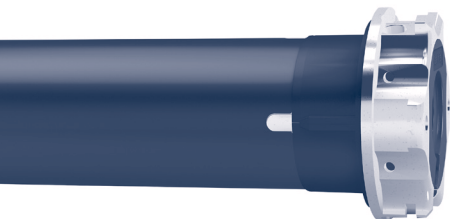


CHERUBINI



WAVE LOCK RX



MOTEUR TUBULAIRE POUR STORES AVEC FINS DE
COURSE ÉLECTRONIQUES, SPÉCIFIQUE POUR STORES À
ACCROCHAGE AUTOMATIQUE

FR



INSTRUCTIONS

Sommaire

Préparation du moteur.....	4
Connexions électriques.....	5
Émetteurs compatibles.....	6
Légende des symboles.....	6
Explication des séquences de commande.....	7
Fonction d'ouverture/fermeture de la programmation.....	8
Mémorisation du premier émetteur.....	10
Désactivation automatique de la mémorisation du premier émetteur.....	10

Réglage des fins de course..... 10

Réglage du fin de course de fermeture.....	10
Réglage du fin de course d'ouverture.....	11

Annulation des positions des fins de course..... 12

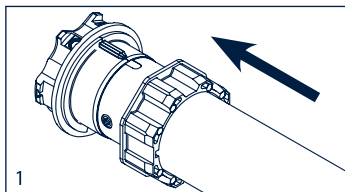
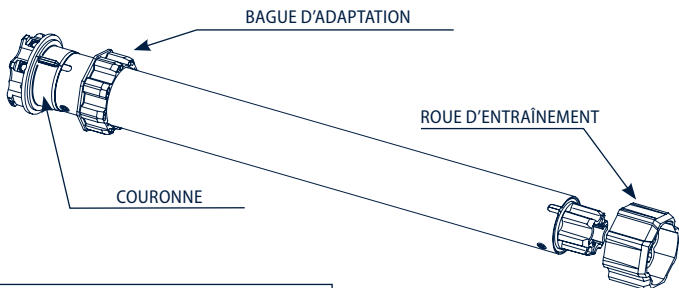
Annulation du fin de course de fermeture.....	12
Annulation du fin de course d'ouverture.....	12
Annulation totale des positions des fins de course.....	12
Réglage de la position intermédiaire standard.....	13
Annulation de la position intermédiaire standard.....	13
Réglage de la force d'accrochage.....	14
Réglage des seuils de super-sensibilité - uniquement pour les moteurs jusqu'à 25 Nm.....	14
Désactivation de la fonction d'accrochage.....	15
Activation de la fonction d'accrochage.....	15
Utilisation du moteur sans le dispositif d'accrochage/de décrochage.....	15
Mémorisation d'autres émetteurs.....	16
Annulation d'un seul émetteur.....	16
Annulation totale de la mémoire des émetteurs.....	17

Fonctions spéciales..... 18

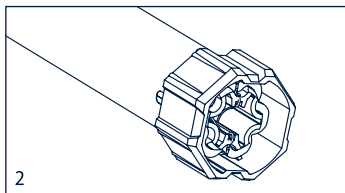
Position intermédiaire supplémentaire.....	18
Réglage de la position intermédiaire supplémentaire.....	18
Modification de la position intermédiaire supplémentaire.....	19
Annulation de la position intermédiaire supplémentaire.....	19
Réglage de la position intermédiaire avec accrochage.....	20
Commande de la position intermédiaire avec accrochage.....	21
Annulation de la position intermédiaire avec accrochage.....	21
Mémorisation temporaire de l'émetteur.....	21
Mémorisation des émetteurs de poche A530058.....	22
Schéma de câblage du moteur en modalité montée-descente (2 touches montée-descente indépendantes).....	23
Gestion modalité de commande du moteur par fil blanc.....	24
Gestion de la super-sensibilité lors de la détection des obstacles en descente - uniquement pour les moteurs jusqu'à 25 Nm.....	25

Déclaration UE de conformité..... 25

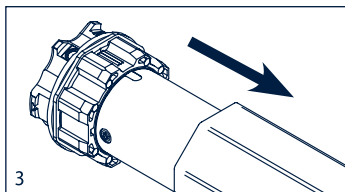
PRÉPARATION DU MOTEUR



1. Insérer la bague d'adaptation sur la couronne en insérant l'encoche dans le repère rainuré et pousser jusqu'en butée.



2. Monter la roue sur l'axe de sortie du moteur jusqu'à enclenchement du ressort d'arrêt.

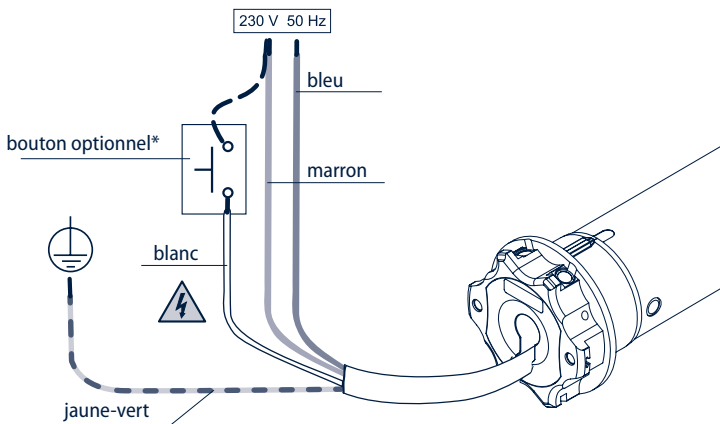


3. Introduire complètement le moteur dans le tube.

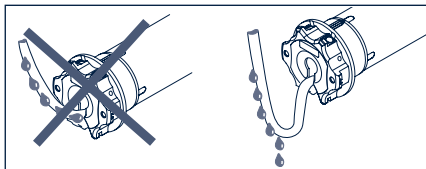
NB : En cas de tube rond ou lisse la roue doit être fixée au tube, cette opération est à la charge du monteur. Pour les autres tubes la fixation est facultative mais fortement conseillée.

CONNEXIONS ÉLECTRIQUES

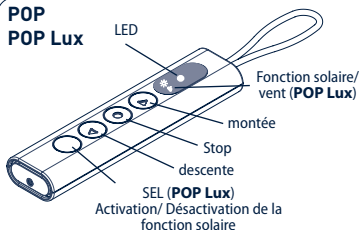
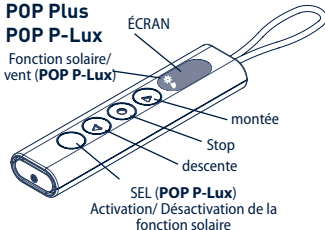
- Pour éviter des situations de danger ou des problèmes de fonctionnement, les éléments électriques de commande connectés au moteur doivent être de dimensions appropriées aux caractéristiques électriques du moteur lui-même.
- Les dispositifs de déconnexion doivent être prévus dans le réseau d'alimentation selon les règles d'installation nationales.
- Pour l'utilisation à l'extérieur l'appareil doit utiliser un câble avec désignation H05RN-F contenant au moins 2% de carbone.
- Si le fil blanc n'est pas utilisé il doit toujours être isolé. Il est dangereux de toucher le fil blanc quand le moteur est connecté à l'électricité.



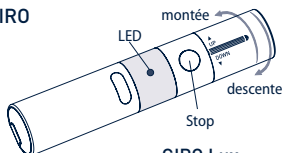
* L'installation du bouton est facultative ; la connexion peut être faite avec la phase (fil marron) ou avec le neutre (fil bleu) indifféremment. Le bouton permet d'actionner le moteur en mode séquentiel (montée, stop, descente, stop, ...).



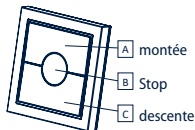
ÉMETTEURS COMPATIBLES

POP
POP LuxPOP Plus
POP P-Lux

GIRO



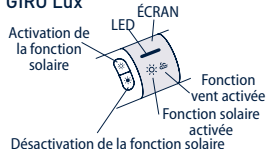
GIRO Wall



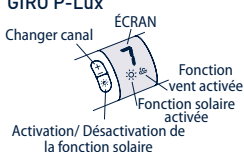
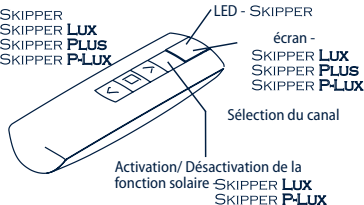
GIRO Plus



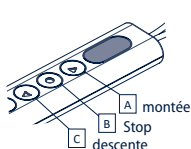
GIRO Lux



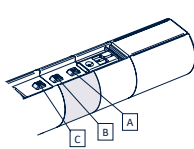
GIRO P-Lux

SKIPPER
SKIPPER Lux
SKIPPER Plus
SKIPPER P-LuxSKIPPER LCD
SKIPPER SENSO

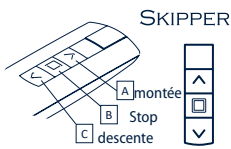
LÉGENDE DES SYMBOLES



POP

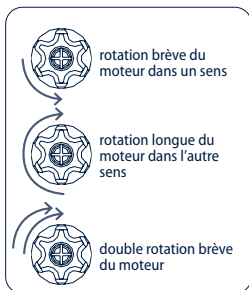
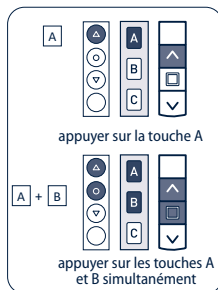
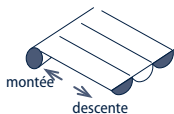


GIRO



SKIPPER

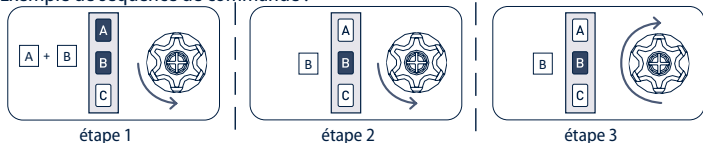
LÉGENDE DES SYMBOLES



EXPLICATION DES SÉQUENCES DE COMMANDE

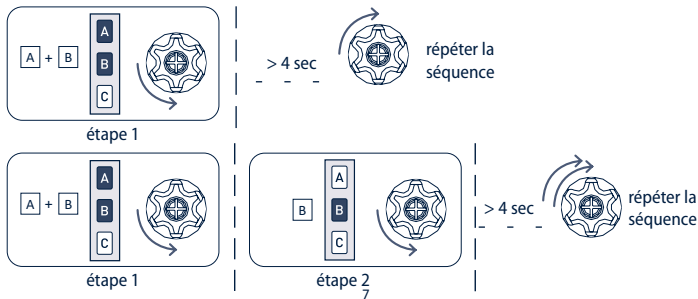
Les séquences se composent pour la plupart de trois étapes bien distinctes à l'issue desquelles le moteur indique par différents types de rotation si l'étape s'est achevée de façon positive ou négative. Les touches doivent être enfoncées comme le montre la séquence, sans laisser s'écouler plus de 4 secondes entre une étape et l'autre. Si le temps qui s'écoule dépasse les 4 secondes, la commande n'est pas acceptée et il faudra répéter la séquence.

Exemple de séquence de commande :



Comme le montre l'exemple, le moteur retourne à la position initiale par une seule rotation longue quand la séquence s'achève avec une issue positive. De fait, deux rotations brèves dans le même sens correspondent à une rotation longue dans le sens opposé. Le moteur retourne à la position initiale même si la séquence ne s'est pas achevée, en accomplissant dans ce cas une ou deux rotations brèves.

Exemples de séquences incomplètes :

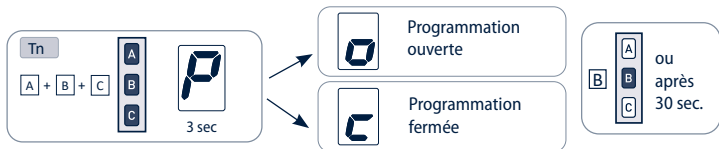


FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION

ÉMETTEUR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX ÉMETTEUR POP PLUS - POP LUX - POP P-LUX

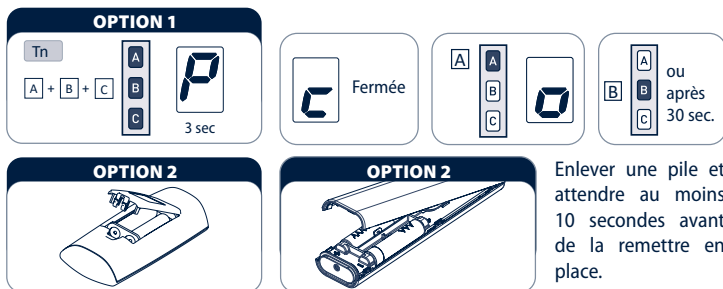
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DE LA FONCTION



Pour modifier l'état de la fonction voir les séquences ACTIVATION/DÉSACTIVATION.

ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions.

DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION

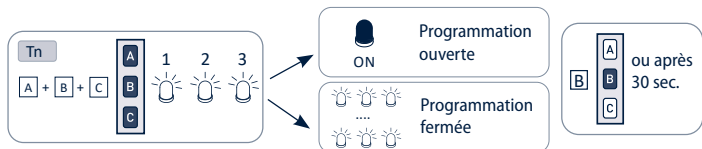


FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION

ÉMETTEUR SKIPPER - SÉRIE GIRO - ÉMETTEUR POP

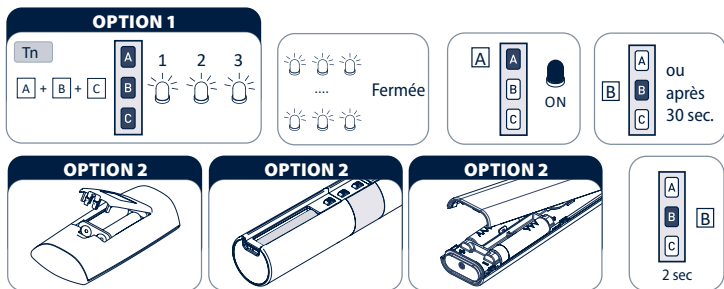
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DE LA FONCTION



Pour modifier l'état de la fonction voir les séquences ACTIVATION/DÉSACTIVATION.

ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



Enlever une pile et attendre au moins 10 secondes avant de la remettre en place.

Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions.

DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION

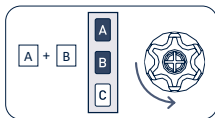


MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR

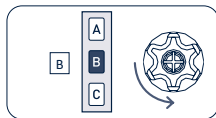
Cette opération ne peut être accomplie que quand le moteur est neuf ou après une annulation complète de la mémoire.

Pendant cette phase, mettre sous tension un seul moteur à la fois.

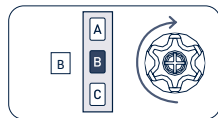
T1 : Premier émetteur à mémoriser.



T1



T1



T1 (2 sec)

DÉSACTIVATION AUTOMATIQUE DE LA MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR

Chaque fois que le moteur est activé vous avez 3 heures pour faire la mémorisation du premier émetteur. Après cette période la possibilité de mémorisation de l'émetteur est désactivée. Pour réinitialiser le timer de cette fonction on doit couper et rétablir l'alimentation du moteur.

RÉGLAGE DES FINS DE COURSE

Ces moteurs tubulaires disposent d'un système de fin de course électronique avec codeur. Ce système assure une fiabilité élevée et une grande précision dans le maintien des positions. L'émetteur permet de régler très simplement les fins de course. Pendant le réglage, le moteur se déplace tant que l'on maintient pressée la touche de montée ou de descente et s'arrête dès que l'on relâche la touche. Une fois le réglage terminé, il suffit, pour actionner le moteur, d'appuyer brièvement sur la touche de montée ou de descente.

RÉGLAGE DU FIN DE COURSE DE FERMETURE

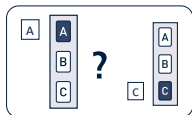
Après avoir mémorisé l'émetteur, il faut tout d'abord configurer la position de fermeture (fin de course haut). Pour ce faire, enrouler complètement le store jusqu'à la position de fermeture (pour les stores coffres, il faudra maintenir la touche pressée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à l'arrivée en butée).

NOTES :

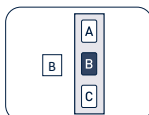
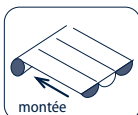
- Si le store est déjà complètement enroulé, il faudra le baisser au préalable de 20 cm environ.
- Pour enrouler le store, il pourra être nécessaire de se servir de la touche de descente, puisque le sens correct de rotation ne sera pas identifié tant qu'on n'aura pas mémorisé la position de fermeture (fin de course haut).

Pour mémoriser la position de fermeture, maintenir la touche B (stop) pressée pendant environ 2 secondes, jusqu'à ce que le moteur accomplisse un court mouvement de descente.

Tn : émetteur mémorisé



Tn

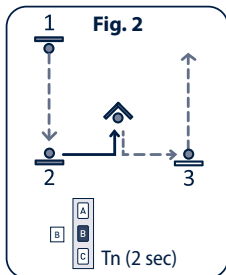
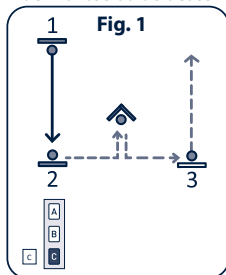


Tn (2 sec)

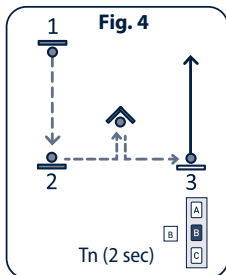
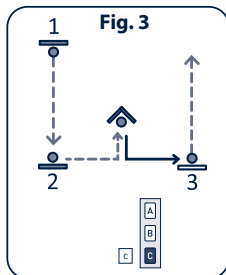


RÉGLAGE DU FIN DE COURSE D'OUVERTURE

- Faire descendre la toile jusqu'à dépasser la position d'accrochage, la toile doit faire une vague (fig. 1) ;
- Appuyer sur la touche B (stop) pendant environ 2 secondes, jusqu'à ce que le moteur fasse remonter la toile dans la position d'accrochage (fig. 2) ;
- Appuyer sur la touche C (descente) et faire descendre la toile jusqu'à dépasser la position de décrochage, la toile doit faire une vague (fig. 3) ;
- Appuyer sur la touche B (stop) pendant environ 2 secondes, jusqu'à ce que le moteur fasse remonter la toile, pour terminer le décrochage (fig. 4) ;
- À ce moment-là, pour actionner le moteur, il suffira d'appuyer brièvement sur la touche de montée ou de descente.



- 1 Store fermé
- 2 Dépassement de la zone d'accrochage
- Accrochage
- 3 Dépassement de la zone de décrochage

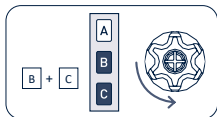


ANNULLATION DES POSITIONS DES FINS DE COURSE

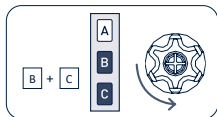
ANNULLATION DU FIN DE COURSE DE FERMETURE

Pour annuler uniquement le fin de course de fermeture, suivre la procédure ci-dessous puis procéder au « RÉGLAGE DU FIN DE COURSE DE FERMETURE ».

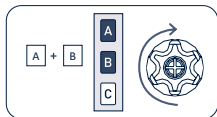
Tn : émetteur mémorisé



Tn



Tn

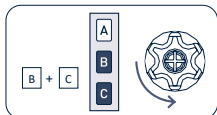


Tn (2 sec)

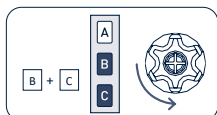
ANNULLATION DU FIN DE COURSE D'OUVERTURE

Pour n'effacer que le fin de course d'ouverture et les positions d'accrochage et de décrochage correspondantes, effectuer la procédure suivante :

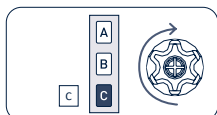
- Amener le store à mi-course ;
- Effectuer la séquence de commandes :



Tn



Tn



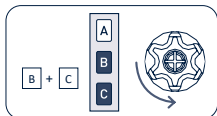
Tn (2 sec)

- Poursuivre avec le « RÉGLAGE DU FIN DE COURSE D'OUVERTURE ».

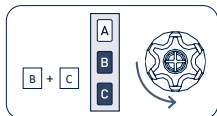
ANNULLATION TOTALE DES POSITIONS DES FINS DE COURSE

Pour effacer tous les fins de course, y compris les positions d'accrochage et de décrochage :

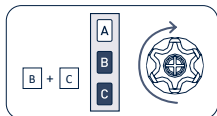
- Amener le store à mi-course ;
- Effectuer la séquence de commandes :



Tn



Tn



Tn (4 sec)

- Il est désormais possible de procéder à un nouveau réglage des fins de course (voir page 10).

RÉGLAGE DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE STANDARD

Cette fonction facultative permet de placer le store dans une position intermédiaire préférée. Une fois la position intermédiaire mémorisée, il suffit, pour mettre le store dans cette position, d'appuyer sur la touche stop pendant 2 secondes.

Pour mémoriser la position intermédiaire, actionner le store jusqu'à la position souhaitée, puis maintenir la touche stop pressée (4 sec environ) jusqu'à ce que le moteur émette le signal de validation.

Tn : émetteur mémorisé



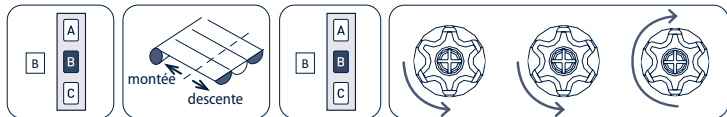
Tn (4 sec)

ANNULATION DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE STANDARD

L'annulation de la position intermédiaire peut être effectuée si l'on ne souhaite plus disposer de cette fonction, et elle est nécessaire dans les cas où l'on souhaite modifier la position intermédiaire déjà mémorisée.

Avant d'effacer la position intermédiaire, il est nécessaire d'amener le store dans la position intermédiaire en appuyant sur la touche stop pendant 2 sec. Appuyer à nouveau sur la touche stop (environ 4 sec) jusqu'à ce que le moteur accomplisse un mouvement de confirmation.

Tn : émetteur mémorisé



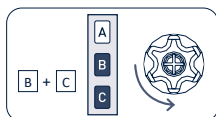
Tn (2 sec)

Tn (4 sec)

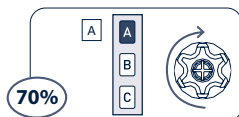
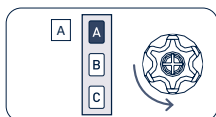
RÉGLAGE DE LA FORCE D'ACCROCHAGE

Lors de l'accrochage, le moteur s'arrête automatiquement lorsqu'il détecte que la toile est soumise à la force d'accrochage paramétrée. La valeur de la force d'accrochage est sélectionnable depuis l'émetteur et peut être choisie parmi les trois niveaux disponibles en suivant la procédure suivante :

- Amener le store à mi-course ;
- Effectuer l'une des séquences de commandes suivantes :



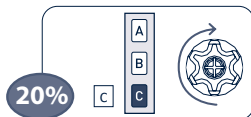
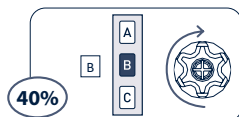
Tn



- Commander la descente et vérifier que le nouveau réglage est satisfaisant.

Le système fonctionne dans n'importe quel type d'application, grâce à la possibilité de régler manuellement la force d'accrochage.

Le moteur Wave Lock RX est paramétré à l'usine avec une valeur prédéterminée de force d'accrochage équivalant à 20% du couple nominal (ex. 20% de 50 Nm = 10 Nm). Grâce à l'émetteur, il est possible de modifier cette valeur en l'augmentant jusqu'à 40% ou 70% selon le résultat souhaité.



2 sec

RÉGLAGE DES SEUILS DE SUPER-SENSIBILITÉ - UNIQUEMENT POUR LES MOTEURS JUSQU'À 25 NM -

Dans le cas où la fonction de super-sensibilité de la détection d'obstacle en descente est activée (page 25), les séquences de réglage de la force d'accrochage servent à déterminer le seuil de super-sensibilité.

Ex. :

20% = seuil minimum = sensibilité en descente maximale

40% = seuil intermédiaire = sensibilité en descente intermédiaire

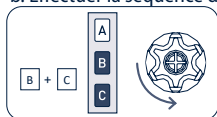
70% = seuil maximum = sensibilité en descente minimale

S'il est nécessaire de régler à nouveau la force d'accrochage, il faut d'abord désactiver la fonction de super-sensibilité de la détection d'obstacle en descente (page 25).

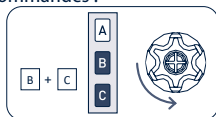
DÉSACTIVATION DE LA FONCTION D'ACCROCHAGE

Pour désactiver cette fonction :

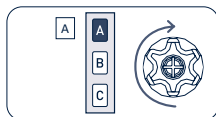
- Amener le store à mi-course ;
- Effectuer la séquence de commandes :



Tn



Tn



Tn (2 sec)

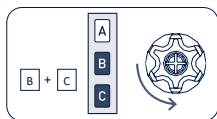
- Les mouvements d'accrochage et de décrochage automatiques sont désormais désactivés. En appuyant sur la touche de descente, le store s'arrête en position de dépassement de la zone d'accrochage.

Les positions d'accrochage et de décrochage ne sont pas effacées. Il est possible de les réactiver à tout moment sans devoir régler de nouveau les positions.

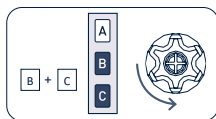
ACTIVATION DE LA FONCTION D'ACCROCHAGE

Pour activer la fonction :

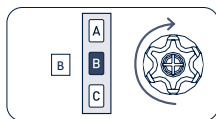
- Amener le store à mi-course ;
- Effectuer la séquence de commandes :



Tn



Tn



Tn (2 sec)

UTILISATION DU MOTEUR SANS LE DISPOSITIF D'ACCROCHAGE/DE DÉCROCHAGE

Il est possible d'utiliser le moteur sur un store pour lequel le dispositif d'accrochage/de décrochage n'est pas utilisé, même si ce dernier est présent. Dans ce cas, les positions d'accrochage et de décrochage devront être toutes deux paramétrées afin d'éviter l'accrochage. Après avoir paramétré les fins de course, il est nécessaire de désactiver la fonction automatique d'accrochage/de décrochage.

Si les fins de course sont déjà paramétrés, suivre la procédure suivante :

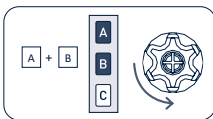
- Amener le store à mi-course ;
- Effacer et reprogrammer le fin de course bas dans une position différente, afin d'éviter l'accrochage. À cette fin, les positions « limite inférieure d'accrochage » et « limite inférieure de décrochage » peuvent être programmées approximativement dans la même position ;
- Désactiver la fonction d'accrochage.

MÉMORISATION D'AUTRES ÉMETTEURS

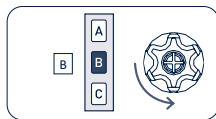
Il est possible de mémoriser jusqu'à 15 émetteurs, y compris le capteur lumière/vent.

Tn : émetteur mémorisé

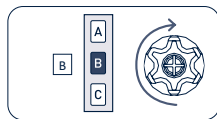
Tx : émetteur à mémoriser



Tn



Tn

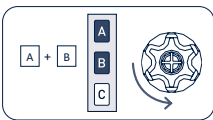


Tx (2 sec)

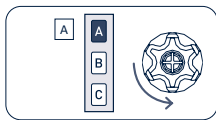
ANNULATION D'UN SEUL ÉMETTEUR

Il est possible d'annuler individuellement chaque émetteur mémorisé. Au moment où on annule le dernier le moteur retourne à sa position initiale. La même procédure s'applique à chaque canal de l'émetteur multicanaux : il suffit de sélectionner le canal à annuler avant d'accomplir la séquence.

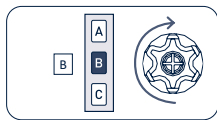
Tn : émetteur à annuler



Tn



Tn



Tn (2 sec)

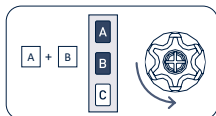
ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS

L'annulation totale de la mémoire n'annule pas le réglage des fins de course.

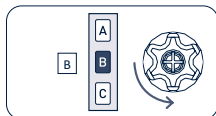
L'annulation totale de la mémoire peut s'effectuer de deux manières :

1) AVEC L'ÉMETTEUR

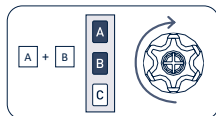
Tn : émetteur mémorisé



Tn



Tn



Tn (4 sec)

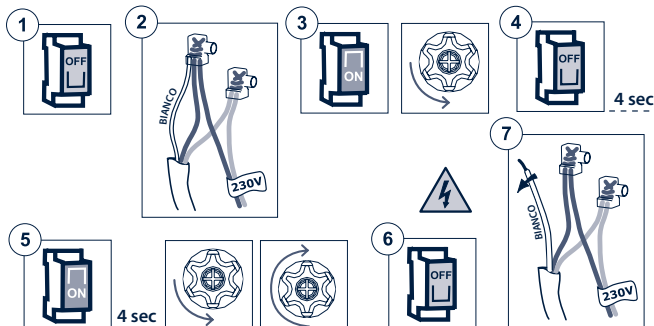
2) AVEC LE FIL AUXILIAIRE (BLANC)

Utiliser cette option en cas d'urgence ou quand on ne dispose pas d'un émetteur fonctionnant. Pour annuler la mémoire, il faut accéder au fil blanc du moteur.

La séquence d'opération est la suivante :

1. Mettre le moteur hors tension, par exemple à travers l'interrupteur général.
2. Connecter le fil blanc du moteur au fil marron (phase) ou au fil bleu (neutre).
3. Mettre sous tension le moteur, qui accomplira une rotation courte dans un sens.
4. Mettre le moteur hors tension pendant au moins 4 secondes.
5. Mettre sous tension le moteur qui, après 4 secondes environ, accomplira une rotation courte dans un sens et une rotation plus longue dans le sens contraire.
6. Mettre le moteur hors tension.
7. Séparer le fil blanc du fil marron/bleu, rebrancher le fil bleu/marron et remettre sous tension. Bien isoler le fil blanc avant de le connecter à l'électricité.

Il est alors possible de procéder à la mémorisation du premier émetteur.



FONCTIONS SPÉCIALES

POSITION INTERMÉDIAIRE SUPPLÉMENTAIRE

La position intermédiaire supplémentaire est utile pour ouvrir le store automatiquement sur une position intermédiaire grâce au capteur WindTec Lux quand la lumière ambiante dépasse le seuil programmé. La position intermédiaire supplémentaire est destinée uniquement à être utilisée en combinaison avec l'automatisme lumière provenant du capteur WindTec Lux.

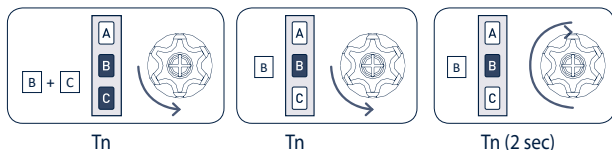
Il n'y a pas de commande manuelle permettant d'amener le store dans cette position.

Il reste possible de programmer la position intermédiaire actuelle avec la commande B (2 sec) (voir page 13).

Si la position intermédiaire supplémentaire n'est pas programmée, l'automatisme lumière du capteur WindTec Lux (si habilité) fait ouvrir complètement le store. Lors de la réalisation du test du capteur WindTec Lux (touche Set), les mouvements du moteur ne tiennent pas compte de la position intermédiaire supplémentaire : le store se place toujours à la moitié de la course et, si la lumière est au-dessus du seuil, il s'ouvre complètement.

RÉGLAGE DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE SUPPLÉMENTAIRE

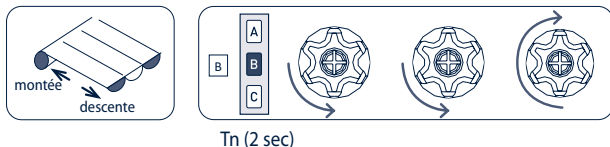
Après avoir mémorisé les fins de course, exécutez la séquence de commande :



À partir de ce moment, le moteur se déplace en modalité « Homme présent ». Cela permet d'exécuter avec précision la mise au point de la position intermédiaire supplémentaire.

Effectuez les opérations suivantes :

- Actionner le store jusqu'à la position d'ouverture souhaitée.
- Tenir la touche B de l'émetteur enfoncée 2 secondes, jusqu'à ce que le moteur donne le signal de confirmation.



À partir de ce moment, quand le WindTec Lux commande l'ouverture du store avec l'automatisme lumière (si habilité), le store s'arrête à la position intermédiaire supplémentaire.

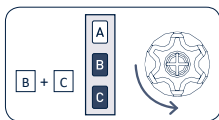
MODIFICATION DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE SUPPLÉMENTAIRE

Pour modifier la position intermédiaire supplémentaire, répéter la séquence décrite ci-dessus.

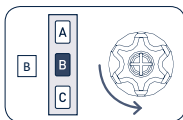
ANNULATION DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE SUPPLÉMENTAIRE

Pour annuler la position intermédiaire supplémentaire, exécuter la séquence de commande :

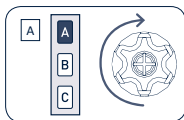
Tn : émetteur mémorisé



Tn



Tn

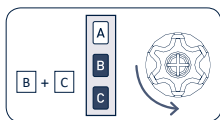


Tn (2 sec)

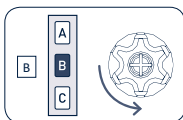
RÉGLAGE DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE AVEC ACCROCHAGE

Après avoir mémorisé les fins de course, exécutez la séquence de commande :

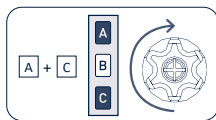
Tn : émetteur mémorisé



Tn



Tn

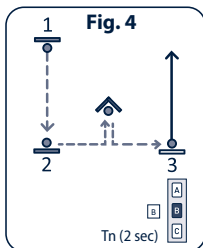
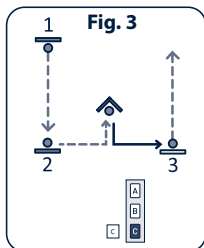
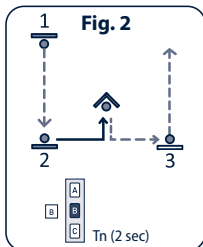
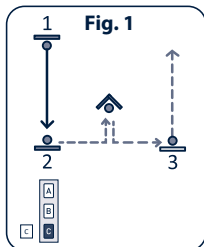


Tn (2 sec)

Dès lors le moteur se déplace en modalité « Homme présent ».

Enrouler entièrement le store jusqu'à atteindre la position de fermeture (pour les stores à caisson, rester appuyé sur la touche jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement en butée). Réaliser ensuite la séquence :

- Faire descendre la toile jusqu'à dépasser la position d'accrochage, la toile doit faire une vague (fig. 1) ;
- Appuyer sur la touche B (stop) pendant environ 2 secondes, jusqu'à ce que le moteur fasse remonter la toile dans la position d'accrochage (fig. 2) ;
- Appuyer sur la touche C (descente) et faire descendre la toile jusqu'à dépasser la position de décrochage, la toile doit faire une vague (fig. 3) ;
- Appuyer sur la touche B (stop) pendant environ 2 secondes, jusqu'à ce que le moteur fasse remonter la toile, pour terminer le décrochage (fig. 4) ;
- À ce moment-là, pour actionner le moteur, il suffira d'appuyer brièvement sur la touche de montée ou de descente.



- 1 Store fermé
- 2 Dépassement de la zone d'accrochage
- Accrochage
- 3 Dépassement de la zone de décrochage

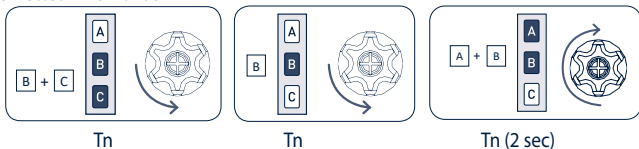
COMMANDE DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE AVEC ACCROCHAGE

Cette fonction optionnelle permet d'amener le store dans une position intermédiaire avec accrochage. Lorsque la position intermédiaire avec accrochage est mémorisée, pour amener le store dans cette position, il suffit d'appuyer sur la touche B (stop) pendant 2 secondes. Si elle est mémorisée, la position intermédiaire avec accrochage remplace la position intermédiaire standard (page 13). Pour mémoriser la position intermédiaire standard (voir page 13), effacer d'abord la position intermédiaire avec accrochage.

ANNULATION DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE AVEC ACCROCHAGE

Pour annuler la position intermédiaire avec accrochage, effectuer la séquence de commandes :

Tn : émetteur mémorisé



MÉMORISATION TEMPORAIRE DE L'ÉMETTEUR

Cette fonction permet de mémoriser un émetteur de façon temporaire, par exemple pour permettre la mise au point des fins de course lors du montage à l'usine. L'émetteur définitif pourra être mémorisé par la suite à travers la séquence de commande correspondante (voir : « MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR »).

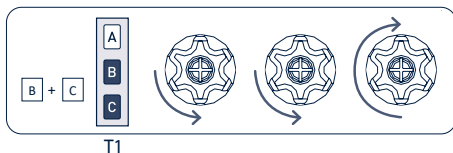
Les opérations décrites ci-dessous ne peuvent être réalisées que quand le moteur est neuf d'usine ou après un effacement complet de la mémoire (voir : « ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS »). Pour s'assurer que la programmation temporaire ne soit utilisée que lors des phases d'installation ou de mise au point et pas pendant l'utilisation quotidienne, le moteur ne permet d'effectuer que les opérations ci-dessous et que dans les limites de temps indiquées.

Mettre le moteur sous tension ; s'assurer qu'aucun autre moteur sous tension et ayant la mémoire vide n'est présent dans le rayon d'action de l'émetteur.

Dans les 30 secondes suivant l'allumage du dispositif, appuyer simultanément sur les touches B et C jusqu'à ce que le moteur donne le signal de confirmation.

L'émetteur restera mémorisé 5 minutes, pendant que le moteur est sous tension. Une fois les 5 minutes écoulées ou si le moteur est mis hors tension, l'émetteur sera effacé.

T1 : Premier émetteur à mémoriser.



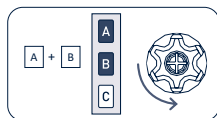
MÉMORISATION DES ÉMETTEURS DE POCHE A530058

NB : L'émetteur de poche ne peut être utilisé que comme émetteur secondaire. Il faut donc avoir complété l'apprentissage du moteur avec un émetteur Cherubini (Skipper, GIRO ou POP - émetteur à 3 touches montée-descente-stop).

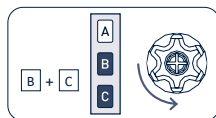
MÉMORISATION D'UNE TOUCHE SUR L'ÉMETTEUR DE POCHE

Tn : émetteur mémorisé

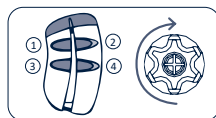
Tx : Émetteur de poche à mémoriser



Tn



Tn



Tx (2 sec)

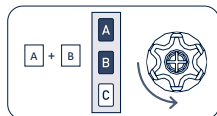
À la dernière phase de la séquence, presser la touche souhaitée sur l'émetteur de poche pendant 2 secondes. L'émetteur peut alors commander le moteur en mode séquentiel (MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP). Pour associer les autres touches, répéter la séquence décrite. Chaque touche peut être associée à un moteur Wave Lock RX.

ANNULATION D'UNE TOUCHE SUR L'ÉMETTEUR DE POCHE

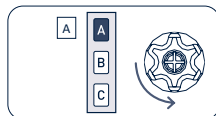
Il est possible d'effacer une à une toutes les touches mémorisées avec cette séquence :

Tn : émetteur mémorisé

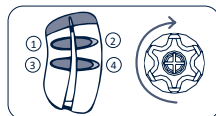
Tx : Émetteur de poche avec une touche à annuler



Tn



Tn



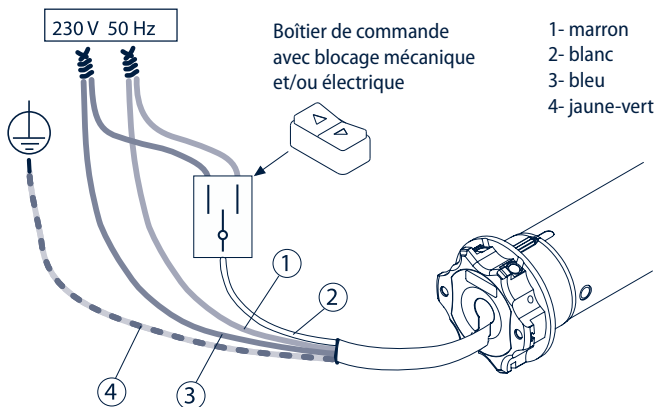
Tx (2 sec)

Le moteur exécutera un mouvement de validation et la fonction associée à la touche pressée (pendant 2 s) sera effacée.

SCHÉMA DE CÂBLAGE DU MOTEUR EN MODALITÉ MONTÉE-DESCENTE (2 touches montée-descente indépendantes)

Pour le branchement du boîtier de commande, utiliser exclusivement des touches à inter verrouillage électrique et mécanique afin d'empêcher la pression simultanée des deux touches.

Le moteur reconnaît automatiquement le type d'interrupteur (à 1 ou 2 touches) et sélectionne le mode de fonctionnement en conséquence.



PROGRAMMATION FILAIRE

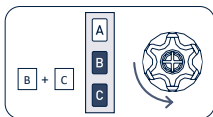
En utilisant le boîtier de commande comme décrit sur cette page, il est possible de programmer le moteur à partir du fil blanc (programmation filaire). Pour connaître les procédures, demandez le manuel à votre distributeur.

GESTION MODALITÉ DE COMMANDE DU MOTEUR PAR FIL BLANC MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP / MONTÉE-DESCENTE / MONTÉE- DESCENTE avec « Homme Présent »

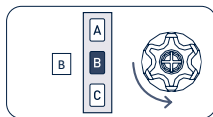
NB : Comme configuration par défaut, les moteurs sortent de l'usine préparés pour l'utilisation d'une seule touche (fonctionnement MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP). Il est toujours possible de modifier la configuration en passant à un fonctionnement du type MONTÉE-DESCENTE (pour 2 touches indépendantes) en exécutant la séquence ci-dessous.

MANIÈRE DE PROCÉDER POUR LE CHANGEMENT DE MODE DE COMMANDE

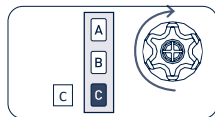
Tn : émetteur mémorisé



Tn



Tn



Tn (2 sec)

Les configurations possibles sont au nombre de trois, disponibles dans l'ordre ci-dessous :

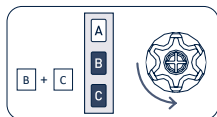
- MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP (par défaut)
- MONTÉE-DESCENTE (pour 2 touches indépendantes)
- MONTÉE-DESCENTE avec «Homme Présent» (pour 2 touches indépendantes)

Pour passer d'une configuration à l'autre, répéter la séquence le nombre de fois nécessaire pour atteindre la configuration souhaitée.

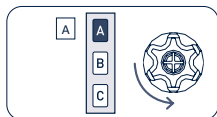
GESTION DE LA SUPER-SENSIBILITÉ LORS DE LA DÉTECTION DES OBSTACLES EN DESCENTE - UNIQUEMENT POUR LES MOTEURS JUSQU'À 25 NM -

Le cas échéant, par exemple pour les stores verticaux munis de poids de mise en tension, il est possible d'activer/désactiver une sensibilité très élevée pour la détection des obstacles en descente.

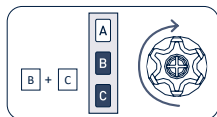
ACTIVER LA FONCTION DE SUPER-SENSIBILITÉ



Tn

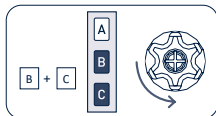


Tn

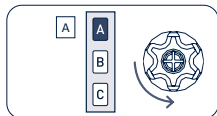


Tn (2 sec)

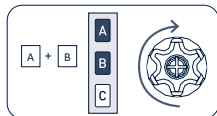
DÉSACTIVER LA FONCTION DE SUPER-SENSIBILITÉ



Tn



Tn



Tn (2 sec)

NB : Dans le cas où la fonction de super-sensibilité de la détection d'obstacle en descente est activée, il est possible de régler le seuil de sensibilité en se référant à la section « RÉGLAGE DE LA FORCE D'ACCROCHAGE » (page 14).

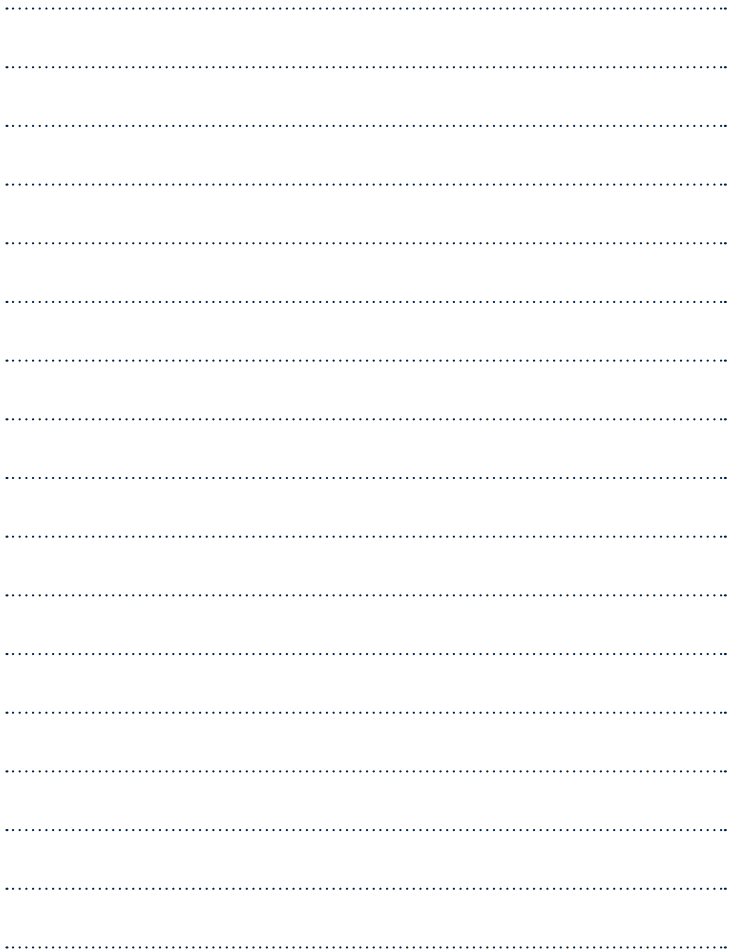


DÉCLARATION UE DE CONFORMITÉ

CHERUBINI S.p.A. déclare que le produit est conforme à la législation d'harmonisation de l'Union applicable :

Directive 2014/53/UE, Directive 2011/65/UE.

Le texte complet de la déclaration UE de conformité est disponible en faisant requête sur le site internet : www.cherubini-group.fr.





**CHERUBINI S.p.A.**

Via Adige 55
25081 Bedizzole (BS) - Italy
Tel. +39 030 6872.039
info@cherubini.it | www.cherubini.it

CHERUBINI Iberia S.L.

Avda. Unión Europea 11-H
Apdo. 283 - P. I. El Castillo
03630 Sax Alicante - Spain
Tel. +34 (0) 966 967 504
info@cherubini.es | www.cherubini.es

CHERUBINI France SAS

ZI Du Mas Barbet
165 Impasse Ampère
30600 Vauvert - France
Tél. +33 (0) 466 77 88 58
info@cherubini.fr | www.cherubini.fr

CHERUBINI Deutschland GmbH

Rotter Viehtrift 4A - 53842 Troisdorf - Deutschland
Tel. +49 (0) 224 126 699 74 | Fax +49 (0) 224 126 699 73
info@cherubini-group.de | www.cherubini-group.de