Boîtier de contrôle

SALICE

FRANÇAIS

Boîtier de contrôle motorisation V1.0

1. PRÉAMBULE

LIRE ATTENTIVEMENT CE DOCUMENT AVANT D'INSTALLER, D'UTILISER OU D'EFFECTUER L'ENTRETIEN.

1.1. Remettre ces instructions avec d'autres éventuels indications, dessins et documents relatifs au système motorisé à l'utilisateur final du produit.

1.2. La mauvaise application des instructions décrites dans ce manuel peut entraîner un dysfonctionnement du système motorisé avec des dommages corporels ou matériels consécutifs.

2. CHAMP D'APPLICATION

2.1. Unité de contrôle des systèmes motorisés pour une installation à domicile. Non adaptée à l'installation à l'extérieur.
NON résistant aux intempéries.

2.2. Vérifier que la température d'utilisation est dans la plage indiquée dans le Tableau : CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES.

2.3. Unité de contrôle du système motorisé mécanismes des séries :

- **Slider M35**: 1 porte, 2 portes, Reverso, Step
- **Slider M35TOP**: 1 porte, 2 portes, Reverso
- **Slider M50**: 1 porte, 2 portes, Reverso, Step
- **Glow+**: 1 porte, 2 portes, 3 portes (avec 2 boîtiers) Reverso, Step
- **Slider L70**: 1 porte, 2 portes, 3 portes (avec 2 boîtiers) Reverso, Step
- **Slider M50 Flex**: 2 portes
- **Slider L70 Flex**: 2 portes

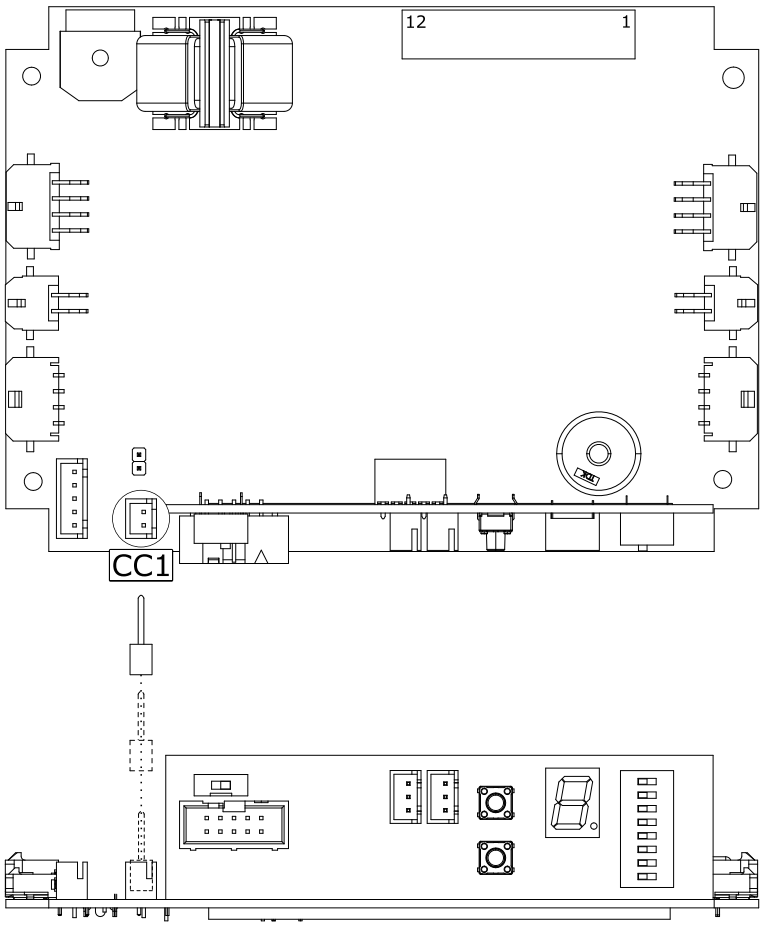
3. CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

24 Vcc ±10 %	Tension d'alimentation (par bloc d'alimentation dédié)
5 Adc Max	Absorption maximale
6.3 AT	Fusible d'entrée prescrit (type anti-surtension)
II	Classe d'isolation (Garantie par bloc d'alimentation)
30 W @ 24 Vcc	Puissance maximale du moteur individuel
IP 20	Degré de protection
+5 ÷ +60 °C	Température ambiante de fonctionnement
30 ÷ 70%	Humidité ambiante de fonctionnement (sans condensation)
-+10 ÷ +70 °C	Température ambiante de stockage
30 ÷ 90%	Humidité ambiante de stockage (sans condensation)
80 VCA ÷ 264 VCA	Tension d'entrée du bloc d'alimentation
24 Vcc ±10 %	Tension de sortie du bloc d'alimentation

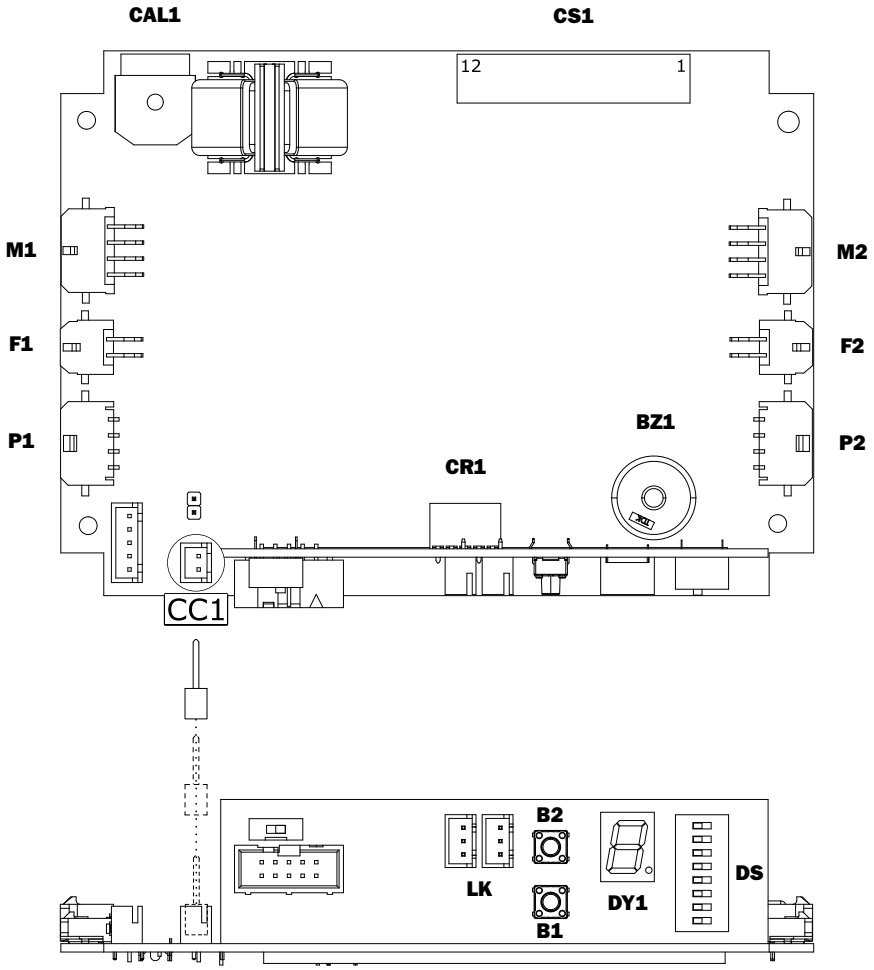
Boîtier de contrôle motorisation V1.0

4. OPÉRATIONS PRÉLIMINAIRES DES MÉCANISMES COPLANAIRES SLIDER

Si le système de motorisation est installé sur un mécanisme coplanaire, il est nécessaire d'insérer un cavalier dans l'entrée CC1.
Pour ce faire, il est nécessaire d'ouvrir le couvercle du boîtier en dévissant les quatre vis présentes sur le couvercle, avec le boîtier NON alimenté.
Si l'alimentation a déjà été fournie, elle doit être coupée pendant au moins 30 secondes.
Le cavalier à insérer dans l'entrée CC1 est fixé sur le couvercle du boîtier.



4. LAYOUT CARTE



SIGLE	DESCRIPTION
CAL1	Connecteur d'entrée alimentation 24 Vcc 5a
M1	Connecteur moteur M1
M2	Connecteur moteur M2
P1	Connecteur pour bouton lumineux M1
P2	Connecteur pour bouton lumineux M2
F1	Entrée capteur de porte fermée M1
F2	Entrée capteur de porte fermée M2
CS1	Connecteur services accessoires et verrou de sécurité 12 bornes
LK	Connecteur pour unité de contrôle auxiliaire
CC1	Strap pour fonction coplanaire
CR1	Connecteur pour module de réception radio
B1	Bouton de lecture n° version
B2	Bouton de reset/setup
DS	Sélecteur de type d'ouverture
DY1	Écran à 7 chiffres
BZ1	Avertisseur sonore

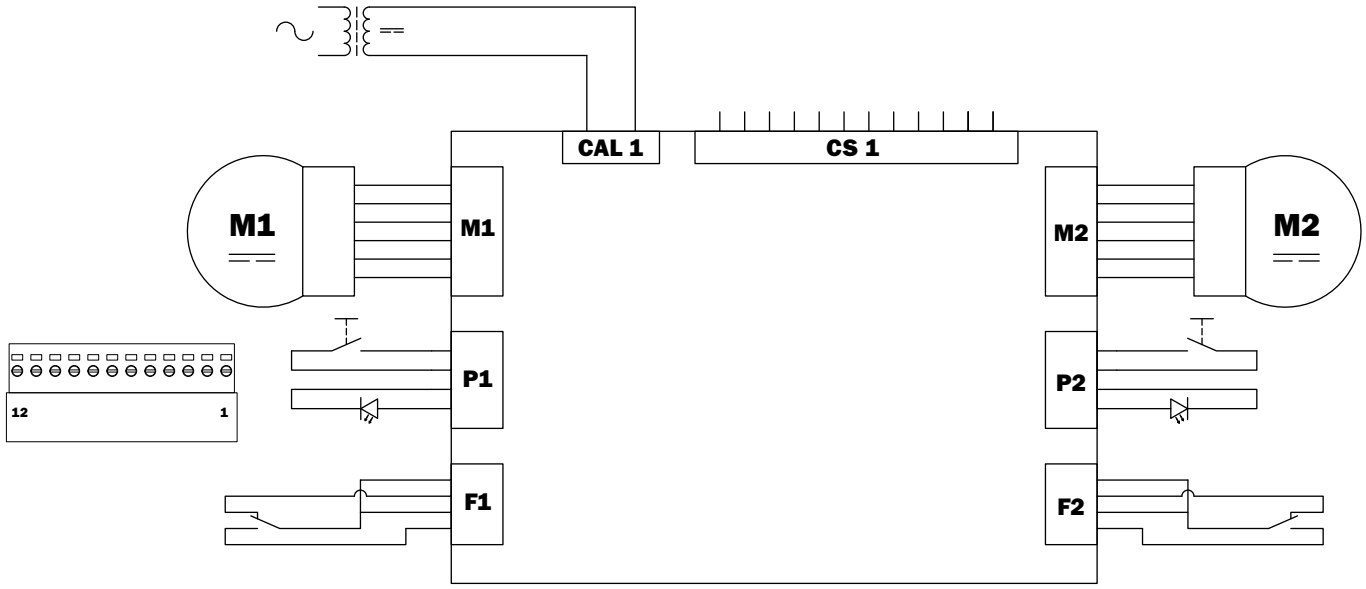
Boîtier de contrôle motorisation V1.0

5.1. CAL1 - Alimentation de l'unité de contrôle

Alimenter l'unité de contrôle uniquement à la fin de toutes les opérations de montage et de réglage du mécanisme, et du meuble sur lequel il est installé.
Insérer le connecteur dans l'entrée CAL1, puis insérer la fiche d'alimentation dans la prise électrique.

5.2. M1-M2-P1-P2-F1-F2 connexion (standard) des moteurs, capteur porte fermée et boutons (en option)

S'assurer que l'unité de contrôle n'est pas alimentée, insérer le connecteur du moteur M1 (voir schéma graphique ci-dessous) dans l'entrée M1, puis le connecteur du moteur M2 dans l'entrée M2.
Si le montage du capteur de porte fermée est prévu, insérer le connecteur du capteur de porte fermée du moteur M1 dans l'entrée F1 et du capteur de porte fermée du moteur M2 dans l'entrée F2.
Les boutons lumineux (en option) se connectent aux entrées P1 et P2.



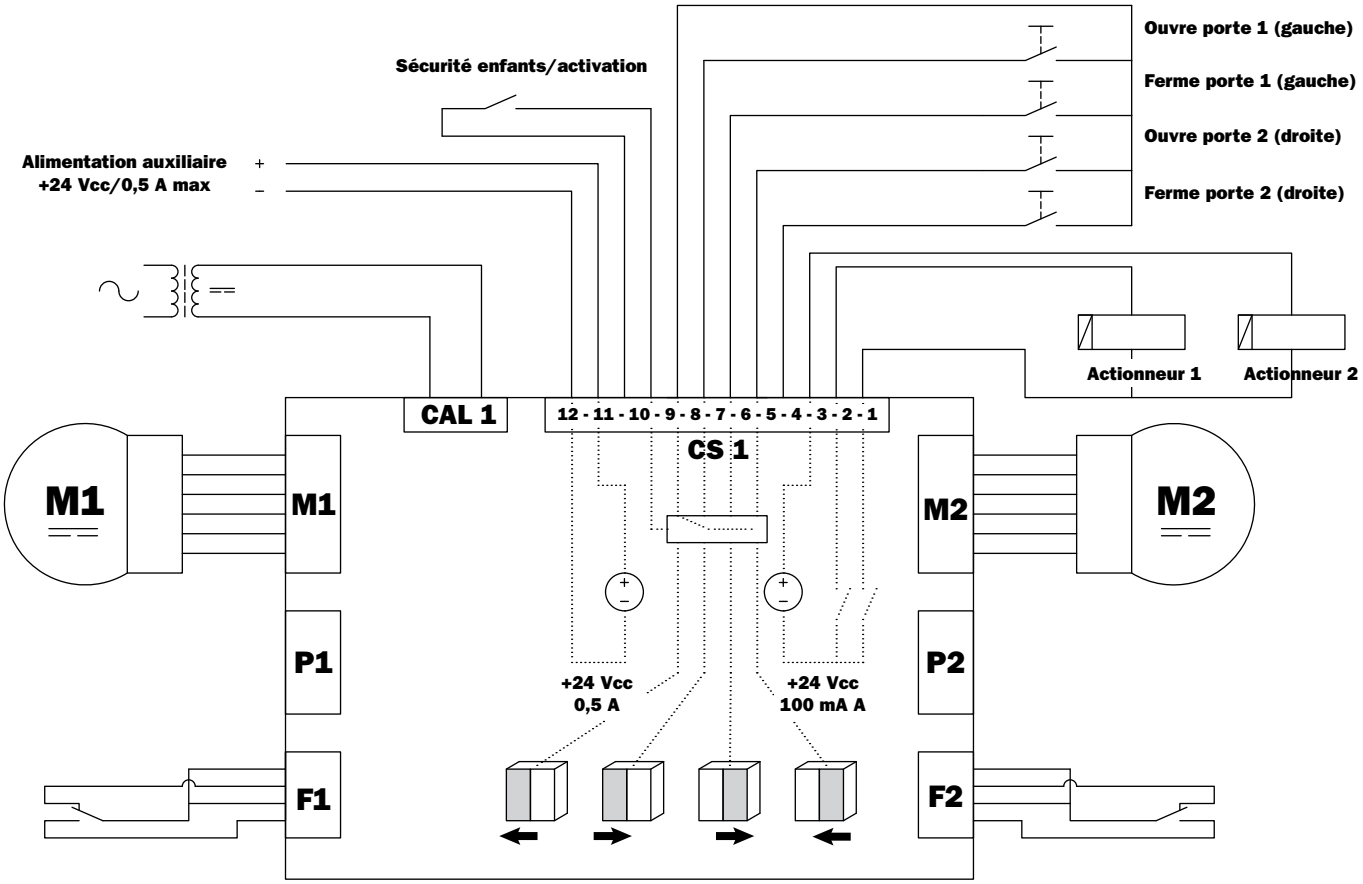
5.3. CS1 - Connecteur services 12 broches

Le connecteur 12 broches permet la connexion d'un interrupteur pour le verrou de sécurité, la connexion avec des commandes tierces pour le contrôle du mécanisme et la connexion de services auxiliaires tels que les lumières d'ambiance, la télévision, etc.

BORNE	DESCRIPTION
1	Sortie auxiliaire 2 - 0V (NPN)
2	Sortie auxiliaire 1 - 0V (NPN)
3	Commun positif sorties auxiliaires 24 Vcc 0,5A*
4	Entrée auxiliaire 4
5	Entrée auxiliaire 3
6	Entrée auxiliaire 2
7	Entrée auxiliaire 1
8	Commun positif entrées auxiliaires 24 Vcc 0,5A*
9	Entrée activation générale
10	Commun positif entrée activation 24 Vcc 0,5A*
11	Sortie protégée alimentation accessoires, positive 24 Vcc 0,5A*
12	Sortie protégée alimentation accessoires, négative 24 Vcc 0,5A*

*** Fusible auto-réinitialisé– absorption totale des sorties 3-8-11 et 12 0,5A**

Connexion par connecteur services 12 broches



Bornes 1-2-3

Sorties pour la commande de relais pour l'allumage de lumières, de téléviseurs ou d'autres dispositifs électriques.
Les contacts 1-3 et 2-3 se ferment lorsque la porte s'ouvre et s'ouvrent lorsque la porte se ferme.
Il n'est pas possible de contrôler directement les dispositifs électriques, mais il est toujours nécessaire d'interposer un relais de commande.

Bornes 4-5-6-7-8

Entrées pour la commande des mouvements des portes avec des dispositifs auxiliaires tiers.
Ces dispositifs peuvent être : de domotique ou relais à 4 sorties pour contrôle domotique comme Alexa ou Google Home.
Les contacts 4-8 (ouverture) et 5-8 (fermeture) commandent le moteur M1, tandis que les contacts 6-8 (ouverture) et 7-8 (fermeture) commandent le moteur M2.
Dans le cas d'ouvertures de mécanismes « Reverso » (voir paragraphe 9, config. C9) les fonctionnalités sont inversées.

Bornes 9-10

Entrées préparées pour le raccordement d'interrupteurs de sécurité (clé, carte magnétique, etc.) pour le verrouillage des portes.
En activant l'entrée, il ne sera plus possible d'ouvrir les portes en les poussant ou avec les boutons lumineux.
Les autres modes radio et auxiliaires resteront actifs (bornes 4-8).

Bornes 11-12

Sortie protégée d'alimentation pour dispositifs électroniques avec une consommation non supérieure à 0,4 A tension 24 Vcc.

5.4. LK - Connecteur pour lien RS485 avec unité de contrôle auxiliaire
Connecteur pour la connexion d'une deuxième unité de contrôle, dans le cas d'une gestion de 3 ou 4 portes.

5.5. CC1 - Strap pour fonction coplanaire
Le strap fourni à l'intérieur de l'unité de contrôle doit être inséré lorsque le boîtier de contrôle gère un mécanisme coplanaire (standard ou Reverso avec n'importe quel nombre de portes).

5.6. CR1 - Connecteur de module de réception radio
Connecteur où installer le module de réception par radio fourni avec le kit de contrôle Radio (en option).

5.7. CD1 - Connecteur de programmation
Connecteur pour la programmation de la carte et pour les réglages d'usine.

5.8. B1 - Bouton de lecture n ° version
Bouton pour la lecture de la version du logiciel chargé sur l'unité de contrôle.
En maintenant le bouton enfoncé à l'écran, il est possible de lire à la suite le numéro de version et la révision de celui-ci.

5.9. B2 - Bouton de reset/setup
Bouton de démarrage du programme d'auto-apprentissage.
Appuyer sur le bouton pendant 3-4 secondes.

5.10. DS - Sélecteur de type d'ouverture
Grâce à la séquence de ces micro-switches, il est possible de sélectionner le programme spécifique pour le type de mécanisme que l'unité de contrôle va contrôler. (Lire par. 9 pour les caractéristiques).

5.11. DY1 - Écran à 7 chiffres
L'écran affiche les erreurs, l'état de fonctionnement ou les alarmes relatives à l'unité de contrôle, aux moteurs et aux encodeurs.
(Voir par. 13 pour plus de détails)

5.12. BZ1 - Avertisseur sonore
L'avertisseur sonore s'active pour avertir le client de l'état de l'unité de contrôle en cas d'erreur ou de procédures de set-up à activer. Pour de plus amples détails, lire par. 13.7.

5.13. FU - Fusible 6.3a retardé (anti-surtension)

6. CONFIGURATION PROGRAMMATION DE L'UNITÉ DE CONTRÔLE

6.1. Règles générales de configuration et d'installation
Le logiciel de l'unité de contrôle peut gérer une armoire avec portes coulissantes horizontales disposant de 1, 2, 3 ou 4 portes.

Pour une seul porte ou 2 portes, 1 unité de contrôle est utilisée, pour 3 ou 4 portes, 2 unités de contrôle interconnectées sont nécessaires via le connecteur LK et un câble spécial VE71KITE211A.
Un meuble avec 2 unités de contrôle peut donc être conçu comme un système à 2 modules, tandis qu'un meuble avec 1 unité de contrôle est à un seul module.

IMPORTANT : dans un meuble à 2 portes, les portes gauche (gauche) et droite (droite) du meuble sont considérées comme celles définies dans ces positions par rapport à un observateur avec les yeux tournés vers le meuble.

Normalement, les associations suivantes pour le meuble ou le module du meuble à 2 portes.
- Porte A = porte gauche, porte B = porte droite.
- La porte A s'ouvre vers la droite, la porte B s'ouvre vers la gauche.

Pour les configurations en dehors de cette norme, l'association du cas particulier sera spécifiée.

7. TYPES DE MÉCANISME DE DÉPLACEMENT

Les meubles à portes coulissantes horizontales sont réalisées avec 2 types différents de mécanisme de déplacement de porte : SUPERPOSÉS et COPLANAIRES.

7.1. Mécanisme à portes superposées

La course de chaque porte a lieu sur une trajectoire entièrement rectiligne et indépendante.
Ensuite, la porte la plus à l'extérieur en position ouverte vient couvrir la porte intérieure, et la porte le plus à l'intérieur en position ouverte est cachée par la porte la plus à l'extérieur.

7.2. Mécanisme à portes coplanaires

Lorsque les portes sont fermées, elles sont sur le même plan. L'ouverture d'une porte nécessite un mouvement qui décale la porte elle-même sur le plan le plus à l'extérieur par rapport à la porte qui reste fermée, pour coulisser ensuite par devant en le couvrant.

7.3. Utilisation du capteur de porte fermée

Le capteur de porte fermée sert à identifier en toute sécurité la position de la porte fermée.
Son installation sur les systèmes à ouverture Coplanaire est obligatoire, tandis qu'elle est facultative pour les systèmes de coulissement superposé.

IMPORTANT : en l'absence de capteurs de porte fermée, en cas de coupure de courant lors de son rétablissement, la procédure de SET-UP doit être à nouveau effectuée en appuyant sur le bouton B2 ou en appuyant sur l'un des boutons pendant au moins 5 secondes à l'aide de la télécommande.

8. SÉLECTION DU TYPE DE MÉCANISME ET DE FONCTIONNALITÉ DE L'UNITÉ DE CONTRÔLE

a. Sélectionner le type de mécanisme COPLANAIRE ou SUPERPOSÉ en insérant le strap (cavalier) sur la broche CC1.
Inséré = COPLANAIRE / Non inséré = SUPERPOSÉ

b. Dans le sélecteur SC1, activer les DIP_SWITCH de 1 à 8 et sélectionner le type d'ouverture, le nbre de portes et la présence des capteurs comme décrit ci-dessous.

Les DIP_SWITCH de 1÷4 servent à définir la configuration de l'armoire en fonction du nombre de portes et du mode d'ouverture double porte.

Le DIP_SWITCH 5 définit le type de module, Master ou Slave, pour une armoire structurée avec 2 modules (2 unités de contrôle).
En mode Master, le DIP_SWITCH 5 est ON à gauche.

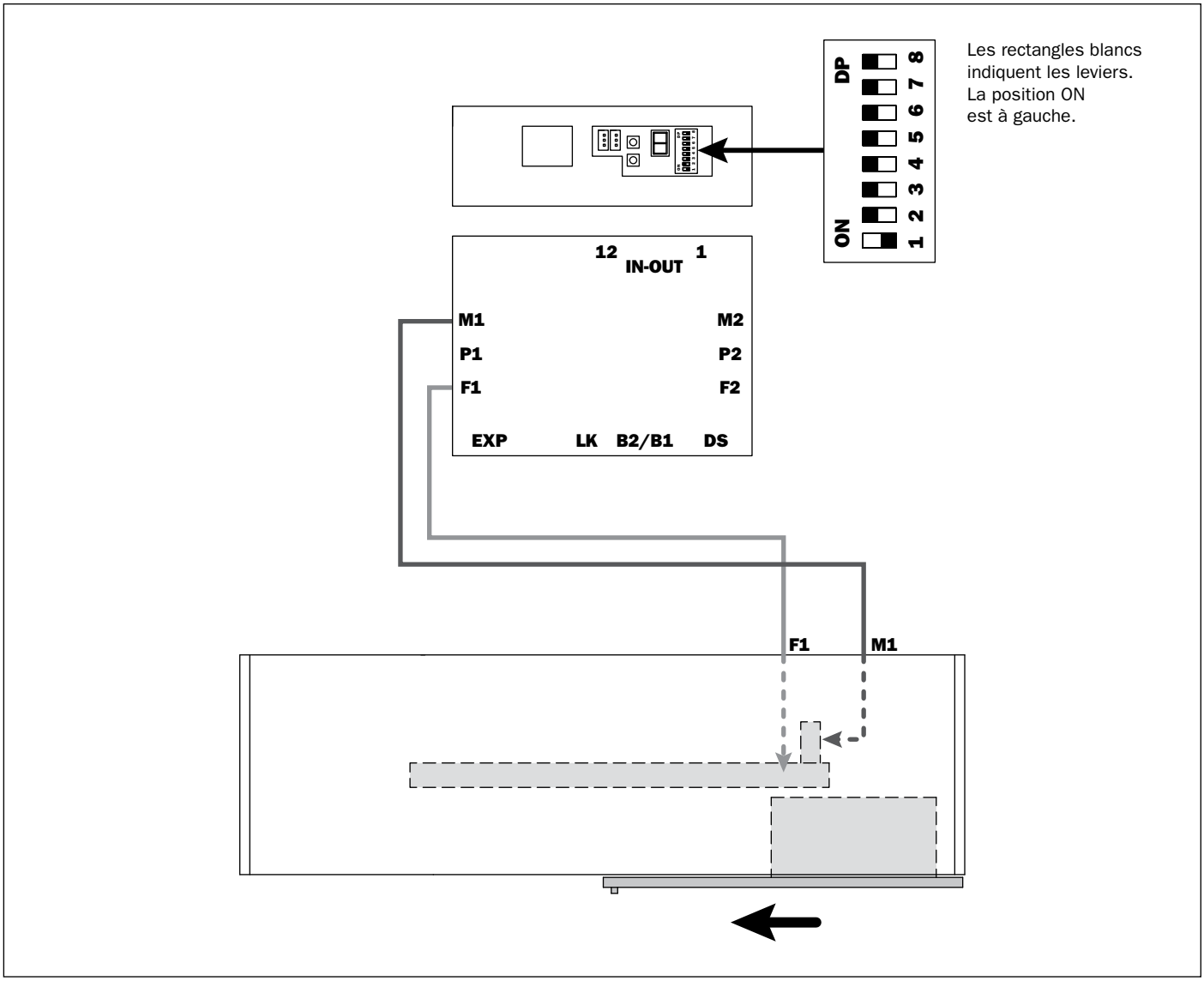
Le DIP_SWITCH 6 déclare la présence du capteur de porte fermée pour le mécanisme à portes superposées (pour les portes coplanaires, le DIP_SWITCH 6 n'a aucun intérêt).

Le DIP_SWITCH 7 détermine la logique de fonctionnement des commandes auxiliaires connectées au connecteur CS1 bornes 4÷8 (voir par. 9)

ATTENTION : L'insertion du strap et les modifications sur le sélecteur DIP_SWITCH prennent effet après la commande de démarrage de l'auto-apprentissage ou en éteignant et en rallumant l'alimentation de l'unité de contrôle.

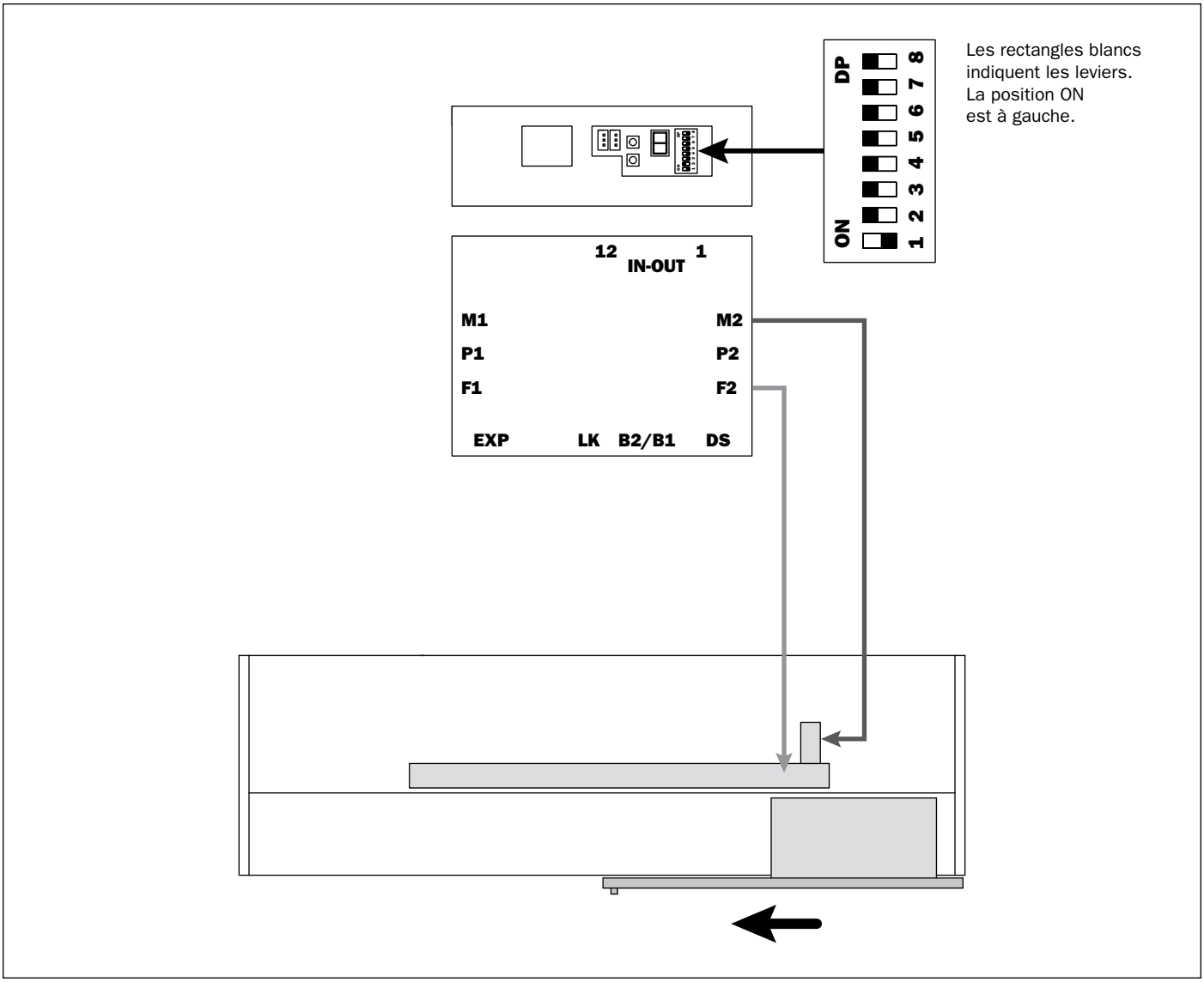
Configurations

9. CONFIGURATIONS C1 Bahut : S20 bahut
1 PORTE COULISSANTE DROITE



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle au moteur M1.
- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 comme indiqué dans la notice de montage.
- Régler le DIP_SWITCH 1 sur ON et les autres sur OFF.

C1 : S20 suspendu, M35, M35 Top, M50, M50 Flex, L70, L70 Flex, Glow+
1 PORTE COULISSANTE DROITE



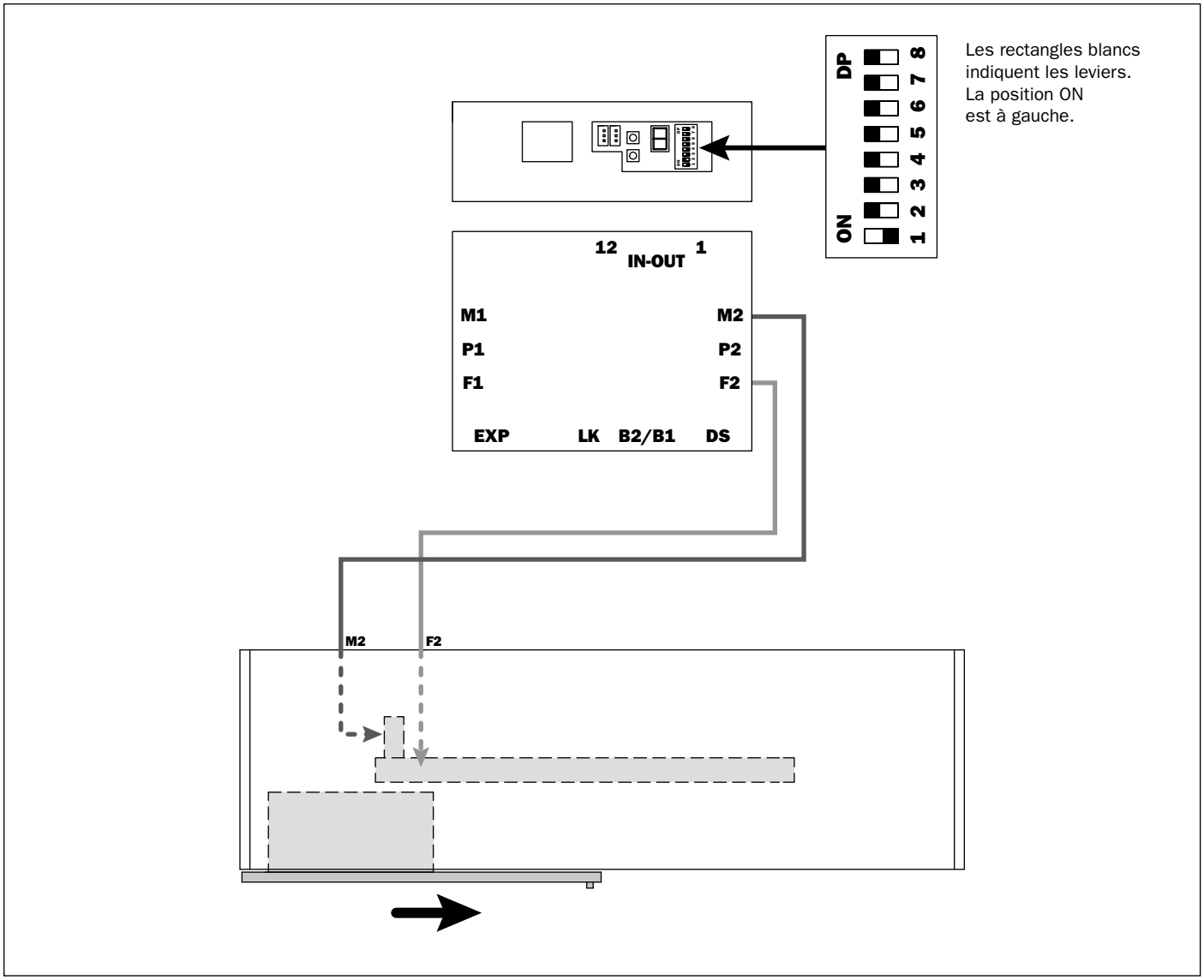
- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle au moteur M2.

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler le DIP_SWITCH 1 sur ON et les autres sur OFF.

- En cas de système Glow+ (portes superposées) avec capteur de porte fermée, régler le DIP_SWITCH 6 à l'état ON.

C2 Bahut : S20 bahut
1 PORTE COULISSANTE GAUCHE

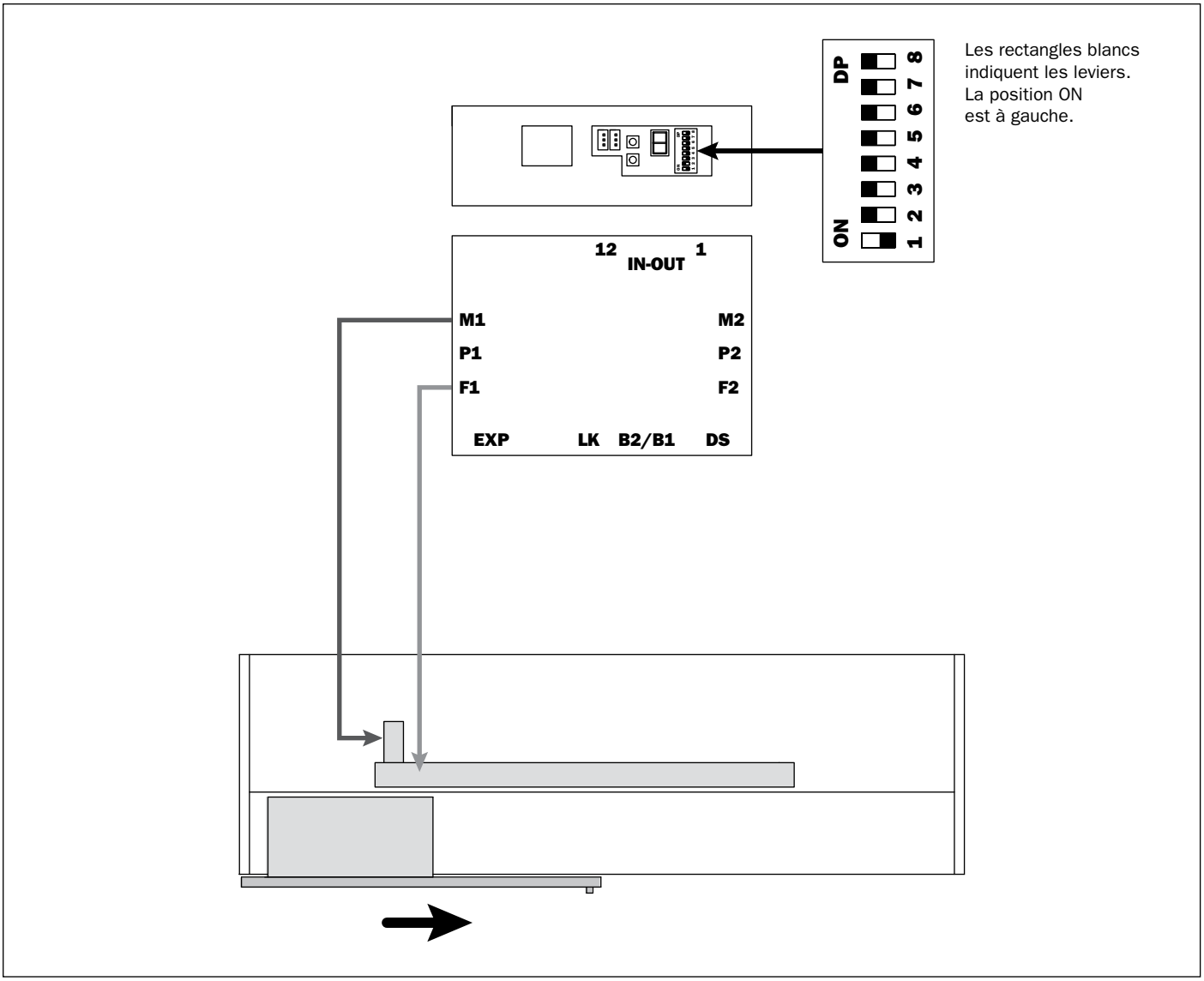


- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle au moteur M2.

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler le DIP_SWITCH 1 sur ON et les autres sur OFF.

C2 : S20 suspendu, M35, M35 Top, M50, M50 Flex, L70, L70 Flex, Glow+
1 PORTE COULISSANTE GAUCHE



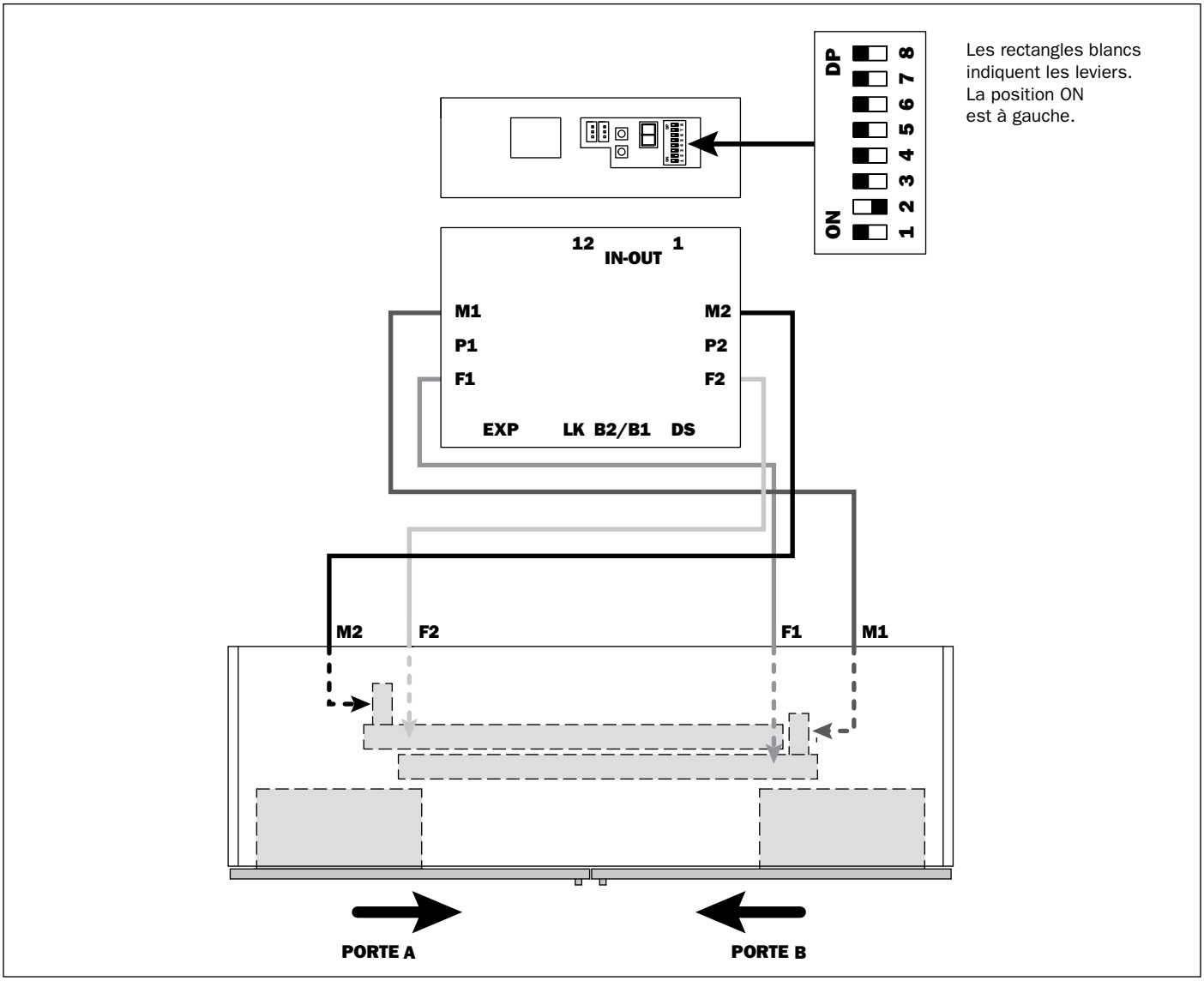
- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle au moteur M1.

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler le DIP_SWITCH 1 sur ON et les autres sur OFF.

- En cas de système Glow+ (portes superposées) avec capteur de porte fermée, régler le DIP_SWITCH 6 à l'état ON.

C3 Bahut : S20 bahut
2 PORTES COULISSANTES



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle au moteur M1 (porte B).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1 fixer la partie terminale au bloc moteur M1 comme indiqué dans la notice de montage.

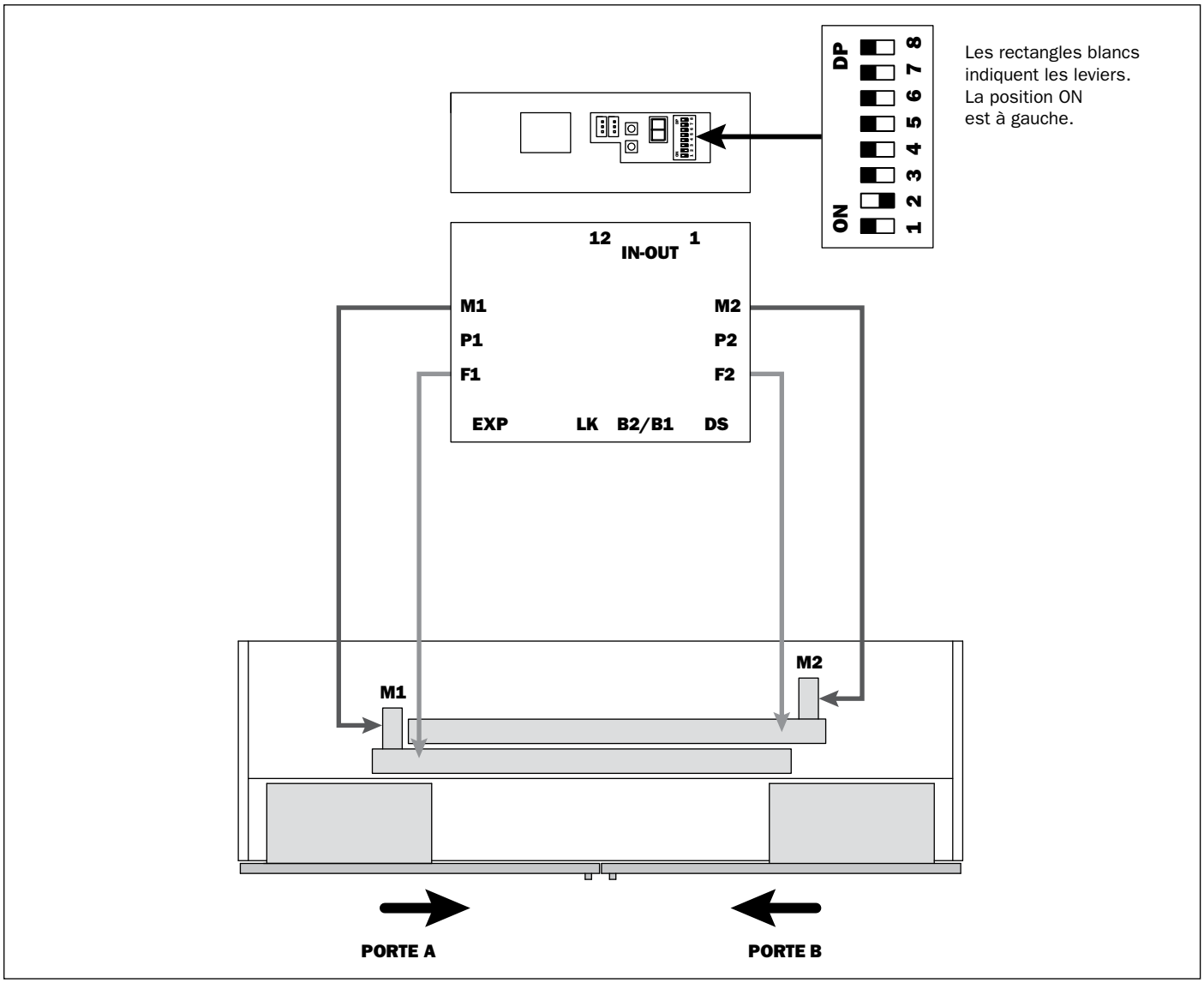
- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle au moteur M2 (porte A).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2 fixer la partie terminale au bloc moteur M2 comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler le DIP_SWITCH 2 sur ON et les autres sur OFF.

- Une seule porte peut être déplacée à la fois.

C3 S20 suspendu, M35, M35 Top, M50, M50 Flex, L70, L70 Flex, Glow+
2 PORTES COULISSANTES



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle au moteur M1 (porte A).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1 fixer la partie terminale au bloc moteur M1 comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle au moteur M2 (porte B).

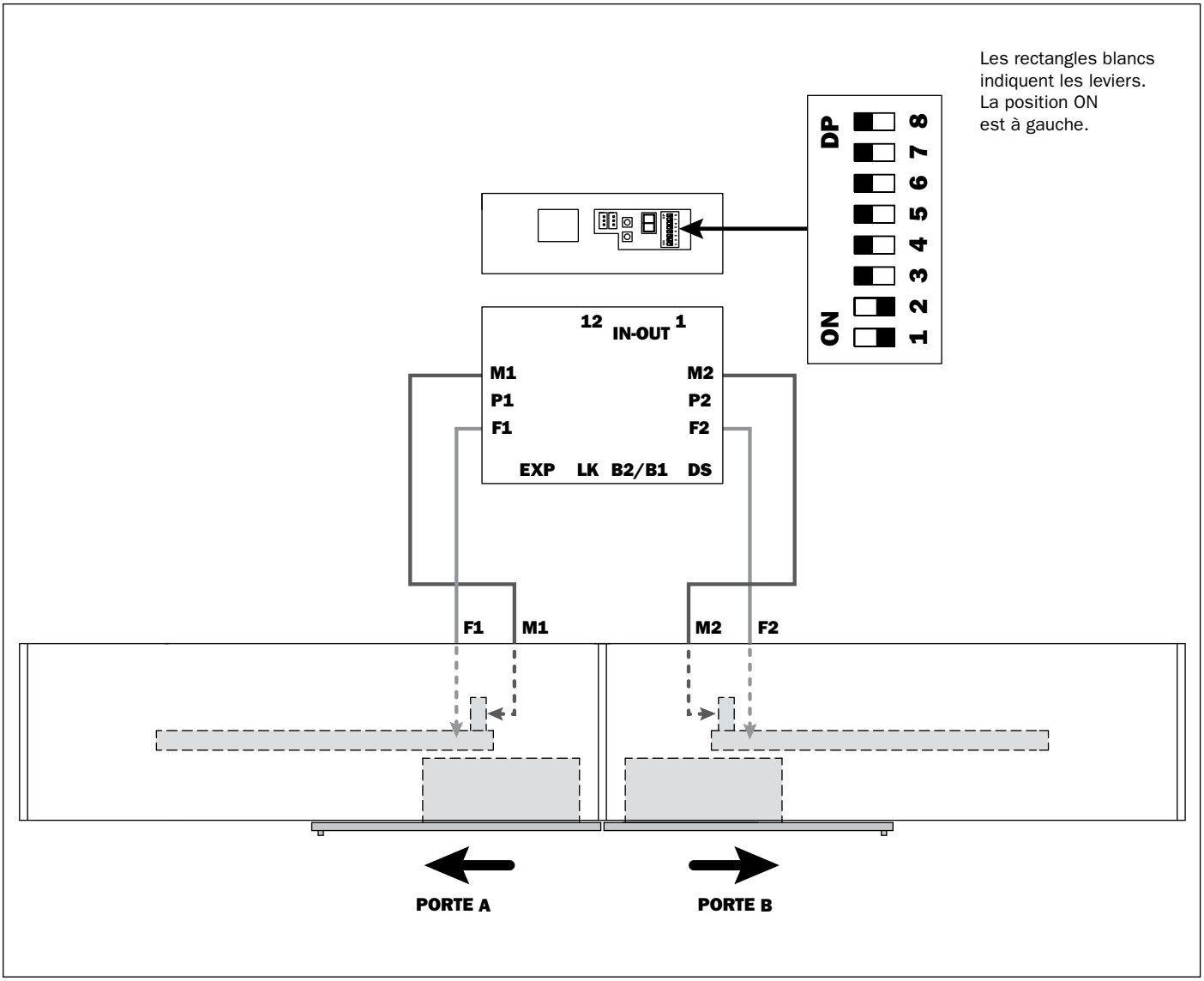
- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2 fixer la partie terminale au bloc moteur M2 comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler le DIP_SWITCH 2 sur ON et les autres sur OFF.

- En cas de système Glow+ (portes superposées) avec capteur de porte fermée, régler le DIP_SWITCH 6 à l'état ON.

- Une seule porte peut être déplacée à la fois.

C4 Bahut : S20 bahut
2 PORTES COULISSANTES AVEC MOUVEMENT REVERSO



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle au moteur M1 (porte A).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1 fixer la partie terminale au bloc moteur M1 comme indiqué dans la notice de montage.

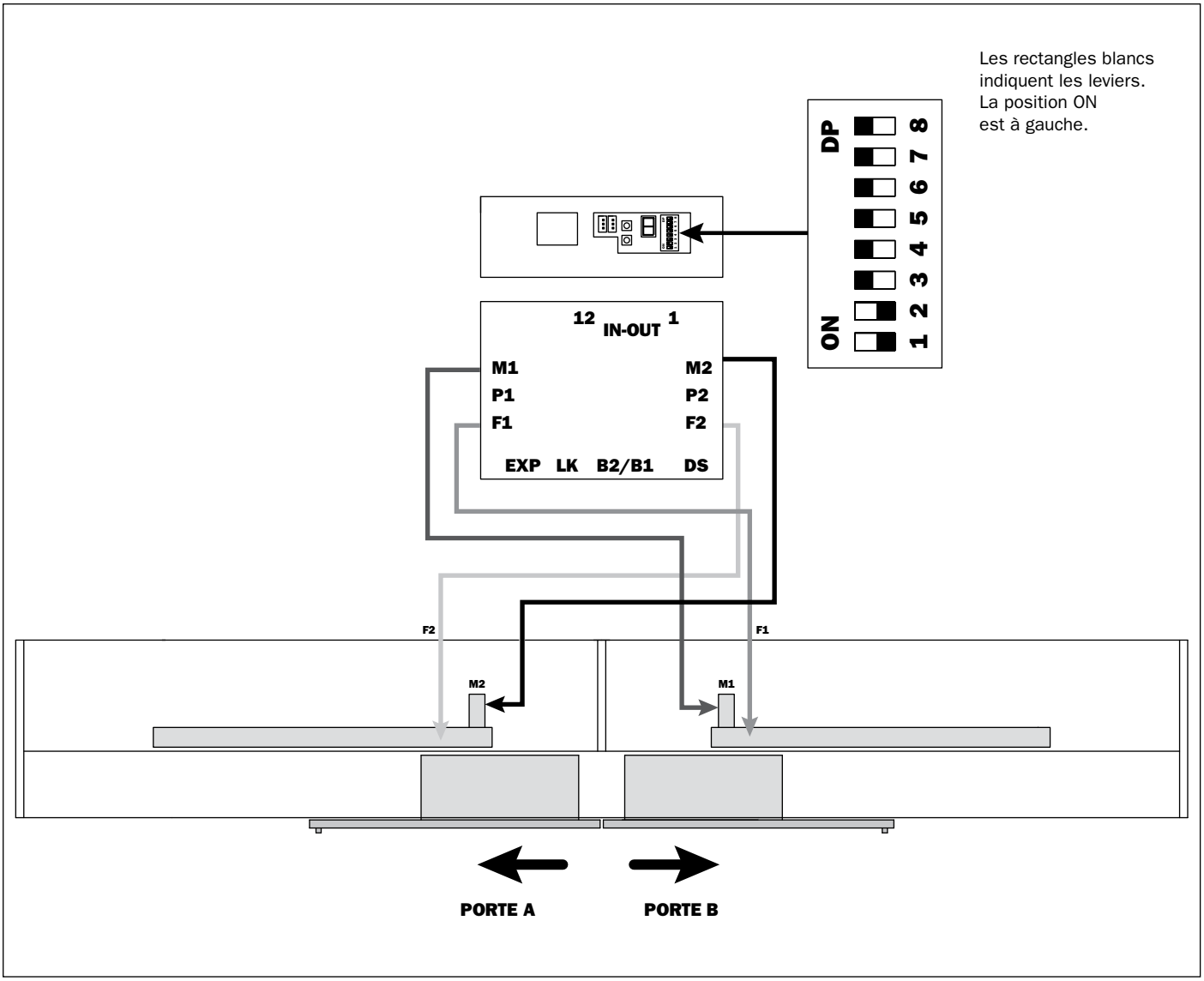
- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle au moteur M2 (porte B).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2 fixer la partie terminale au bloc moteur M2 comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler les DIP_SWITCH 1 et 2 sur ON et les autres sur OFF.

- La porte A et la porte B se déplacent simultanément lorsque l'ordre d'ouverture/fermeture est donné à l'une des deux portes.

C4 : S20 suspendu, M35, M35 Top, M50, M50 Flex, L70, L70 Flex, Glow+
2 PORTES COULISSANTES AVEC MOUVEMENT REVERSO



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle au moteur M1 (porte B).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1 fixer la partie terminale au bloc moteur M1 comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle au moteur M2 (porte A).

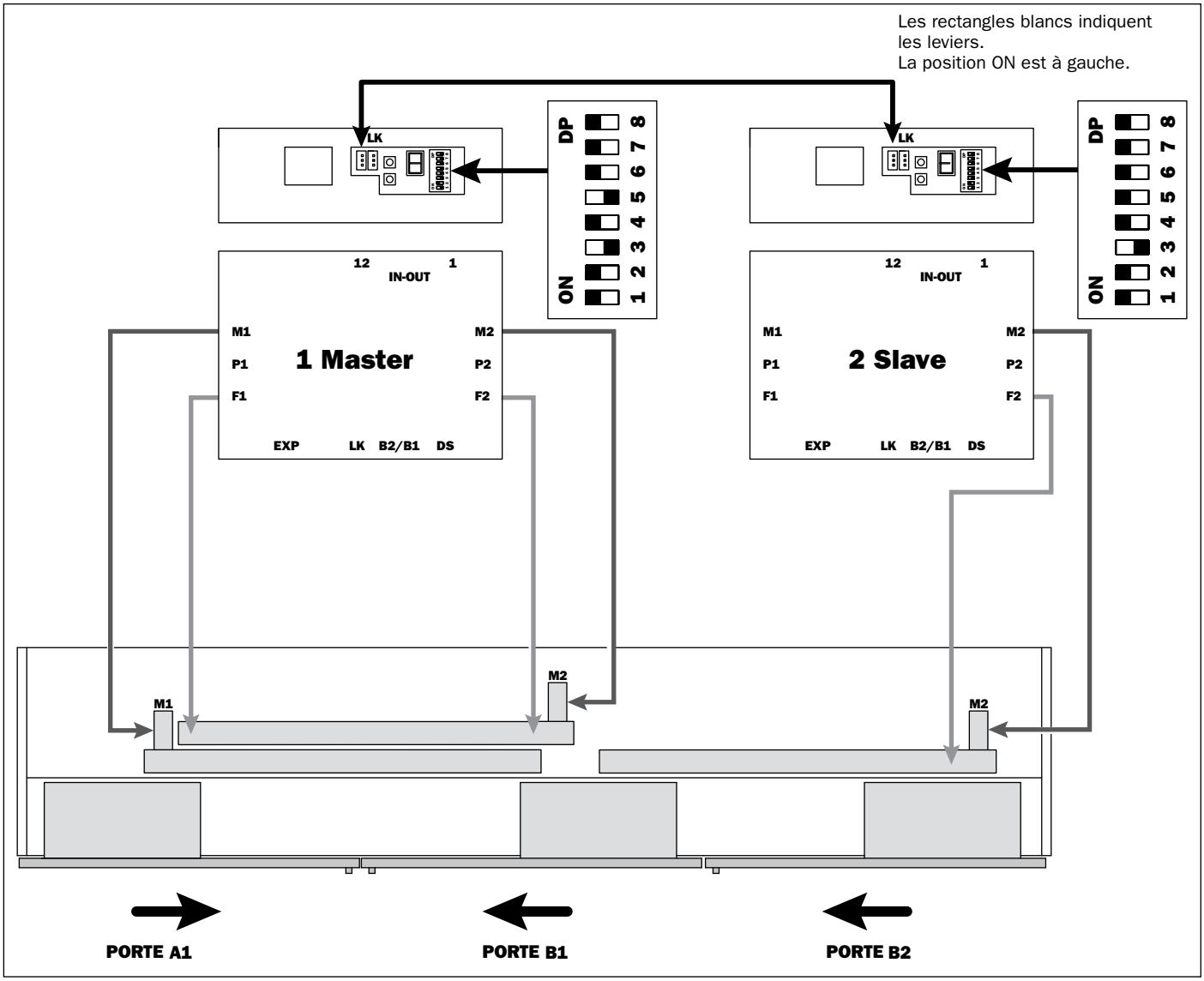
- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2 fixer la partie terminale au bloc moteur M2 comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler les DIP_SWITCH 1 et 2 sur ON et les autres sur OFF.

- En cas de système Glow+ (portes superposées) avec capteur de porte fermée, régler le DIP_SWITCH 6 à l'état ON.

- La porte A et la porte B se déplacent simultanément lorsque l'ordre d'ouverture/fermeture est donné à l'une des deux portes.

C5 : L70, Glow+
3 PORTES COULISSANTES



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 1 au moteur M1 (porte A1).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte A1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 1 au moteur M2 (porte B1).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte B1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler les DIP_SWITCH 3 et 5 de l'unité de contrôle 1 sur ON et les autres sur OFF.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 2 au moteur M2 (porte B2).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte B2) comme indiqué dans la notice de montage.

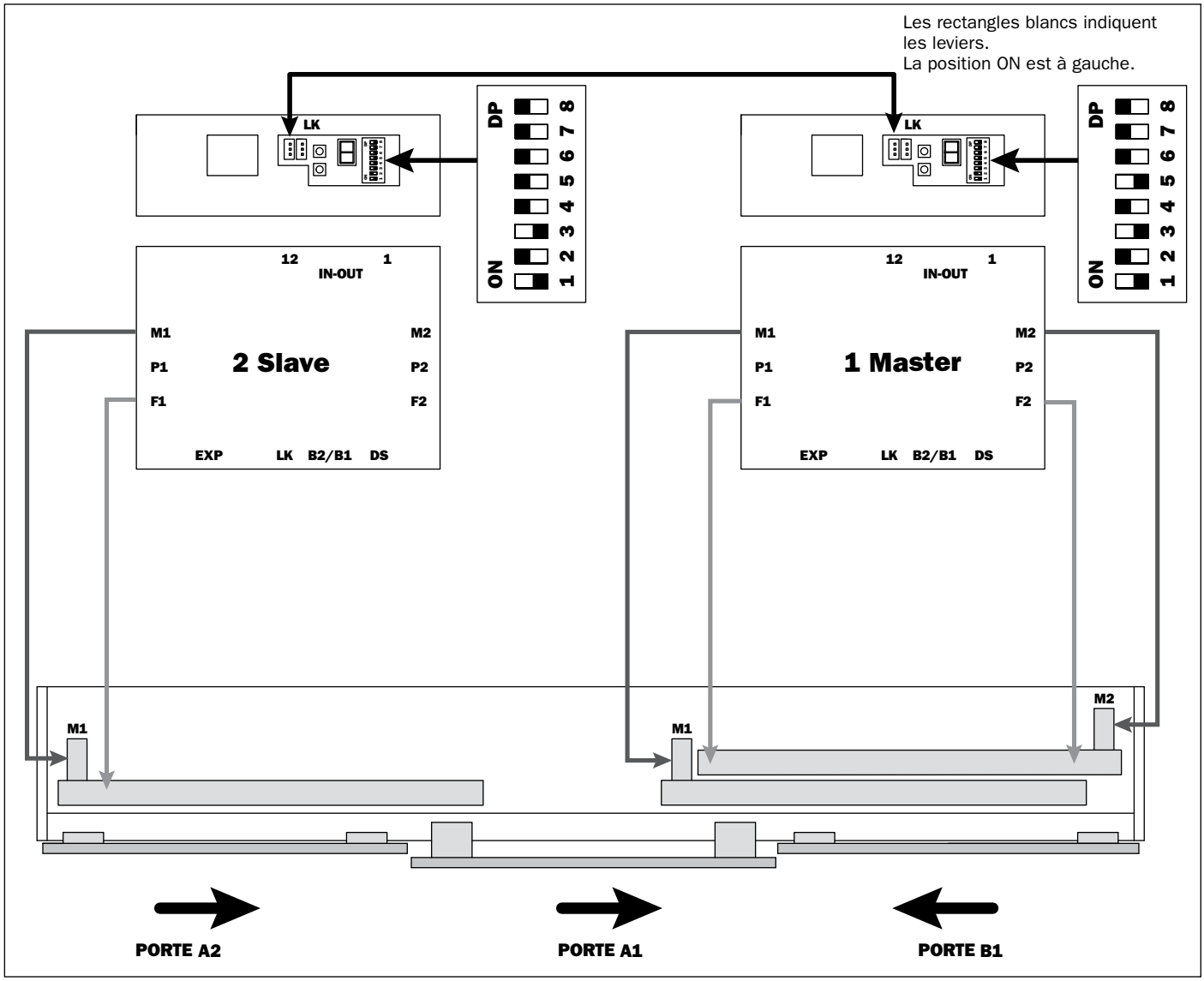
- Régler le DIP_SWITCH 3 de l'unité de contrôle 2 sur ON et les autres sur OFF.

- Raccorder les deux boîtiers via l'entrée/sortie LK à l'aide du câble VE71KITE211A.

- En cas de système Glow+ (portes superposées) avec capteur de porte fermée, régler le DIP_SWITCH 6 sur ON sur les deux boîtiers.

- Une seule porte peut être déplacée à la fois.

C6 : Glow+
3 PORTES COULISSANTES



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 1 au moteur M1 (porte A1).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte A1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 1 au moteur M2 (porte B1).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte B1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler les DIP_SWITCH 1, 3 et 5 de l'unité de contrôle 1 sur ON et les autres sur OFF.

- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 2 au moteur M1 (porte A2).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte A2) comme indiqué dans la notice de montage.

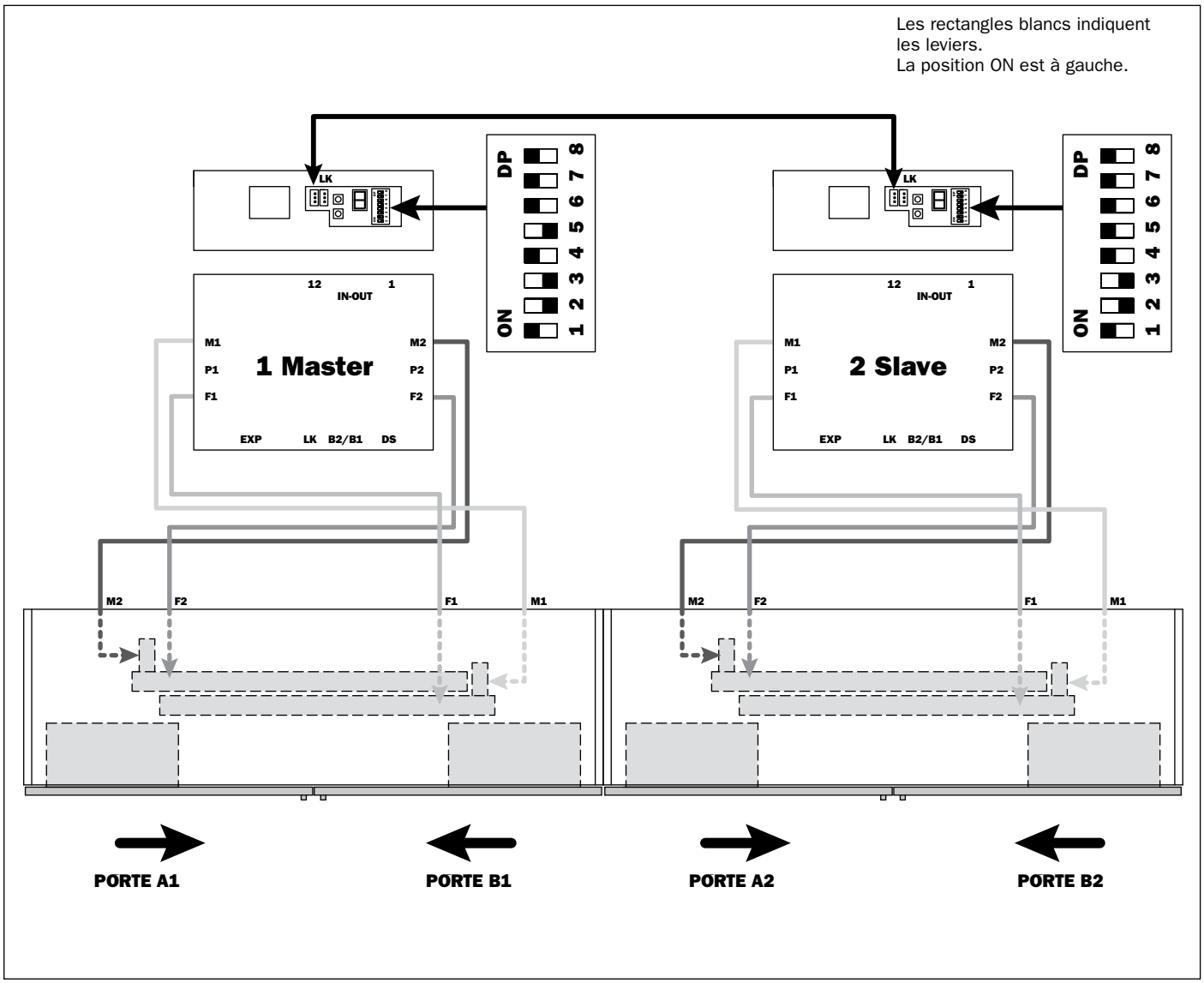
- Régler les DIP_SWITCH 1 et 3 de l'unité de contrôle 2 sur ON et les autres sur OFF.

- Raccorder les deux boîtiers via l'entrée/sortie LK à l'aide du câble VE71KITE211A.

- En cas de système Glow+ (portes superposées) avec capteur de porte fermée, régler le DIP_SWITCH 6 sur ON sur les deux boîtiers.

- Une seule porte peut être déplacée à la fois.

C7 Bahut : S20 bahut
4 PORTES COULISSANTES AVEC UN SEUL MOUVEMENT DE LA PORTE



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 1 au moteur M1 (porte B1).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte B1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 1 au moteur M2 (porte A1).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte A1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler les DIP_SWITCH 2, 3 et 5 sur ON et les autres sur OFF.

- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 2 au moteur M1 (porte B2).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte B2) comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 2 au moteur M2 (porte A2).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte A2) comme indiqué dans la notice de montage.

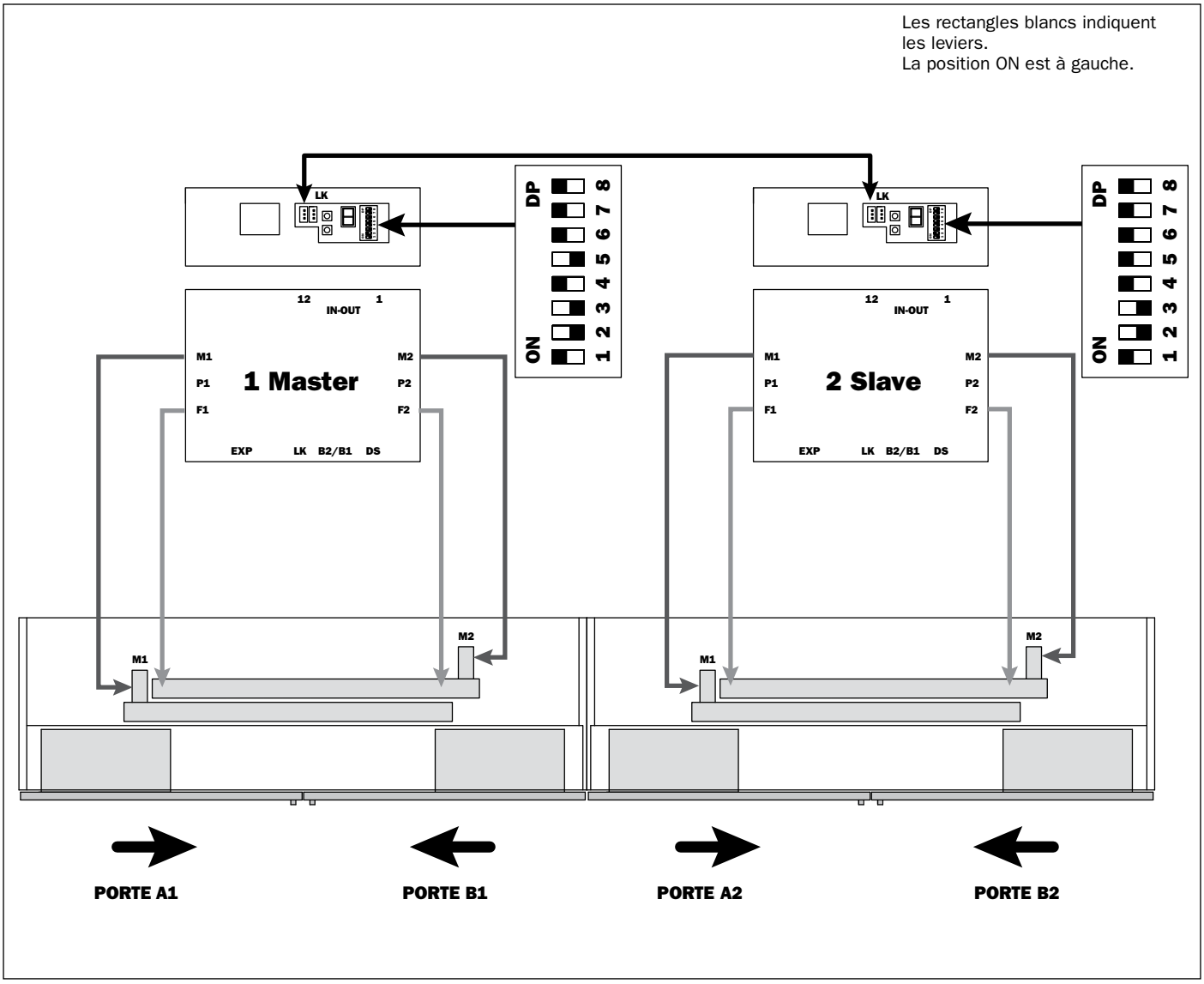
- Régler les DIP_SWITCH 2 et 3 sur ON et les autres sur OFF.

- Raccorder les deux boîtiers via l'entrée/sortie LK à l'aide du câble VE71KITE211A.

- L'ouverture de la porte A1 empêche le déplacement de la porte B1 et vice-versa.

- L'ouverture de la porte A2 empêche le déplacement de la porte B2 et vice-versa.

C7 : S20 suspendu, M35, M35 Top, M50, M50 Flex, L70, L70 Flex, Glow+
4 PORTES COULISSANTES AVEC UN SEUL MOUVEMENT DE LA PORTE



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 1 au moteur M1 (porte A1).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte A1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 1 au moteur M2 (porte B1).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte B1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler les DIP_SWITCH 2, 3 et 5 sur ON et les autres sur OFF.

- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 2 au moteur M1 (porte A2).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte A2) comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 2 au moteur M2 (porte B2).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte B2) comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler les DIP_SWITCH 2 et 3 sur ON et les autres sur OFF.

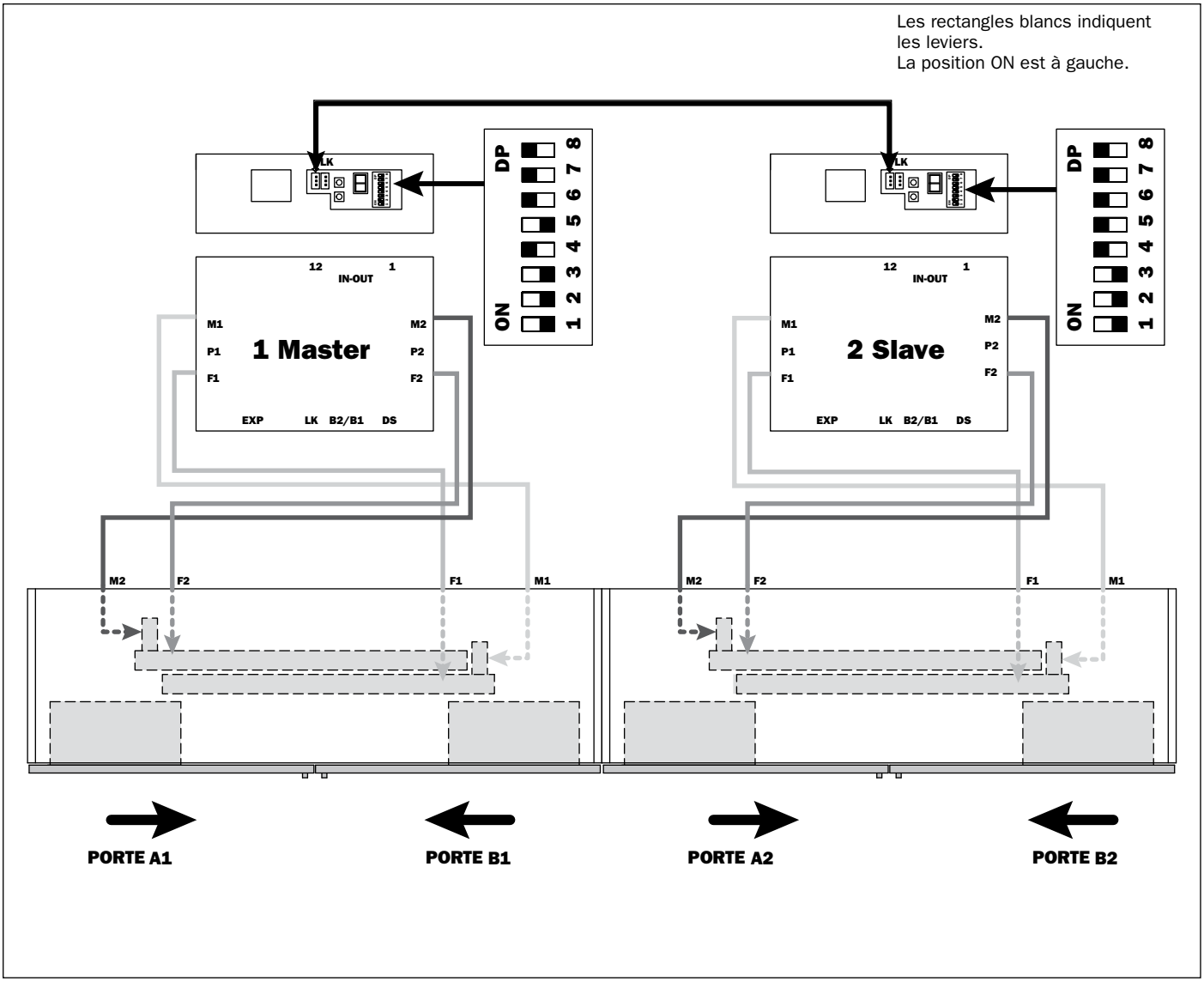
- Raccorder les deux boîtiers via l'entrée/sortie LK à l'aide du câble VE71KITE211A.

- En cas de système Glow+ (portes superposées) avec capteur de porte fermée, régler le DIP_SWITCH 6 sur ON sur les deux boîtiers.

- L'ouverture de la porte A1 empêche le déplacement de la porte B1 et vice-versa.

- L'ouverture de la porte A2 empêche le déplacement de la porte B2 et vice-versa.

C8 Bahut : S20 bahut
4 PORTES COULISSANTES AVEC MOUVEMENT SIMULTANÉ DES PORTES B1 - A2



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 1 au moteur M1 (porte B1).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte B1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 1 au moteur M2 (porte A1).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte A1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler les DIP_SWITCH 1, 2, 3 et 5 de l'unité de contrôle 1 sur ON et les autres sur OFF.

- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 2 au moteur M1 (porte B2).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte B2) comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 2 au moteur M2 (porte A2).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte A2) comme indiqué dans la notice de montage.

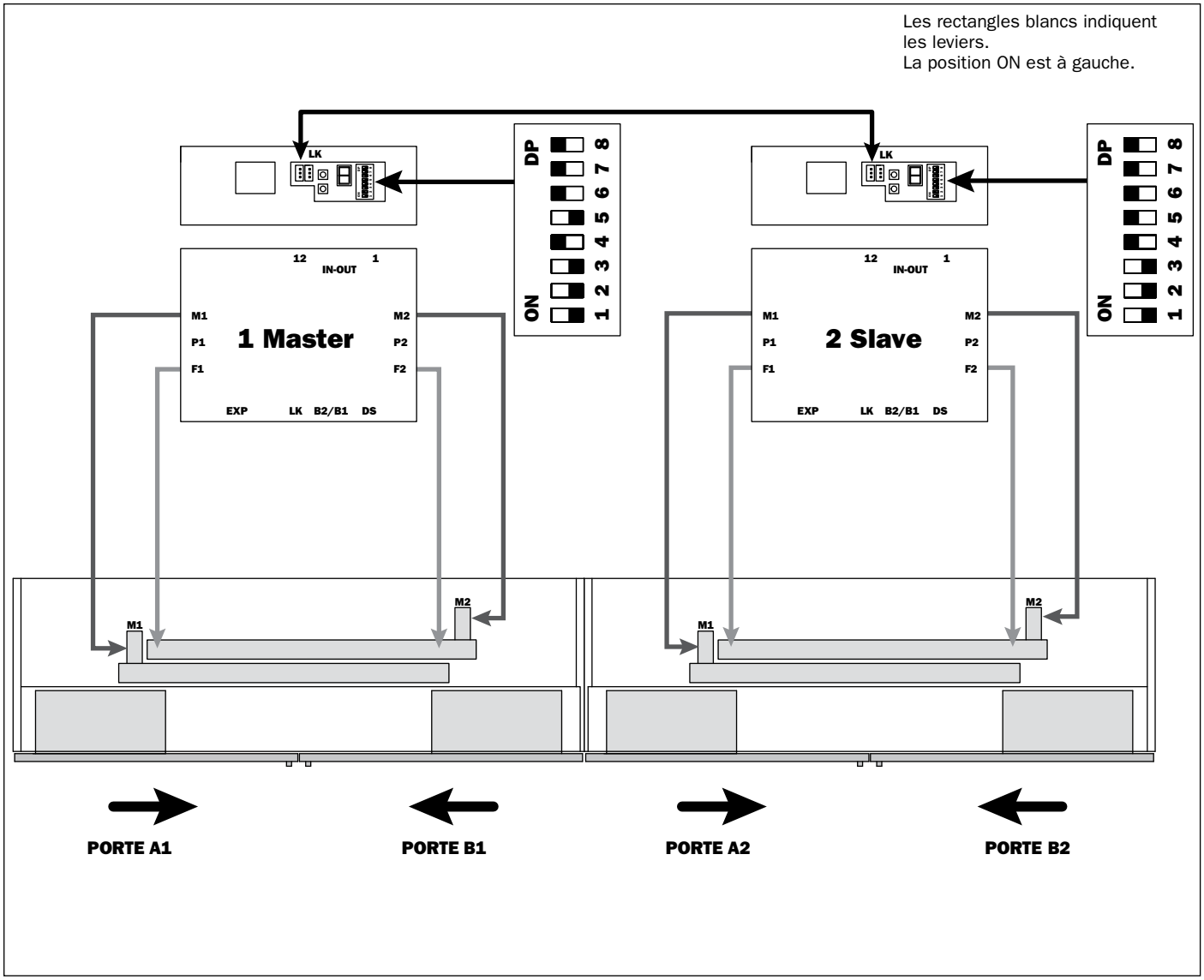
- Régler le DIP_SWITCH 3 de l'unité de contrôle 1, 2 et 3 sur ON et les autres sur OFF.

- Raccorder les deux boîtiers via l'entrée/sortie LK à l'aide du câble VE71KITE211A.

- Les portes B1 et A2 se déplacent toujours simultanément, leur ouverture empêche de déplacer la porte A1 et B2.

- L'ouverture de la porte A1 ou B2 empêche le déplacement des portes B1 et A2.

C8 : S20 suspendu, M35, M35 Top, M50, M50 Flex, L70, L70 Flex, Glow+
4 PORTES COULISSANTES MOUVEMENT SIMULTANÉ PORTES B1 - A2



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 1 au moteur M1 (porte A1).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte A1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 1 au moteur M2 (porte B2).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte B1) comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler les DIP_SWITCH 1, 2, 3 et 5 de l'unité de contrôle 1 sur ON et les autres sur OFF.

- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 2 au moteur M1 (porte A2).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte A2) comme indiqué dans la notice de montage.

- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 2 au moteur M2 (porte B2).

- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte B2) comme indiqué dans la notice de montage.

- Régler le DIP_SWITCH 3 de l'unité de contrôle 1, 2 et 3 sur ON et les autres sur OFF.

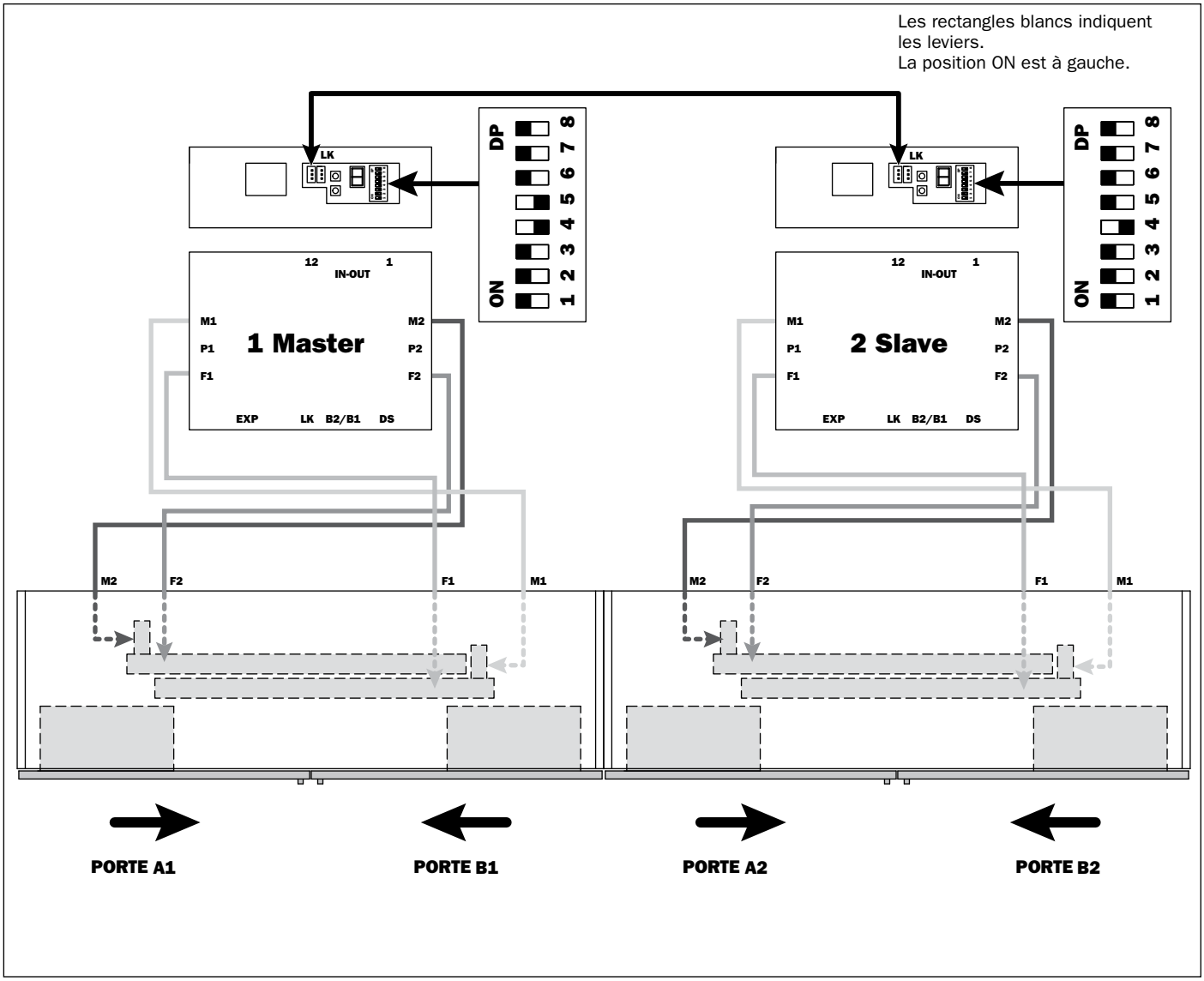
- Raccorder les deux boîtiers via l'entrée/sortie LK à l'aide du câble VE71KITE211A.

- En cas de système Glow+ (portes superposées) avec capteur de porte fermée, régler le DIP_SWITCH 6 sur ON sur les deux boîtiers.

- Les portes B1 et A2 se déplacent toujours simultanément, leur ouverture empêche de déplacer la porte A1 et B2.

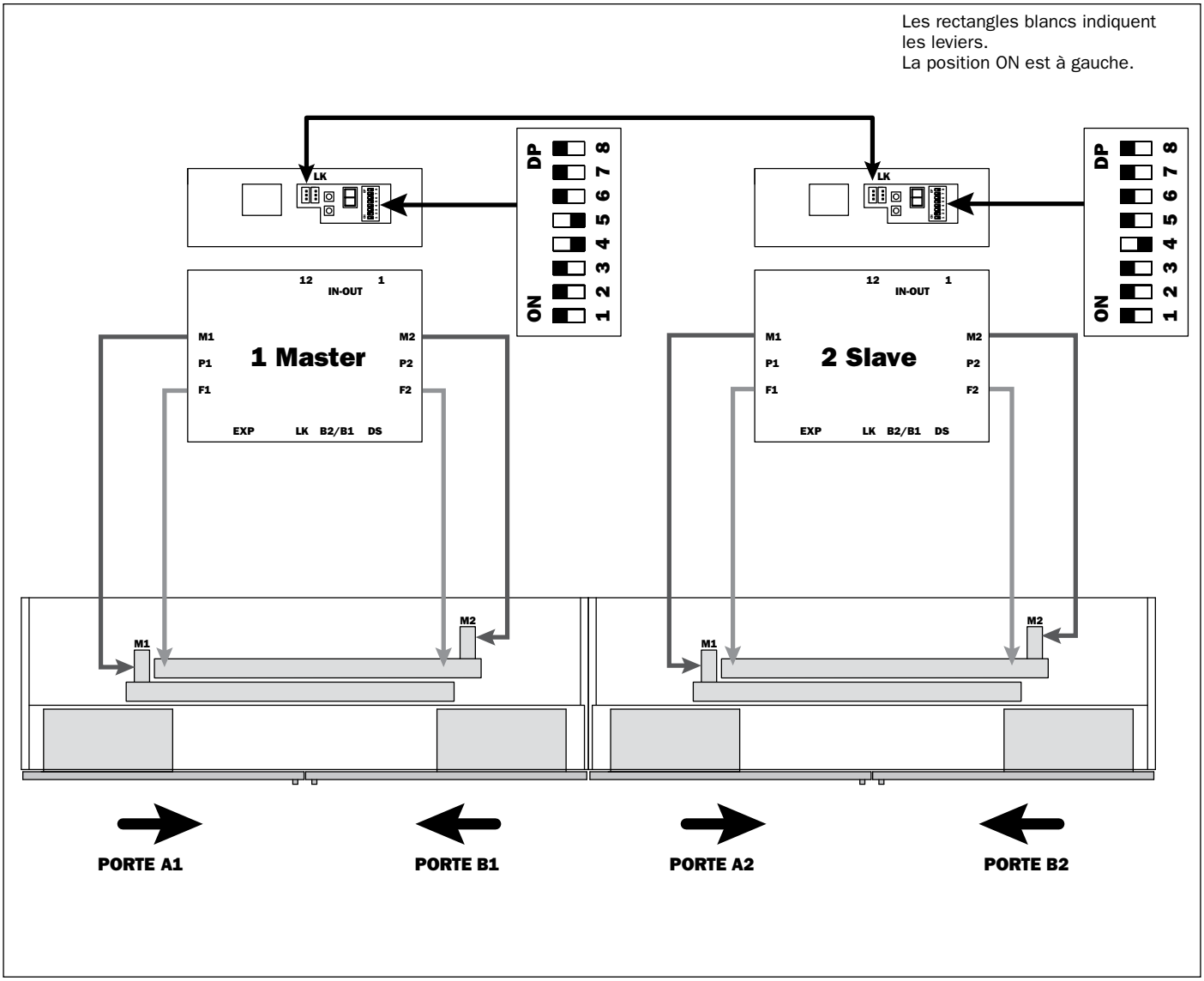
- L'ouverture de la porte A1 ou B2 empêche le déplacement des portes B1 et A2.

C9 Bahut : S20 bahut
4 PORTES COULISSANTES AVEC MOUVEMENT SIMULTANÉ DES PORTES B1 - A2 ET A1 - B2



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 1 au moteur M1 (porte B1).
- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte B1) comme indiqué dans la notice de montage.
- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 1 au moteur M2 (porte A1).
- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte A1) comme indiqué dans la notice de montage.
- Régler les DIP_SWITCH 4 et 5 de l'unité de contrôle 1 sur ON et les autres sur OFF.
- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 2 au moteur M1 (porte B2).
- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte B2) comme indiqué dans la notice de montage.
- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 2 au moteur M2 (porte A2).
- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte A2) comme indiqué dans la notice de montage.
- Régler le DIP_SWITCH 3 de l'unité de contrôle 4 sur ON et les autres sur OFF.
- Raccorder les deux boîtiers via l'entrée/sortie LK à l'aide du câble VE71KITE211A.
- Les portes A1 et B2 se déplacent toujours simultanément.
- Les portes B1 et A2 se déplacent toujours simultanément.
- L'ouverture d'une paire quelconque de portes empêche le déplacement de l'autre.

C9 : S20 suspendu, M35, M35 Top, M50, M50 Flex, L70, L70 Flex, Glow+
4 PORTES COULISSANTES AVEC MOUVEMENT SIMULTANÉ DES PORTES B1 - A2 ET A1 - B2



- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 1 au moteur M1 (porte A1).
- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte A1) comme indiqué dans la notice de montage.
- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 1 au moteur M2 (porte B1).
- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte B1) comme indiqué dans la notice de montage.
- Régler les DIP_SWITCH 4 et 5 de l'unité de contrôle 1 sur ON et les autres sur OFF.
- Raccorder la sortie M1 de l'unité de contrôle 2 au moteur M1 (porte A2).
- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F1. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F1, fixer la partie terminale au bloc moteur M1 (porte A2) comme indiqué dans la notice de montage.
- Raccorder la sortie M2 de l'unité de contrôle 2 au moteur M2 (porte B2).
- Raccorder le capteur de porte fermée à l'entrée F2. Ensuite, en utilisant le scotch double-face qui se trouve déjà sur la partie terminale F2, fixer la partie terminale au bloc moteur M2 (porte B2) comme indiqué dans la notice de montage.
- Régler le DIP_SWITCH 3 de l'unité de contrôle 4 sur ON et les autres sur OFF.
- Raccorder les deux boîtiers via l'entrée/sortie LK à l'aide du câble VE71KITE211A.
- En cas de système Glow+ (portes superposées) avec capteur de porte fermée, régler le DIP_SWITCH 6 sur ON sur les deux boîtiers.
- Les portes A1 et B2 se déplacent toujours simultanément.
- Les portes B1 et A2 se déplacent toujours simultanément.
- L'ouverture d'une paire quelconque de portes empêche le déplacement de l'autre.

10. PROCÉDURE D'AUTO-APPRENTISSAGE

10.1 Utilisation de l'auto-apprentissage

La procédure d'auto-apprentissage est utile à l'unité de contrôle pour apprendre et vérifier la taille et l'état du meuble.

Elle est nécessaire pour :
- apprendre la longueur de la course de chaque porte ;
- vérifier la présence ou l'absence de chaque porte par rapport à la configuration définie par DIP_SWITCH ;
- vérifier l'installation du capteur de porte fermée si présente.

L'auto-apprentissage doit nécessairement être effectué dans les cas suivants :
- À la première utilisation de l'unité de contrôle après l'installation ;
- Si celui-ci n'a pas été faite avant, après le réglage des DIP_SWITCH de configuration ;
- Si celle-ci n'a pas été insérée avant, après l'insertion du strap CC1 pour le déplacement coplanaire, après avoir débranché l'alimentation électrique pendant au moins 30 secondes ;
- À chaque rétablissement de l'alimentation électrique avec système Glow+ pour lequel les capteurs de porte fermée n'ont pas été prévus.

Dans les situations indiquées ci-dessus, le fonctionnement du déplacement de manière motorisée est inhibé jusqu'à l'issue positive de la procédure d'auto-apprentissage.

Toute commande d'ouverture de la porte (par bouton lumineux, par entrée auxiliaire, par télécommande ou par poussée manuelle) ne déclenche pas le mouvement de la porte motorisée.

Lorsque l'utilisateur tente d'actionner la porte de l'une des manières mentionnées, l'unité de contrôle émet un signal sonore spécifique (voir par. 4.4) qui attire l'attention de l'utilisateur sur la nécessité d'effectuer l'auto-apprentissage.

La procédure d'auto-apprentissage peut être répétée à volonté. Il convient de l'effectuer dans certaines situations particulières : par exemple, s'il y a eu un désalignement dans la mesure de la position de la porte (à encodeur) dû à des causes accidentelles (ex : saut de la courroie) ou à l'usure du mécanisme (ex : lames, desserrage de la courroie, etc.) qui ne permet plus le bon fonctionnement (par exemple, la porte s'arrête plus tôt que prévu ou va se cogner en fin de course et recule comme s'il y avait un obstacle).

Évidemment, la détérioration mécanique au-delà d'une certaine limite nécessitera une opération d'entretien adéquate du mécanisme lui-même (par exemple, le tirage ou le remplacement de la courroie) et ne pourra pas être compensée uniquement en effectuant à nouveau l'auto-apprentissage.

10.2. EXÉCUTION DE L'AUTO-APPRENTISSAGE

10.2.1. Auto-apprentissage pour armoire à 1 ou 2 portes par unité de contrôle ou télécommande

L'entrée en auto-apprentissage est lancée :
1. en appuyant longtemps (3 s) sur le BOUTON B2 à l'avant de l'unité de contrôle ;
2. en maintenant enfoncé longtemps (5 s) l'un des boutons de la télécommande associés à l'une des portes installées ;
3. par n'importe quel bouton lumineux sur le côté de l'armoire (avec la séquence spéciale décrite dans le paragraphe dédié (1.1.1. page 27) ;

Le lancement de la procédure se fait à la fois avec des portes ouvertes et fermées.

Le déplacement des portes pendant la procédure d'auto-apprentissage se fait à une vitesse réduite de sécurité.

Phases de la procédure d'auto-apprentissage :

1. Début : le BUZZER émet 1 signal sonore long.
2. Chaque porte ouverte est activée et mise en fermeture complète.
3. Lorsque toutes les portes présentes sont fermées, la procédure d'apprentissage commence.
En partant de la porte connectée au moteur M1, chaque porte effectue un cycle complet d'ouverture et de fermeture, au cours de ce processus, il mémorise la longueur de la course à la fois en ouverture et en fermeture. Si l'une des portes prévues par la configuration n'est pas détectée la procédure signalera cette absence (retour du compteur encodeur).
4. Pour chaque porte reconnue comme présente, la longueur de la course apprise d'ouverture est comparée à celle de fermeture.
Si leur différence en valeur absolue est inférieure à la plus grande erreur acceptable (3 mm), l'issue de la procédure est positive, autrement négative.
5. Fin : si l'issue est positive, le BUZZER émet 1 signal sonore long (comme au lancement de procédure), sinon il émet 5 signaux sonores moyens. Dans les deux cas, la sortie de la procédure d'auto-apprentissage est effectuée.

S'il y a une divergence entre le capteur de porte fermée déclaré par le DIP_SWITCH lors de la configuration et sa détection en auto-apprentissage ou entre la présence de la porte déclarée par le DIP_SWITCH lors de de configuration et sa détection en auto-apprentissage, la procédure se termine par un résultat négatif (l'écran affiche le code d'erreur de configuration voir Par. 13.3).

Après une procédure d'auto-apprentissage échouée en raison d'une erreur d'apprentissage en cours d'exécution, le fonctionnement opérationnel de l'armoire est ralenti même si l'auto-apprentissage a été lancé avec une armoire déjà opérationnelle auparavant.
En cas d'échec de l'auto-apprentissage, le dernier apprentissage terminé avec succès N'EST PAS considéré comme valide, la dernière exécution « efface » toujours les données précédentes.

10.2.2. Auto-apprentissage pour armoire à 3 portes

L'entrée en auto-apprentissage est lancée comme pour le meuble à 1 ou 2 portes.

Le déroulement de la procédure est défini comme pour l'armoire à 1 ou 2 portes, avec la particularité que les courses d'apprentissage sont effectuées d'abord pour les portes connectés à l'unité de contrôle Master, puis pour la porte connecté à l'unité de contrôle Slave.

Ainsi, dans la configuration d'armoire C5 (unité de contrôle 1 Master), l'ordre d'apprentissage est A1, B1, B2, tandis que dans la configuration C6 (unité de contrôle 2 Master), il est A2, B2, A1.

Si la procédure d'auto-apprentissage échoue dans l'une des unités de contrôle, Master ou Slave, cette unité de contrôle signale l'erreur avec son buzzer et son écran, les deux sortent de la procédure d'auto-apprentissage et l'utilisation opérationnelle de toute l'armoire est freinée.

Si l'auto-apprentissage se termine par une issue positive pour les deux unités de contrôle, l'unité de contrôle Slave (qui est celle qui a effectué les courses en dernier) signale par son propre signal sonore l'issue positive de toute l'armoire (lorsque le Master a terminé son auto-apprentissage avec succès, il n'émet pas de signal sonore, mais l'issue de la Slave est attendue).

10.2.3. Auto-apprentissage pour armoire à 4 portes

L'entrée en auto-apprentissage est lancée comme pour le meuble à 1 ou 2 portes.

Le déroulement de la procédure est défini comme pour l'armoire à 1 ou 2 portes, avec la particularité que les courses d'apprentissage sont effectuées d'abord pour les portes connectées à l'unité de contrôle Master, puis pour les portes connectées à l'unité de contrôle Slave.

Ainsi, en considérant n'importe quelle configuration d'armoire C7 - C8 - C9, où l'unité de contrôle 1 est la Master, l'ordre d'apprentissage est A1, B1, A2, B2.

Si la procédure d'auto-apprentissage échoue dans l'une des unités de contrôle, Master ou Slave, cette unité signale l'erreur avec son buzzer et son écran, les deux sortent de la procédure d'auto-apprentissage et l'utilisation opérationnelle de toute l'armoire est freinée.

Si l'auto-apprentissage se termine par une issue positive pour les deux unités de contrôle, l'unité Slave (qui est celle qui a effectué les courses en dernier) signale par un signal sonore l'issue positive de toute l'armoire (lorsque le Master a terminé son auto-apprentissage avec succès, il n'émet pas de signal sonore, mais l'issue de la Slave est attendue).

Dans la configuration de l'armoire C7, si l'auto-apprentissage des courses des portes s'est déroulé sans erreur dans le module Master, mais a échoué dans le module Slave, le module Master peut en fait être disponible en fonctionnement opérationnel normal.
Dans ce cas, l'armoire est donc disponible à mi-service, pour une fonctionnalité totale, il est nécessaire de répéter l'auto-apprentissage de tout l'armoire.

11. EXÉCUTION DE L'AUTO-APPRENTISSAGE

1.1.1. Auto-apprentissage par bouton lumineux

Il est possible de commander le lancement de la procédure d'auto-apprentissage à l'aide d'une séquence spéciale à l'aide du bouton lumineux (en option) installé sur le côté de l'armoire. Ce bouton est muni d'une lumière LED intégrée et est contrôlé par l'unité de contrôle électronique.

La possibilité d'utiliser le bouton lumineux pour le démarrage de l'auto-apprentissage est activée aussi bien par côté A que B de sa connexion à l'unité de contrôle, et par la configuration à 2 portes ou à 1 porte attribuée dans l'unité de contrôle.

La séquence de commande pour l'entrée en auto-apprentissage est la suivante.
L'opérateur appuie sur le bouton, et le maintient enfoncé. Lorsque le bouton est maintenu enfoncé, la lumière LED est éteinte.
Au bout de 5 s avec le bouton enfoncé, sa lumière LED s'allume et le buzzer émet un signal sonore bref.
À ce stade, l'opérateur doit relâcher le bouton au plus tard sous 3 s ; s'il ne le relâche pas dans ce délai, la procédure est annulée (il faut la répéter depuis le début pour l'exécuter à nouveau).
Au bout de 3 s à partir du relâchement du bouton, sa lumière LED s'éteint et le buzzer émet autre un signal sonore bref. L'opérateur doit appuyer sur le bouton au plus tard dans 3 s et à ce stade, la commande de lancement de l'auto-apprentissage est générée (signalée par le buzzer et à l'écran comme décrit dans les paragraphes spécifiques).
Si le bouton n'est pas enfoncé dans le délai maximum indiqué, la procédure est annulée (il faut la répéter depuis le début pour l'exécuter à nouveau) et la sécurité enfant (décrite dans le paragraphe spécifique ci-dessous) est activée dans ce cas et en présence d'une alarme désactivant l'auto-apprentissage, le bouton lumineux n'est pas activé pour la commande en auto-apprentissage.

2. CARTOGRAPHIE DES CONFIGURATIONS

2.1. Commandes de déplacement des portes

Les commandes permettant d'actionner une porte générique sont résumées dans le tableau suivant. Elles peuvent toutes être utilisées sans distinctions. Les commandes ne sont actives que si l'armoire est en état de fonctionnement opérationnel, c'est-à-dire si elle n'est pas en erreur de configuration et a effectué l'auto-apprentissage avec succès.
Avec la porte fermée, l'ouverture motorisée est autorisée si elle n'est pas bloquée par un autre porte déjà ouverte.

Certains types de commande NE SONT PAS activés si le verrou de sécurité est actif (voir Par. 3.1).

2.2. Bouton lumineux (en option)

C'est un bouton avec lumière intégrée généralement situé sur les côtés de l'armoire (installation en option). En général, lorsque la porte est fermée, le bouton est caché par la porte lui-même et peut être enfoncé en exerçant une pression sur la porte à proximité du bouton. Avec la porte ouverte, il est directement accessible.

Tab 4. Le bouton commande la porte en relâchant celui-ci dans les 1s qui suivent la pression. Si le bouton est enfoncé mais PAS relâché dans une seconde, la commande n'est pas activée.

Cette fonction évite le déplacement involontaire des portes.

Lorsque la porte est fermée, une pression sur le bouton met la porte en position ouverte.

Lorsque la porte est ouverte, une pression sur le bouton actionne la porte et la met en position fermée.

Si pendant le fonctionnement, on appuie à nouveau sur le bouton, la porte s'arrête. Avec la porte fermée, en rappuyant sur le bouton, la porte se met en marche dans le sens opposé au précédent.

Même après l'arrêt dû à un obstacle, la même logique est mise en œuvre.

IMPORTANT les commandes du bouton lumineux sont désactivées par la commande VERROUILLAGE DE SÉCURITÉ.

2.3. Commande pour entrées auxiliaires

Ces entrées peuvent être connectées à un système d'intelligence domotique (par ex. dispositifs d'interface pour Alexa ou Google Home). La logique de fonctionnement de ces entrées est décidée par le DIP_SWITCH 7.

DIP SWITCH 7 ON : Les commandes appliquées à ces entrées auront la même logique que pour les boutons lumineux décrits au paragraphe précédent, c'est-à-dire que chaque impulsion est lue comme une commande MARCHE-STOP-MARCHE.

DIP SWITCH 7 OFF - Chacune des entrées permet seulement la commande de marche de la porte dans un sens, mais pas la commande d'arrêt. L'arrêt reste quand même possible au moyen des commandes à bouton lumineux. Si la porte est arrêtée par un bouton lumineux, la commande suivante d'entrée auxiliaire reste autorisée dans les deux sens de marche. Dans le cas d'une porte arrêtée par un obstacle, seule la commande dans le sens de marche opposé est autorisée.

IMPORTANT les commandes des entrées auxiliaires NE SONT PAS désactivées par la commande VERROUILLAGE DE SÉCURITÉ.

Type de commande	**Position contact (On = fermé)**	**Actions réalisables sur la porte**	**Dip_switch 7**
ENT AUX_OUVERTURE	Commutation ON	Ouverture	OFF
ENT AUX_FERMETURE	Commutation ON	Fermeture	OFF
ENT AUX_OUVERTURE	Commutation ON	Ouverture, arrêt (en ouverture et fermeture)	ON
ENT AUX_FERMETURE	Commutation ON	Fermeture, arrêt (en fermeture et ouverture)	ON

2.4. Commande par bouton télécommande

Le comportement est le même que celui du bouton lumineux décrit ci-dessus.

IMPORTANT les commandes de la télécommande NE SONT PAS désactivées par la commande DE VERROUILLAGE DE SÉCURITÉ.

2.5. Commande avec poussée manuelle

Une fois la porte arrêtée, en exerçant manuellement une petite poussée sur la porte, celle-ci se met en marche de manière motorisée dans le sens de la poussée.

En arrêtant la course de la porte avec le bouton, il est permis de démarrer par poussée le déplacement de manière motorisée de la porte à la fois dans le sens opposé à celui de la dernière marche, et dans le même sens.

Si la force exercée mène à une vitesse de déplacement supérieure au niveau de sécurité, le processus est bloqué puis redémarré, provoquant ainsi un arrêt momentané de la marche.

IMPORTANT les commandes à poussée manuelle sont désactivées par la commande VERROUILLAGE DE SÉCURITÉ

2.6. Commande commune doubles portes

Comme évoqué au chapitre « CONFIGURATIONS DES ARMOIRES », il y a des configurations qui permettent l'ouverture et la fermeture simultanées de 2 portes.
Dans de tels cas, chaque entrée de commande associée à un porte agit sur la marche (démarrage ou arrêt) des deux.

2.7. Contraintes de verrouillage des portes.

Comme évoqué au chapitre « CONFIGURATIONS DES ARMOIRES », tout ordre d'ouverture de la porte est freiné par le blocage de l'autre porte déjà ouverte.
Dans ce cas, il n'est pas possible de les ouvrir ensemble à cause de contraintes physiques ou pour éviter les collisions.
Ceci est valable dans les cas où l'ouverture ne peut pas avoir lieu à cause de contraintes physiques ou pour éviter les collisions.

2.8. Interception d'obstacle et procédure de sécurité anti-écrasement

L'unité de contrôle est en mesure de détecter la présence d'un obstacle qui se dresse dans le sens de la marche pendant la manipulation de la porte et d'intervenir en conséquence avec la mise en sécurité du mouvement (fonction anti-écrasement).

Si la porte rencontre un obstacle pendant son mouvement, elle est immédiatement arrêtée, puis actionnée en marche arrière pendant environ 10 cm pour faciliter l'élimination de l'obstacle.

Le parcours de marche arrière ne peut pas être interrompu par une commande d'arrêt, car il est imposé pour des raisons de sécurité.

À la fin de la manœuvre de marche arrière, le déplacement de manière motorisée est activé par n'importe quelle commande, mais uniquement dans le sens de l'éloignement de l'obstacle. Une fois la porte remise en marche, toutes les commandes présentes redeviennent utilisables.

Si pendant le parcours de marche arrière automatique pour libérer l'obstacle, la porte rencontre un autre obstacle, elle s'arrête et reste immobile. Dans cette situation, le déplacement de manière motorisée par n'importe quelle entrée de commande n'est activé que dans le sens de l'éloignement du 2ème obstacle. Une fois la porte remise en marche, toutes les commandes présentes redeviennent utilisables.

Dans les configurations de meuble avec double avec déplacement simultané, lorsque l'une des portes rencontre un obstacle, le mouvement de la porte associée est également interrompu.

2.9. Procédure de réalignement entre l'encodeur sur la porte et le capteur de porte fermée en cas d'interruption de l'alimentation.

Lorsque le capteur de porte fermée est installé, lorsque l'alimentation électrique est rétablie à la suite d'une coupure de courant, l'unité de contrôle ne verra pas le capteur de porte fermée actif. Si la porte est resté ouvert avant la suspension de l'énergie, l'unité de contrôle devra être fermée pour réaligner le capteur de porte fermée et l'encodeur sur la porte.

Dans une telle situation :

La commande d'OUVERTURE par entrée auxiliaire ou par poussée manuelle n'est pas exécutée, car l'unité de contrôle ne connaît pas la position de la porte et n'est donc pas en mesure de gérer l'ouverture correctement.

Si l'utilisateur tente d'actionner la porte ainsi, il est averti de l'interdiction par deux signaux sonores brefs du BUZZER.

La commande de FERMETURE par bouton, ou par entrée auxiliaire ou avec poussée manuelle, active la fermeture motorisée à vitesse réduite de sécurité qui a pour but d'atteindre la position de porte fermée détectable par le capteur de porte fermée. Par la suite, la porte est disponible au fonctionnement normal.

La fermeture de la porte pour le réalignement de l'encodeur peut être arrêtée par un bouton, mais la commande suivante impose toujours la reprise de la fermeture pour terminer le processus.

Lorsque l'alimentation est rétablie, l'unité de contrôle tolère un petit désalignement de quelques mm entre la position de l'encodeur et le capteur de porte fermée. Ces positions sont cependant réalignées à la première commande d'ouverture-fermeture.

3. FONCTIONNALITÉ COMMANDES AUXILIAIRES

3.1. Verrouillage de sécurité pour la présence d'enfants ou de personnes handicapées

Si l'entrée auxiliaire bornes 9-10 (connecteur CS1) est ouverte, toutes les commandes de déplacement des portes décrites au paragraphe 7.1 « COMMANDES DE DÉPLACEMENT DES PORTES » sont activées.

En revanche, si l'entrée auxiliaire bornes 9-10 (connecteur CS1) est fermée, les types de commande indiqués dans le tableau suivant sont désactivés.

TYPE DE COMMANDE	VERROUILLAGE DE SÉCURITÉ ACTIF
Bouton lumineux p1-p2	Désactivé
Entrées Aux ouverture fermeture bornes 4÷9 connecteur cs1	Activé
Boutons télécommande	Activé
Déplacement poussée manuelle	Désactivé
Absorption	50 mA (maximum)
Température de fonctionnement	- 20 °C ÷ + 55 °C

En mode « verrouillage de sécurité actif », la possibilité d'actionnement par des entrées auxiliaires évoluées (par exemple à partir d'un smartphone ou d'une commande vocale) et par la télécommande est maintenue car ces instruments peuvent être mis dans des positions difficilement accessibles.

En mode « Verrouillage de sécurité actif », si l'utilisateur tente de démarrer le mouvement de la porte avec l'une des commandes désactivées, le BUZZER émet 2 signaux sonores brefs deux fois.

Le mode de Verrouillage de sécurité peut être activé avec un interrupteur à la discrétion absolue ou peut être activé en permanence en insérant un cavalier entre les bornes 9 et 10.

ATTENTION : cette entrée ne peut pas être contrôlée avec des interrupteurs différentiels RCD (Residual Current Device), car si le circuit s'ouvre, le verrou de sécurité est désactivé.

3.2. Boutons lumineux et indications de fonctionnement lumineuses

La lumière LED intégrée dans les boutons lumineux est toujours allumée en cas de fonctionnement normal du meuble.

Elle clignote dans les situations suivantes :
- Le meuble est désactivée et non enclenché dans l'auto-apprentissage.
- La procédure d'auto-apprentissage est en cours.
- La porte associée doit effectuer ou est en train d'effectuer la fermeture du réalignement de l'encodeur.

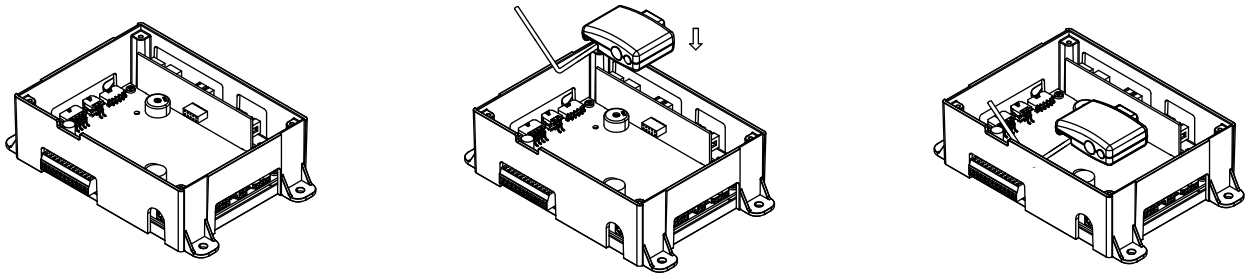
3.3. Sorties auxiliaires

Chaque sortie auxiliaire du Connecteur CS1 (bornes 1÷3) doit servir à contrôler un relais extérieur qui active ou désactive un dispositif lié à l'état de la porte installé (A ou B).
À titre d'exemple, cela pourrait contrôler une lumière à allumer à l'intérieur d'une partie du meuble, celle de la porte en mouvement.

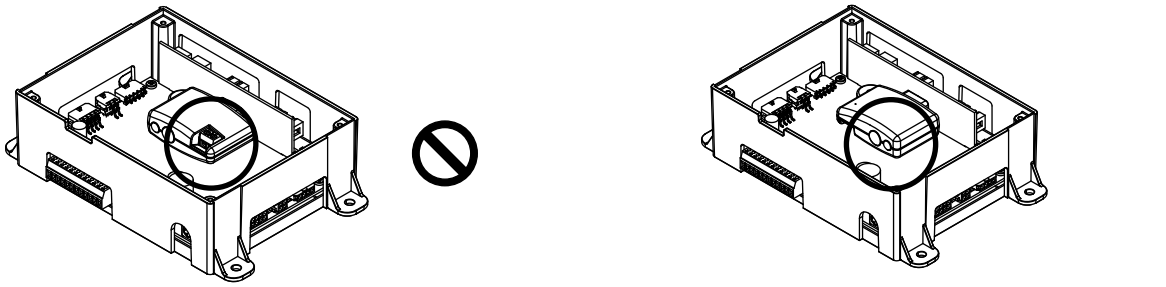
La logique de contrôle de la sortie auxiliaire du Connecteur CS1 (bornes 1÷3) est :
- ON avec la porte ouverte même partiellement ;
- OF avec la porte complètement fermée.

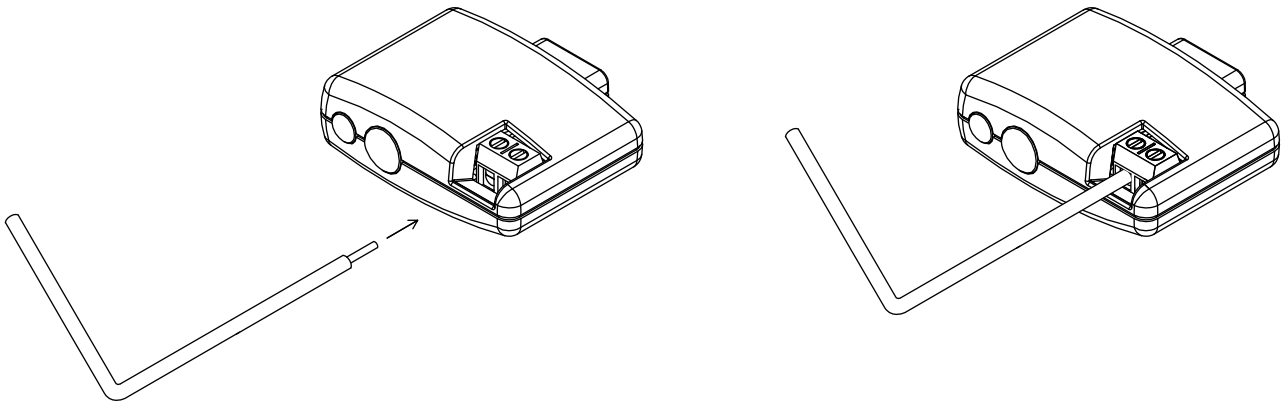
3.4. Commande avec contrôle radio, programmation et caractéristiques

L'unité de contrôle peut être équipée d'un dispositif de réception fourni par les systèmes Bortoluzzi (en option) pour la commande par radio.
Le récepteur doit être inséré dans le connecteur CR1 à l'intérieur de l'unité de contrôle.
L'opération doit être effectuée en l'absence d'alimentation.



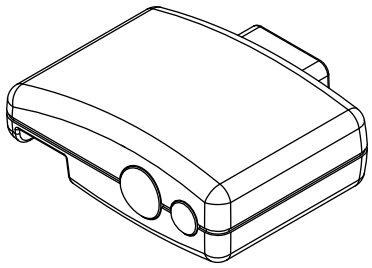
Prendre soin de ne pas mal insérer le récepteur et ne pas oublier de connecter l'antenne.



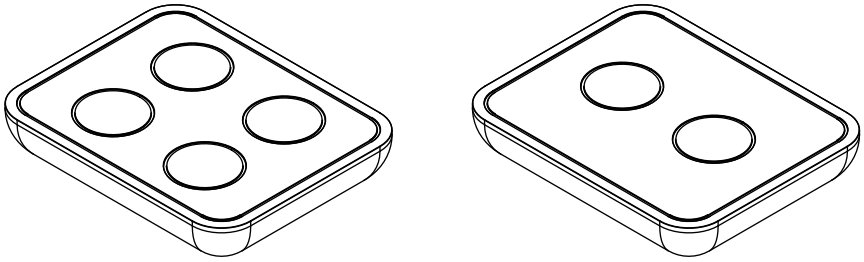


Après avoir inséré le récepteur, il faudra effectuer la synchronisation entre le récepteur et la télécommande en suivant les opérations décrites ci-dessous :

1. Appuyer sur la touche A du récepteur et maintenir enfoncé jusqu'à ce que la LED verte B s'allume.



2. Relâcher la touche du récepteur et, au bout de 10 secondes, appuyer sur une touche quelconque de la télécommande et la relâcher après que la LED verte B (sur le récepteur) a émis l'un des trois clignotements prévus.
Les deux télécommandes doivent être configurées de la même manière.



Caractéristiques Techniques :

Caractéristiques Récepteur	
Caractéristique	Valeur
Impédance d'entrée	50Ω
Fréquence de réception	433,92 MHz
Sensibilité	-108 dBm
Absorption	50 mA (maximum)
Température de fonctionnement	- 20 °C ÷ + 55 °C
Caractéristiques Émetteur	
Fréquence	433,92 MHz (± 100 KHz)
Puissance rayonnée	Estimée à environ 1 mW p.a.r.
Codification radio	Rolling code 52 bit FLOR
Temp. de fonctionnement	- 20 °C ÷ + 55 °C
Débit	estimé 200 m ; 35 m

4. DIAGNOSTICS ET SIGNALEMENTS

4.1. Généralités

L'unité de contrôle est capable de diagnostiquer des erreurs ou des anomalies de fonctionnement.
Chaque diagnostic est signalé par l'affichage d'un code d'erreur à l'écran à 7 chiffres (DY1) et/ou par une certaine séquence sonore de l'Avertisseur sonore (BZ1).

Dans le traitement suivant, les diagnostics des fonctions de sécurité et les diagnostics fonctionnels sont spécifiés séparément.

Dans les configurations de meuble avec plus de 2 portes, dans lesquelles 2 unités de contrôle sont impliquées (configurations C5, C6, C8, C9), les diagnostics décrits se réfèrent toujours à l'unité de contrôle spécifique et aux dispositifs qui y sont connectés.
L'écran affiche le code d'erreur.
L'action imposée par le diagnostic (par exemple, le blocage du déplacement) sera également étendue à l'autre unité de contrôle, pas nécessairement en erreur.

Dans la configuration C7, le diagnostic d'un blocage du meuble n'influence pas celui de l'autre.

Dans toutes les autres configurations, le diagnostic d'erreur dans un module (porte) impose la même action sur l'autre module.

Code Erreur		
A0 pour porte **A** **A.0.** pour porte **B**	**Définition**	**Erreur d'auto-apprentissage**
	Description	En auto-apprentissage, la différence en valeur absolue entre la longueur apprise de la course en ouverture et celle de fermeture dépasse l'erreur maximale admissible (3 mm).
	Causes possibles	Fermeture initiale incomplète, par ex. pour obstacle puis enlevé lors de l'ouverture. Problèmes de mécanisme. Problèmes de l'encodeur.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (auto-apprentissage permis).
	Rétablissement	MANUEL
	Action	Répéter l'auto-apprentissage.
A1	**Définition**	**Erreur de lecture dans EEPROM des informations d'auto-apprentissage**
	Description	Pour la configuration avec capteur de porte fermée, la lecture dans la mémoire des données d'auto-apprentissage effectuée au démarrage de l'alimentation de l'unité de contrôle a échoué.
	Causes possibles	Perturbation survenue en lecture (ou dans la phase d'écriture antérieure). Panne du composant de mémoire.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (auto-apprentissage permis).
	Rétablissement	MANUEL
	Action	Couper l'alimentation de l'unité de contrôle, puis la rallumer. Si l'erreur se reproduit, lancer l'auto-apprentissage. Une fois l'auto-apprentissage terminé, répétez l'arrêt et le redémarrage de l'unité de contrôle pour vérifier si le problème a été résolu.
Code Erreur		
B0 pour porte **A** **B.0.** pour porte **B**	**Définition**	**Instabilité de lecture de la vitesse porte par mesure encodeur**
	Description	Lecture de la vitesse non stable pour au moins un des deux canaux.
	Causes possibles	Perturbation exceptionnelle. Panne encodeur ou dans carte unité de contrôle.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
B1 pour porte **A** **B.1.** pour porte **B**	**Définition**	**Erreur maximale de vitesse mesurée entre les 2 canaux encodeur**
	Description	La différence en valeur absolue entre la vitesse de la porte mesurée dans le 1er canal encodeur et celle du 2ème canal codeur dépasse l'erreur maximale admissible.
	Causes possibles	Perturbation exceptionnelle. Panne encodeur ou dans carte unité de contrôle.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.

Code Erreur		
C0	**Définition**	**Erreur de configuration du meuble : absence de configuration**
	Description	DIP_SWITCH de configuration type armoire tous OFF.
	Causes possibles	DIP_SWITCH de configuration type armoire non réglés. Défaut dans les DIP_SWITCH.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL
	Action	Régler les DIP_SWITCH de configuration type armoire et lancer l'auto-apprentissage.
C1	**Définition**	**Erreur de configuration du meuble : paramètre DIP_SWITCH non valable**
	Description	DIP_SWITCH de configuration type armoire avec un paramètre non associé à une configuration gérée.
	Causes possibles	La configuration DIP_SWITCH du type de meuble n'est pas correctement réglée. Défaut dans les DIP_SWITCH.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL
	Action	Définir la configuration du type de meuble DIP_SWITCH et lancer l'auto-apprentissage.
C2	**Définition**	**Erreur de configuration du meuble : absence de connexions pour toutes les portes configurées**
	Description	En auto-apprentissage, détecté comme non présent le câblage du moteur ou/et le câblage du capteur de porte fermée (si requis par la configuration) de chaque porte déclaré dans la configuration définie à DIP_SWITCH
	Causes possibles	Câblage moteur et/ou capteur de porte fermée non effectué ou incorrect ou en panne.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (auto-apprentissage permis).
	Rétablissement	MANUEL
	Action	Lancer l'auto-apprentissage après vérification/aménagement des câblages.
C3	**Définition**	**Erreur de configuration du meuble : connexion de deux portes sur la configuration de la porte unique**
	Description	En auto-apprentissage, le câblage de deux portes est reconnu comme présent et la configuration à DIP_SWITCH déclare une seul porte.
	Causes possibles	La configuration DIP_SWITCH du type de meuble n'est pas correctement réglée. Défaut dans les DIP_SWITCH.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (auto-apprentissage permis).
	Rétablissement	MANUEL
	Action	Définir la configuration du type de meuble DIP_SWITCH et lancer l'auto-apprentissage.
C4 pour porte **1** **C.4.** pour porte **2**	**Définition**	**Erreur de configuration du meuble : absence de connexion de 1 porte sur la configuration à 2 portes**
	Description	En cas d'auto-apprentissage non reconnu, le câblage du moteur et/ou du capteur de porte fermée (si la configuration l'exige) d'une porte et la configuration DIP_SWITCH déclare deux portes.
	Causes possibles	La configuration DIP_SWITCH du type de meuble n'est pas correctement réglée. Défaut dans les DIP_SWITCH. Câblage moteur et/ou capteur de porte fermée non effectué ou incorrect ou en panne.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (auto-apprentissage permis).
	Rétablissement	MANUEL
	Action	Définir la configuration du type de meuble DIP_SWITCH ou/et vérifier et ranger le câbles et lancer l'auto-apprentissage.
C5	**Définition**	**Erreur de configuration du meuble : variation du paramètre DIP_SWITCH ou/et J_COMPL**
	Description	La configuration des DIP_SWITCH ou/et J_COMPL est modifiée par rapport à celle définie dans le dernier auto-apprentissage terminé avec succès.
	Causes possibles	L'utilisateur a modifié DIP_SWITCH ou/et J_COMPL. Défaut dans le DIP_SWITCH ou/et J_COMPL.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (auto-apprentissage permis).
	Rétablissement	MANUEL
	Action	Remettre DIP_SWITCH ou/et J_COMPL dans la configuration précédente (si modifiée par erreur). Si le code d'erreur persiste, lancer l'auto-apprentissage.

Code Erreur		
C6	**Définition**	**Erreur de configuration du meuble : configuration DIP_SWITCH incorrecte dans au moins une unité de contrôle pour les configurations de meuble à 3 ou 4 portes (2 unités de contrôle connectées)**
	Description	La configuration des DIP_SWITCH pour les configurations de meuble C5÷C9 n'est pas définie de manière cohérente dans les 2 unités de contrôle connectées entre elles.
	Causes possibles	La configuration DIP_SWITCH du type de meuble est réglée différemment dans les 2 unités de contrôle. DIP_SWITCH d'attribution Maître/Esclave pas bien réglés.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (auto-apprentissage permis).
	Rétablissement	MANUEL
	Action	Définit la configuration du type de meuble DIP_SWITCH et Master/Slave et lancer l'auto-apprentissage.
D0 pour porte **A** **D.0.** pour porte **B**	**Définition**	**Instabilité de lecture du capteur de porte fermée**
	Description	La lecture de l'état du capteur de porte fermée ne fournit pas de valeur stable.
	Causes possibles	Perturbation exceptionnelle. Panne du capteur de porte fermée
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
D1 pour porte **A** **D.1.** pour porte **B**	**Définition**	**Erreur d'incohérence dans le double canal du capteur de porte fermée**
	Description	Le canal N.O. et le canal N.C. du capteur de porte fermée ont le même état (incohérence)
	Causes possibles	Panne du capteur de porte fermée.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
D2 pour porte **A** **D.2.** pour porte **B**	**Définition**	**Capteur de porte fermée actif avec porte ouvert**
	Description	Le capteur de porte fermée est toujours actif lorsque la porte est déplacé à partir de la position fermée de plus de 50 mm.
	Causes possibles	Panne du capteur de porte fermée. Matériau magnétique à proximité du capteur de porte fermée.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
D3 pour porte **A** **D.3.** pour porte **B**	**Définition**	**Capteur de porte fermée désactivé avec porte fermée**
	Description	Le capteur de porte fermée est désactivé lorsque la porte est en position fermée.
	Causes possibles	Panne du capteur de porte fermée. Capteur de porte fermée détaché ou aimant détaché.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
E0 pour porte **A** **E.0.** pour porte **B**	**Définition**	**Force maximale sur la porte en opposition au mouvement actionné**
	Description	La force de résistance au mouvement de la porte lié à la mesure du courant circulant dans le moteur, effectuée par l'unité de contrôle, dépasse un seuil de sécurité.
	Causes possibles	Obstacle intervenu en opposition à la marche de la porte.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
E1 pour porte **A** **E.1.** pour porte **B**	**Définition**	**Excès de vitesse maximale**
	Description	Avec la porte en mouvement motorisé, la vitesse de la porte mesurée par l'unité de contrôle dépasse le seuil de sécurité. La porte doit avoir une masse telle que son énergie cinétique ne soit pas supérieure à 1,69 J (limite réglementaire).
	Causes possibles	Panne du driver du moteur à porte en mouvement, l'utilisateur tire la porte dans le sens du mouvement.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.

Code Erreur		
E2	**Définition**	**Protection Watch Dog SW**
	Description	L'exécution du programme SW est tombée dans une boucle ou dans une situation d'instructions d'une durée excessive par rapport au délai d'expiration défini du Watch Dog SW.
	Causes possibles	Situation SW imprévue.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
E3	**Définition**	**Panne du dispositif de protection Watch Dog carte unité de contrôle**
	Description	Présence de tension dans la carte avec fusible anti-surtension ouvert.
	Causes possibles	Panne carte unité de contrôle du dispositif de sectionnement ou de son circuit pilote.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
E4 pour porte A **E.4.** pour porte B	**Définition**	**Driver moteur en état de protection**
	Description	La broche d'activation du driver moteur est à l'état bas lorsqu'elle est commandée en haut par le microcontrôleur : intervention de protection pour surtension ou thermique de la puce driver elle-même.
	Causes possibles	Surtension ou protection thermique du driver moteur.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
E5 pour porte **A** **E.5.** pour porte **B**	**Définition**	**Panne carte unité de contrôle de commande du driver moteur**
	Description	Avec le sectionneur d'alimentation du driver moteur commandé fermé (au moins un moteur en marche requis) avant d'activer les commandes de motorisation, un test d'autodiagnostic de l'intégrité des broches de commande est effectué sur le driver moteur (enable et PWM) : si l'une de ces broches est détectée à l'état élevé, l'erreur est générée.
	Causes possibles	Panne carte unité de contrôle
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
E6 pour porte **A** **E.6.** pour porte **B**	**Définition**	**Temps maximum moteur porte allumé**
	Description	Le moteur de la porte est entraîné en continu dans une direction pendant une durée supérieure à la durée maximale prédéfinie. (lié à la durée d'une couse complète d'une porte)
	Causes possibles	Anomalie de fonctionnement du contrôle non déterminée
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
I0 pour porte **A I.0.** pour porte **B**	**Définition**	**Entrée de mesure du courant dans le moteur en erreur sonde**
	Description	La mesure du courant dans le moteur est en erreur sonde.
	Causes possibles	Courant circulant hors de la plage de mesure. Perturbation exceptionnelle. Panne moteur ou dans carte unité de contrôle.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
I1 pour porte **A** **I.1.** pour porte **B**	**Définition**	Instabilité de lecture du courant dans le moteur
	Description	La lecture du courant circulant dans de moteur ne fournit pas de valeur stable.
	Causes possibles	Perturbation exceptionnelle. Panne bloc d'alimentation ou moteur ou dans carte unité de contrôle.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
I2 pour porte **A I.2.** pour porte **B**	**Définition**	**Courant dans le moteur nul avec le moteur entraîné actif**
	Description	Lorsque le moteur est actif, le courant mesuré est nul.
	Causes possibles	Panne du circuit d'acquisition du courant. Défaut du driver du moteur ou du moteur ou de sa connexion.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.

Code Erreur		
I3 pour porte **A I.3.** pour porte **B**	**Définition**	**Courant dans le moteur non nul avec le moteur entraîné éteint**
	Description	Lorsque le moteur est éteint, le courant mesuré est nul.
	Causes possibles	Panne du circuit d'acquisition du courant. Défaut du driver du moteur.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
L0	**Définition**	**Timeout communication Master/Slave unité de contrôle (armoire avec 2 unités de contrôle)**
	Description	L'unité de contrôle Slave ne reçoit pas d'interrogations de la part du Master depuis plus de 10 s, ou l'unité de contrôle Master ne reçoit pas de réponses de la part de l'unité de contrôle Slave depuis plus de 10 s.
	Causes possibles	Interruption ou panne de la ligne de communication entre les unités de contrôle. Perturbation exceptionnelle.
	Effet	Dans la configuration de l'armoire C7, aucune action (l'unité de contrôle Slave ne peut pas exécuter de commandes radio). En configuration armoire autre que C7, fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
T0	**Définition**	**Température à l'intérieur de l'unité de contrôle au-dessus de la limite MAX**
	Description	La température mesurée par l'unité de contrôle à bord dépasse la limite maximale (70°C)
	Causes possibles	Source de chaleur à proximité de l'unité de contrôle. Surcharge ou panne de l'unité de contrôle.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL
	Action	À la commande suivante par l'utilisateur de déplacement de la porte avec une température mesurée inférieure au seuil de rétablissement (60°C).
T1	**Définition**	**Capteur de température à l'intérieur de l'unité de contrôle en erreur**
	Description	Le capteur de température à bord de l'unité de contrôle est en erreur sonde
	Causes possibles	Température de l'unité de contrôle en dehors de la plage de mesure. Perturbation exceptionnelle. Panne du capteur de température ou d'autres parties de la carte unité de contrôle de l'unité de contrôle.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
U0	**Définition**	**Tension d'alimentation du driver moteur au-dessus de la limite MAX**
	Description	Avec le sectionneur d'alimentation du driver moteur commandé fermé (au moins un moteur en marche requis), la tension de cette alimentation mesurée par l'unité de contrôle dépasse la limite maximale (26 V).
	Causes possibles	- Défaillance du bloc d'alimentation. - Panne du circuit de mesure.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
U1	**Définition**	**Tension d'alimentation du driver moteur sous la limite MIN**
	Description	Avec le sectionneur d'alimentation du driver moteur commandé fermé (au moins un moteur en marche requis), la tension de cette alimentation mesurée par l'unité de contrôle est en-dessous de la limite minimale (22 V).
	Causes possibles	Défaillance du bloc d'alimentation. § Baisse de la tension du réseau. § Panne du circuit de mesure.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
U2	**Définition**	Instabilité de lecture de la tension d'alimentation du driver moteur
	Description	La lecture de la tension d'alimentation du driver moteur ne fournit pas de valeur stable.
	Causes possibles	- Perturbation exceptionnelle. - Panne bloc d'alimentation ou dans carte de l'unité de contrôle.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.

Code Erreur		
U4	**Définition**	**Tension d'alimentation du driver moteur sous la limite MIN**
	Description	Avec le sectionneur d'alimentation du driver moteur commandé fermé (au moins un moteur en marche requis), la tension de cette alimentation mesurée par l'unité de contrôle est en-dessous de la limite minimale (5 V).
	Causes possibles	- Défaillance du bloc d'alimentation. - Baisse de la tension du réseau. - Panne du circuit de mesure. - Panne carte unité de contrôle du dispositif de sectionnement ou de son circuit pilote. Intervention du dispositif de protection Watch Dog carte unité de contrôle.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.
U5	**Définition**	**Instabilité de lecture de la tension d'alimentation du driver moteur**
	Description	La lecture de la tension d'alimentation du driver moteur ne fournit pas de valeur stable.
	Causes possibles	- Perturbation exceptionnelle. - Panne bloc d'alimentation ou dans carte de l'unité de contrôle.
	Effet	Fonctionnement de l'armoire désactivé (y compris l'auto-apprentissage).
	Rétablissement	MANUEL à la prochaine commande de l'utilisateur pour le mouvement de la porte.

4.2. Action de mise en sécurité

Dans tous les cas de diagnostic préalablement décrits, où la réinitialisation est déclarée « MANUELLE à la prochaine commande utilisateur de déplacement de porte », il est entendu qu'avec une commande générique pour déplacer une porte, le code d'erreur disparaîtra et la porte redeviendra prête à fonctionner. La porte se mettra en marche si cette commande est autorisée selon la réglementation de fonctionnement normal et si la condition d'anomalie diagnostiquée n'est plus présente, sinon il reste en erreur.
La réinitialisation manuelle de l'alarme n'est activée que lorsque les portes, après l'action de mise en sécurité, restent immobiles depuis plus de 2 s.

4.3. Codes à l'écran

Le tableau suivant présente tous les signalements affichés à L'ÉCRAN, concernant les états et les diagnostics. Pour le détail spécifique, merci de faire référence aux différents sujets pertinents exposés ci-dessus.

La colonne « Code » indique le code alphanumérique affiché à L'ÉCRAN.

La colonne « Porte » indique le côté de connexion à l'unité de contrôle (« A = G » ou « B = D ») de la porte relative à ce code affiché ; si le code ne concerne pas une porte spécifique, « – » est indiqué.

Code	Porte	Description signification
8.	–	(3 clignotements) : test de l'écran au démarrage de l'unité de contrôle.
.	–	(Clignotant) : fonctionnement opérationnel de l'armoire activé (état normal ok).
_	–	Symbole visible pendant 2 s après le test de la lampe de l'écran au démarrage de l'unité de contrôle : configuration du mécanisme des portes coplanaires (un seul tiret en position centrale du chiffre ► rappelle l'idée de disposition des portes sur 1 seul niveau)
_ _	–	Symbole visible pendant 2 s après le test de la lampe de l'écran au démarrage de l'unité de contrôle : configuration du mécanisme des portes superposées (2 tirets en position supérieure et inférieure du chiffre ► rappelle l'idée de disposition des portes sur 2 niveaux parallèles)
A	–	Clignotement : il est nécessaire de lancer la procédure d'auto-apprentissage.
P	–	Verrouillage de sécurité actif : affichage temporaire (10 s) après la tentative de commande de la porte par entrée de commande non activé (poussée manuelle ou bouton sur le côté).
H	A	Présence d'obstacle diagnostiquée : affiche temporaire jusqu'à la commande suivante de l'utilisateur de déplacement de la porte.
H.	B	
C0	–	Erreur de configuration du meuble : absence de configuration
C1	–	Erreur de configuration du meuble : paramètre DIP_SWITCH (connecteur SC1) non valable
C2	–	Erreur de configuration du meuble : absence de connexions pour toutes les portes configurées
C3	–	Erreur de configuration du meuble : connexion de 2 portes sur la configuration de la porte unique
C4		Erreur de configuration du meuble : absence de connexion de 1 porte sur la configuration à 2 portes
C.4.		
C5	–	Erreur de configuration du meuble : variation du paramètre DIP_SWITCH ou/et du strap sur la broche CC1
A0	A	Erreur d'auto-apprentissage
A.0.	B	
A1	–	Erreur de lecture dans EEPROM des informations d'auto-apprentissage

Code	Porte	Description signification
U0	–	Tension d'alimentation de l'unité de contrôle au-dessus de la limite MAX
U1	–	Tension d'alimentation de l'unité de contrôle sous la limite MIN
U2	–	Instabilité de lecture de la tension d'alimentation de l'unité de contrôle
u4	–	Tension d'alimentation du driver moteur sous la limite MIN
u5	–	Instabilité de lecture de la tension d'alimentation du driver moteur
T0	–	Température à l'intérieur de l'unité de contrôle au-dessus de la limite MAX
T1	–	Capteur de température à l'intérieur de l'unité de contrôle en erreur ou en instabilité lecture
L0	–	Time-out communication Master/Slave unité de contrôle (armoire avec 2 unités de contrôle)
E0	A	Force maximale sur la porte en opposition au mouvement actionné
E.0.	B	
E1	A	Vitesse maximale porte à motorisation active
E.1.	B	
E2	–	Protection Watch Dog SW
E3	–	Panne du dispositif de protection Watch Dog carte unité de contrôle
E4	A	Driver moteur en état de protection
E.4.	B	
I0	A	Entrée de mesure du courant dans le moteur en erreur sonde
I.0.	B	
I1	A	Instabilité de lecture du courant dans le moteur
I.1.	B	
I2	A	Courant dans le moteur nul avec le moteur entraîné actif
I.2.	B	
I3	A	Courant dans le moteur non nul lorsque le moteur est éteint
I.3.	B	
B0	A	Instabilité de lecture de la vitesse porte par mesure encodeur
B.0.	B	
B1	A	Erreur maximale de vitesse mesurée entre les 2 canaux encodeur
B.1.	B	
D0	A	Instabilité de lecture du capteur de porte fermée
D.0.	B	
D1	A	Erreur d'incohérence dans le double canal du capteur de porte fermée
D.1.	B	
D2	A	Capteur de porte fermée actif avec porte ouvert
D.2.	B	
D3	A	Capteur de porte fermée désactivé avec porte fermée
D.3.	B	

S'il y a plusieurs codes d'erreur, appuyer sur la touche B1 permet de faire défiler chacune des erreurs actives à la fois.
Au démarrage de l'alimentation de l'unité de contrôle, après le test de la lampe, pendant 2 s apparaît un symbole d'information du mécanisme spécifique aux portes qui est configuré par la présence ou l'absence du strap (cavalier) CC1 J, utile à l'installateur pour confirmer le réglage effectué et pour diagnostiquer toute défaillance du strap (cavalier) dans le circuit de lecture de cette entrée.

4.4. Avertisseur sonore

Le tableau suivant dresse la liste des signalements sonores émis par le BUZZER (BZ1). Pour plus de détails spécifiques sur les situations signalées, merci de faire référence aux différents sujets pertinents exposés ci-dessus. L'Avertisseur sonore a 3 types de signaux, COURT, MOYEN et LONG

Séquence avertisseur sonore (BUZZER)	Description signification
3 signaux sonores moyens	La procédure d'auto-apprentissage est requise, le déplacement ne sera pas possible tant que la procédure n'aura pas été effectuée avec succès. (Voir par. 10.2)
1 signal sonore long	Lancement ou fin avec issue positive de la procédure d'auto-apprentissage.
1 signal sonore bref	Signal pour guider l'opérateur dans l'utilisation du bouton lumineux pour commander le lancement de l'auto-apprentissage (voir paragraphe dédié pour plus de détails).
2 signaux sonores brefs	Avec capteur de porte fermée installée, après une interruption de l'alimentation électrique : - Sur une commande d'ouverture motorisée d'une porte, indique à l'utilisateur que cela est impossible car il doit d'abord procéder à la fermeture de réalignement de l'encodeur. (Voir par. 11.9) - Sur une commande de fermeture motorisée d'une porte, l'utilisateur est averti que celle-ci est effectuée en mode de réalignement de l'encodeur (vitesse réduite). (Voir par. 11.9)
2 signaux sonores brefs pour 2 fois	Signale que le verrou de sécurité est actif et que la commande n'est pas exécutable. (Voir par. 12.1) Ou le fait de maintenir enfoncé longtemps le bouton installé sur le côté de l'armoire, (BOUTON_A, BOUTON_B) afin de commencer la séquence spéciale pour commander le démarrage de l'auto-apprentissage, indique à l'utilisateur que cette séquence spéciale n'est pas active car le mode de sécurité enfant est activé.
5 signaux sonores moyens	Événement d'anomalie diagnostiquée lors du déplacement de manière motorisée d'un porte ou de l'auto-apprentissage. Ou sur une commande de déplacement de manière motorisé d'une porte indique à l'utilisateur que cela est impossible car il y a une condition d'anomalie qui ne se réinitialise pas. Le fait de maintenir enfoncé (longtemps) le BOUTON_SETUP B2, ou de maintenir enfoncé longtemps l'un des boutons de la télécommande (associés à une porte présente) pour commander le démarrage de l'auto-apprentissage indique à l'utilisateur qu'il y a une condition d'anomalie qui empêche l'auto-apprentissage. Ou le fait de maintenir enfoncé longtemps le bouton installé sur le côté de l'armoire, (BOUTON_A, BOUTON_B) afin de commencer la séquence spéciale pour commander le démarrage de l'auto-apprentissage, signale à l'utilisateur la présence d'une condition d'anomalie empêchant l'auto-apprentissage.

AFFICHAGE VERSION MICROLOGICIEL

Pour afficher la version du micrologiciel avec laquelle l'unité de contrôle est programmée, appuyer pendant quelques secondes sur la TOUCHE B1 ; sur la touche numérique de l'écran, il apparaît en séquence « - uEr 6 0 6 rEv n n n - » où « uEr » signifie version, « rEv » signifie révision et « n » indique le chiffre numérique générique qui compose le numéro de révision (par exemple, pour la révision 001 du micrologiciel, il apparaît « - uEr 6 0 6 rEv 0 0 1 - »). La version du micrologiciel (606) est son identifiant fixe unique, tandis que le numéro de révision est un numéro progressif associé à la révision spécifique du micrologiciel.

NOTES

NOTES

ARTURO SALICE S.p.A.

VIA PROVINCIALE NOVEDRATESE, 10
22060 NOVEDRATE (COMO) ITALIA
TEL. 031 790424 - FAX 031 791508
info.salice@salice.com - www.salice.com

BORTOLUZZI SISTEMI S.p.A.

VIA CADUTI 14 SETTEMBRE 1944, 45
32100 BELLUNO ITALIA
TEL. 0437 930866 - FAX 0437 931442
info@bortoluzzi.com - www.bortoluzzi.com

DEUTSCHE SALICE GMBH
RUDOLF DIESEL STR. 10
74382 NECKARWESTHEIM
TEL. 07133 9807-0
FAX. 07133 9807-16
info.salice@deutschesalice.de
www.salice.com

DEUTSCHE SALICE GMBH
VERKAUFSBÜRO NORD
RINGSTRASSE 36/A30 CENTER
32584 LÖHNE
TEL. 05731 15608-0
FAX. 05731 15608-10
vknord@deutschesalice.de
www.salice.com

SALICE UK LTD.
KINGFISHER WAY
HINCHINGBROOKE BUSINESS PARK
HUNTINGDON CAMBS PE 29 6FN
TEL. 01480 413831
FAX. 01480 451489
info.salice@saliceuk.co.uk
www.salice.com

SALICE FRANCE S.A.R.L.
285 RUE DE GOA ZAC LES 3 MOULINS
06600 ANTIBES
TEL. 0493 330069
FAX. 0493 330141
info.salice@salicefrance.com
www.salice.com

SALICE ESPAÑA, S.L.U.
C/ AIGUAFREDA 4, P.I. AMETLLA PARK
08480 L'AMETLLA DEL VALLÈS (BARCELONA)
TEL. 0034 938 46 88 61
info.salice@saliceespana.es
www.salice.com

SALICE PORTUGAL UNIP. LDA
SHOWROOM:
TV SÁ E MELO 161 FA
4470-116 MAIA – PORTO
TEL: 00351 224 154 221
Info@saliceportugal.pt
www.salice.com
ARMAZÉM:
VIA ROTA DOS MÓVEIS I 399
4585-325 GANDRA

SALICE CHINA (SHANGHAI) CO. LTD.
1st FLOOR, B1 BLDG 928 MINGZHU ROAD
XUJING, QINGPU DISTRICT
SHANGHAI 201702 - CHINA
TEL. 021 3988 9880
FAX. 021 3988 9882
info.salice@salicechina.com
www.salicechina.com

SALICE INDIA PVT. LTD.
1001 & 1002, 10TH FLOOR,
CENTRUM, PLOT NO. C-3,
OPP. WAGLE PRABHAG SAMITI OFFICE,
MIDC AREA, WAGLE INDUSTRIAL ESTATE,
THANE - 400604, MAHARASHTRA
TEL. 022 20812050
info@saliceindia.com
www.salice.com

SALICE CANADA INC.
3500 RIDGEWAY DRIVE,
UNIT#1
MISSISSAUGA, ONTARIO, L5L 0B4
TEL. 905 820 8787
FAX. 905 820 7226
info.salice@salicecanada.com
www.salicecanada.com

SALICE AMERICA INC.
2123 CROWN CENTRE DRIVE
CHARLOTTE NC. 28227
TEL. 704 841 7810
FAX. 704 841 7808
info.salice@saliceamerica.com
www.saliceamerica.com

D0CASSI04FRA - Ed. 01 - 05/2024

Nous nous réservons le droit de modifier les caractéristiques techniques.