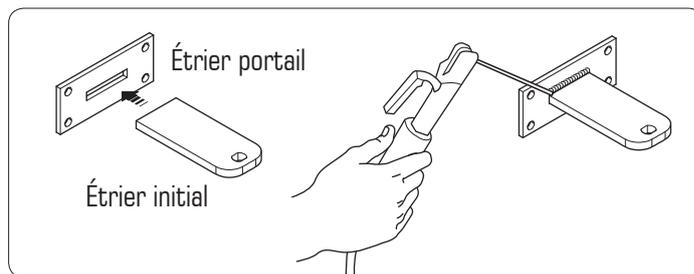
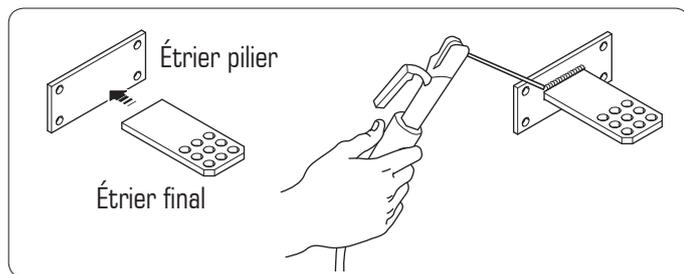


Sur des piliers et des vantaux non métalliques, assembler les étriers et les souder.

Noter les points de fixation des étriers (pilier et portail).

 Les cotes de fixation sont indiquées au paragraphe CONTRÔLES COTES ET DIMENSIONS D'APPLICATION.

Percer les points de fixation, introduire les chevilles ou utiliser des éléments adéquats pour la fixation des étriers.

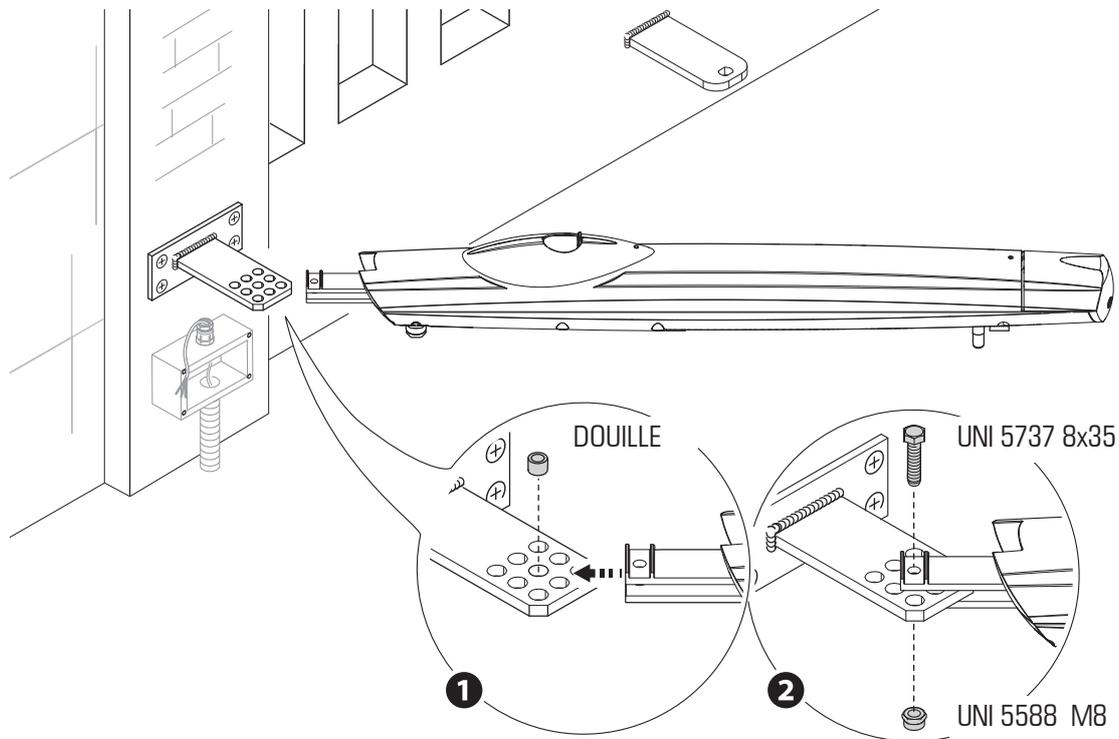


Fixation de l'automatisme

Introduire la douille (lubrifiée) dans le trou de l'étrier pilier.

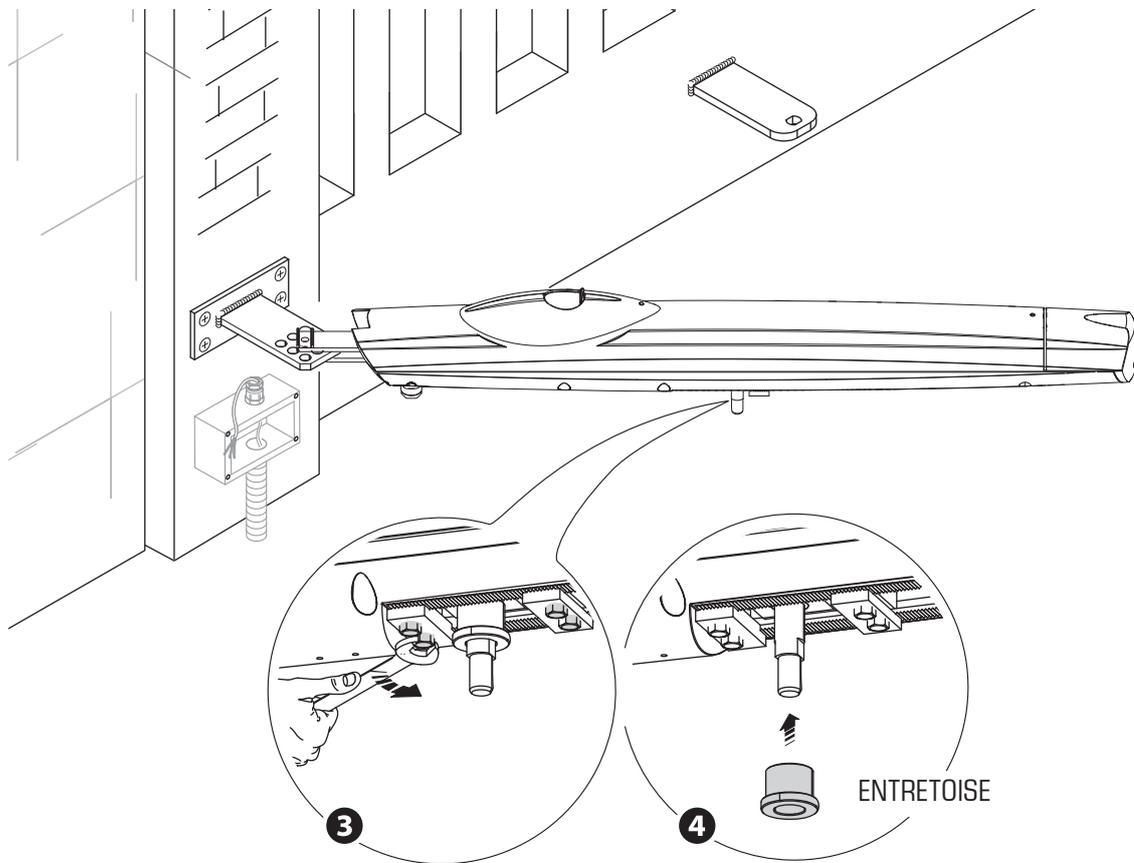
 L'étrier est doté de trous permettant de varier l'angle d'ouverture du portail.

Fixer l'embout articulé du motoréducteur à l'étrier à l'aide de la vis et de l'écrou (fournis).

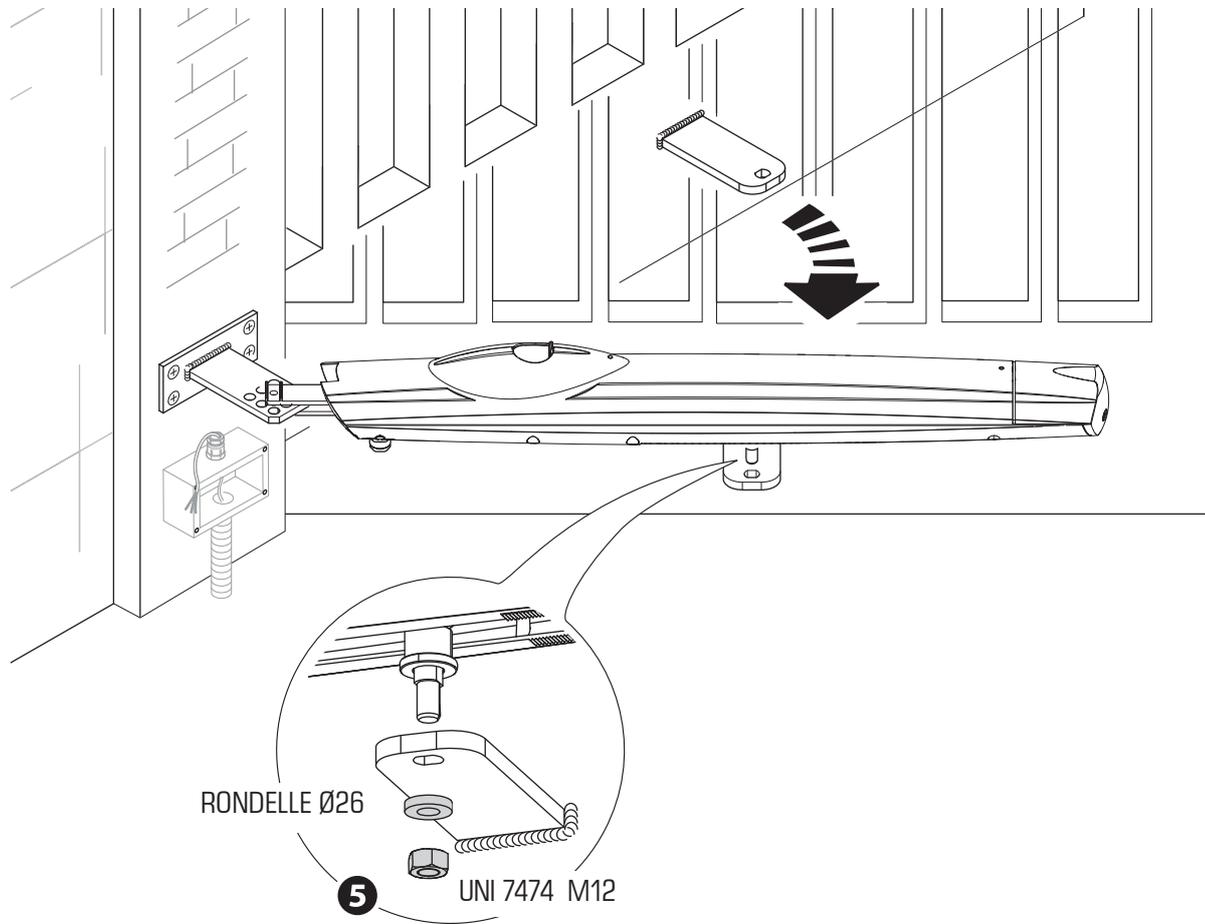


Desserrer les vis des butées mécaniques.

Positionner l'entretoise sur le goujon de blocage initial comme indiqué sur le dessin.



Ouvrir le vantail, introduire le goujon de fixation du motoréducteur dans le trou de l'étrier initial et le fixer avec une rondelle et un écrou (fournis).

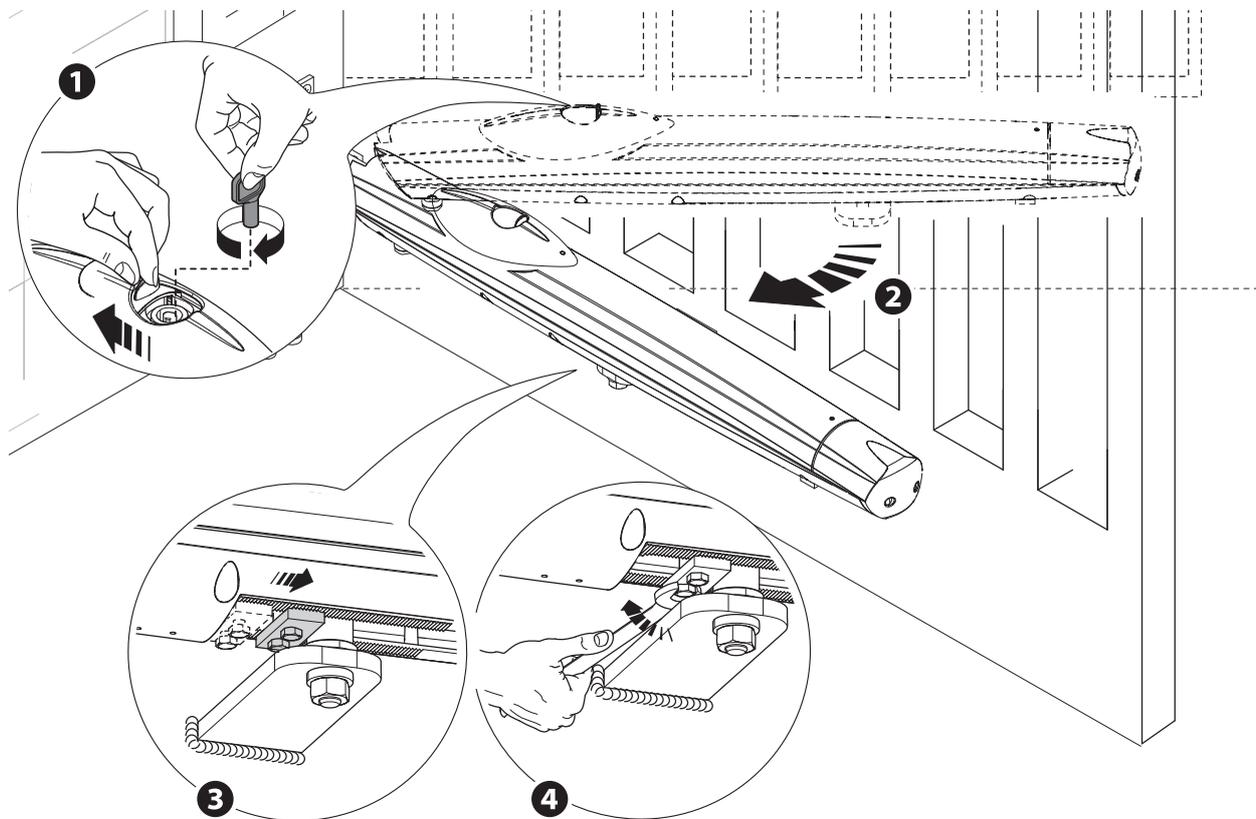


Détermination des points de fin de course

Débloquer le motoréducteur.

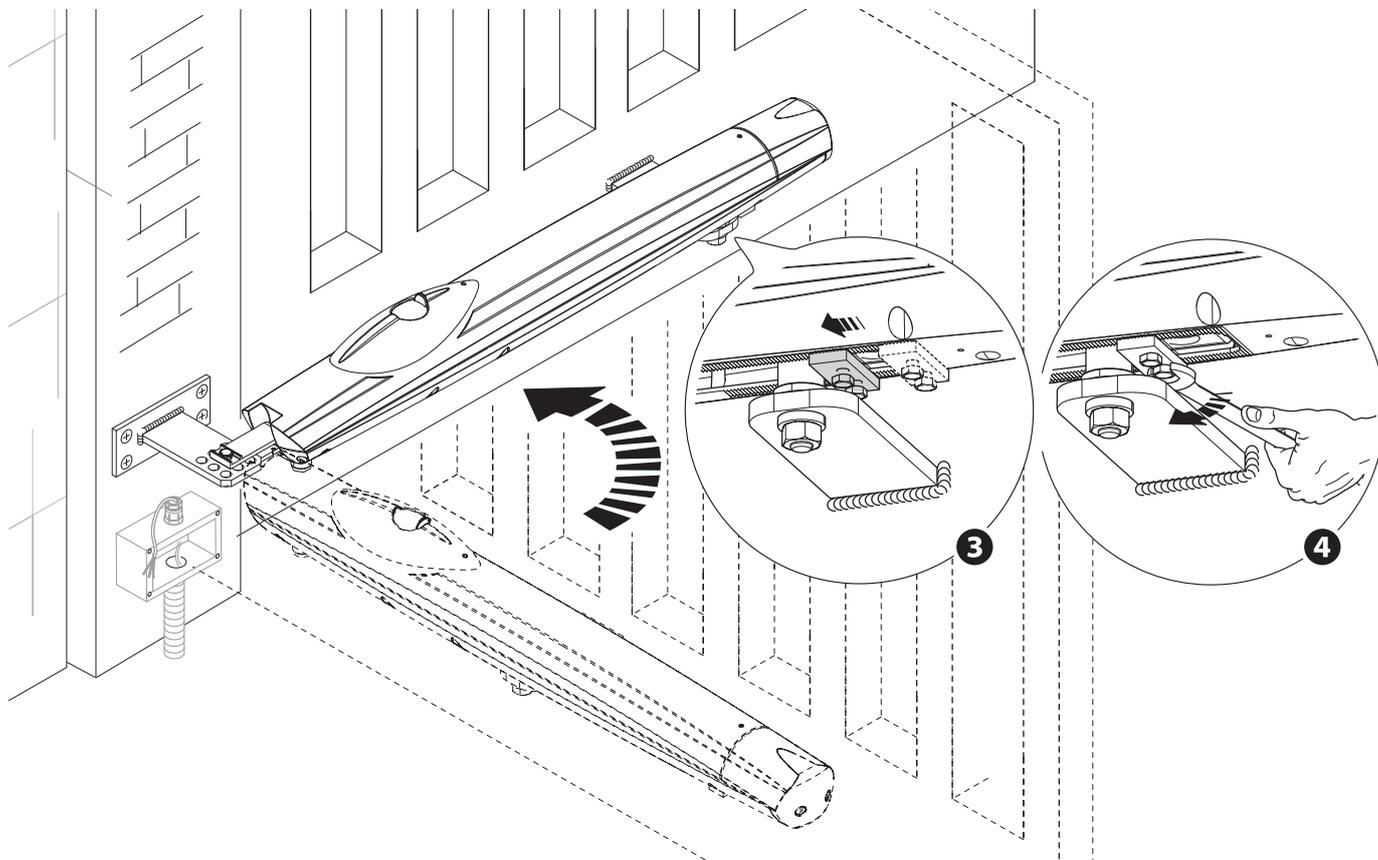
En phase d'ouverture.

Ouvrir complètement le vantail. Positionner la butée mécanique d'ouverture contre le goujon puis la fixer.



En phase de fermeture.

Fermer le vantail. Positionner la butée mécanique de fermeture contre le goujon puis la fixer.



ARMOIRE DE COMMANDE

⚠ Attention ! Avant d'intervenir sur l'armoire de commande, mettre hors tension et déconnecter les éventuelles batteries. L'armoire de commande se compose d'un boîtier en ABS, avec porte à ouverture totale et charnières à droite ou à gauche. La carte électronique avec carte radio récepteur et le transformateur y sont installés à l'intérieur.

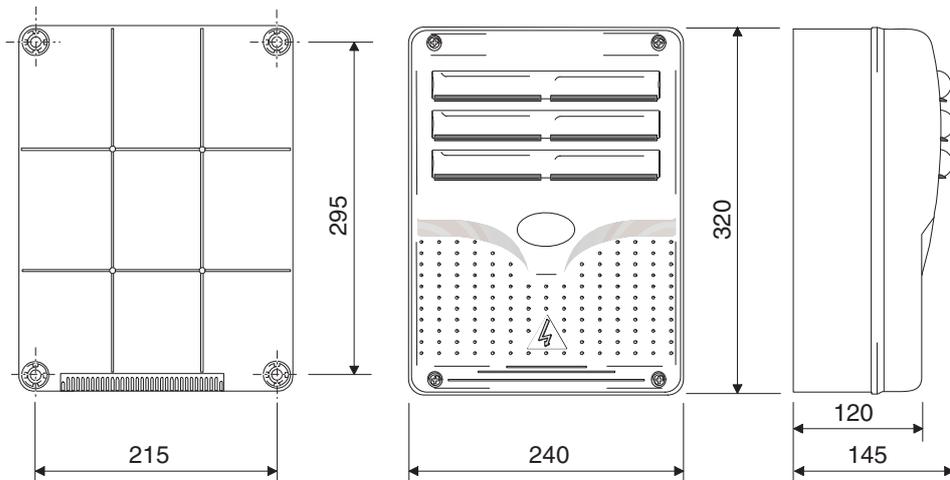
Nous en conseillons l'installation dans une zone protégée contre les chocs accidentels et les effractions.

Toutes les connexions sont protégées par des fusibles rapides.

FUSIBLES

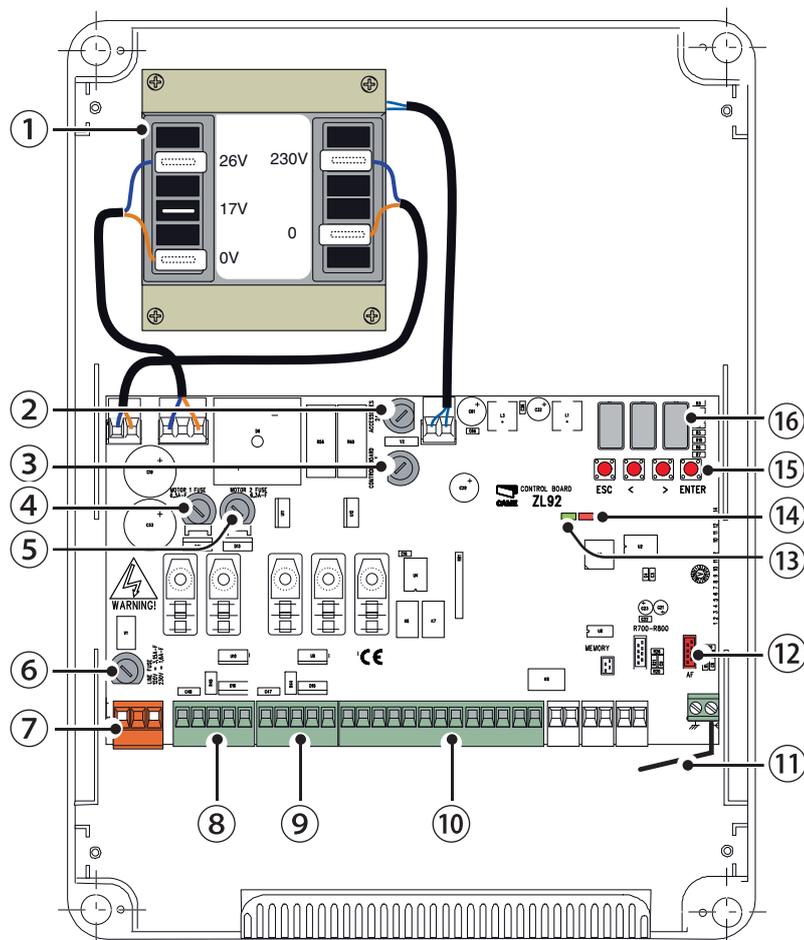
LINE - Ligne	1,6 A-F = 230 V
CONTROL BOARD- Carte électronique	1 A-F
MOTOR 1 / MOTOR 2 - Moteur 1 / Moteur 2	6,3 A = 250 V
ACCESSORIES - Accessoires	2 A-F

Dimensions



Composants principaux

1. Transformateur
2. Fusible accessoires
3. Fusible carte électronique
4. Fusible moteur 1
5. Fusible moteur 2
6. Fusible de ligne
7. Bornier d'alimentation
8. Bornier pour moteur 1
9. Bornier pour moteur 2
10. Bornier pour dispositifs de commande et de sécurité
11. Antenne
12. Connecteur pour carte radio RXStar
13. Voyant de signalisation led de présence de tension
14. Voyant de signalisation led de carte électronique pas encore réglée pour la course
15. Boutons de programmation
16. Afficheur



Fixation et montage du boîtier

1) Fixer la base du tableau dans une zone protégée ; il est conseillé d'utiliser des vis d'un diamètre max. de 6 mm avec tête bombée cruciforme.

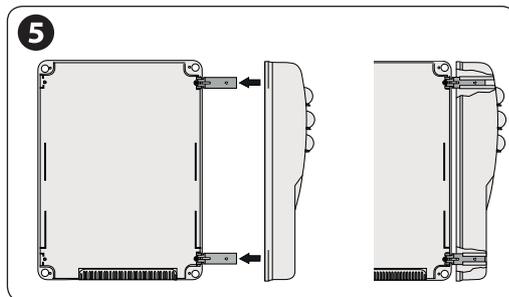
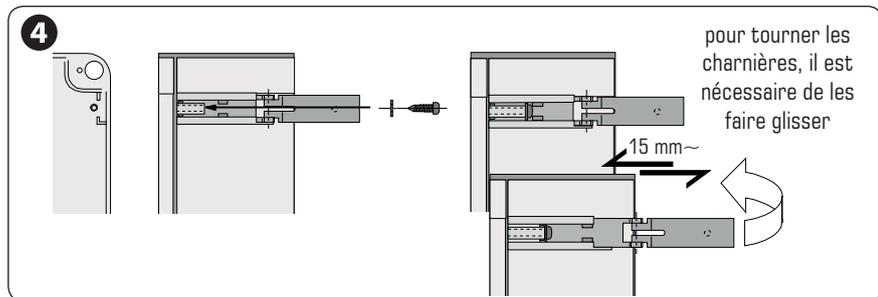
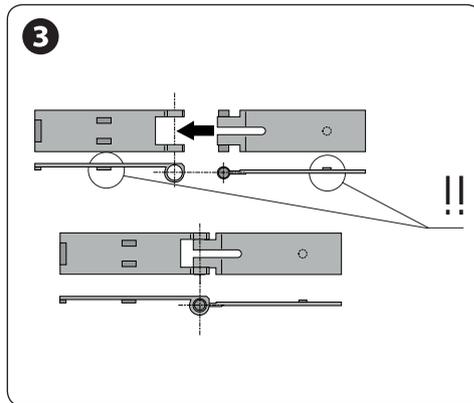
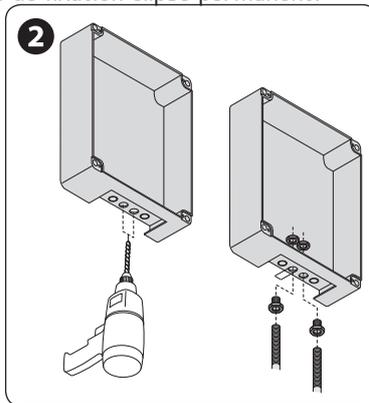
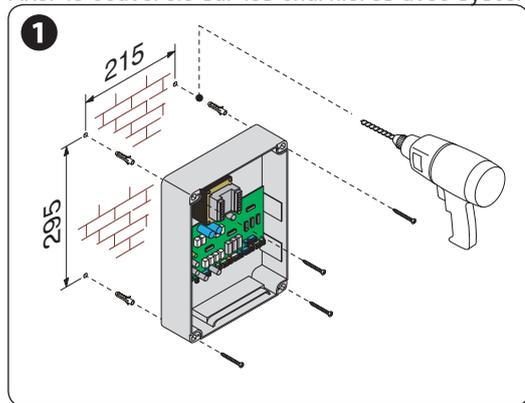
2) Percer les trous préforés et introduire les passe-câbles avec tuyaux annelés pour le passage des câbles électriques.

 Diamètre des trous préforés : 20 mm.

Assembler les charnières à pression.

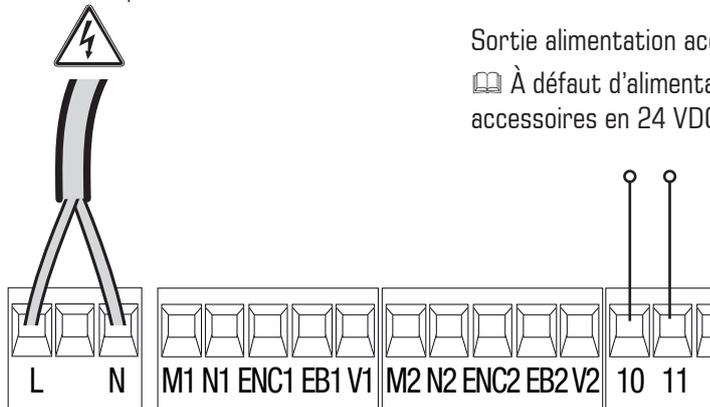
Introduire les charnières dans le boîtier (du côté droit ou gauche) et les fixer à l'aide des vis et des rondelles fournies.

Fixer le couvercle sur les charnières avec système de fixation clipsé permanent.



Alimentation

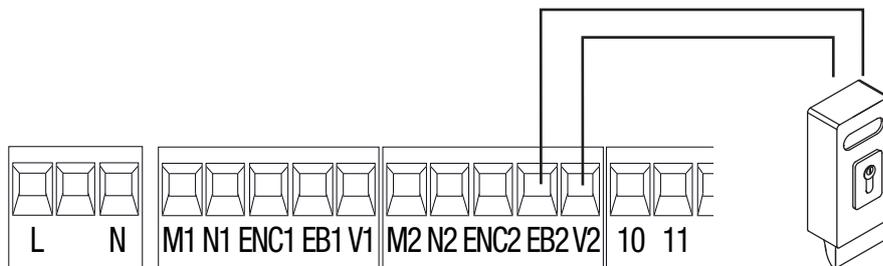
230 VAC - 50/60 Hz



Sortie alimentation accessoires 24 VAC (normalement) - max. 50 W.

À défaut d'alimentation secteur, il est possible d'alimenter les accessoires en 24 VDC avec une batterie tampon.

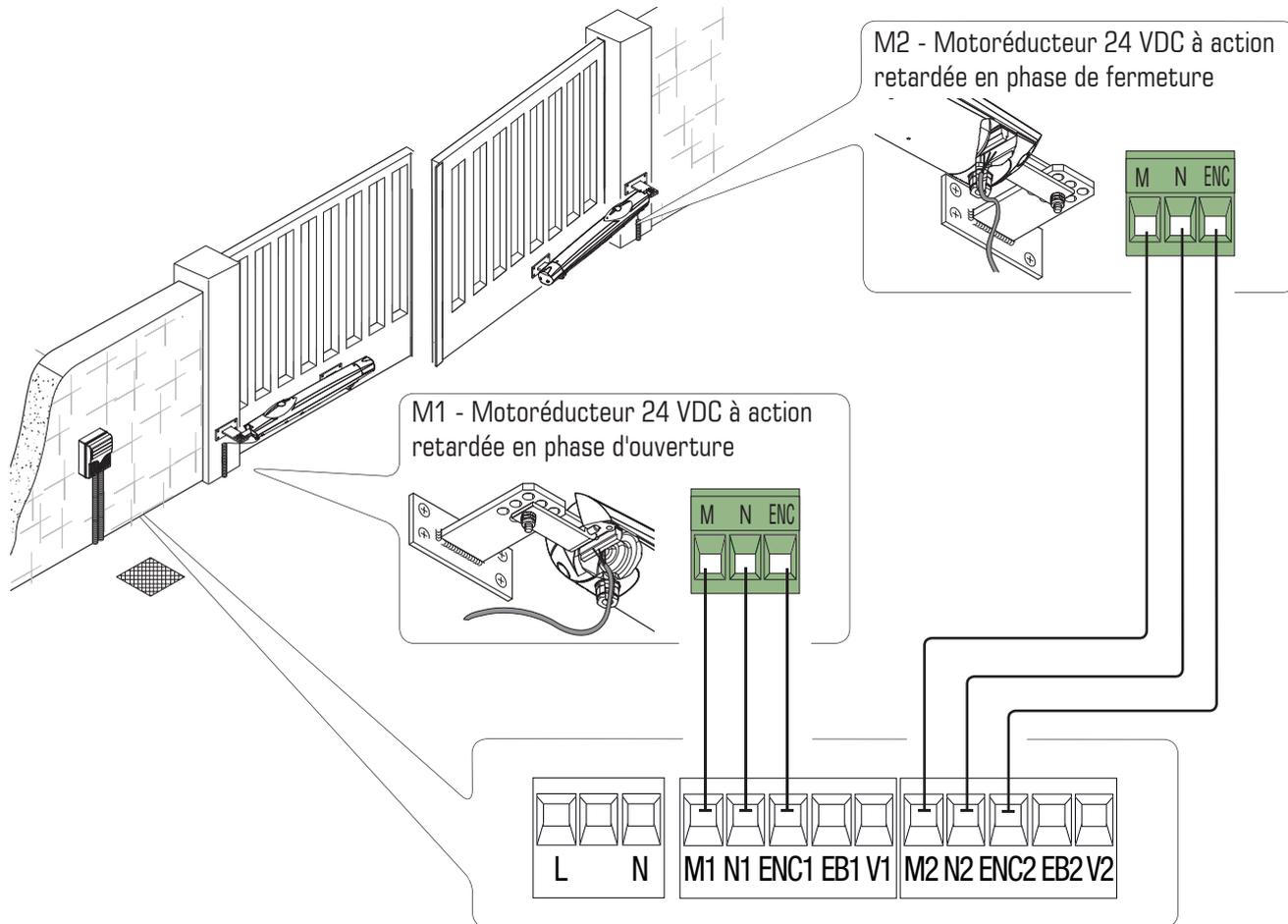
Serrure de verrouillage électrique



Serrure de verrouillage électrique en 12 VAC - max. 15 W (non fournie)

Motorréducteurs

FRANÇAIS



Dispositifs de commande

Bouton et/ou sélecteur à clé (non fournis) avec fonction OUVERTURE-FERMETURE (contact NO). Il est également possible d'activer la commande OUVERTURE-ARRÊT-FERMETURE-ARRÊT depuis la programmation des fonctions. Voir fonction F7.

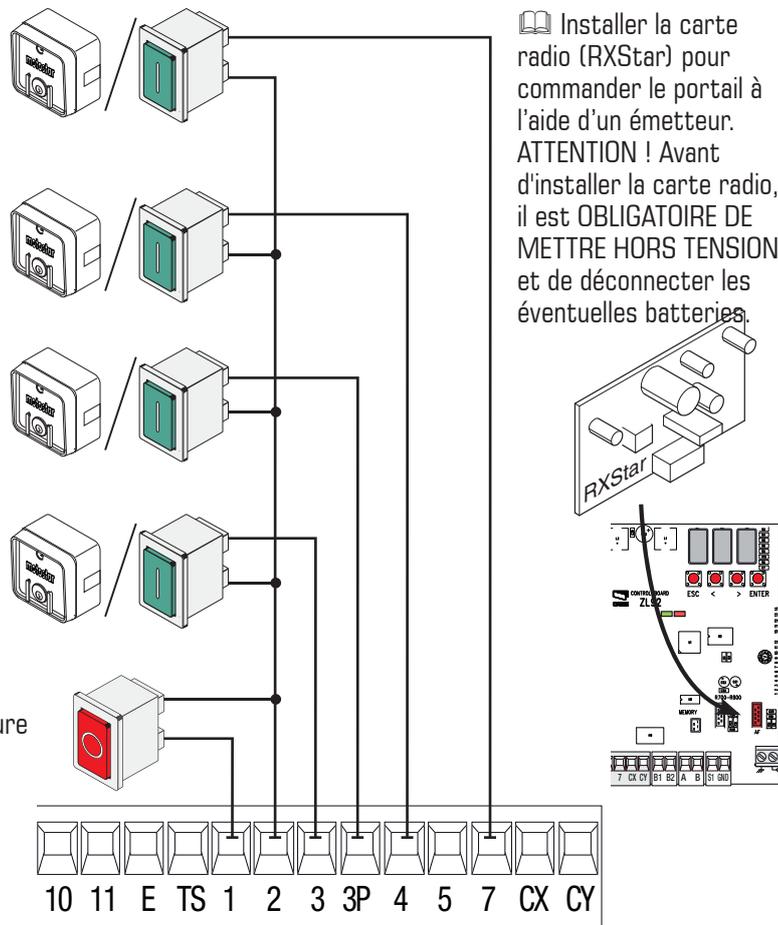
Bouton et/ou sélecteur à clé (non fournis) avec fonction de FERMETURE (contact NO).

Bouton et/ou sélecteur à clé (non fournis) avec fonction d'OUVERTURE PIÉTONNE (contact NO). Il est également possible, depuis la programmation des fonctions, d'activer la commande OUVERTURE PARTIELLE. Voir fonction F8.

Bouton et/ou sélecteur à clé (non fournis) avec fonction d'OUVERTURE (contact NO).

Bouton (non fourni) avec fonction d'ARRÊT (contact NF). Permet l'arrêt du portail avec désactivation de la fermeture automatique. Pour reprendre le mouvement, appuyer sur le bouton de commande ou sur un autre dispositif de commande. Voir fonction F1.

- Boutons disponibles sur le marché.
- Sélecteur à clé en option, art. KEYSTAR



Dispositifs de sécurité

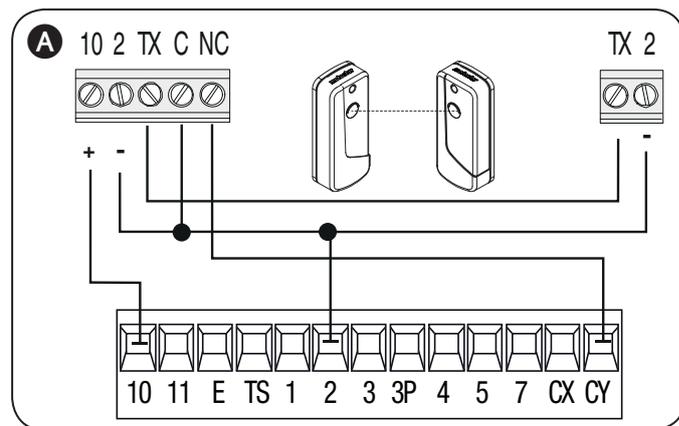
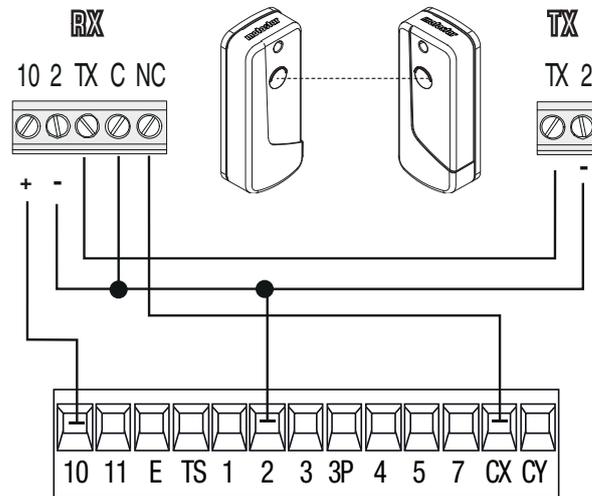
Photocellules

Configurer le contact CX (NF), entrée pour dispositifs de sécurité type photocellules.

En phase de programmation des fonctions, l'entrée CX (Fonction F2) peut être configurée en :

- **C1** réouverture durant la fermeture. Durant la phase de fermeture du portail, l'ouverture du contact provoque l'inversion du mouvement jusqu'à ouverture totale du portail ;
 - **C2** refermeture durant l'ouverture. Durant la phase d'ouverture du portail, l'ouverture du contact provoque l'inversion du mouvement jusqu'à fermeture totale du portail ;
 - **C3** arrêt partiel. Arrêt du portail en mouvement avec fermeture automatique (si la fonction de fermeture automatique a été activée) ;
 - **C4** attente obstacle. Arrêt du portail en mouvement avec reprise du mouvement après élimination de l'obstacle.
- 📖 Si le contact CX n'est pas utilisé, le désactiver en phase de programmation.

📖 Pour ajouter quatre autres photocellules, effectuer les branchements électriques en utilisant l'entrée CY comme indiqué sur la figure **A** et configurer la fonction sur (F3).

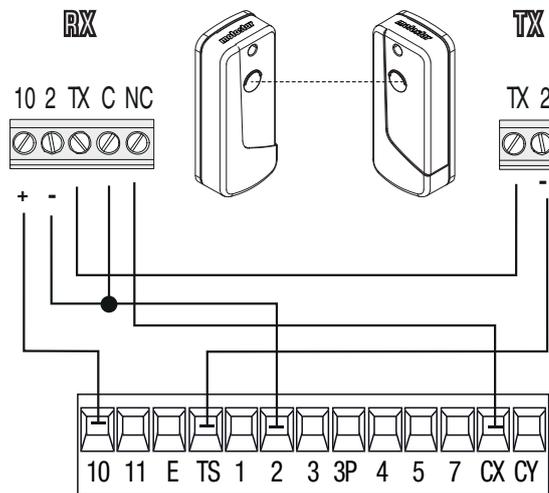


Photocellules en mode test sécurité

La carte contrôle l'efficacité des dispositifs de sécurité (ex. : photocellules) à chaque commande d'ouverture ou de fermeture.

Toute éventuelle anomalie désactive les commandes, quelles qu'elles soient, et l'écran affiche Er4.

Pour ce type de connexion, activer la fonction F5.

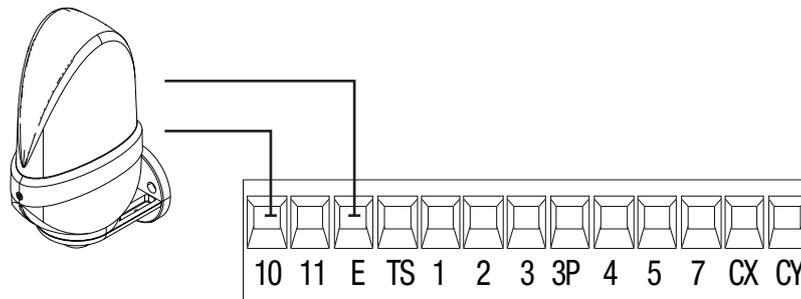


Dispositifs de signalisation

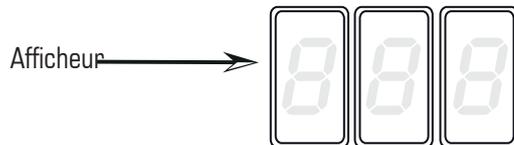
Sortie connexion clignotant.

(Portée contact : 24 VAC (normalement) - 25 W max.).

À défaut d'alimentation secteur, il est possible d'alimenter les accessoires en 24 VDC avec une batterie tampon.

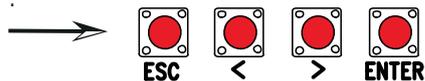


Description des commandes de programmation



La touche ESC permet de/d' :

- sortir des menus
- annuler les modifications



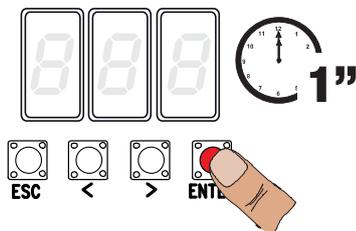
La touche ENTER permet de/d' :

- entrer dans les menus
- confirmer et mémoriser la valeur configurée.

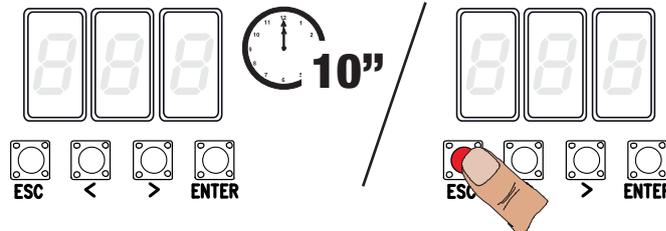
Les touches < > permettent de/d' :

- se déplacer d'une option de menu à l'autre
- augmenter ou diminuer une valeur.

Pour entrer dans le menu, maintenir la touche ENTER enfoncée pendant au moins une seconde.



Pour sortir du menu, attendre 10 secondes ou appuyer sur ESC.



Menu fonctions

▲ Pour effectuer la programmation des fonctions, l'automatisme doit être à l'arrêt.

F1 Arrêt total [1-2]	0 =Désactivée / 1 =Activée (par défaut)
Entrée NF – Arrêt du portail avec désactivation de l'éventuelle fermeture automatique ; pour reprendre le mouvement, utiliser le dispositif de commande. Le dispositif de sécurité doit être connecté sur [1-2] ; s'il n'est pas utilisé, sélectionner 0.	
F2 Entrée [2-CX]	0 =Désactivée (par défaut) / 1 =C1 / 2 =C2 / 3 =C3 / 4 =C4 / 7 =C7 / 8 =C8
Entrée NF – Possibilité d'associer : C1 = réouverture durant la fermeture pour photocellules, C2 = refermeture durant l'ouverture pour photocellules, C3 = arrêt partiel, C4 = attente obstacle, C7 = à ne pas utiliser, C8 = à ne pas utiliser.	
F3 Entrée [2-CY]	0 =Désactivée (par défaut) / 1 =C1 / 2 =C2 / 3 =C3 / 4 =C4 / 7 =C7 / 8 =C8
Entrée NF – Possibilité d'associer : C1 = réouverture durant la fermeture pour photocellules, C2 = refermeture durant l'ouverture pour photocellules, C3 = arrêt partiel, C4 = attente obstacle, C7 = à ne pas utiliser, C8 = à ne pas utiliser.	
F5 Test sécurité	0 =Désactivée (par défaut) / 1 =CX / 2 =CY / 3 =CX+CY
La carte contrôle le bon fonctionnement des photocellules avant chaque commande d'ouverture ou de fermeture.	
F6 Action maintenue	0 =Désactivée (par défaut) / 1 =Activée
Le portail s'ouvre et se ferme en maintenant enfoncé un bouton. Bouton d'ouverture sur le contact 2-3 et bouton de fermeture sur le contact 2-4. Tous les autres dispositifs de commande, même radio, sont désactivés.	
F7 Commande [2-7]	0 =Pas-à-pas (par défaut) / 1 =Séquentielle
Depuis le dispositif de commande connecté sur 2-7, cette fonction permet l'exécution de la commande pas-à-pas (ouverture-fermeture) ou séquentielle (ouverture-arrêt-fermeture-arrêt).	
F8 Commande [2-3P]	0 =Ouverture piétonne (par défaut) / 1 =Ouverture partielle
Depuis le dispositif de commande connecté sur 2-3P, cette fonction permet l'exécution de l'ouverture piétonne (ouverture complète du vantail de M2) ou ouverture partielle (ouverture partielle du vantail de M2 : le degré d'ouverture dépend du pourcentage de réglage de la course configuré avec F36).	
F9 Détection de l'obstacle avant démarrage	0 =Désactivée (par défaut) / 1 =Activée
Quand le portail est fermé, ouvert ou après un arrêt total, le moteur reste arrêté si les dispositifs de sécurité (photocellules ou bords sensibles) détectent un obstacle.	
F10	0 =Désactivée (par défaut)
Ne pas modifier, fonction pas disponible.	

F11 Encodeur	0 =Activé (par défaut) / 1 =Désactivé
Gestion des ralentissements, de la détection des obstacles et de la sensibilité.	
F12 Départ ralenti	0 =Désactivée (par défaut) / 1 =Activée
Le portail démarre lentement pendant quelques secondes à chaque commande d'ouverture ou de fermeture.	
F13 Poussée en fermeture	0 =Désactivée (par défaut) / 1 =Poussée minimum / 2 =Poussée moyenne / 3 =Poussée maximum
À la butée de fin de course en phase de fermeture, les motoréducteurs effectuent une petite poussée jusqu'à la butée des vantaux.	
F14	1 =Désactivée (par défaut)
Ne pas modifier, fonction pas disponible.	
F16 Coup de bélier	0 =Désactivée (par défaut) / 1 =Activée
Avant chaque manœuvre d'ouverture et de fermeture les vantaux poussent contre la butée pour faciliter le déblocage de la serrure de verrouillage électrique. Le temps de poussée est configuré par F26.	
F17 Serrure	0 =Avec commande d'ouverture (par défaut) / 1 =Avec commande de fermeture / 2 =avec les deux commandes
Déverrouillage de la serrure électrique avec vantaux contre la butée en fermeture et en ouverture. Le temps d'intervention est configuré par F27.	
F18	0 =Désactivée (par défaut)
Ne pas modifier, fonction pas disponible.	
F19 Temps de fermeture automatique	0 =Désactivée (par défaut) / 1 =1 seconde /... / 180 =180 secondes
L'attente avant la fermeture automatique démarre lorsque le point de fin de course a été atteint en phase d'ouverture pendant un délai réglable entre 1 et 180 secondes. L'intervention des dispositifs de sécurité en cas de détection d'un obstacle, après un arrêt total ou à défaut de tension, désactive la fermeture automatique.	
F20 Temps fermeture automatique après ouverture partielle ou piétonne	0 =Désactivée (par défaut) / 1 =1 seconde /... / 180 =180 secondes
L'attente avant la fermeture automatique démarre après une commande d'ouverture partielle ou piétonne pendant un temps réglable entre 1 et 180 secondes. L'intervention des dispositifs de sécurité en cas de détection d'un obstacle, après un arrêt total ou à défaut de tension, désactive la fermeture automatique.	
F21 Temps de préclignotement	0 =Désactivée (par défaut) / 1 =1 seconde /... / 10 =10 secondes
Réglage du temps de préclignotement du clignotant connecté sur 10-E avant chaque manœuvre. Le temps de préclignotement peut être réglé entre 1 et 10 secondes.	

F22 Temps de fonctionnement	5 =5 secondes /... / 120 =120 secondes (par défaut)
Temps de fonctionnement des moteurs, en phase d'ouverture et de fermeture. Réglable de 5 secondes à 180 secondes.	
F23 Temps retard en ouverture	0 =0 secondes /... / 2 =2 secondes (par défaut) /... / 10 =10 secondes.
Après une commande d'ouverture, le motoréducteur M1 part en retard par rapport au motoréducteur M2. Le temps de retard peut être réglé entre 0 et 10 secondes.	
F24 Temps retard en fermeture	0 =0 secondes /... / 5 =5 secondes (par défaut) /... / 25 =25 secondes.
Après une commande de fermeture ou après la fermeture automatique, le motoréducteur M2 part en retard par rapport au motoréducteur M1. Le temps de retard peut être réglé entre 0 et 25 secondes.	
F25	
Ne pas modifier, fonction pas disponible.	
F26 Temps coup de bélier	1 =1 seconde (par défaut) / 2 =2 secondes
Après une commande d'ouverture et de fermeture, les motoréducteurs effectuent une poussée jusqu'à la butée pendant un temps réglable entre 1 et 2 secondes.	
F27 Temps serrure	1 =1 seconde (par défaut) / 4 =4 secondes
Après une commande d'ouverture et de fermeture, la serrure électrique se déverrouille pendant un temps réglable entre 1 et 4 secondes.	
F28 Vitesse de manœuvre du motoréducteur M1	40 =Vitesse minimum /... / 100 =Vitesse maximum (par défaut)
Configuration de la vitesse d'ouverture et de fermeture du motoréducteur M1, calculée en pourcentage.	
F29 Vitesse de manœuvre du motoréducteur M2	40 =Vitesse minimum /... / 100 =Vitesse maximum (par défaut)
Configuration de la vitesse d'ouverture et de fermeture du motoréducteur M2, calculée en pourcentage.	
F30 Vitesse de ralentissement du motoréducteur M1	20 =Vitesse minimum /... / 50 =Vitesse (par défaut) /... / 60 =Vitesse maximum
Configuration de la vitesse de ralentissement à l'ouverture et à la fermeture du motoréducteur M1, calculée en pourcentage.	
F31 Vitesse de ralentissement du motoréducteur M2	20 =Vitesse minimum /... / 50 =Vitesse (par défaut) /... / 60 =Vitesse maximum
Configuration de la vitesse de ralentissement à l'ouverture et à la fermeture du motoréducteur M2, calculée en pourcentage.	
F32	
Ne pas modifier, fonction pas disponible.	
F33 Vitesse d'auto-apprentissage	30 =Vitesse minimum /... / 50 =Vitesse (par défaut) /... / 60 =Vitesse maximum
Configuration de la vitesse des motoréducteurs durant la phase d'auto-apprentissage, calculée en pourcentage.	

F34 Sensibilité course	10 =Sensibilité maximale /... / 100 =Sensibilité minimale (par défaut)
Réglage de la sensibilité de détection des obstacles durant la course.	
F35 Sensibilité ralentissement	10 =sensibilité maximale /... / 100 =sensibilité minimale (par défaut)
Réglage de la sensibilité de détection des obstacles durant le ralentissement.	
F36 Réglage ouverture partielle	10 =10% de la course (par défaut) /... / 80 =80% de la course
Réglage en pourcentage sur la course totale, de l'ouverture du motoréducteur M2.	
F37 Point ralentissement ouverture de M1	10 =10% de la course /... / 25 =25% de la course (par défaut) /... / 60 =60% de la course
Réglage, en pourcentage sur la course totale, du point de ralentissement initial en phase d'ouverture du motoréducteur M1.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction Encodeur.	
F38 Point ralentissement fermeture de M1	10 =10% de la course /... / 25 =25% de la course (par défaut) /... / 60 =60% de la course
Réglage, en pourcentage sur la course totale, du point de ralentissement initial en phase de fermeture du motoréducteur M1.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction Encodeur.	
F39 Point de rapprochement en ouverture de M1	1 =1% de la course /... / 5 =5% de la course (par défaut) /... / 10 =10% de la course
Réglage, en pourcentage sur la course totale, du point initial de rapprochement en phase d'ouverture du motoréducteur M1.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction Encodeur.	
F40 Point de rapprochement en fermeture de M1	1 =1% de la course /... / 5 =5% de la course (par défaut) /... / 10 =10% de la course
Réglage, en pourcentage sur la course totale, du point initial de rapprochement en phase de fermeture du motoréducteur M1.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction Encodeur.	
F41 Point ralentissement en ouverture de M2	10 =10% de la course /... / 25 =25% de la course (par défaut) /... / 60 =60% de la course
Réglage, en pourcentage sur la course totale, du point de ralentissement initial en phase d'ouverture du motoréducteur M2.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction Encodeur.	
F42 Point ralentissement en fermeture de M2	10 =1% de la course /... / 25 =25% de la course (par défaut) /... / 60 =60% de la course
Réglage, en pourcentage sur la course totale, du point de ralentissement initial en phase de fermeture du motoréducteur M2.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction Encodeur.	
F43 Point de rapprochement en ouverture de M2	1 =1% de la course /... / 5 =5% de la course (par défaut) /... / 10 =10% de la course
Réglage, en pourcentage sur la course totale, du point initial de rapprochement en phase d'ouverture du motoréducteur M2.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction Encodeur.	
F44 Point de rapprochement en fermeture de M2	1 =1% de la course /... / 5 =5% de la course (par défaut) /... / 10 =10% de la course
Réglage, en pourcentage sur la course totale, du point initial de rapprochement en phase de fermeture du motoréducteur M2.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction Encodeur.	

F45	
Ne pas modifier, fonction pas disponible.	
F46 Nombre moteurs	0 =M1 et M2 (par défaut) / 1 =M2
Pour la configuration du nombre de moteurs connectés à l'armoire de commande.	
F50	0 =Désactivée (par défaut)
Ne pas modifier, fonction pas disponible.	
F51	0 =Désactivée (par défaut)
Ne pas modifier, fonction pas disponible.	
U1 Insertion utilisateur	1 =Commande pas-à-pas (ouverture-fermeture) / 2 =Commande séquentielle (ouverture-arrêt-fermeture-arrêt) / 3 =Commande ouverture uniquement / 4 =Commande piétonne/partielle / 5 =À ne pas utiliser
Insertion utilisateurs (max. 25 utilisateurs) et attribution à chacun d'eux d'une fonction à choisir parmi les fonctions prévues. L'insertion doit être effectuée au moyen d'un émetteur ou d'un autre dispositif de commande (voir paragraphe INSERTION UTILISATEUR AVEC COMMANDE ASSOCIÉE).	
U2 Suppression utilisateur	
Élimination d'un seul utilisateur (voir paragraphe ÉLIMINATION D'UN SEUL UTILISATEUR).	
U3 Suppression utilisateur	0 =Désactivée / 1 =Élimination de tous les utilisateurs
Élimination de tous les utilisateurs.	
A1 Type moteur	1 = (par défaut) / 2 =à ne pas utiliser / 3 =à ne pas utiliser / 4 =à ne pas utiliser / 5 =SLS24 / 6 =à ne pas utiliser / 7 =à ne pas utiliser
Sélectionner 5 pour configurer la carte électronique avec les motoréducteurs.	
A2 Test moteurs	0 =Désactivée / 1 =Activée
Test pour contrôler le bon sens de rotation des motoréducteurs (voir paragraphe TEST MOTEURS).	
A3 Auto-apprentissage de la course	0 =Désactivée / 1 =Activée
Auto-apprentissage automatique de la course du portail (voir paragraphe AUTO-APPRENTISSAGE DE LA COURSE).  Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction Encodeur.	
A4 RàZ paramètres	0 =Désactivée / 1 =Activée
Attention ! Les configurations par défaut sont remises à zéro et l'auto-apprentissage de la course est effacé.	
H1 Version	
Visualise la version du firmware.	

MISE EN FONCTION

Après avoir effectué tous les câblages décrits précédemment, confier la mise en fonction de l'automatisme à du personnel qualifié en exécutant en premier les fonctions suivantes :

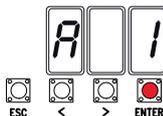
- type moteur (A1) ;
- nombre moteurs (F46) ;
- test moteurs (A2) ;
- auto-apprentissage de la course (A3).

Type moteur

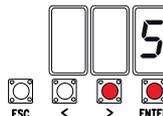
La carte électronique n'a pas été configurée pour automatiser les motoréducteurs. La configurer en programmant la fonction A1 comme suit :

Sélectionner A1.

Appuyer sur ENTER pour confirmer.



Sélectionner 5 et appuyer sur ENTER pour confirmer la configuration.

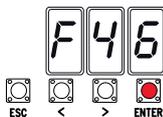


Nombre moteurs

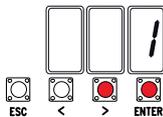
La carte électronique a été configurée pour commander deux motoréducteurs. Pour ne commander qu'un seul motoréducteur, configurer la fonction F46 de la façon suivante :

Sélectionner F46.

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

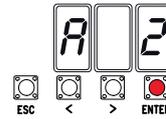


Sélectionner 1 et appuyer sur ENTER pour confirmer la configuration pour un seul motoréducteur.

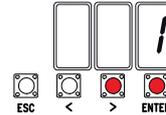


Test moteurs

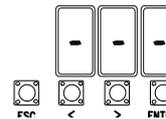
Sélectionner A2.
Appuyer sur ENTER pour confirmer.



Sélectionner 1 et appuyer sur ENTER pour confirmer l'opération de test moteurs.

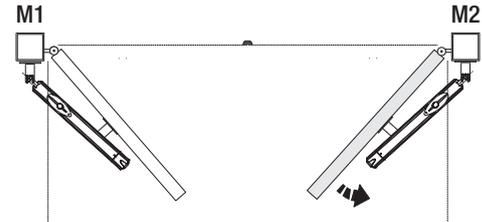
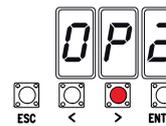


L'écran affichera le message [---] en attente de la commande.



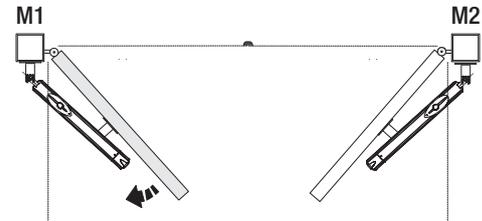
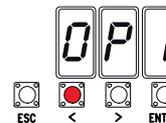
Maintenir enfoncée la touche signalée par la flèche > et s'assurer que le vantail du deuxième motoréducteur (M2) effectue bien une manœuvre d'ouverture.

 Si le vantail effectue une manœuvre de fermeture, inverser les phases du moteur.



En faire de même avec la touche signalée par la flèche < pour contrôler le vantail du premier motoréducteur (M1).

 Si le vantail effectue une manœuvre de fermeture, inverser les phases du moteur.



Auto-apprentissage de la course

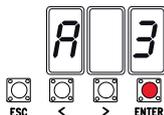
Avant de régler la course, amener le portail à mi-course, s'assurer que la zone d'actionnement ne présente aucun obstacle et s'assurer de la présence d'une butée d'arrêt mécanique aussi bien à l'ouverture qu'à la fermeture.

Les butées d'arrêt mécanique sont obligatoires.

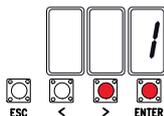
Important ! Durant l'auto-apprentissage, tous les dispositifs de sécurité seront désactivés.

Sélectionner A3.

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

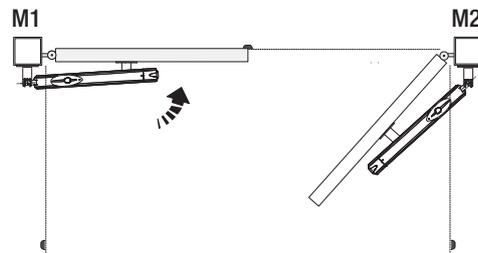
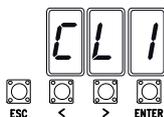


Sélectionner 1 et appuyer sur ENTER pour confirmer l'opération d'auto-apprentissage.



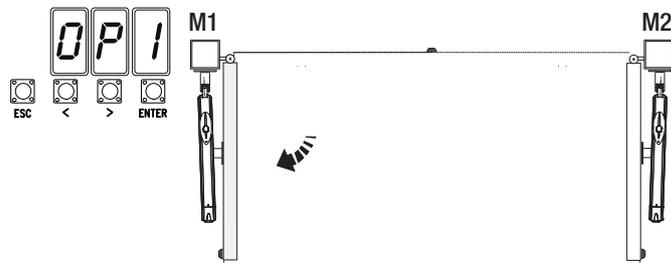
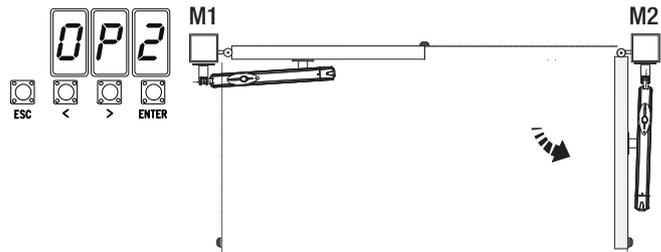
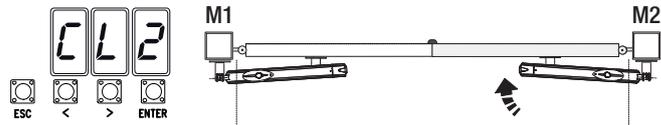
Le vantail du premier motoréducteur effectuera une manœuvre de fermeture jusqu'à la butée d'arrêt...

...le vantail du deuxième motoréducteur effectuera ensuite la même manœuvre...



...le vantail du deuxième motoréducteur effectuera ensuite une manœuvre d'ouverture jusqu'à la butée d'arrêt...

... le vantail du premier motoréducteur effectuera la même manœuvre.



GESTION DES UTILISATEURS

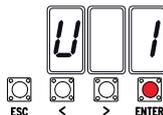
Les numéros clignotants qui apparaissent durant les opérations d'insertion et d'élimination des utilisateurs sont disponibles et utilisables pour un éventuel utilisateur à insérer (max. 25 utilisateurs).

Avant l'enregistrement des utilisateurs, s'assurer que la carte radio (RXStar) est bien enfichée dans le connecteur (voir paragraphe DISPOSITIFS DE COMMANDE).

Activation d'un utilisateur avec commande associée

Sélectionner U1.

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

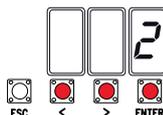


Sélectionner une commande à associer à l'utilisateur.

Les commandes sont :

- 1 = pas-à-pas (ouverture-fermeture) ;
- 2 = séquentielle (ouverture-arrêt-fermeture-arrêt) ;
- 3 = ouverture ;
- 4 = ouverture partielle/piétonne ;
- 5 = à ne pas utiliser.

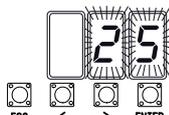
Appuyer sur ENTER pour confirmer...



... un numéro de 1 à 25 clignotera pendant quelques secondes.

Envoyer le code depuis l'émetteur ou un autre dispositif de commande (ex. : clavier à code).

Associer le numéro à l'utilisateur inséré.

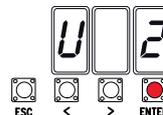


Pour ajouter une autre commande avec le même émetteur, répéter la procédure en l'associant à une autre touche.

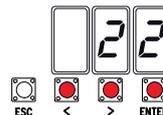
Utilisateur	Commande associée
1 -	
2 -	
3 -	
4 -	
5 -	
6 -	
7 -	
8 -	
9 -	
10 -	
11 -	
12 -	
13 -	
14 -	
15 -	
16 -	
17 -	
18 -	
19 -	
20 -	
21 -	
22 -	
23 -	
24 -	
25 -	

Élimination d'un seul utilisateur

Sélectionner U2.
Appuyer sur ENTER pour confirmer.



Choisir le numéro de l'utilisateur à éliminer à l'aide des touches signalées par les flèches.
Appuyer sur ENTER pour confirmer...



... l'écran affichera CLr pour confirmer l'élimination.

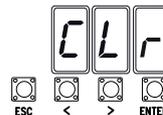
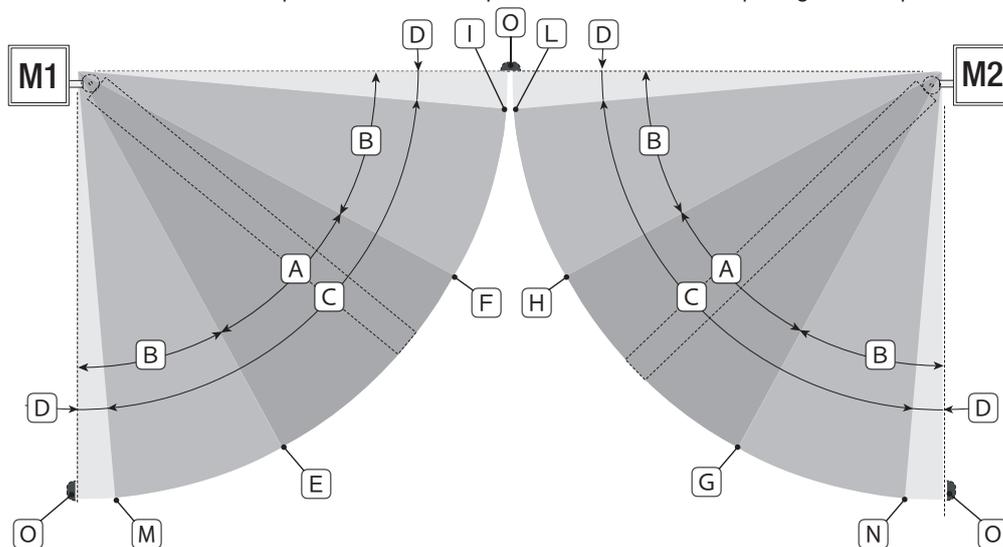


ILLUSTRATION DES ZONES ET DES POINTS DE RALENTISSEMENT ET DE RAPPROCHEMENT

Les zones de la course et les points de ralentissement et de rapprochement sont testés selon les paramètres des Normes Techniques EN 12445 et EN 12453 en ce qui concerne la compatibilité des forces d'impact générées par le vantail en mouvement.



- A = Zone de mouvement à vitesse normale.
- B* = Zone de mouvement au ralenti.
- C = Zone d'intervention de l'encodeur avec inversion du mouvement.
- D = Zone d'intervention de l'encodeur avec arrêt du mouvement.
- E = Point initial de ralentissement en ouverture de M1.
- F = Point initial de ralentissement en fermeture de M1.

- G = Point initial de ralentissement en ouverture de M2.
- H = Point initial de ralentissement en fermeture de M2.
- I** = Point initial de rapprochement en fermeture de M1.
- L** = Point initial de rapprochement en fermeture de M2.
- M** = Point initial de rapprochement en ouverture de M1.
- N** = Point initial de rapprochement en ouverture de M2.
- O = Butées d'arrêt.

* Minimum 600 mm par rapport à la butée d'arrêt.

** Configurer le pourcentage de rapprochement par le biais de la fonction F 39 - F 40 pour le premier moteur (M1) et de la fonction F43 - F44 pour le deuxième moteur (M2) de manière à obtenir une distance inférieure de 50 mm par rapport au point de butée d'arrêt.

MESSAGES D'ERREUR

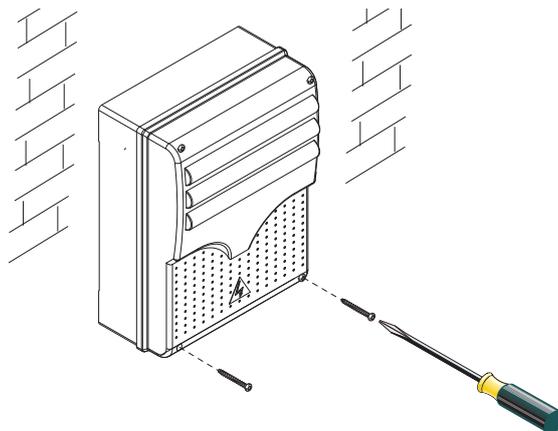
Les messages d'erreur apparaissent à l'écran.

Er1	Auto-apprentissage de la course du moteur M1 interrompue ; contrôler la connexion et le fonctionnement corrects du moteur.
Er2	Auto-apprentissage de la course du moteur M2 interrompue ; contrôler la connexion et le fonctionnement corrects du moteur.
Er3	Encodeur cassé.
Er4	Erreur test services ; contrôler que la connexion et le fonctionnement des dispositifs de sécurité sont bien corrects.
Er5	Temps de fonctionnement insuffisant ; contrôler le temps programmé (F22) qui pourrait être insuffisant pour compléter le cycle.
Er6	Nombre maximum d'obstacles détectés.
Er7	Surchauffe du transformateur, à la première commande d'ouverture les vantaux restent ouverts.
C0	Contact 1-2 (ARRÊT) non utilisé ; désactiver le contact de la fonction F1.
C1/2/3/4	Contacts CX et/ou CY non utilisés ; désactiver les contacts des fonctions F2 et/ou F3.

LED rouge intermittente ; carte électronique pas encore réglée pour la course.

OPÉRATIONS FINALES

Après avoir effectué les branchements électriques et la mise en fonction, fixer le couvercle de l'armoire de commande à l'aide des vis fournies.



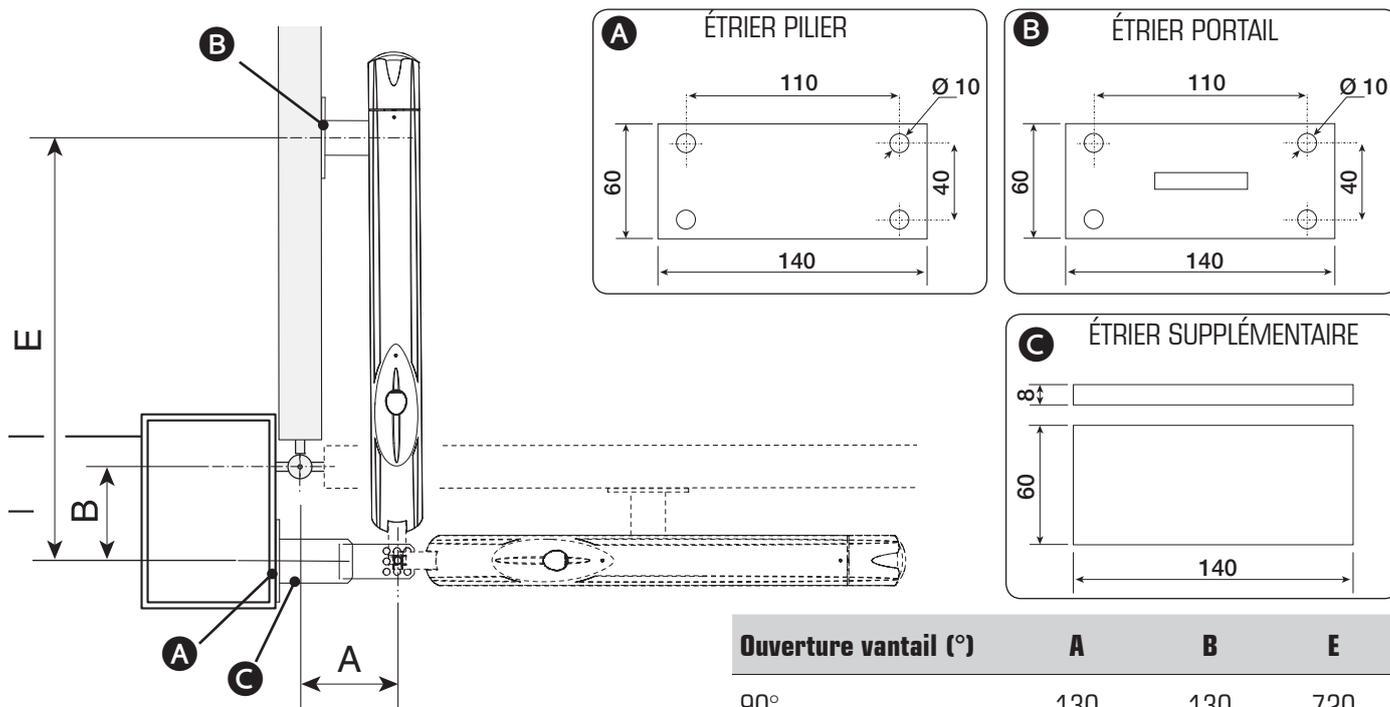
INSTALLATION ET CONNEXIONS POUR UNE OUVERTURE VERS L'EXTÉRIEUR

Les opérations décrites ci-après sont les seules qui varient par rapport à l'installation standard.

Cotes et dimensions d'application

Identifier le point de fixation de l'étrier portail et établir celui de l'étrier pilier en respectant les dimensions indiquées sur le dessin et dans le tableau.

 L'installateur doit prévoir un étrier supplémentaire avec les dimensions indiquées sur la figure .



Ouverture vantail (°)	A	B	E
90°	130	130	720

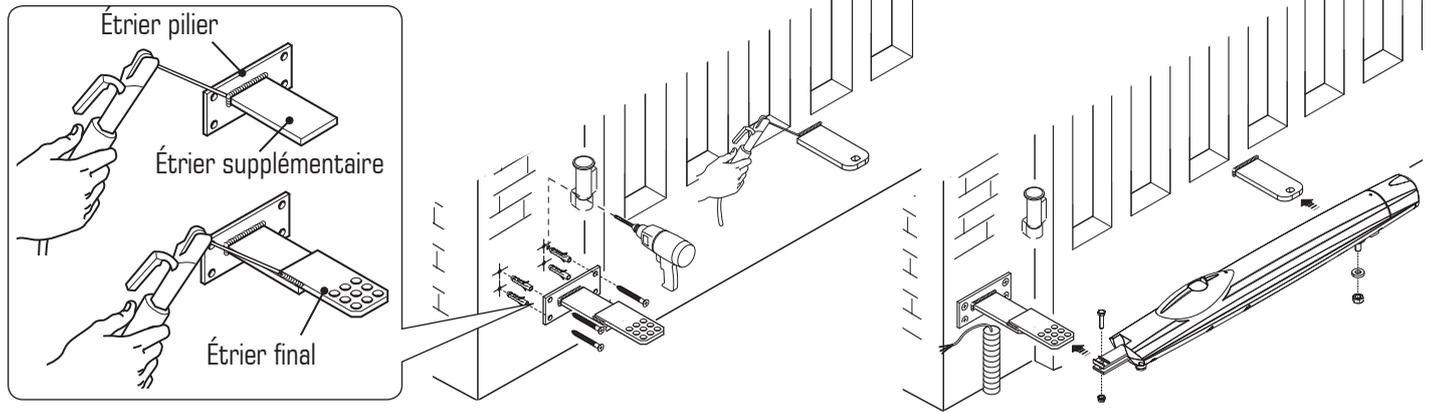
Fixation des étriers et des motoréducteurs

Assembler les étriers (pilier, supplémentaire et final) puis les souder.

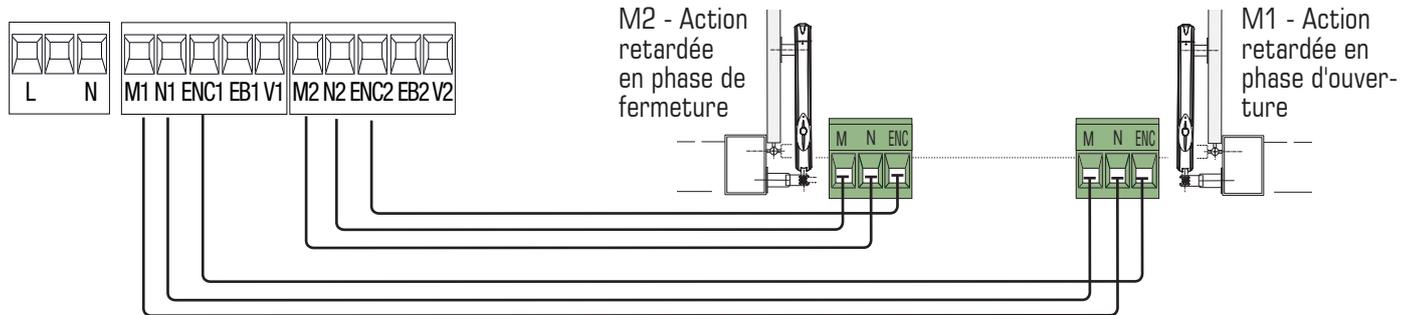
Ouvrir le portail à 90°, souder ou fixer les étriers à l'aide de vis appropriées en respectant les dimensions.

 Les cotes de fixation sont indiquées au paragraphe COTES ET DIMENSIONS D'APPLICATION.

Fixer les motoréducteurs aux étriers (final et initial) avec les rondelles et les vis fournies.



Branchements électriques



MISE AU REBUT ET ÉLIMINATION

ÉLIMINATION DE L'EMBALLAGE

Les composants de l'emballage (carton, plastiques, etc.) sont assimilables aux déchets urbains solides et peuvent être éliminés sans aucune difficulté, en procédant tout simplement à la collecte différenciée pour le recyclage.

Avant d'effectuer ces opérations, il est toujours recommandé de vérifier les normes spécifiques en vigueur sur le lieu d'installation.

NE PAS JETER DANS LA NATURE !

ÉLIMINATION DU PRODUIT

Nos produits sont réalisés à partir de différents matériaux. La plupart de ces matériaux (aluminium, plastique, fer, câbles électriques) sont assimilables aux déchets urbains solides. Ils peuvent être recyclés au moyen de la collecte et de l'élimination différenciées auprès des centres autorisés.

D'autres composants (cartes électroniques, piles des émetteurs, etc.) peuvent par contre contenir des substances polluantes. Il faut donc les désinstaller et les remettre aux entreprises autorisées à les récupérer et à les éliminer.

Avant d'effectuer ces opérations, il est toujours recommandé de vérifier les normes spécifiques en vigueur sur le lieu d'élimination.

NE PAS JETER DANS LA NATURE !

DÉCLARATION DE CONFORMITÉ

LABEL HABITAT SAS déclare que ce produit est conforme aux directives de référence en vigueur au moment de sa production.

motostar est une marque déposée de

Label Habitat SaS - 10 rue Léo Lagrange - 27950 Saint Marcel - France



www.motostar-smarthome.com

contact@motostar-smarthome.com

 **FG00703M07**

 1 -  06/2017