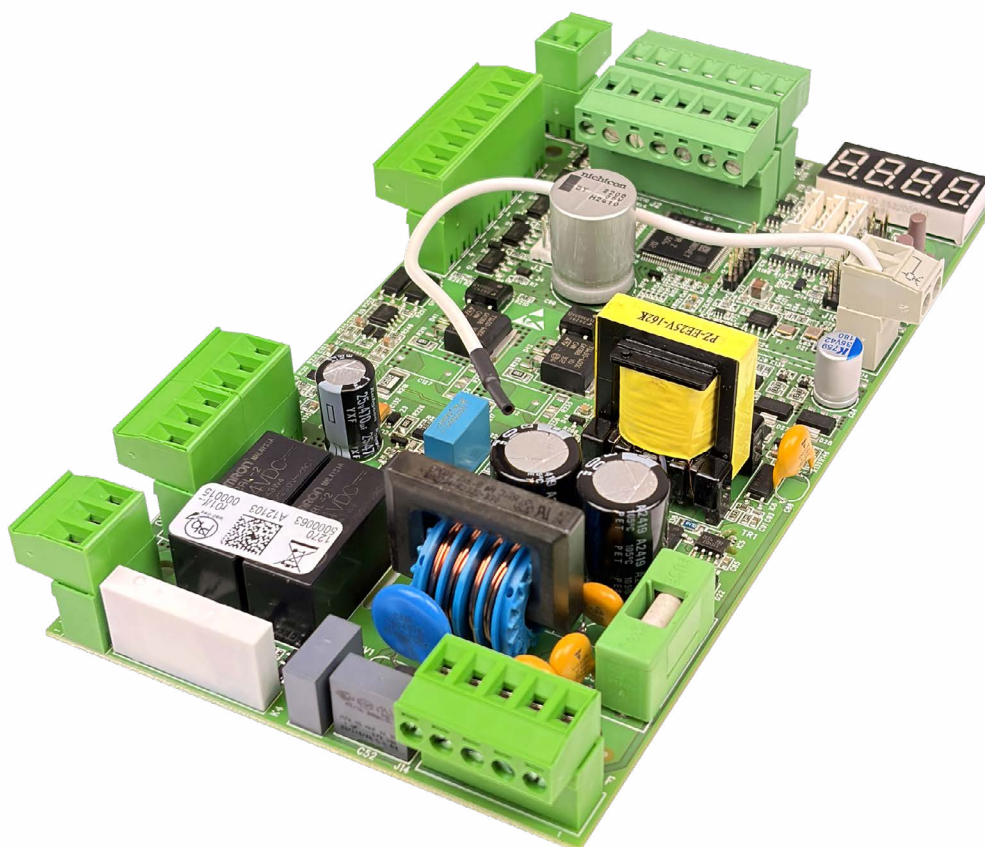


NET230 EVO



move as you like

-  **Quadro di comando programmabile**
Istruzioni d'uso ed avvertenze
-  **Programmable control board**
Operating instructions and warnings
-  **Armoire de commande programmable**
Notice d'emploi et avertissements
-  **Programmierbare Steuereinheit**
Bedienungsanleitung und Hinweise
-  **Cuadro de maniobra programable**
Instrucciones de uso y advertencias
-  **Quadro de comando programável**
Instruções para utilização e advertências
-  **Uniwersalna centrala sterująca**
Instrukcja montażu i użytkowania
-  **Программируемая панель управления**
Инструкции и предупреждения
-  **Programmeerbare besturingskaart**
Bedieningsinstructies en waarschuwingen



RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS

ATTENTION! IMPORTANTES INSTRUCTIONS DE SÉCURITÉ. LIRE ET SUIVRE ATTENTIVEMENT TOUTES LES MISES EN GARDE ET LES INSTRUCTIONS QUI ACCOMPAGNENT LE PRODUIT CAR UNE INSTALLATION ERRONÉE PEUT PROVOQUER DES DOMMAGES AUX PERSONNES, ANIMAUX OU CHOSSES. LES MISES EN GARDE ET LES INSTRUCTIONS FOURNISSENT D'IMPORTANTES INDICATIONS AU SUJET DE LA SÉCURITÉ, L'INSTALLATION, L'UTILISATION ET LA MAINTENANCE. CONSERVER LES INSTRUCTIONS POUR LES JOINDRE AU DOSSIER TECHNIQUE ET POUR DE FUTURES CONSULTATIONS.

■ **ATTENTION** Ne pas laisser les enfants jouer avec l'appareil. L'appareil peut être utilisé par des enfants âgés d'au moins 8 ans, par des personnes souffrant d'une déficience physique, mentale ou sensorielle réduite, ou en général par toute personne sans expérience ou, en tout cas, avec l'expérience requise, à condition que l'appareil soit utilisé sous surveillance ou que les utilisateurs aient reçu une formation adéquate sur l'utilisation sûre de l'appareil et soient conscients des dangers liés à son utilisation. ■ **ATTENTION** Les commandes

à installation fixe (boutons, etc.) doivent être situées hors de la portée des enfants à au moins 150 cm de hauteur du sol. Ne pas permettre aux enfants de jouer avec l'appareil, les commandes fixes ou avec les radiocommandes de l'installation. ■ **ATTENTION** L'utilisation du produit dans des conditions

anormales, non autorisées par le fabricant, peut entraîner des situations de danger ; respecter les conditions prévues sur cette notice d'utilisation. ■

ATTENTION DEA System vous rappelle que le choix, la position et l'installation de tous les dispositifs et les matériaux qui constituent l'ensemble complet de la fermeture, doivent être exécutés conformément aux Directives Européennes 2006/42/CE (Directive Machines) et ses modifications ultérieures, 2014/53/UE (Directive RED). Dans tous pays extracommunautaires, non seulement vous devez suivre les normes spécifiques en vigueur mais, pour atteindre un niveau de sûreté suffisant, on vous conseille d'observer aussi les prescriptions des Directives susmentionnées. ■ **ATTENTION** N'utiliser en aucun cas l'appareil

en présence d'une atmosphère explosive ou dans des environnements qui peuvent être agressifs et endommager des parties du produit. Vérifier que les températures dans le lieu d'installation soient appropriées et respectent les températures déclarées sur l'étiquette du produit. ■ **ATTENTION** Quand on

opère avec la commande à « action maintenue », s'assurer que personne ne se trouve dans la zone de manutention de l'automatisme. ■ **ATTENTION** Vérifier

qu'en amont du réseau d'alimentation de l'installation, il y ait un interrupteur ou un disjoncteur magnétothermique onnipolaire qui permette la déconnexion complète dans les conditions de la catégorie de la surtension III. ■ **ATTENTION**

Afin d'assurer une sécurité électrique, gardez toujours nettement séparés (minimum 4 mm en air ou 1 mm à travers l'isolation) le câble d'alimentation 230V des câbles à très basse tension de sécurité (alimentation des moteurs, commandes, électro-serrure, antenne, alimentation des circuits auxiliaires)

éventuellement en les fixant à l'aide de pattes d'attache appropriées à proximité des bornes. ■ **ATTENTION** Si le câble d'alimentation est endommagé, il doit être remplacé par le constructeur ou par son service d'assistance technique ou, quoi qu'il en soit, par une personne possédant une qualification similaire, de manière à empêcher tous les risques. ■ **ATTENTION** Toute opération d'installation, de maintenance, de nettoyage ou de réparation de toute l'installation doit être exécutée exclusivement par du personnel qualifié. Opérez toujours quand l'alimentation est coupée, et conformez-vous rigoureusement à toutes les normes en matière d'installations électriques en vigueur dans le pays où cette automatisation doit être installée. Le nettoyage et la maintenance destinée à être effectués par l'utilisateur ne doivent pas être accomplis par des enfants sans surveillance. ■ **ATTENTION** L'utilisation de pièces de rechange non indiquées par DEA System et/ou un réassemblage incorrect peuvent être potentiellement dangereux pour les personnes, les animaux et les choses. De plus, cela peut provoquer des dysfonctionnements du produit. Par conséquent, utilisez toujours les pièces indiquées par DEA System et suivez les instructions données pour l'assemblage. ■ **ATTENTION** Après le réglage, le respect des valeurs limites réglementaires doit être détecté à l'aide d'un instrument de mesure d'impact de force. La sensibilité de la détection d'obstacle peut être ajustée progressivement à la porte (voir les instructions de programmation). Le fonctionnement du dispositif anti-écrasement doit être vérifié après chaque réglage manuel. La modification manuelle de la force ne peut être effectuée que par du personnel qualifié en effectuant le test de mesure selon la norme EN 12453. Les modifications du réglage de la force doivent être documentées dans le manuel de la machine. ■ **ATTENTION** La conformité aux exigences de la norme EN 12453 du dispositif de détection d'obstacles interne est garantie seulement si utilisé en conjonction avec des moteurs équipés d'encodeurs. ■ **ATTENTION** Tout dispositif de sécurité externe éventuellement utilisé afin de respecter les limites des forces d'impact doit être conformes à la norme EN 12978. ■  **ATTENTION** Conformément à la Directive 2012/19/EG sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (WEEE), ce produit électrique ne doit en aucun cas être mis au rebut sous forme de déchet municipal non trié. Veuillez vous débarrasser de ce produit en le renvoyant au point de ramassage local dans votre municipalité, à des fins de recyclage.

TOUT CE QUI N'EST PAS PRÉVU EXPRESSÉMENT DANS LE MANUEL D'INSTALLATION, EST INTERDIT. LE BON FONCTIONNEMENT DE L'OPÉRATEUR EST GARANTI UNIQUEMENT SI LES DONNÉES MENTIONNÉES SONT RESPECTÉES. LA FIRME NE RÉPOND PAS DES DOMMAGES CAUSÉS PAR LE NON-RESPECT DES INDICATIONS MENTIONNÉES DANS CE MANUEL. EN LAISSANT INALTÉRÉES LES CARACTÉRISTIQUES ESSENTIELLES DU PRODUIT, DEA SYSTEM SE RÉSERVE LE DROIT D'APPORTER À TOUT MOMENT LES MODIFICATIONS QU'ELLE RETIENT IMPORTANTES POUR AMÉLIORER SUR LE CARACTÈRE TECHNIQUE, DE CONSTRUCTION ET COMMERCIAL LE PRODUIT, SANS S'ENGAGER À METTRE À JOUR LA PRÉSENTE PUBLICATION.



NET230 EVO

Armoire de commande programmable

Instructions d'utilisation et avertissements

Index

1	Description du produit	67	7	Liste complète des paramètres	77
2	Données techniques	67	8	Liste détaillée des paramètres	81
3	Connexions électriques	68	9	Affichage du menu EVO	95
4	Programmation	71	10	Mise à jour du micrologiciel via l'application	95
5	Description des entrées/sorties	72	11	Mise en service	96
6	Messages affichés sur l'écran	75	12	Mise au rebut du produit	96

FR

SYMBOLES

Les symboles suivants sont utilisés dans ce manuel pour indiquer les risques potentiels.

	Avis de sécurité important. Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures graves ou des dommages matériels. Le non-respect de ces instructions peut entraîner un dysfonctionnement du produit et créer une situation dangereuse.
	Avis de sécurité important. Le contact avec des pièces sous tension peut entraîner la mort ou des blessures graves.
	Informations importantes pour l'installation, la programmation ou la mise en service du produit.

1 DESCRIPTION DU PRODUIT

La NET230 EVO est une armoire de commande universelle pour automatismes **DEA** System avec 1 ou 2 moteurs en 230V ~, avec ou sans encodeur. Sa principale caractéristique est la configuration simplifiée des entrées et des sorties, permettant d'adapter facilement la centrale à tout type d'automatisme : il suffit de sélectionner la configuration souhaitée pour obtenir des paramètres déjà optimisés, avec exclusion automatique des fonctions inutiles.

Les modèles "/C" et "PROBOX" permettent également l'installation externe de la centrale de commande par rapport au motoréducteur, si les besoins de l'installation l'exigent.

2 DONNÉES TECHNIQUES

Tension d'alimentation (V)	120 - 230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
Fusible F1 (A)	Fusible T 5A 250V	
Sorties moteur 230V ~ Puissance maximale délivrable (W)	2 x 500W (ou 1 x 1000W)	
Sortie d'alimentation auxiliaire stabilisée	Sortie stabilisée 24 V ===	La somme des sorties ne doit pas dépasser 25W max (1A)
Sortie OUTPUT 1-4	Sortie stabilisée configurable 24V ===	
Sortie OUTPUT 5	Sortie relais configurable non alimenté Capacité de contact max 6A/250V~ /30V === charges résistives uniquement	
Temp. limite de fonctionnement	-20÷50 °C	
Fréquence du récepteur radio	433,92 MHz	
Type de codage des radiocommandes	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
N° max de radiocommandes gérées	200	

3 CONNEXIONS ÉLECTRIQUES



! Risque de blessures et de dommages matériels dus aux chocs électriques !



! Risque de dysfonctionnements dus à une mauvaise installation !

Réaliser les branchements en suivant les indications figurant sur le schéma de câblage.

ATTENTION Pour une sécurité électrique adéquate, garder nettement séparés (**4 mm min dans l'air ou 1 mm à travers l'isolation supplémentaire**) les câbles à très basse tension de sécurité (commande, serrure électrique, antenne, alimentation des circuits auxiliaires) des câbles de courant 230V ~ en veillant à les placer à l'intérieur de passes-fils en plastique et à les fixer avec des pattes d'attache appropriées à proximité des barrettes à bornes.

ATTENTION Pour la connexion au réseau, utilisez un câble multipolaire ayant une section minimum 3x1,5 mm² et de se conformer aux réglementations en vigueur. Pour le raccordement des moteurs, utilisez une section minimale de 1,5 mm² et de se conformer aux réglementations en vigueur. A titre d'exemple, si le câble est à côté (en plein air), doit être au moins égal à H05RN-F, alors que si elle (dans un chemin de roulement), doit être au moins égal à H05VV-F.

ATTENTION Branchez-vous au courant 230-240 V ~ 50/60 Hz par un interrupteur omnipolaire ou un autre dispositif qui vous assure un débranchement omnipolaire du courant. La distance d'ouverture des contacts = 3 mm;

ATTENTION Tous les fils devront être dénudés et dégainés à proximité des bornes. Tenir les fils légèrement plus longs de manière à éliminer par la suite l'éventuelle partie en excès.

ATTENTION Tenez le conducteur de terre à une longueur supérieur des conducteurs actifs afin que, en cas de sortie du câble de son siège de fixation, les conducteurs actifs soient les premiers qui se tendent.

ATTENTION Pour le branchement de l'encodeur à la platine électronique, utilisez exclusivement un câble d'acier dédié 3x0,22mm².

ATTENTION Si une faible portée radio est constatée, il est recommandé de connecter l'antenne du feu clignotant (si présente) ou d'installer une antenne externe accordée.

Tableau du bornier de la centrale NET230 EVO

N - L	Power input 230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
	Ground connection	
AC_SEL	230V / 120V power selector. Supply voltage at 230V ~ with open terminals, 120V ~ with bridged terminals.	
M 1	Motor output 1: 230 V ~ max 500W (max 1000W if only one motor is connected)	
M 2	Motor output 2: 230 V ~ max 500W (if present)	
IN 1	Configurable input INPUT 1 (See P017 Io.01 for selectable values)	
IN 2	Configurable input INPUT 2 (See P018 Io.02 for selectable values)	
IN 3	Configurable input INPUT 3 (See P019 Io.03 for selectable values)	
IN 4	Configurable input INPUT 4 (See P020 Io.04 for selectable values)	
IN 5	Configurable input INPUT 5 (See P021 Io.05 for selectable values)	
IN 6	Configurable input INPUT 6 (See P022 Io.06 for selectable values)	
IN 7	Configurable input INPUT 7 (See P078 Io.07 for selectable values)	
IN 8	Configurable input INPUT 8 (See P079 Io.08 for selectable values)	
IN 9	Configurable input INPUT 9 (See P080 Io.09 for selectable values)	
IN 10	Configurable input INPUT 10 (See P081 Io.10 for selectable values)	
COM	Entrées communes	
24V AUX	-	La somme des sorties ne doit pas dépasser 25W max (1A).
	+	
OUT 1	+	
	-	
OUT 2	+	
	-	
OUT 3	+	
	-	
OUT 4	+	
	-	
OUT 5	NC	
	COM	
	NO	

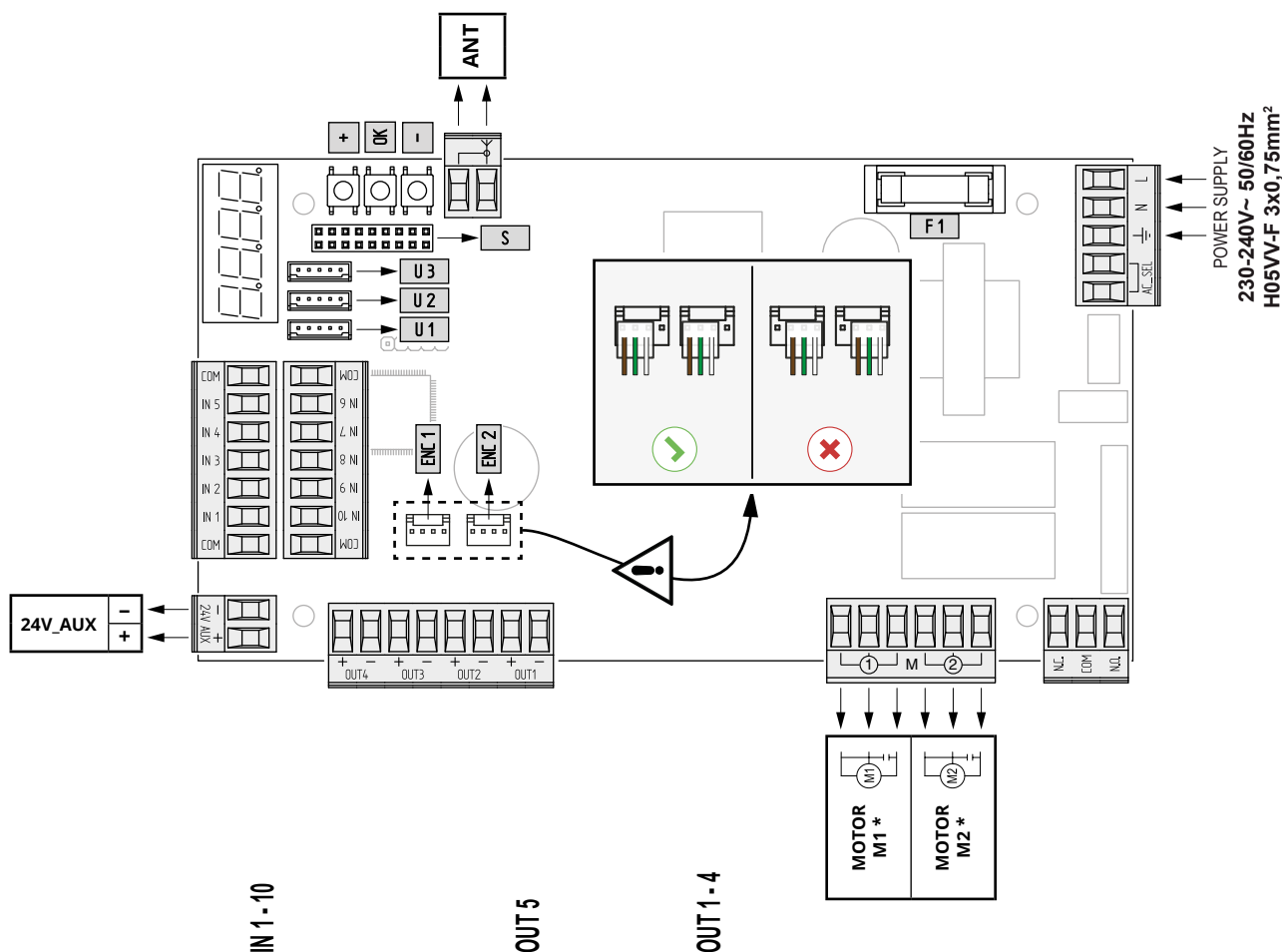
ANT	⏚	Entrée de signal d'antenne radio
	⏚	Entrée de terre de l'antenne radio
F 1		Fusible T 5A 250V
ENC 1		Entrée codeur moteur M1
ENC 2		Entrée codeur moteur M2
U 1		UART 1 Entrée du module enfichable NET-NODE 2.0 NET-COM NET-EXP Attention: L'appareil NET-EXP doit être connecté exclusivement à cette entrée.
U 2		UART 2 Entrée du module enfichable NET-NODE 2.0 NET-COM Attention: Les entrées U2 et S ne doivent pas être utilisées simultanément. L'utilisation des deux entrées peut entraîner un comportement indésirable et/ou des dysfonctionnements.
U 3		UART 3 Entrée du module enfichable NET-NODE 2.0 NET-COM
S		Entrée du connecteur du module NET-NODE 2.0 - 485/EXP Attention: Les entrées U2 et S ne doivent pas être utilisées simultanément. L'utilisation des deux entrées peut entraîner un comportement indésirable et/ou des dysfonctionnements.

Spécifications des câbles

Le tableau ci-dessous résume les sections, les longueurs maximales et les types de câbles recommandés pour une configuration d'installation standard.

Description	Câble	Longueur	
		(1m / 20m)	(20m / 50m)
Alimentation secteur 120/230 V ~	HAR EN50575 CPR 305/2011	3G x 1,5 mm ²	3G x 2,5 mm ²
Moteurs en 24 V		2 x 1,5 mm ²	2 x 2,5 mm ²
Moteurs en 230 V		4 x 1,5 mm ²	4 x 2,5 mm ²
Clignotant		2 x 0,5 mm ²	2 x 1,0 mm ²
Photocellule TX		2 x 0,5 mm ²	2 x 1,0 mm ²
Photocellule RX		4 x 0,5 mm ²	4 x 1,0 mm ²
Sélecteur à clé		3 x 0,5 mm ²	3 x 1,0 mm ²
Encodeur à 1 canal		3 x 0,5 mm ² (max 15m)	
Encodeur à 2 canaux		4 x 0,5 mm ² (max 15m)	
Antenne	RG58	max 20m	

DIAGRAMME DE CÂBLAGE NET230 EVO



DEFAULT					
TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03	TYPE 04	TYPE 05
COM					
SWC_1	NONE	NONE	NONE	SWC_1	SWC_1
SWO_1	NONE	NONE	NONE	SWO_1	SWO_1
NONE	NONE	NONE	NONE	NONE	NONE
NONE	NONE	NONE	NONE	NONE	NONE
NONE	NONE	NONE	NONE	NONE	NONE
COM					
COM					
NONE	NONE	NONE	NONE	NONE	NONE
PHOTO_1	PHOTO_1	PHOTO_1	PHOTO_1	PHOTO_1	PHOTO_1
NONE	NONE	NONE	NONE	NONE	SAFETY_1
PED	PED	NONE	CLOSE	PED	CLOSE
START	START	START	OPEN_INT	START	OPEN
COM					
COM					
WARN_FIX / SAS_OUTPUT	WARN_FIX / SAS_OUTPUT	WARN_FIX / SAS_OUTPUT	WARN_FIX / SAS_OUTPUT	WARN_FIX / SAS_OUTPUT	WARN_FIX / SAS_OUTPUT
NC	NC	NC	NC	NC	NC
COM	COM	COM	COM	COM	COM
NO	NO	NO	NO	NO	NO

TYPE					
00	01	02	03	04	05
M	N	N	N	M	N
G	G	G	G	G	G
N	M	M	M	N	M
/	M	N	/	/	/
/	G	G	/	/	/
/	N	M	/	/	/

M = Marron
G = Gris
N = Noir

4 PROGRAMMATION

4.1 Alimentation

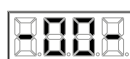
Alimenter le dispositif. Sur l'écran, les chiffres/mots « **00.01** » (ou la version du micrologiciel actuellement utilisée), « **TYPE** », « **-00-** » (ou la valeur du TYPE de fonctionnement actuellement utilisé) apparaîtront en séquence suivis du symbole de portail fermé « - - - - » (voir Tableau « MESSAGES D'ÉTAT à la page 75 »).

NOTE: La séquence de messages apparaissant sur l'écran peut être accompagnée, après la mise sous tension de l'unité de commande, d'une indication du nombre total de manœuvres effectuées jusque-là. Consulter le paramètre P151|EX.18 pour activer ou désactiver la fonction.

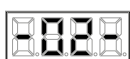
4.2 Réglage ou modification du TYPE

La liste suivante présente les types de fonctionnement sélectionnables.

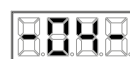
Attention: Certains types de fonctionnement peuvent ne pas encore être implémentés. Veuillez toujours vous référer aux indications du manuel.



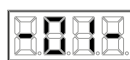
PORTAILS COULISSANTS



PORTES BASCULANTES



PORTES SECTIONNELLES



PORTAILS BATTANTS



BARRIÈRES



BORNES ESCAMOTABLES

Si le TYPE configuré n'est pas celui souhaité ou s'il n'a pas été défini (« **-88-** » clignotant), procéder comme suit:

1. Avec la porte arrêtée, appuyer simultanément sur les touches [+], [-] et [OK] jusqu'à l'apparition de l'inscription « **TYPE0** »;
2. Relâchez les 3 touches ; Le numéro clignotant correspond au TYPE actuellement réglé.

Si la valeur réglée est correcte, quitter en appuyant simultanément sur les touches [+] et [-].

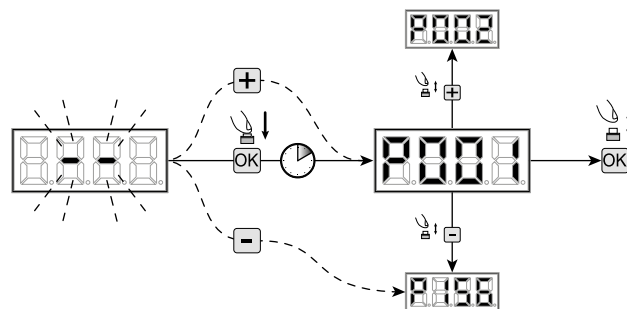
3. Si vous souhaitez modifier le TYPE, faites défiler les valeurs sélectionnables avec les touches [+] ou [-] et à la fin confirmez la sélection en maintenant la touche [OK] enfoncée.

NOTE: Pour confirmer la modification du TYPE, l'écran allumera tous les segments et redémarrera l'unité de commande en affichant dans l'ordre les indications suivantes : « **00.01** » (ou la version du micrologiciel en cours d'utilisation), « **TYPE** », « **-00-** » (ou la valeur du TYPE de fonctionnement en cours d'utilisation) suivi du symbole porte fermée « - - - - ».

4.3 Accès aux menus de programmation

Avec la porte à l'arrêt, utiliser les touches [+] et [-] ou maintenir la touche [OK] enfoncée jusqu'à l'apparition de « **P001** ».
Si cela ne se produit pas, vérifier que le paramètre P156|TE.11 est réglé sur 000 ou suivre les instructions du paragraphe 9 pour la navigation dans le menu « EVO ».

REMARQUE : La fonction ENERGY SAVING, gérée par le paramètre P061|EX.10, est activée par défaut.



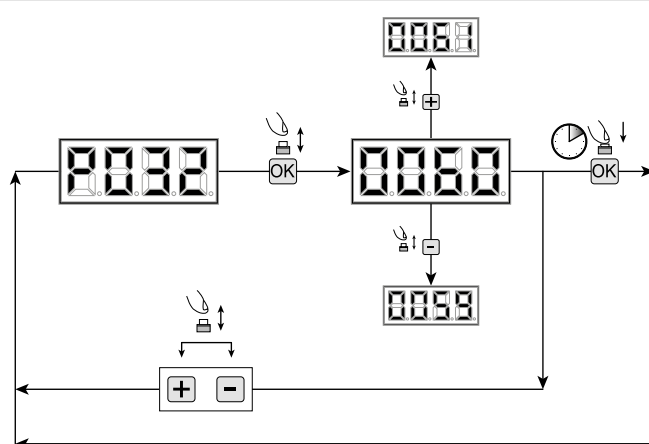
4.4 Navigation et modification des paramètres

1. Faire défiler les paramètres avec les touches [+] et [-] jusqu'à celui souhaité (ex. P032) ;
2. Accédez au paramètre en utilisant la touche [OK].
3. Utilisez les touches [+] et [-] pour définir la valeur souhaitée et confirmez la sélection en maintenant la touche [OK] enfoncée.

NOTE: Pour quitter un paramètre sans sauvegarder ou revenir à une étape précédente, appuyer simultanément sur les touches [+] et [-].

NOTE: Certains paramètres peuvent ne pas avoir de valeurs sélectionnables, mais lanceront des procédures qui devront être suivies telles qu'indiquées dans la liste détaillée des paramètres (page 81).

Il est possible que certains paramètres soient visibles mais non sélectionnables. Assurez-vous toujours que le paramètre est effectivement utilisable en fonction du TYPE défini.



5 DESCRIPTION DES ENTRÉES/SORTIES

Les tableaux ci-dessous décrivent le fonctionnement de toutes les sélections possibles aussi bien pour les entrées que les sorties présentes sur la carte.

ENTRÉES (IN / EXP_IN)	
Mess.	Description
NONE	Non utilisé
START	Entrée N.O. Démarrage. En cas d'intervention, elle déclenche une manœuvre d'ouverture ou de fermeture. Elle peut fonctionner en mode « reversal » (P049 EX.06=0), en mode « step-by-step » uniquement avec START (P049 EX.06=1) ou en mode « step-by-step » avec START, OPEN et CLOSE (P049 EX.06=2).
PED	Entrée N.O. Piéton. En cas d'intervention, elle déclenche une ouverture partielle du portail. La plage piéton peut être ajustée avec le paramètre P043 Mo.12.
OPEN	Entrée N.O. Ouvert. En cas d'intervention, elle déclenche l'ouverture du portail.
CLOSE	Entrée N.O. Fermé. En cas d'intervention, elle déclenche la fermeture du portail.
OPEN_PM	Entrée N.O. Ouverture avec bouton enfoncé. Le portail s'ouvre tant que le bouton est maintenu enfoncé.
CLOSE_PM	Entrée N.O. Fermeture avec bouton enfoncé. Le portail se ferme tant que le bouton est maintenu enfoncé.
OPEN_INT	Démarré la manœuvre et permet l'allumage du voyant vert (lorsque la position portail ouvert est atteinte) pour le seul feu de signalisation interne. Si entre-temps une commande d'ouverture externe OPEN_EXT est donnée, celle-ci sera réserver à la prochaine manœuvre, et le voyant vert du feu de signalisation extérieur s'allumera à la fin du TCA.
OPEN_EXT	Démarré la manœuvre et permet l'allumage du voyant vert (lorsque la position portail ouvert est atteinte) pour le seul feu de signalisation extérieur. Si entre-temps une commande d'ouverture interne OPEN_INT est donnée, celle-ci sera réserver à la prochaine manœuvre, et le voyant vert du feu de signalisation interne s'allumera.
OPEN_STOP	Entrée N.O. Ouvre le portail et l'arrête (si le TCA est désactivé). En cas d'intervention, elle déclenche l'ouverture du portail. À la fin de la manœuvre d'ouverture, la carte activera le mode STOP jusqu'à la prochaine commande START ou CLOSE.
AUX_1_IN	Entrée de commande de la sortie AUX_1_OUT.
AUX_2_IN	Entrée de commande de la sortie AUX_2_OUT.
COURTESY_IN	Entrée N.O. pour la commande de la sortie lumière de courtoisie COURTESY. Déclenche la sortie pendant la durée du temps de courtoisie (P130 tl.17). Si la sortie est déjà active, une nouvelle commande COURTESY_IN recharge le temps de courtoisie.
STOP / SAS_INPUT	Contact N.F. (SAS_INPUT) : En cas de raccordement à la sortie WARN_FIX/SAS_OUTPUT sur une deuxième unité de commande, elle déclenche le mode « bank door » (désactivation de l'ouverture de la deuxième porte jusqu'à la refermeture complète de la première). Entrée d'arrêt N.F. En cas d'intervention, elle arrête le mouvement de toute manœuvre. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SWO_1 SWO_2	Entrée N.C. fin de course ouverture du moteur 1 ou du moteur 2. Si non utilisée, désactiver l'entrée via le paramètre correspondant.
SWC_1 SWC_2	Entrée N.C. fin de course fermeture du moteur 1 ou du moteur 2. Si non utilisée, désactiver l'entrée via le paramètre correspondant.
SW01_SLD SW02_SLD	Fin de course de ralentissement Contacts N.C. qui n'arrêtent pas la course, mais indiquent à la centrale le point de ralentissement en ouverture (SWO_SLD) ou en fermeture (SWC_SLD). Lorsqu'ils sont activés, ils remplacent les paramètres P035 Mo.05 et P036 Mo.10, tandis que la rampe de ralentissement est recalculée en fonction de leur position et des paramètres P115 Mo.04 et P117 Mo.09.
SWC1_SLD SWC2_SLD	
SP_SW1 SP_SW2	Fins de course spéciales Contacts N.F. remplaçant les fins de course traditionnelles. L'entrée configurée comme SP_SW assume automatiquement la fonction SWO ou SWC selon le sens du moteur.
SP_SW1_SLD SP_SW2_SLD	Fins de course de ralentissement spéciales Contacts N.F. remplaçant les fins de course de ralentissement. L'entrée SP_SW_SLD se comporte comme SWO_SLD ou SWC_SLD selon le sens du moteur.
PHOTO_1	Entrée N.F. Cellule photoélectrique 1. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir P050 SA.01. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
PHOTO_2	Entrée N.F. Cellule photoélectrique 2. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir P051 SA.02. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SAFETY_1	Entrée N.F. Bord sensible 1. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir P067 SA.03. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SAFETY_1_8k2	Entrée analogique pour bord sensible 1 avec 8k2.
SAFETY_2	Entrée N.F. Bord sensible 2. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir P068 SA.04. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SAFETY_2_8k2	Entrée analogique pour bord sensible 2 avec 8k2.
SAFETY_INHIBITION	Entrée N.F. Inhibition SAFETY. Si ouverte, elle déclenche la dérivation des entrées de sécurité SAFETY qui sont ignorées même si actives.

EMERGENCY_IN	<p>Contact N.F. Si ouvert, il provoque l'ouverture totale et le maintien en position ouverte jusqu'à la refermeture du contact.</p> <p>L'ouverture d'urgence peut être temporairement interrompue par :</p> <ul style="list-style-type: none"> - commandes de fermeture, START, STOP ou photocellule : arrêt du mouvement ; - intervention pour détection d'obstacle : inversion de mouvement (partielle ou totale). <p>Après ces interruptions, l'ouverture d'urgence reprendra quand même tant que la commande d'urgence EMERGENCY_IN reste active.</p> <p>Après la refermeture d'un contact de type urgence EMERGENCY_IN, toute refermeture automatique (si activé) est effectué ou ignoré selon le paramètre TCA avec urgence EMERGENCY_IN (P127 SA.09).</p> <p>Note: Si le panneau de contrôle est en état "RESP", l'ouverture d'urgence ne peut avoir lieu que si le paramètre P053 Mo.17 est réglé sur les valeurs 000, 002 ou 004 (recherche de référence à l'ouverture). Sinon, il sera nécessaire de permettre la conclusion de l'état "RESP" en fermeture avant d'activer la fonction EMERGENCY_IN.</p> <p>NE PAS UTILISER EMERGENCY_IN SI L'INSTALLATION PRÉVOIT UNIQUEMENT L'UTILISATION DE COMMANDES HOMME MORT POUR L'OUVERTURE.</p>
RESET	Contact N.F. Pour connecter un microrupteur de déverrouillage. L'ouverture du contact déclenche le réarmement de l'unité de commande.
MANEUVER_INHIBITION	Contact N.F. pour inhibition des manœuvres d'ouverture et de fermeture Pour la sélection du mode de fonctionnement, voir P153 EX.20. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.

SORTIE (OUT / EXP_OUT)	
Mess.	Description
NONE	Non utilisé
24V	Sortie pour alimentation 24V === pour accessoires. Ce paramètre ne peut être utilisé que sur des sorties alimentées.
24V_TEST	Sortie pour alimentation 24V === pour dispositifs de sécurité contrôlés (la sortie est désactivée pendant le test si l'auto-test du dispositif de sécurité est activé (P071 SA.10). Utiliser ce type de sortie également pour vérifier l'extinction des accessoires avec la fonction d'économie d'énergie active (P061 EX.10). Ce paramètre ne peut être utilisé que sur des sorties alimentées. Dans le cas de commande de dispositifs de sécurité, ceux-ci doivent être câblés et alignés avant l'apprentissage de la course (P003 SE.03).
ELOCK_M1 ELOCK_M2	Contact N.O. Sortie pour serrure électrique moteur M1 / M2.
ELOCK_INV_M1 ELOCK_INV_M2	Contact N.O. Sortie pour serrure électrique inversée moteur M1 / M2 (ex : pour actionner l'électroaimant des barrières).
ELOCK_BOOST_M1 ELOCK_BOOST_M2	Sortie d'alimentation "Boost" pour l'alimentation de la serrure électrique DEA rep. 110. Ce paramètre ne peut être utilisé que sur les sorties alimentées.
WARN_FIX SAS_OUTPUT	Contact N.F. (SAS_OUTPUT) : En cas de raccordement à l'entrée STOP/SAS_INPUT sur une deuxième unité de commande, elle déclenche le mode « bank door » (désactivation de l'ouverture de la deuxième porte jusqu'à la refermeture complète de la première). Contact N.O. (WARN_FIX) : Fonctionne comme un indicateur de portail ouvert fixe.
WARN_INT	Indicateur de portail ouvert intermittent. Sortie intermittente lente en ouverture et rapide en fermeture, toujours allumé (ON) avec portail ouvert, toujours éteint (OFF) en fin d'une manœuvre de fermeture.
FLASH_FIX	Contact N.O. Sortie de voyant d'avertissement fixe.
FLASH_INT	Contact N.O. Sortie de voyant d'avertissement intermittent.
COURTESY	Sortie de commande de l'éclairage de courtoisie. La sortie est active lorsque les moteurs fonctionnent, plus un temps supplémentaire régi par le paramètre de temps de courtoisie COURTESY (P130 tl.07). Ce paramètre ne peut être utilisé que sur des sorties alimentées.
EBRAKE_M1_N.ON EBRAKE_M2_N.ON	Sortie pour la commande du frein de stationnement électrique sur les moteurs réversibles (ex. REV/X/RF). Le frein est alimenté (activé) avec le moteur à l'arrêt et en présence de courant. Pendant la manœuvre ou en l'absence de courant, la sortie reste ouverte et le frein est désexcité.
EBRAKE_M1_N.OFF EBRAKE_M2_N.OFF	Sortie pour commande de frein à arrêt électrique (fonction anti-inertie, par exemple GULLIVER/N/3P/F/M). Le frein n'est alimenté (desserré) que pendant la manœuvre. Dans toutes les autres circonstances, le frein est désexcité et freine le moteur.
MINUTERIE	Contact N.O. Le contact se ferme pendant 3 secondes au début de chaque manœuvre.
ALARM	Contact N.F. Le contact reste toujours ouvert et se ferme lorsqu'une manœuvre ne démarre pas en raison de l'activation d'une entrée de sécurité (PHOTO, SAFETY, STOP). Le contact s'ouvre à nouveau lorsqu'une tentative ultérieure de démarrage d'une manœuvre réussit. En absence d'alimentation, le contact est fermé et peut donc être utilisé pour générer une alarme.
AUX_1_OUT_INPULS AUX_2_OUT_INPULS	Contact N.O. Sortie commandée par l'entrée AUX_1_IN/AUX_2_IN en mode Impulsion.
AUX_1_OUT_STEP AUX_2_OUT_STEP	Contact N.O. Sortie commandée par l'entrée AUX_1_IN/AUX_2_IN en mode pas-à-pas.

AUX_1_OUT_TEMP AUX_2_OUT_TEMP	Contact N.O. Sortie commandée par l'entrée AUX_1_IN/AUX_2_IN en mode temporisé (la valeur configurée par les paramètres P138 tl.16 et P139 tl.17 indique la temporisation d'extinction en secondes).
AUX_1_OUT_TEMP_BOOST AUX_2_OUT_TEMP_BOOST	Sortie d'alimentation « boost » pour électroserrure DEA art. 110, commandée par entrée AUX_1_IN / AUX_2_IN en mode temporisé (la valeur définie par les paramètres P138 tl.16 et P139 tl.17 détermine le retard de désactivation en secondes). Fonction disponible uniquement sur les sorties alimentées.
PHOTO_SYNC_1 PHOTO_SYNC_2	La fonction permet le fonctionnement des photocellules même en l'absence du signal 24 V ~, en générant en interne un signal alternatif reproduisant le comportement nécessaire à la synchronisation.
TRAFFIC_LIGHT_INT TRAFFIC_LIGHT_EXT	Fonction pour les sorties commandant les feux de circulation. Pour assurer une commutation correcte entre les feux rouge et verte, la sortie doit disposer d'un relais de commutation (ex : sorties NET-EXPANSION). Le contact N.F. du relais commande le feu rouge, tandis que le contact N.O. commande le feu vert. Si la sortie n'est pas de ce type mais est numérique, elle peut être utilisée pour commander les feux de circulation via un relais de commutation supplémentaire (non fourni).
	COMPORTEMENT GÉNÉRAL
	Avec l'automatisme fermé et/ou les moteurs en mouvement, ou pendant la pré-manœuvre avec feu clignotant, le feu est rouge. Le feu ne passe au vert qu'une fois la manœuvre d'ouverture terminée. Lors d'une procédure de réinitialisation de position (recherche d'arrêt/fin de course), le feu de signalisation reste rouge jusqu'à la fin de la manœuvre.
	FEUX DE SIGNALISATION SANS PRIORITÉ
	Utiliser la commande d'ouverture OPEN pour ouvrir le portail automatique, configurer le TCA de fermeture automatique (P041 tl.01). Tous les feux de signalisation fonctionneront simultanément de la même manière en suivant le comportement général décrit ci-dessus.
	FEUX DE SIGNALISATION AVEC PRIORITÉ
	Utiliser les commandes d'ouverture OPEN_INT et OPEN_EXT sur les côtés opposés du portail. Déterminer le temps nécessaire pour effectuer le trajet complet entre les 2 feux (temps de dégagement). Configurer un temps de fermeture automatique TCA équivalent au double du temps de dégagement requis.
	Les feux de signalisation se comporteront comme suit: Avec l'automatisation fermée, les deux feux seront rouges. Lorsqu'une commande est reçue d'une direction (INT ou EXT), elle devient une « priorité ». À la fin de la manœuvre d'ouverture, seul le feu « prioritaire » correspondant (EXT ou INT) passera au vert, tandis que l'autre restera rouge. En absence d'autres commandes, le feu « prioritaire » reste vert pendant la moitié du TCA puis passe au rouge. À la fin du TCA, le portail automatique se fermera. Si, avec le feu vert « prioritaire », de nouvelles commandes arrivent en provenance de la même direction, le TCA sera rechargé suivi du feu vert. Toute commande dans la direction opposée sera enregistrée et mise en attente. Ceci empêche la formation de file de véhicules. Une fois que le feu « prioritaire » passe au rouge, les deux feux resteront rouges pendant le temps nécessaire (TCA/2) à libérer le point d'accès. À ce stade, la commande précédemment enregistrée du côté opposé devient celle « prioritaire », faisant passer son feu au vert, avec redémarrage du TCA.

STATUS_1 STATUS_2	Sortie permettant de suivre certains états de l'automatisation (voir paramètres P093 Io.60 et P094 Io.61). Contact NO : se ferme lorsque en cas de présence effective de l'état suivi. * Attention: pour certains états d'automatisation à suivre, il est nécessaire de disposer de butées câblées et fonctionnant correctement.	
	ÉTATS DISPONIBLES	
	MAINTENANCE	Active le signal de maintenance
	PHOTO	S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type PHOTO
	STOP	S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type STOP
	OBSTACLE	S'active lorsqu'un obstacle est détecté par la fonction anti-écrasement ou en présence d'une entrée de sécurité SAFETY
	EMERGENCY	S'active lors de l'activation de l'entrée d'urgence EMERGENCY_IN
	* CLOSED_M1	S'active si M1 est à l'état fermé
	* CLOSED_M2	S'active si M2 est à l'état fermé
	* OPENED_M1	S'active si M1 est à l'état ouvert
	* OPENED_M2	S'active si M2 est à l'état ouvert
	RESP_FIX	S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie fixe
	RESP_INT	S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie intermittente
	* CLOSED_M1&M2	Active si M1 et M2 sont en position de fermeture
	* OPENED_M1&M2	Active si M1 et M2 sont en position d'ouverture
	* CLOSED_INV_M1&M2	Active si M1 et M2 ne sont pas en position de fermeture
	* OPENED_INV_M1&M2	Active si M1 et M2 ne sont pas en position d'ouverture
	* CLOSURE_FAILED	S'active si la porte n'est pas fermée après la durée configurée au paramètre P141 tl.19. Si l'automatisation termine successivement la manœuvre de fermeture, la sortie sera désactivée. Note : Fonctionne indépendamment de la présence de TCA (P041 tl.01) ou TCA_PED (P042 tl.02) activé.
	SECURITY	S'active lorsque, à moteur éteint, le codeur détecte un mouvement inattendu

6 MESSAGES AFFICHÉS À L'ÉCRAN

MESSAGES D'ÉTAT	
Mess.	Description
----	Portail fermé
- ' ' -	Portail ouvert
-- ' -	Ouverture piéton
oPEn	Ouverture en cours
oPEd	Ouverture piéton en cours
CLoS	Fermeture en cours
StEP	Unité de commande en attente de commandes après une impulsion de démarrage avec fonctionnement pas-à-pas
StoP	Intervention de l'entrée STOP ou RESET pendant l'opération du portail ou détection d'un obstacle avec une durée de retournement limitée (P055 SA.07 > 0 ou P056 SA.08 > 0)
PhoE	L'entrée PHOTO est intervenue pendant la manœuvre
-88-	TYPE non configuré (voir paragraphe 4.2)
---	Avec la fonction d'économie d'énergie activée, l'écran affiche le message indiqué toutes les 10 secondes
CLUr	Lecture du courant absorbé par le moteur bloqué pendant la phase d'apprentissage de la course au niveau de la butée mécanique.
oPLr	Cartographie des forces en ouverture (OPLR) ou en fermeture (CLLR). Le message disparaît à la fin d'une manœuvre complète effectuée sans interruptions.
UoLt	Tension insuffisante. Vérifiez l'alimentation électrique de la carte de contrôle.
Podn	Unité centrale en cours d'extinction (Powerdown).

	La carte est en MODE BOOT : Ceci indique que le micrologiciel est corrompu ou en cours de mise à jour. Pour restaurer le micrologiciel, utiliser l'application DEInstall et s'assurer que le NET-NODE soit connecté au bon port. Attention : lors de la mise à jour du micrologiciel, la carte perd toutes les données (paramètres et commandes à distance) stockées en mémoire. S'assurer que la mémoire ait été sauvegardée si les données doivent être restaurées après la mise à jour.	
	Réinitialisation de position en cours : la centrale de commande a été remise sous tension après une coupure d'alimentation ; le portail a dépassé le nombre maximal autorisé (80) d'inversions sans atteindre la butée de fermeture, ou a dépassé la limite prévue (15) d'interventions consécutives du dispositif anti-écrasement. Voir le paramètre P053 Mo.17 pour la gestion du fonctionnement du RESP.	
	Toutes les manœuvres exécutées pendant une procédure de recherche d'arrêt de ralentissement (RESP) s'afficheront à l'écran en clignotant.	
MESSAGES D'ERREUR		
Mess.	Description	Solutions possibles
E-08	Erreur de communication Master-Slave	Vérifiez que les paramètres P016 SY.10, P111 SY.12, P112 SY.13 et P113 SY.14 sont correctement configurés. Assurez-vous que les périphériques connectés n'utilisent pas un port déjà occupé par d'autres accessoires.
E-09	Communication avec l'appareil connecté aux ports série (COM1, COM2, etc.) absente ou interrompue	Vérifier que le câble de connexion soit en bon état et qu'il soit correctement connecté aux ports UART entre l'unité de commande et l'appareil utilisé.
E-14	Échec d'apprentissage de la course moteur	Répéter la procédure d'apprentissage de la course moteur (P003 SE.03)
E-15	Demande d'apprentissage de la course moteur	Procéder à l'apprentissage de la course moteur (P003 SE.03) avant d'effectuer toute autre opération
E-20	Une tentative de programmation de la carte est effectué lorsqu'un dispositif NET-LINK est connecté	Couper l'alimentation, débrancher le dispositif NET-LINK du port de communication et rétablir l'alimentation
E-21	Verrou de programmation	Déverrouiller la programmation en modifiant le paramètre P008 SY.07=000 Réinitialiser l'unité de commande pour supprimer le verrouillage de programmation. Attention : la réinitialisation implique également le retour aux valeurs par défaut de toute une série de paramètres.
E-30	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée STOP ou RESET	Vérifier que la commande fonctionne correctement.
E-31	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée PHOTO_1	Vérifier que les dispositifs de sécurité installés fonctionnent correctement.
E-32	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée PHOTO_2	
E-33	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée SAFETY_1	Vérifier que les dispositifs de sécurité installés fonctionnent correctement.
E-34	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée SAFETY_2	
E-51	Fins de course de ralentissement (ou spéciaux) non détectés lors de l'apprentissage de la course	Vérifier que les fins de course de ralentissement sont correctement configurés et répéter la procédure d'apprentissage de la course. Positionner la porte (ou la lisse) environ à mi-course avant de lancer l'apprentissage.
E-55	Surcharge de courant sur les sorties 24V	Vérifier que les accessoires raccordés aux sorties 24 V ne dépassent pas 1 A de consommation totale.
E-71	Défaut possible sur le canal 1 du codeur	Vérifier que le codeur soit correctement connecté. Si le câblage est correct, le canal 1 du codeur pourrait alors être défectueux. Si l'erreur persiste, remplacez l'encodeur.
E-93	Défaillance possible des composants de la centrale de commande	Couper puis rétablir l'alimentation de la carte.
5555		Si l'erreur persiste, remplacer la centrale de commande.
E-94	Le moteur a dépassé 10 s de fonctionnement continu à vitesse nulle.	/
E-95	Le moteur a dépassé 5 minutes de fonctionnement continu.	/

7 LISTE COMPLÈTE DES PARAMÈTRES

La liste ci-dessous permet de savoir si le paramètre avec lequel vous souhaitez interagir est disponible pour le TYPE d'opération défini.

Pour la liste complète des fonctions et des valeurs sélectionnables, veuillez vous référer à la liste détaillée des paramètres (page 81).

Menu			Description	In uso su TYPE					
"NET"	"EVO"			00	01	02	03	04	05
P001	▶	SE.01	Positionnement moteur 1	•	•	•	•	•	•
P002	▶	SE.02	Positionnement moteur 2	•	•	•	•	•	•
P003	▶	SE.03	Apprentissage de la course moteur	•	•	•	•	•	•
P004	▶	RA.01	Suppression de toutes les commandes à distance en mémoire	•	•	•	•	•	•
P005	▶	RA.02	Apprentissage des commandes à distance	•	•	•	•	•	•
P006	▶	RA.03	Recherche et suppression d'une commande à distance	•	•	•	•	•	•
P007	▶	SY.05	Restauration des paramètres de fonctionnement (hors IN/OUT)	•	•	•	•	•	•
P008	▶	SY.07	Verrou d'accès à la programmation	•	•	•	•	•	•
P009	▶	RA.09	Commandes à distance mémorisées	•	•	•	•	•	•
P010	▶	IO.00	Restauration des paramètres « I/O » (Input/Output)	•	•	•	•	•	•
P011	▶	SY.00	Configuration du TYPE	•	•	•	•	•	•
P012	▶	SY.04	Type de codeur	•	•	•	•	•	•
P013	▶	TE.01	Affichage de l'état de l'entrée de la carte de commande	•	•	•	•	•	•
P014	▶	TE.02	Affichage de l'état de l'entrée de la carte d'expansion	•	•	•	•	•	•
P015	▶	SY.11	NON UTILISÉ						
P016	▶	SY.10	Fonction Master-Slave	•	•	•	•	•	•
P017	▶	IO.01	INPUT 1	•	•	•	•	•	•
P018	▶	IO.02	INPUT 2	•	•	•	•	•	•
P019	▶	IO.03	INPUT 3	•	•	•	•	•	•
P020	▶	IO.04	INPUT 4	•	•	•	•	•	•
P021	▶	IO.05	INPUT 5	•	•	•	•	•	•
P022	▶	IO.06	INPUT 6	•	•	•	•	•	•
P023	▶	RA.05	Bouton de la télécommande 1	•	•	•	•	•	•
P024	▶	RA.06	Bouton de la télécommande 2	•	•	•	•	•	•
P025	▶	RA.07	Bouton de la télécommande 3	•	•	•	•	•	•
P026	▶	RA.08	Bouton de la télécommande 4	•	•	•	•	•	•
P027	▶	RA.04	Codage radio	•	•	•	•	•	•
P028	▶	SY.01	Type de moteur	•	•	•	•	•	•
P029	▶	SY.03	Codeur utilisé	•	•	•	•	•	•
P030	▶	SY.02	Nombre de moteurs		•	•	•		•
P031	▶	MO.01	Vitesse de décélération pendant l'ouverture	•	•	•	•	•	•
P032	▶	MO.02	Vitesse maximale pendant l'ouverture	•	•	•	•	•	•
P033	▶	MO.07	Vitesse maximale pendant la fermeture	•	•	•	•	•	•
P034	▶	MO.06	Vitesse de décélération pendant la fermeture	•	•	•	•	•	•
P035	▶	MO.05	Espace de décélération pendant l'ouverture	•	•	•	•	•	•
P036	▶	MO.10	Espace de décélération pendant la fermeture	•	•	•	•	•	•
P037	▶	MO.13	Sensibilité de la force du moteur 1 pendant l'ouverture	•	•	•	•	•	•
P038	▶	MO.14	Sensibilité de la force du moteur 1 pendant la fermeture	•	•	•	•	•	•
P039	▶	MO.15	Sensibilité de la force du moteur 2 pendant l'ouverture	•	•	•	•		•
P040	▶	MO.16	Sensibilité de la force du moteur 2 pendant la fermeture	•	•	•	•		•

P041	▶	TI.01	Temps de fermeture automatique (TCA)	•	•	•	•	•	•
P042	▶	TI.02	Temps de fermeture piéton automatique (TCA_PED)	•	•	•	•	•	•
P043	▶	MO.12	Espace d'ouverture pour la fonction piétonne	•	•	•	•	•	•
P044	▶	TI.03	Temps de clignotement avant pré-manœuvre d'ouverture	•	•	•	•	•	•
P045	▶	MO.29	Régulation temps de décalage en ouverture (M2)		•				•
P046	▶	MO.30	Régulation temps de décalage en fermeture (M1)		•				•
P047	▶	EX.01	Fonction copropriété	•	•	•	•	•	•
P048	▶	EX.02	Fonction coup de bélier	•	•	•	•	•	
P049	▶	EX.06	Activation « STEP-BY-STEP »	•	•	•	•	•	•
P050	▶	SA.01	PHOTO_1	•	•	•	•	•	•
P051	▶	SA.02	PHOTO_2	•	•	•	•	•	•
P052	▶	IO.32	OUTPUT 2	•	•	•	•	•	•
P053	▶	MO.17	RESP et gestion de l'arrêt	•	•	•	•	•	•
P054	▶	/	NON UTILISÉ						
P055	▶	SA.07	Inversion due à un obstacle lors de l'ouverture	•	•	•	•	•	•
P056	▶	SA.08	Inversion due à un obstacle lors de la fermeture	•	•	•	•	•	•
P057	▶	EX.07	Facilitation de déverrouillage manuel avec portail fermé	•	•	•	•	•	•
P058	▶	MO.21	Marge d'arrêt en ouverture	•	•	•	•	•	•
P059	▶	MO.22	Marge d'arrêt en fermeture	•	•	•	•	•	•
P060	▶	MO.24	Sensibilité de la force moteur en fin de fermeture	•	•	•	•	•	•
P061	▶	EX.10	Energy Saving	•	•	•	•	•	•
P062	▶	EX.04	Activation de la serrure électrique	•	•	•	•	•	•
P063	▶	SE.04	Sens de marche du moteur	•	•	•	•	•	•
P064	▶	TI.08	Temps ELOCK_M1	•	•	•	•	•	•
P065	▶	SY.06	Compteur de manœuvres de maintenance	•	•	•	•	•	•
P066	▶	IO.31	OUTPUT 1	•	•	•	•	•	•
P067	▶	SA.03	SAFETY_1	•	•	•	•	•	•
P068	▶	SA.04	SAFETY_2	•	•	•	•	•	•
P069	▶	EX.09	NON UTILISÉ						
P070	▶	MO.19	Durée de surtension initiale en ouverture	•	•	•	•	•	•
P071	▶	SA.10	Test automatique du dispositif de sécurité	•	•	•	•	•	•
P072	▶	EX.11	Fonction SAS	•	•	•	•	•	•
P073	▶	EX.17	Attente forcée	•	•	•	•	•	•
P074	▶	SA.11	NON UTILISÉ						
P075	▶	TE.04	NON UTILISÉ						
P076	▶	SY.09	NON UTILISÉ						
P077	▶	MO.28	Freinage anti-inertie / anti-effraction	•					
P078	▶	IO.07	INPUT 7	•	•	•	•	•	•
P079	▶	IO.08	INPUT 8	•	•	•	•	•	•
P080	▶	IO.09	INPUT 9	•	•	•	•	•	•
P081	▶	IO.10	INPUT 10	•	•	•	•	•	•
P084	▶	IO.20	NON UTILISÉ						
P085	▶	IO.21	NON UTILISÉ						
P086	▶	IO.33	OUTPUT 3	•	•	•	•	•	•
P087	▶	IO.34	OUTPUT 4	•	•	•	•	•	•

P088	▶	IO.35	OUTPUT 5	•	•	•	•	•	•
P093	▶	IO.60	Fonction STATUS 1	•	•	•	•	•	•
P094	▶	IO.61	Fonction STATUS 2	•	•	•	•	•	•
P095	▶	SY.08	Activation NET-EXP	•	•	•	•	•	•
P096	▶	IO.41	EXP_INPUT 1	•	•	•	•	•	•
P097	▶	IO.42	EXP_INPUT 2	•	•	•	•	•	•
P098	▶	IO.43	EXP_INPUT 3	•	•	•	•	•	•
P099	▶	IO.44	EXP_INPUT 4	•	•	•	•	•	•
P100	▶	IO.45	EXP_INPUT 5	•	•	•	•	•	•
P101	▶	IO.46	EXP_INPUT 6	•	•	•	•	•	•
P102	▶	IO.51	EXP_OUTPUT 1	•	•	•	•	•	•
P103	▶	IO.52	EXP_OUTPUT 2	•	•	•	•	•	•
P104	▶	IO.53	EXP_OUTPUT 3	•	•	•	•	•	•
P105	▶	IO.54	EXP_OUTPUT 4	•	•	•	•	•	•
P106	▶	IO.55	EXP_OUTPUT 5	•	•	•	•	•	•
P107	▶	IO.56	EXP_OUTPUT 6	•	•	•	•	•	•
P108	▶	IO.57	EXP_OUTPUT 7	•	•	•	•	•	•
P109	▶	IO.58	EXP_OUTPUT 8	•	•	•	•	•	•
P110	▶	RA.10	Apprentissage par l'intermédiaire d'un bouton caché	•	•	•	•	•	•
P111	▶	SY.12	Type de communication port U1/S1	•	•	•	•	•	•
P112	▶	SY.13	Type de communication port U2/S2	•	•	•	•	•	•
P113	▶	SY.14	Type de communication port U3/S3	•	•	•	•	•	•
P114	▶	MO.03	Espace d'accélération pendant l'ouverture	•	•	•	•	•	•
P115	▶	MO.04	Espace de transition de la vitesse d'ouverture	•	•	•	•	•	•
P116	▶	MO.08	Espace d'accélération pendant la fermeture	•	•	•	•	•	•
P117	▶	MO.09	Espace de transition de vitesse de fermeture	•	•	•	•	•	•
P118	▶	MO.11	Intensité de l'arrêt	•	•	•	•	•	•
P119	▶	MO.18	Espace d'accélération en double phase en fermeture	•	•	•	•	•	•
P120	▶	MO.20	Durée de surtension initiale en fermeture	•	•	•	•	•	•
P121	▶	MO.23	Sensibilité de la force moteur en fin d'ouverture	•	•	•	•	•	•
P122	▶	MO.25	NON UTILISÉ						
P123	▶	MO.26	NON UTILISÉ						
P124	▶	MO.27	NON UTILISÉ						
P125	▶	SA.05	Activation « CLOSE IMMEDIATELY »	•	•	•	•	•	•
P126	▶	SA.06	Comportement en « CLOSE IMMEDIATELY »	•	•	•	•	•	•
P127	▶	SA.09	TCA avec EMERGENCY_IN	•	•	•	•	•	•
P128	▶	SA.12	TCA de fermeture automatique après obstacle en fermeture	•	•	•	•	•	•
P129	▶	TI.04	Temps de clignotement avant manœuvre de fermeture	•	•	•	•	•	•
P130	▶	TI.07	Temps de COURTESY	•	•	•	•	•	•
P131	▶	TI.09	Temps ELOCK_M2	•	•	•	•	•	•
P132	▶	TI.10	NON UTILISÉ						
P133	▶	TI.11	NON UTILISÉ						
P134	▶	TI.12	Retard sur le fin de course d'ouverture	•	•	•	•	•	•
P135	▶	TI.13	Retard sur le fin de course de fermeture	•	•	•	•	•	•
P136	▶	TI.14	Sur-course en ouverture	•	•	•	•	•	•

P137	▶	<i>TI.15</i>	Sur-course en fermeture	•	•	•	•	•	•
P138	▶	<i>TI.16</i>	Temps AUX_1	•	•	•	•	•	•
P139	▶	<i>TI.17</i>	Temps AUX_2	•	•	•	•	•	•
P140	▶	<i>TI.18</i>	NON UTILISÉ						
P141	▶	<i>TI.19</i>	Échec de temps d'alarme de fermeture	•	•	•	•	•	•
P142	▶	<i>TI.20</i>	Délai pour « CLOSE IMMEDIATELY »	•	•	•	•	•	•
P143	▶	<i>EX.03</i>	Fonction coup de bélier périodique en ouverture	•	•	•	•	•	•
P144	▶	<i>EX.05</i>	Fonction coup de bélier périodique en fermeture	•	•	•	•	•	•
P145	▶	<i>EX.08</i>	Facilitation de déverrouillage manuel avec portail ouvert	•	•	•	•	•	•
P146	▶	<i>EX.12</i>	Réarmement du TCA	•	•	•	•	•	•
P147	▶	<i>EX.13</i>	Suspension TCA	•	•	•	•	•	•
P148	▶	<i>EX.14</i>	NON UTILISÉ						
P149	▶	<i>EX.15</i>	NON UTILISÉ						
P150	▶	<i>EX.16</i>	NON UTILISÉ						
P151	▶	<i>EX.18</i>	Affiche les manœuvres une fois la carte alimentée	•	•	•	•	•	•
P152	▶	<i>EX.19</i>	NON UTILISÉ						
P153	▶	<i>EX.20</i>	Fonction d'inhibition de manœuvre (MANEUVER_INHIBITION)	•	•	•	•	•	•
P154	▶	<i>TE.03</i>	Visualisation de l'état du compteur de manœuvre	•	•	•	•	•	•
P155	▶	<i>TE.05</i>	Temps d'ouverture automatique (TAA)	•	•	•	•	•	•
P156	▶	<i>TE.11</i>	Affichage alternatif des listes de paramètres	•	•	•	•	•	•

8 LISTE DÉTAILLÉE DES PARAMÈTRES

Voici une liste détaillée des paramètres divisée en sous-catégories.

 SETUP: Paramètres de gestion de l'apprentissage des moteurs et du positionnement des portes.	 RADIO: Paramètres de gestion des télécommandes et des fonctions qui leur sont associées.	 SYSTEM: Paramètres de gestion des fonctions essentielles au fonctionnement du système.
 IN/OUT: Paramètres de gestion des entrées/sorties des appareils connectés.	 MOVEMENT: Paramètres de gestion des valeurs de mouvement, de vitesse et de force des portes.	 SAFETIES: Paramètres de gestion des dispositifs de sécurité et des fonctions qui leur sont associées.
 TIMES: Paramètres de gestion des fonctions associées aux temps de fonctionnement.	 EXTRA: Paramètres qui incluent des fonctions spécifiques à certains types d'automatismes ou systèmes.	 TEST: Paramètres qui incluent des fonctions de diagnostic.

Paramètres de SETUP ()

			Default TYPE					
			00	01	02	03	04	05
P001	SE.01	Positionnement moteur 1						
		En maintenant appuyée la touche [+], le moteur 1 s'ouvre jusqu'à détecter le SWO_1 ou atteindre la position mémorisée de fin de course en ouverture. En maintenant appuyée la touche [-], le moteur 1 se ferme jusqu'à détecter le SWC_1 ou atteindre la position mémorisée de fin de course en fermeture. Attention: Les sécurités et les fins de course ne sont pas actives pendant le déplacement du moteur avec ce paramètre						
P002	SE.02	Positionnement moteur 2						
		En maintenant appuyée la touche [+], le moteur 2 s'ouvre jusqu'à détecter le SWO_2 ou atteindre la position mémorisée de fin de course en ouverture. En maintenant appuyée la touche [-], le moteur 2 se ferme jusqu'à détecter le SWC_2 ou atteindre la position mémorisée de fin de course en fermeture. Attention: Les sécurités et les fins de course ne sont pas actives pendant le déplacement du moteur avec ce paramètre						
P003	SE.03	Apprentissage de la course des moteurs						
		Attention : avant d'effectuer l'apprentissage de la course des moteurs, s'assurer de disposer au minimum d'une butée mécanique ou d'un fin de course câblé en ouverture ou en fermeture, et régler le comportement du RESP (P053 Mo.17) de manière cohérente. Faire défiler les paramètres avec les touches [+] et [-] jusqu'à afficher P003 SE.03, puis accéder en appuyant sur [OK]. Lorsque P003 SE.03 clignote, maintenir [OK] enfoncée et relâcher au démarrage de la manœuvre ; le moteur 2 (si présent) puis le moteur 1 lancent la fermeture automatique. Si le mouvement démarre en ouverture, couper l'alimentation, inverser les câbles moteur et répéter la procédure. Le vantail (ou les deux, en cas de double motorisation) effectue la recherche des butées de fermeture puis d'ouverture. Si nécessaire, il est possible d'anticiper la butée en simulant l'arrêt par une impulsion START ou en appuyant sur [OK] sur la centrale. À la fin, un cycle automatique de fermeture/ouverture démarre et, une fois la procédure terminée, l'afficheur revient sur P003 SE.03. Attention: pour les moteurs sans encodeur câblé (P029 SY.03=001), deux cycles complets de fermeture et d'ouverture seront exécutés.						
P063	SE.04	Sens de marche du moteur	000	000	000	000	000	000
		Inversion du sens de la marche : If=1 inverse automatiquement les sorties ouverture/fermeture du moteur, ceci permet de ne pas avoir à modifier le câblage manuellement si le motoréducteur est installé en position inversée par rapport à la position standard. Attention: En modifiant ce paramètre, les interrupteurs de fin de course, si présents, NE seront PAS inversés. Attention: Si ce paramètre est modifié, une nouvelle procédure d'apprentissage de la course moteur devra être effectuée (P003 SE.03).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Installation standard • 001: Installation inversée 					

Paramètres de RADIO ()

			Default TYPE					
			00	01	02	03	04	05
P004	rA.01	Suppression de toutes les commandes à distance en mémoire						
		- Appuyer brièvement une fois sur [OK] : CANC commencera à clignoter à l'écran ; - Appuyer longuement sur [OK] : le mot CANC cessera de clignoter. Après environ 5 secondes, lorsque l'indication P004 rA.01 réapparaît, relâcher le bouton [OK] (toutes les commandes à distance auront été supprimées).						
P005	rA.02	Apprentissage des commandes à distance						
		- Appuyer une fois sur [OK] : L'indication LEAR s'affichera à l'écran pendant environ 10 secondes ; - Avec le mot LEAR affiché à l'écran, appuyer sur n'importe quelle touche de la télécommande à mémoriser ; - Si la mémorisation réussit, l'écran indiquera la position attribuée à la nouvelle commande à distance enregistrée (ex : r000, r001, etc.). Attention: Si une faible portée radio est constatée, il est recommandé de connecter l'antenne du feu clignotant (si présente) ou d'installer une antenne externe accordée.						

P006	rA.03	Recherche et suppression d'une commande à distance						
		- Appuyer brièvement une fois sur [OK] : - Utiliser les touches [+] et [-] pour atteindre la position attribuée à la commande à la commande à distance à supprimer; - Appuyer sur la touche [OK] et la maintenir enfoncée pendant environ 5 secondes jusqu'à ce que « r - - » apparaisse à l'écran (la commande à distance sélectionnée a été supprimée) ; - Patienter jusqu'à la fin de la procédure (P006 rA.03 s'affichera à nouveau à l'écran). Attention: si aucune commande à distance n'est mémorisée, en accédant au paramètre le mot « no-r » s'affichera à l'écran.						
P027	rA.04	Codage radio	000	000	000	000	000	000
		<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS FIXED CODE • 001: HCS ROLLING CODE • 002: DIP SWITCH (HT12) • 003: DART Attention: Si le type de codage doit être modifié, et uniquement si la mémoire contient déjà des commandes à distances avec des codes différents, la procédure d'effacement de la mémoire (P004 rA.01) doit être effectuée APRÈS le réglage du nouveau code.						
P023	rA.05	Bouton de la télécommande 1	001	001	001	001	001	001
P024	rA.06	Bouton de la télécommande 2	000	000	000	000	000	000
P025	rA.07	Bouton de la télécommande 3	000	000	000	000	000	000
P026	rA.08	Bouton de la télécommande 4	000	000	000	000	000	000
		<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: Non utilisé • 006: Non utilisé • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN 						
P009	rA.09	Commandes à distance mémorisées						
		En sélectionnant ce paramètre, le nombre de commandes à distance enregistrées dans la mémoire s'affichera à l'écran. Appuyer sur le bouton [OK] pour les visualiser.						
P110	rA.10	Apprentissage par l'intermédiaire d'un bouton caché	001	001	001	001	001	001
		Peut être utilisé pour activer la programmation de nouvelles commandes à distance par radio à l'aide du bouton caché. <ul style="list-style-type: none"> • 000: programmation désactivée; • 001: programmation autorisée, fonction qui reste néanmoins désactivée si l'unité de commande est verrouillée en utilisant le code installateur ou la commande à distance HCS (voir P008 SY.07); • 002: toujours activé, également lorsque l'unité de commande est verrouillée; Note: La fonction bouton caché reste toujours désactivée en présence de NET-NODE, NET-BOX ou NET-COM connecté (ER20 affiché à l'écran).						

Paramètres de SYSTEM (5456)

			Default TYPE					
			00	01	02	03	04	05
P011	SY.00	Configuration du TYPE						
		Permet de visualiser le TYPE et le micrologiciel actuellement utilisé. - Appuyer sur la touche [OK] : le TYPE s'affiche pendant quelques instants à l'écran (ex : « -00- ») suivi de la version du micrologiciel (ex : « 00.01 »).						
P028	SY.01	Type de moteurs	005	001	003	004	000	005
		TYPE 00 <ul style="list-style-type: none"> • 005: LIVI 6N - LIVI 6X • 006: LIVI 9N - LIVI 9X • 007: GULLIVER/N • 008: REV220 - REV/X 						
		TYPE 01 <ul style="list-style-type: none"> • 001: LOOK - MAC - STING • 002: GHOST 100 • 003: GHOST 200 • 004: GHOST 200L • 005: LIVI 502 • 006: LIVI 502L • 007: LIVI 550PL • 008: OLI/N • 009: OLI/X 						
		TYPE 02 <ul style="list-style-type: none"> • 003: LIVI 902 - LIVI 905 						
		TYPE 03 <ul style="list-style-type: none"> • 004: STOP_N 						
		TYPE 04 <ul style="list-style-type: none"> • 000: LATO 						
		TYPE 05 <ul style="list-style-type: none"> • 005: ROCK 						
		ATTENTION: Sélectionnant le moteur type OLI - ROCK, toutes les valeurs relatives à la force des moteurs (P037 Mo.13 - P038 Mo.14 - P039 Mo.15 - P040 Mo.16) sont automatiquement réglées au 100% sans possibilité de modification. Pour ce type de moteur, la détection d'obstacle est inactive, et le réglage des forces est fait par les bypass situées sur le moteur.						

P030	SY.02	Nombre de moteurs	001	002	001	001	001	001
		<ul style="list-style-type: none">• 001: un moteur• 002: deux moteurs						
P029	SY.03	Utilisation encodeur	000	001	000	000	000	002
		<ul style="list-style-type: none">• 000: moteurs avec encodeur câblé• 001: moteurs sans encodeur câblé						
P012	SY.04	Type d'encodeur	001	001	001	001	001	001
		<ul style="list-style-type: none">• 001: encodeur 1 canal• 002: encodeur 2 canaux						
P007	SY.05	Restauration des paramètres de fonctionnement (hors IN/OUT)						
		Restaure les paramètres de l'unité de commande aux valeurs par défaut du TYPE configuré. Ne modifie pas les valeurs des entrées et sorties. Accéder au paramètre P007 SY.05 en utilisant le bouton [OK] : [dEF1] commencera à clignoter à l'écran. Appuyer sur le bouton [OK] et le maintenir enfoncé jusqu'à ce que [dEF1] cesse de clignoter. Relâcher le bouton [OK].						
P065	SY.06	Compteur de manœuvres de maintenance	000	000	000	000	000	000
		Si=0, réinitialise le compteur et désactive la demande d'intervention ; si >0, indique le nombre de manœuvres (x500) à effectuer avant que l'unité de commande effectue un pré-clignement de 4 secondes supplémentaires pour signaler la nécessité d'effectuer une intervention de maintenance. Ex : Si P065 SY.06=050, le nombre de manœuvres = 50x500=25000 Attention: Avant de configurer une nouvelle valeur pour le compteur de manœuvres de maintenance, ce dernier doit être réinitialisé en réglant P065 SY.06 = 0 puis, successivement, P065 SY.06 = « nouvelle valeur ».	<ul style="list-style-type: none">• 000: Demande de maintenance désactivée• >000 : Nombre de manœuvres (x500) pour demande de maintenance (1.....255)					
P008	SY.07	Verrou d'accès à la programmation						
		L'accès à la programmation de l'unité de commande peut être verrouillé, de sorte que les paramètres ne peuvent pas être modifiés à l'écran ou en utilisant les boutons. Après avoir accéder au paramètre P008 SY.07, deux messages différents peuvent s'afficher: <ul style="list-style-type: none">• FREE: aucun verrou actif• BLOC-PROG: verrouillage actif La serrure peut être réglée selon deux modes: <ul style="list-style-type: none">• Insertion avec télécommande par codage HCS : au paramètre P008 SY.07, appuyer sur le bouton de la télécommande pour verrouiller/déverrouiller.• Paramétrage du code installateur en utilisant les dispositifs NET-LINK. Attention: en l'absence du code de verrouillage, la centrale peut toujours être déverrouillée en changeant le TYPE ou en restaurant les paramètres de fonctionnement (P007 SY.05).						
P095	SY.08	Activation NET-EXP	000	000	000	000	000	000
		Activation de la carte d'extension NET-EXP : Attention: par défaut, la carte d'extension est désactivée. Attention: si un paramétrage par défaut est effectué, penser à configurer les paramètres correctement.	<ul style="list-style-type: none">• 000: Désactivé• 001: Activé					
P076	SY.09	Non utilisé						
P016	SY.10	Fonction Master-Slave	000	000	000	000	000	000
		Active la communication Master-Slave sur le port correspondant à la valeur sélectionnée. Attention : Le port sélectionné (S1, S2 ou S3) pour le fonctionnement Master-Slave doit être configuré en RS485 via les paramètres P111 SY.12, P112 SY.13 ou P113 SY.14 selon le port utilisé.	<ul style="list-style-type: none">• 000: Stand-alone• 001: Master sur port S1• 002: Master sur port S2• 003: Master sur port S3		<ul style="list-style-type: none">• 004: Slave sur port S1• 005: Slave sur port S2• 006: Slave sur port S3			
P015	SY.11	Non utilisé						
P111	SY.12	Type de communication port U1/S1	000	000	000	000	000	000
		Active la communication série dans le port U1 (si présent sur la carte) ou dans S1 (présent dans l'art. 485/EXP). Attention: Il n'est pas possible d'occuper les deux ports en même temps.	<ul style="list-style-type: none">• 000: U1_UART• 001: S1_RS485					
P112	SY.13	Type de communication port U2/S2	000	000	000	000	000	000
		Active la communication série dans le port U2 (si présent sur la carte) ou dans S2 (présent dans l'art. 485/EXP). Attention: Il n'est pas possible d'occuper les deux ports en même temps.	<ul style="list-style-type: none">• 000: U2_UART• 001: S2_RS485					
P113	SY.14	Type de communication port U3/S3	000	000	000	000	000	000
		Active la communication série dans le port U3 (si présent sur la carte) ou dans S3 (présent dans l'art. 485/EXP - NET-NODE 2.0). Attention: Il n'est pas possible d'occuper les deux ports en même temps.	<ul style="list-style-type: none">• 000: U3_UART• 001: S3_RS485					

Paramètres de INPUT / OUTPUT (16 bits)

Paramètres de INPUT / OUTPUT (I/O)				Default TYPE					
				00	01	02	03	04	05
P010	Io.00	Restauration des paramètres « I/O » (Input/Output)							
		Restaure les entrées et sorties aux valeurs par défaut pour le TYPE configuré (sur l'unité de commande NET-EXP). Accéder au paramètre P010 Io.00 en utilisant le bouton [OK] : l'indication dEF2 commencera à clignoter à l'écran ; appuyer sur le bouton [OK] et le maintenir enfoncé jusqu'à ce que dEF2 cesse de clignoter ; relâcher le bouton [OK].							
P017	Io.01	INPUT 1		001	001	001	007	001	003
P018	Io.02	INPUT 2		002	002	000	004	002	004
P019	Io.03	INPUT 3		000	000	000	000	000	023
P020	Io.04	INPUT 4		021	021	021	021	021	021
P021	Io.05	INPUT 5		000	000	000	000	000	000
P022	Io.06	INPUT 6		000	000	000	000	000	000
		<ul style="list-style-type: none">• 000: NONE• 001: START• 002: PED• 003: OPEN• 004: CLOSE• 005: OPEN_PM• 006: CLOSE_PM• 007: OPEN_INT• 008: OPEN_EXT• 009: OPEN_STOP	<ul style="list-style-type: none">• 010: AUX_1_IN• 011: AUX_2_IN• 012: COURTESY_IN• 013: Non utilisé• 014: Non utilisé• 015: Non utilisé• 016: STOP / SAS_INPUT• 017: SWO_1• 018: SWO_2• 019: SWC_1	<ul style="list-style-type: none">• 020: SWC_2• 021: PHOTO_1• 022: PHOTO_2• 023: SAFETY_1• 024: SAFETY_1_8k2• 025: SAFETY_2• 026: SAFETY_2_8k2• 027: SAFETY_INHIBITION• 028: EMERGENCY_IN• 029: Non utilisé	<ul style="list-style-type: none">• 030: RESET• 031: MANEUVER_INHIBITION• 032: SWO1_SLD• 033: SWC1_SLD• 034: SWO2_SLD• 035: SWC2_SLD• 036: Non utilisé• 037: Non utilisé• 038: Non utilisé• 039: Non utilisé				
P078	Io.07	INPUT 7		000	000	000	000	000	000
P079	Io.08	INPUT 8		000	000	000	000	000	000
P080	Io.09	INPUT 9		017	000	000	000	017	017
P081	Io.10	INPUT 10		019	000	000	000	019	019
		<ul style="list-style-type: none">• 000: NONE• 001: START• 002: PED• 003: OPEN• 004: CLOSE• 005: OPEN_PM• 006: CLOSE_PM• 007: OPEN_INT• 008: OPEN_EXT• 009: OPEN_STOP	<ul style="list-style-type: none">• 010: AUX_1_IN• 011: AUX_2_IN• 012: COURTESY_IN• 013: Non utilisé• 014: Non utilisé• 015: Non utilisé• 016: STOP / SAS_INPUT• 017: SWO_1• 018: SWO_2• 019: SWC_1	<ul style="list-style-type: none">• 020: SWC_2• 021: PHOTO_1• 022: PHOTO_2• 023: SAFETY_1• 024: Non utilisé• 025: SAFETY_2• 026: Non utilisé• 027: SAFETY_INHIBITION• 028: EMERGENCY_IN• 029: Non utilisé	<ul style="list-style-type: none">• 030: RESET• 031: MANEUVER_INHIBITION• 032: SWO1_SLD• 033: SWC1_SLD• 034: SWO2_SLD• 035: SWC2_SLD• 036: SP_SW1• 037: SP_SW2• 038: SP_SW1_SLD• 039: SP_SW2_SLD				
P066	Io.31	OUTPUT 1		011	011	011	011	011	011
P052	Io.32	OUTPUT 2		013	013	013	013	013	013
P086	Io.33	OUTPUT 3		005	005	005	004	005	005
P087	Io.34	OUTPUT 4		001	001	001	026	001	001
		<ul style="list-style-type: none">• 000: NONE• 001: 24V• 002: 24V_TEST• 003: ELOCK_M1• 004: ELOCK_INV_M1• 005: ELOCK_BOOST_M1• 006: ELOCK_M2• 007: ELOCK_INV_M2• 008: ELOCK_BOOST_M2• 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT• 010: WARN_INT• 011: FLASH_FIX• 012: FLASH_INT	<ul style="list-style-type: none">• 013: COURTESY• 014: EBRAKE_M1_N.ON• 015: EBRAKE_M2_N.ON• 016: EBRAKE_M1_N.OFF• 017: EBRAKE_M2_N.OFF• 018: MINUTERIE• 019: ALARM• 020: AUX_1_OUT_INPULS• 021: AUX_1_OUT_STEP• 022: AUX_1_OUT_TEMP• 023: AUX_2_OUT_INPULS• 024: AUX_2_OUT_STEP• 025: AUX_2_OUT_TEMP	<ul style="list-style-type: none">• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT• 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT• 028: STATUS_1• 029: STATUS_2• 030: AUX_1_OUT_TEMP_BOOST• 031: AUX_2_OUT_TEMP_BOOST• 032: PHOTO_SYNC_1• 033: PHOTO_SYNC_2• 034: Non utilisé• 035: Non utilisé• 036: Non utilisé					
P088	Io.35	OUTPUT 5		009	009	009	009	009	009
		<ul style="list-style-type: none">• 000: NONE• 001: 24V• 002: 24V_TEST• 003: ELOCK_M1• 004: ELOCK_INV_M1• 005: Non utilisé• 006: ELOCK_M2• 007: ELOCK_INV_M2• 008: Non utilisé• 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT• 010: WARN_INT• 011: FLASH_FIX• 012: FLASH_INT	<ul style="list-style-type: none">• 013: COURTESY• 014: EBRAKE_M1_N.ON• 015: EBRAKE_M2_N.ON• 016: EBRAKE_M1_N.OFF• 017: EBRAKE_M2_N.OFF• 018: MINUTERIE• 019: ALARM• 020: AUX_1_OUT_INPULS• 021: AUX_1_OUT_STEP• 022: AUX_1_OUT_TEMP• 023: AUX_2_OUT_INPULS• 024: AUX_2_OUT_STEP• 025: AUX_2_OUT_TEMP	<ul style="list-style-type: none">• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT• 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT• 028: STATUS_1• 029: STATUS_2• 030: Non utilisé• 031: Non utilisé• 032: Non utilisé• 033: Non utilisé• 034: Non utilisé• 035: Non utilisé• 036: Non utilisé					

P096	Io.41	EXP_INPUT 1			000	000	000	000	000	000
P097	Io.42	EXP_INPUT 2			000	000	000	000	000	000
P098	Io.43	EXP_INPUT 3			000	000	000	000	000	000
P099	Io.44	EXP_INPUT 4			000	000	000	000	000	000
P100	Io.45	EXP_INPUT 5			000	000	000	000	000	000
P101	Io.46	EXP_INPUT 6			000	000	000	000	000	000
		<ul style="list-style-type: none">• 000: NONE• 001: START• 002: PED• 003: OPEN• 004: CLOSE• 005: OPEN_PM• 006: CLOSE_PM• 007: OPEN_INT• 008: OPEN_EXT• 009: OPEN_STOP	<ul style="list-style-type: none">• 010: AUX_1_IN• 011: AUX_2_IN• 012: COURTESY_IN• 013: Non utilisé• 014: Non utilisé• 015: Non utilisé• 016: STOP / SAS_INPUT• 017: SWO_1• 018: SWO_2• 019: SWC_1	<ul style="list-style-type: none">• 020: SWC_2• 021: PHOTO_1• 022: PHOTO_2• 023: SAFETY_1• 024: SAFETY_1_8k2• 025: SAFETY_2• 026: SAFETY_2_8k2• 027: SAFETY_INHIBITION• 028: EMERGENCY_IN• 029: Non utilisé	<ul style="list-style-type: none">• 030: RESET• 031: MANEUVER_INHIBITION• 032: SWO1_SLD• 033: SWC1_SLD• 034: SWO2_SLD• 035: SWC2_SLD• 036: Non utilisé• 037: Non utilisé• 038: Non utilisé• 039: Non utilisé					
P102	Io.51	EXP_OUTPUT 1			000	000	000	000	000	000
P103	Io.52	EXP_OUTPUT 2			000	000	000	000	000	000
P104	Io.53	EXP_OUTPUT 3			000	000	000	000	000	000
P105	Io.54	EXP_OUTPUT 4			000	000	000	000	000	000
P106	Io.55	EXP_OUTPUT 5			000	000	000	000	000	000
P107	Io.56	EXP_OUTPUT 6			000	000	000	000	000	000
P108	Io.57	EXP_OUTPUT 7			000	000	000	000	000	000
P109	Io.58	EXP_OUTPUT 8			000	000	000	000	000	000
		<ul style="list-style-type: none">• 000: NONE• 001: 24V• 002: 24V_TEST• 003: ELOCK_M1• 004: ELOCK_INV_M1• 005: Non utilisé• 006: ELOCK_M2• 007: ELOCK_INV_M2• 008: Non utilisé• 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT• 010: WARN_INT• 011: FLASH_FIX• 012: FLASH_INT	<ul style="list-style-type: none">• 013: COURTESY• 014: EBRAKE_M1_N.ON• 015: EBRAKE_M2_N.ON• 016: EBRAKE_M1_N.OFF• 017: EBRAKE_M2_N.OFF• 018: MINUTERIE• 019: ALARM• 020: AUX_1_OUT_INPULS• 021: AUX_1_OUT_STEP• 022: AUX_1_OUT_TEMP• 023: AUX_2_OUT_INPULS• 024: AUX_2_OUT_STEP• 025: AUX_2_OUT_TEMP	<ul style="list-style-type: none">• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT• 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT• 028: STATUS_1• 029: STATUS_2• 030: Non utilisé• 031: Non utilisé• 032: Non utilisé• 033: Non utilisé• 034: Non utilisé• 035: Non utilisé• 036: Non utilisé						
P093	Io.60	Fonction STATUS 1			000	000	000	000	000	000
P094	Io.61	Fonction STATUS 2			000	000	000	000	000	000
		<ul style="list-style-type: none">• 000: NONE• 001: MAINTENANCE• 002: PHOTO• 003: STOP• 004: OBSTACLE• 005: EMERGENCY	<ul style="list-style-type: none">• 006: CLOSED_M1• 007: OPENED_M1• 008: CLOSED_M2• 009: OPENED_M2• 010: RESP_FIX• 011: RESP_INT	<ul style="list-style-type: none">• 012: CLOSED_M1&M2• 013: OPENED_M1&M2• 014: CLOSED_INV_M1&M2• 015: OPENED_INV_M1&M2• 016: CLOSURE_FAILED• 017: SECURITY						

Paramètres de MOVEMENT (ΠΟΙΕ)

En cas de modification d'un ou plusieurs paramètres de Mo.01 à Mo.10, la centrale exécutera une nouvelle cartographie des forces. À cet effet, il est **NÉCESSAIRE** d'effectuer une manœuvre complète d'ouverture et de fermeture. Pendant la procédure, l'afficheur visualisera successivement « **OPLR** » (OPEN LEARNING) en phase d'ouverture et « **CLLR** » (CLOSE LEARNING) en phase de fermeture.

Attention: Pendant la phase de cartographie, les forces appliquées seront élevées ; faire preuve de la plus grande prudence dans les zones exposées au risque d'écrasement.

Attention: Pendant toute la procédure de cartographie, les dispositifs de sécurité tels que photocellules et bords sensibles restent normalement actifs.

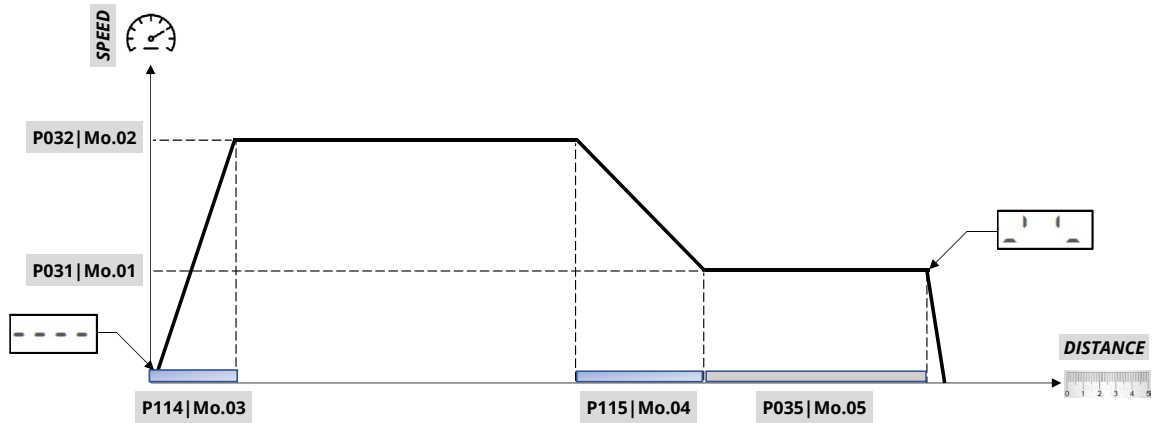
			Default TYPE					
			00	01	02	03	04	05
P031	Mo.01	Vitesse de décélération pendant l'ouverture	040	050	050	030	030	100
		Réglage de la vitesse du moteur pendant le ralentissement à l'ouverture.	5%.....100%					
P032	Mo.02	Vitesse maximale pendant l'ouverture	100	100	100	100	100	100
		Réglage de la vitesse des moteurs pendant le fonctionnement à l'ouverture.	5%.....100%					
P114	Mo.03	Espace d'accélération pendant l'ouverture	005	005	010	001	010	010
		Cela exprime un espace défini en % de la course totale dans lequel l'accélération est créée au début d'une commande d'ouverture. Une petite valeur correspond à une rampe très élevée.	0%.....30%					
P115	Mo.04	Espace de transition de la vitesse d'ouverture	020	020	010	055	010	010
		Il exprime un espace défini en % de la course totale à l'intérieur duquel l'automatisme doit ralentir jusqu'à la vitesse de décélération. La fin de cet espace est calculée à partir de l'endroit où commence l'espace P035 Mo.05. Attention : pour les moteurs sans encodeur, le paramètre est ignoré.	(0%.....55%)					
P035	Mo.05	Espace de décélération pendant l'ouverture	010	010	010	010	010	010
		Cela exprime un espace défini en % de la course totale. Il s'agit de la dernière section complétée par l'automatisation lors de la manœuvre d'ouverture.	0%.....30%					
P034	Mo.06	Vitesse de décélération pendant la fermeture	040	050	050	030	030	100
		Réglage de la vitesse du moteur lors du ralentissement en fermeture.	5%.....100%					
P033	Mo.07	Vitesse maximale pendant la fermeture	100	100	100	100	100	100
		Réglage de la vitesse du moteur pendant la fermeture.	5%.....100%					
P116	Mo.08	Espace d'accélération pendant la fermeture	005	005	010	001	010	010
		Cela exprime un espace défini en % de la course totale dans lequel une accélération est créée au début d'une commande de fermeture. Une petite valeur correspond à une rampe très élevée.	0%.....5%					
P117	Mo.09	Espace de transition de vitesse de fermeture	020	020	010	025	010	010
		Il exprime un espace défini en % de la course totale à l'intérieur duquel l'automatisme doit ralentir jusqu'à la vitesse de décélération. La fin de cet espace est calculée à partir de l'endroit où commence l'espace P036 Mo.10. Attention : pour les moteurs sans encodeur, le paramètre est ignoré.	(0%.....55%)					
P036	Mo.10	Espace de décélération pendant la fermeture	010	010	010	010	010	010
		Cela exprime un espace défini en % de la course totale. Il s'agit de la dernière section complétée par l'automatisme dans la manœuvre de fermeture.	0%.....30%					
P118	Mo.11	Intensité de l'arrêt	010	010	010	002	010	010
		Ajuste la vitesse à laquelle le moteur chute à vitesse 0 (zéro) en cas d'arrêt ou d'inversion de mouvement. Cette fonction affecte les arrêts générés par: - les commandes de mouvement (START, OPEN, CLOSE, PED, etc.); - l'activation de l'entrée de type PHOTO ou STOP. - Inversion d'urgence à une vitesse supérieure à 60% (uniquement TYPE 00). Elle n'affecte pas les arrêts générés par: - arrivée sur butée ou sur point mémorisé; - inversion d'urgence (détection d'obstacle interne ou activation de l'entrée de sécurité SAFETY). Note: Valeurs élevées = arrêt plus rapide ; Valeurs basses = arrêt plus lent. Attention: Pour éviter toute sollicitation excessive susceptible de compromettre le bon fonctionnement de l'automatisme, il est recommandé de toujours tenir compte de l'éventuelle inertie du portail, en évitant de définir des valeurs trop élevées en présence de masses importantes.	<ul style="list-style-type: none"> • 000 : Désactivé • >000 : Intensité active pour la valeur définie (1%.....50%) Attention : Avec la fonction désactivée, le moteur s'arrête immédiatement.					

P043	Mo.12	Espace d'ouverture pour la fonction piétonne	030	035	035	100	100	100
		Réglage de l'espace d'ouverture de la fonction piéton en %.	0%.....100%					
P037	Mo.13	Sensibilité de la force du moteur 1 pendant l'ouverture	050	050	050	099	050	100
		Exprime une valeur en % pour régler la sensibilité à la détection d'un obstacle lors de l'ouverture du moteur 1. Une valeur élevée correspond à une sensibilité plus faible. (si = 100% détection des obstacles désactivée) Attention: Pour les moteurs sans encodeur, durant la phase de ralentissement, la sensibilité doit être réglée à l'aide du paramètre P121 Mo.23.	0%.....100%					
P038	Mo.14	Sensibilité de la force du moteur 1 pendant la fermeture	050	050	050	099	050	100
		Exprime une valeur en % pour régler la sensibilité à la détection d'un obstacle lors de la fermeture du moteur 1. Une valeur élevée correspond à une sensibilité plus faible. (si = 100% détection des obstacles désactivée) Attention: Pour les moteurs sans encodeur, durant la phase de ralentissement, la sensibilité doit être réglée à l'aide du paramètre P060 Mo.24.	0%.....100%					
P039	Mo.15	Sensibilité de la force du moteur 2 pendant l'ouverture	050	050	050	099	/	100
		Exprime une valeur en % pour régler la sensibilité à la détection d'un obstacle lors de l'ouverture du moteur 2. Une valeur élevée correspond à une sensibilité plus faible. (si = 100% détection des obstacles désactivée) Attention: Pour les moteurs sans encodeur, durant la phase de ralentissement, la sensibilité doit être réglée à l'aide du paramètre P121 Mo.23.	0%.....100%					
P040	Mo.16	Sensibilité de la force du moteur 2 pendant la fermeture	050	050	050	099	/	100
		Exprime une valeur en % pour régler la sensibilité à la détection d'un obstacle lors de la fermeture du moteur 2. Une valeur élevée correspond à une sensibilité plus faible. (si = 100% détection des obstacles désactivée) Attention: Pour les moteurs sans encodeur, durant la phase de ralentissement, la sensibilité doit être réglée à l'aide du paramètre P060 Mo.24.	0%.....100%					
P053	Mo.17	RESP et gestion de l'arrêt	004	003	004	004	003	004
		<ul style="list-style-type: none"> • 000: En ouverture et en fermeture, il s'arrête aux points mémorisés et, en cas de RESP, la première manœuvre consistera à rechercher la butée en ouverture. • 001: En ouverture et en fermeture, il s'arrête aux points mémorisés et, en cas de RESP, la première manœuvre consistera à rechercher la butée en fermeture. • 002: Recherche la butée uniquement en ouverture, et s'arrête sur le point mémorisé en fermeture. En cas de RESP, la première manœuvre sera en position ouverte. • 003: Recherche la butée uniquement en fermeture, et s'arrête sur le point mémorisé en ouverture. En cas de RESP, la première manœuvre sera en position fermée. • 004: Cherche l'arrêt en fermeture et en ouverture. En cas de RESP, la première manœuvre sera en position ouverte. • 005: Cherche l'arrêt en fermeture et en ouverture. En cas de RESP, la première manœuvre sera en position fermée. Note: La seule direction autorisée sous RESP est la direction configurée, en cas d'inversions (PHOTO, SAFETY) il arrête le mouvement. Le mouvement dans la direction opposée est autorisé s'il y a un interrupteur de fin de course dans cette direction. Note: Avec des interrupteurs de fin de course câblés, l'automatisation s'arrête toujours lorsque l'interrupteur de fin de course est atteint.						
P119	Mo.18	Espace d'accélération en double phase en fermeture	000	000	000	000	000	000
		Au début de la fermeture, définit une portion de course, exprimée en pourcentage de la course totale, dans laquelle le moteur, après une première accélération, maintient la vitesse de ralentissement réglée avec P034 Mo.06, puis réaccélère jusqu'à atteindre la vitesse maximale définie par P033 Mo.07. L'espace d'accélération en fermeture (P116 Mo.08) est automatiquement réparti entre la première et la seconde phase d'accélération. Attention : pour les moteurs sans encodeur, le paramètre est ignoré.	0%.....30%					
P070	Mo.19	Durée de surtension initiale en ouverture	002	002	002	002	002	002
		<ul style="list-style-type: none"> • 002: Surtension initiale désactivée (applique une surtension très courte, presque imperceptible) • 00X: Règle la durée de la surtension jusqu'à 2,5 secondes (X*10 ms) 						
P120	Mo.20	Durée de surtension initiale en fermeture	002	002	002	002	002	150
		<ul style="list-style-type: none"> • 002: Surtension initiale désactivée (applique une surtension très courte, presque imperceptible) • 00X: Règle la durée de la surtension jusqu'à 2,5 secondes (X*10 ms) 						
P058	Mo.21	Marge d'arrêt en ouverture	030	030	030	030	030	030
		Espace à la fin de la manœuvre d'ouverture effectuée avec la vitesse de décélération et sans recul sur un obstacle. Exprimé en millièmes de la course totale.	(0.....255)					
P059	Mo.22	Marge d'arrêt en fermeture	030	030	030	030	030	030
		Espace à la fin de la manœuvre de fermeture effectuée avec la vitesse de décélération et sans renversement sur un obstacle. Exprimé en millièmes de la course totale.	(0.....255)					

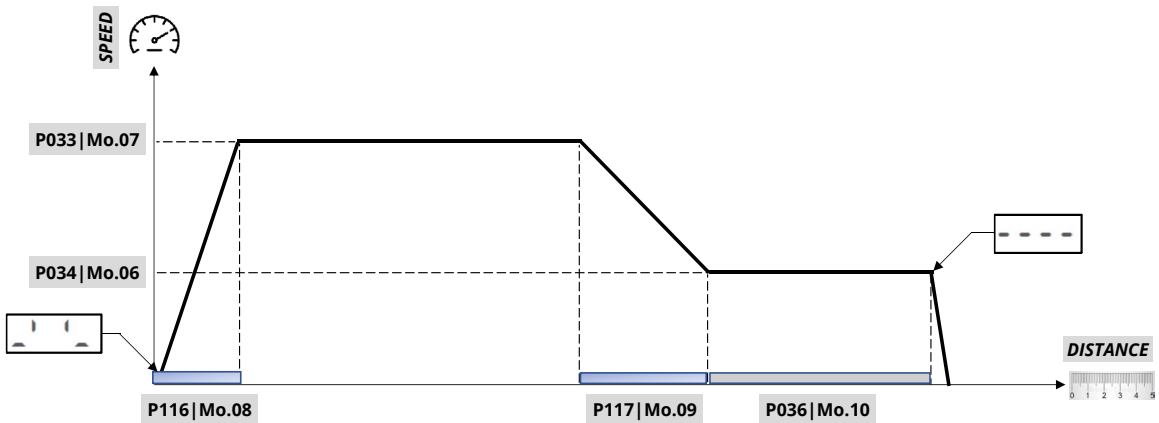
P121	Mo.23	Sensibilité de la force moteur en fin d'ouverture	050	050	050	099	050	100
		Règle la force moteur pendant la phase finale d'ouverture. Attention : Le paramètre module également la force moteur pendant le positionnement, l'apprentissage de la course et la recherche de butée. Attention : pour les moteurs sans encodeur, le paramètre est ignoré.	0%.....100%					
P060	Mo.24	Sensibilité de la force moteur en fin de fermeture	050	050	050	099	050	100
		Règle la force moteur pendant la phase finale de fermeture. Attention : Le paramètre module également la force moteur pendant le positionnement, l'apprentissage de la course et la recherche de butée. Attention : pour les moteurs sans encodeur, le paramètre est ignoré.	0%.....100%					
P122	Mo.25	Non utilisé						
P123	Mo.26	Non utilisé						
P124	Mo.27	Non utilisé						
P077	Mo.28	Freinage anti-inertie / anti-effraction	001	/	/	/	/	/
		Le circuit de commande pilote le moteur de manière à générer un effort de freinage à l'atteinte du fin de course câblé. Attention: fonction disponible uniquement en TYPE 00, en configuration à un seul moteur et avec encodeur.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • 001: Activé 					
P045	Mo.29	Décalage moteurs en ouverture	/	005	/	/	/	000
		Pourcentage de course après lequel M2 démarre en ouverture.	0%.....100%					
P046	Mo.30	Décalage moteurs en fermeture	/	015	/	/	/	000
		Pourcentage de course après lequel M1 démarre en fermeture.	0%.....100%					

SCHÉMAS DE RÉGLAGE DU MOUVEMENT

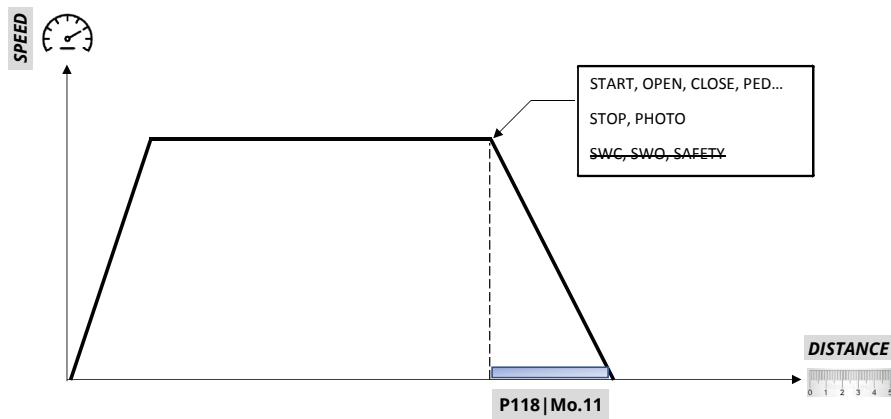
Réglages en OUVERTURE



Réglages en FERMETURE



Réglage de l'INTENSITÉ D'ARRÊT (P118 | Mo.11)



FR

Paramètres de SAFETIES (SAFE)

Paramètres de SAFETIES (SAFE)			Default TYPE					
			00	01	02	03	04	05
P050	SA.01	PHOTO_1	002	002	002	002	002	002
		<ul style="list-style-type: none">• 000: STOP & CLOSE - L'entrée de la photocellule est commandée uniquement au démarrage, avec le portail à l'arrêt et pendant la manœuvre de fermeture. Dans le premier cas, elle empêche le démarrage, tandis qu'elle déclenche l'inversion du mouvement en fermeture.• 001: ALWAYS - L'entrée de la photocellule est toujours commandée. Avec le portail à l'arrêt, elle empêche ce dernier de démarrer. Lors de la manœuvre de fermeture, elle déclenche l'inversion du mouvement. Pendant la manœuvre d'ouverture, elle provoque l'arrêt du portail.• 002: CLOSE - L'entrée de cellule photoélectrique est commandée uniquement pendant la manœuvre de fermeture. Son activation déclenche l'inversion du mouvement.						
P051	SA.02	PHOTO_2	000	001	002	002	002	002
		<ul style="list-style-type: none">• 000: STOP & CLOSE - L'entrée de la photocellule est commandée uniquement au démarrage, avec le portail à l'arrêt et pendant la manœuvre de fermeture. Dans le premier cas, elle empêche le démarrage, tandis qu'elle déclenche l'inversion du mouvement en fermeture.• 001: ALWAYS - L'entrée de la photocellule est toujours commandée. Avec le portail à l'arrêt, elle empêche ce dernier de démarrer. Lors de la manœuvre de fermeture, elle déclenche l'inversion du mouvement. Pendant la manœuvre d'ouverture, elle provoque l'arrêt du portail.• 002: CLOSE - L'entrée de cellule photoélectrique est commandée uniquement pendant la manœuvre de fermeture. Son activation déclenche l'inversion du mouvement.						
P067	SA.03	SAFETY_1	001	001	001	001	001	001
		<ul style="list-style-type: none">• 000: toujours activé• 001: activé uniquement pendant la fermeture• 002: activé uniquement pendant la fermeture et avant de commencer une manœuvre de fermeture• 003: activé pendant la fermeture, l'ouverture et avant de commencer une manœuvre de fermeture• 004: activé uniquement pendant l'ouverture• 005: activé uniquement pendant l'ouverture et avant de commencer une manœuvre d'ouverture• 006: activé pendant l'ouverture, la fermeture et avant de commencer une manœuvre d'ouverture						
P068	SA.04	SAFETY_2	005	005	005	005	005	005
		<ul style="list-style-type: none">• 000: toujours activé• 001: activé uniquement pendant la fermeture• 002: activé uniquement pendant la fermeture et avant de commencer une manœuvre de fermeture• 003: activé pendant la fermeture, l'ouverture et avant de commencer une manœuvre de fermeture• 004: activé uniquement pendant l'ouverture• 005: activé uniquement pendant l'ouverture et avant de commencer une manœuvre d'ouverture• 006: activé pendant l'ouverture, la fermeture et avant de commencer une manœuvre d'ouverture						
P125	SA.05	Activation « CLOSE IMMEDIATELY »	000	000	000	000	000	000
		<ul style="list-style-type: none">• 000: Désactivé• 001: Activé uniquement pour PHOTO_1• 002: Activé uniquement pour PHOTO_2• 003: Activé pour PHOTO_1 et PHOTO_2						
P126	SA.06	Comportement en « CLOSE IMMEDIATELY »	000	000	000	000	000	000
		Permet de configurer le comportement lorsqu'une cellule photoélectrique avec le mode « close immediately » (« fermeture immédiate ») activé est franchie lors d'une manœuvre d'ouverture. <ul style="list-style-type: none">• 000: Termine d'abord la manœuvre d'ouverture complète puis referme le portail en appliquant le délai configuré au paramètre P142 tl.20 ;• 001: Interrompt la manœuvre puis referme le portail en appliquant le délai configuré au paramètre P142 tl.20.						
P055	SA.07	Inversion due à un obstacle lors de l'ouverture	003	003	003	001	003	000
		Permet de régler la durée de l'inversion de mouvement en cas de détection d'un obstacle durant la manœuvre d'ouverture.	<ul style="list-style-type: none">• 000: Inversion complète après un obstacle• >000 : Durée de l'inversion après obstacle (1s.....10s)					
P056	SA.08	Inversion due à un obstacle lors de la fermeture	003	003	003	000	003	000
		Permet de régler la durée de l'inversion de mouvement en cas de détection d'un obstacle durant la manœuvre de fermeture.	<ul style="list-style-type: none">• 000: Inversion complète après un obstacle• >000 : Durée de l'inversion après obstacle (1s.....10s)					
P127	SA.09	TCA avec EMERGENCY_IN	000	000	000	000	000	000
		Décrit le comportement du TCA en combinaison avec la fonction EMERGENCY_IN <ul style="list-style-type: none">• 000: Si le TCA est actif, le portail se referme après le TCA ;• 001: Le portail ne se referme pas automatiquement même en présence de TCA activé. La première manœuvre de refermeture nécessite une commande. Lors de la manœuvre successive, le TCA fonctionnera normalement.						

P071	SA.10	Test automatique du dispositif de sécurité	000	000	000	000	000	000
		La fonction désactive l'entrée 24V_TEST et vérifie l'ouverture du contact du dispositif de sécurité avant chaque manœuvre. Attention: pour un fonctionnement en mode « Auto-test du dispositif de sécurité », les éléments suivants doivent être connectés : - Les émetteurs (TX) sur la sortie 24V_TEST ; - Les récepteurs (RX) sur la sortie 24V ; De plus, les dispositifs de sécurité doivent être câblés et alignés avant l'apprentissage du parcours (P003 SE.03).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • 001: Activé 					
P074	SA.11	Non utilisé						
P128	SA.12	TCA de fermeture automatique après obstacle en fermeture	000	000	000	000	000	000
		En cas d'inversion totale (P056 SA.08=000) durant une manœuvre de fermeture, il détermine comment l'automatisme effectuera la manœuvre de refermeture automatique du TCA. Note: valable uniquement pour les obstacles détectés par l'intermédiaire du mode SAFETY ou avec la fonction anti-écrasement.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Effectue toujours la refermeture automatique • 001: Tente 1 refermeture automatique • 002: Tente 2 manœuvres de refermeture automatique • 003: Tente 3 manœuvres de refermeture automatique • 004: Inhibe la refermeture automatique 					

Paramètres de TIMES (11 1E)

			Default TYPE					
			00	01	02	03	04	05
P041	tl.01	Temps de fermeture automatique (TCA)	000	000	000	000	000	000
		Règle le temps de fermeture automatique TCA	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • >000 : Activé pour la durée configurée (1s.....255s) 					
P042	tl.02	Temps de fermeture piéton automatique (TCA_PED)	000	000	000	000	000	000
		Règle le temps de fermeture piéton automatique TCA_PED	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • >000 : Activé pour la durée configurée (1.....255s) (1.....255min - TYPE 04 UNIQUEMENT) 					
P044	tl.03	Temps de clignotement avant pré-manœuvre d'ouverture	000	000	000	000	000	000
		Règle le temps de pré-clignotement avant une manœuvre d'ouverture.	(0s.....10s)					
P129	tl.04	Temps de clignotement avant manœuvre de fermeture	000	000	000	000	000	000
		Règle le temps de pré-clignotement avant une manœuvre de fermeture.	(0s.....10s)					
/	tl.05	Non utilisé						
/	tl.06	Non utilisé						
P130	tl.07	Temps de COURTESY	060	060	060	060	060	060
		Règle le temps de l'éclairage de COURTOISIE.	0s.....255s					
P064	tl.08	Temps ELOCK_M1	002	002	002	002	002	002
		Règle le temps d'activation de la sortie ELOCK_M1/BOOST_M1 ou le temps de désactivation de la sortie ELOCK_INV_M1.	(1s.....10s)					
P131	tl.09	Temps ELOCK_M2	002	002	002	002	002	002
		Règle le temps d'activation de la sortie ELOCK_M2/BOOST_M2 ou le temps de désactivation de la sortie ELOCK_INV_M2.	(1s.....10s)					
P132	tl.10	Non utilisé						
P133	tl.11	Non utilisé						
P134	tl.12	Retard sur fin de course en ouverture	000	000	000	000	000	150
		Permet de retarder l'arrêt du moteur après l'activation du contact de fin de course en ouverture.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • 00X: Activé avec une durée correspondante: (1x10ms.....255x10ms) 					
P135	tl.13	Retard sur fin de course en fermeture	000	000	000	000	150	150
		Permet de retarder l'arrêt du moteur après l'activation du contact de fin de course en fermeture.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • 00X: Activé avec une durée correspondante: (1x10ms.....255x10ms) 					

P136	tl.14	Sur-course en ouverture	007	007	007	007	007	007
		Pour les moteurs sans encodeur ni fin de course, détermine un temps de manœuvre supplémentaire en ouverture par rapport à celui mémorisé lors de l'apprentissage de la course. Le réglage d'un temps de sur-course contribue à garantir l'achèvement correct de la manœuvre (par exemple en présence de vent, de frottements, etc.). Attention: une valeur excessive peut provoquer une surchauffe et une usure prématurée du moteur.	(3s.....15s)					
P137	tl.15	Sur-course en fermeture	007	007	007	007	007	007
		Pour les moteurs sans encodeur ni fin de course, détermine un temps de manœuvre supplémentaire en fermeture par rapport à celui mémorisé lors de l'apprentissage de la course. Le réglage d'un temps de sur-course contribue à garantir l'achèvement correct de la manœuvre (par exemple en présence de vent, de frottements, etc.). Attention: une valeur excessive peut provoquer une surchauffe et une usure prématurée du moteur.	(3s.....15s)					
P138	tl.16	Temps AUX_1	100	100	100	100	100	100
		Règle le temps d'activation de la sortie AUX_1, si celle-ci est contrôlée par minuterie.	(0s.....255s)					
P139	tl.17	Temps AUX_2	100	100	100	100	100	100
		Règle le temps d'activation de la sortie AUX_2, si celle-ci est contrôlée par minuterie.	(0s.....255s)					
P140	tl.18	Non utilisé						
P141	tl.19	Échec de temps d'alarme de fermeture	010	010	010	010	010	010
		Temps utilisé pour les sorties STATUS configurées comme CLOSURE_FAILED: une fois ce temps écoulé, la sortie sera activée si l'automatisation n'est pas en position de fermeture. Note: Fonctionne indépendamment de la présence de TCA (P041 tl.01) ou TCA_PED (P042 tl.02).	(1min.....255min)					
P142	tl.20	Délai pour « CLOSE IMMEDIATELY »	001	001	001	001	001	001
		Permet de régler au bout de combien de secondes se produit la refermeture automatique sous la fonction « Fermeture immédiate » (P125 SA.05).	(1s.....10s)					

Paramètres de EXTRA (EHLR)

			Default TYPE					
			00	01	02	03	04	05
P047	EX.01	Fonction copropriété	000	000	000	001	000	001
		Permet de désactiver les entrées de commande d'ouverture et de fermeture pendant l'ouverture et le temps de fermeture automatique.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • 001: Activé uniquement en ouverture • 002: Activé à l'ouverture et à la fermeture automatique 					
P048	EX.02	Fonction coup de bélier	000	000	000	000	000	000
		Gère une poussée préliminaire de 1 s dans le sens opposé à la manœuvre sélectionnée (fermeture, ouverture ou les deux) afin de faciliter le déverrouillage d'éventuelles électroserrures ou dispositifs magnétiques. Pendant le coup de bélier, les sorties ELOCK commutent d'état et le maintiennent jusqu'à la fin du temps ELOCK-TIME, évitant que le dispositif de verrouillage n'entrave le mouvement du portail.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • 001: Activé en fermeture • 002: Activé en ouverture • 003: Activé en fermeture et en ouverture 					
P143	EX.03	Fonction coup de bélier périodique en ouverture	000	000	000	000	000	000
		Active un coup de bélier périodique avec la porte en position ouverte. Pendant cette fonction, les sorties ELOCK ne changent pas d'état. En présence d'un fin de course d'ouverture, la fonction est exécutée uniquement s'il n'est pas actif, afin de compenser d'éventuelles pertes de pression sur la butée. Attention: cette fonction est prévue pour une utilisation avec des opérateurs hydrauliques (OLI_N - OLI_X). Toute utilisation avec d'autres types d'automatismes peut entraîner des situations dangereuses.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • >000: Activé en ouverture (1min.....255min) 					
P062	EX.04	Activation de la serrure électrique	000	000	000	000	000	000
		<ul style="list-style-type: none"> • 000 : Actif uniquement au début de l'ouverture • 001 : Actif uniquement en début de fermeture • 002 : Actif au début de l'ouverture et de la fermeture 						

P144	EX.05	Fonction coup de bélier périodique en fermeture	000	000	000	000	000	060
		Active un coup de bélier périodique avec la porte en position fermée. Pendant cette fonction, les sorties ELOCK ne changent pas d'état. En présence d'un fin de course de fermeture, la fonction est exécutée uniquement s'il n'est pas actif, afin de compenser d'éventuelles pertes de pression sur la butée. Attention: cette fonction est prévue pour une utilisation avec des opérateurs hydrauliques (OLI_N - OLI_X). Toute utilisation avec d'autres types d'automatismes peut entraîner des situations dangereuses.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • >000: Activé en fermeture (1min.....255min) 					
P049	EX.06	Activation « STEP-BY-STEP »	001	001	001	000	001	000
		Sélection du mode « reversal » (pendant la manœuvre une impulsion de commande inverse le sens du mouvement) ou « step-by-step » (pendant la manœuvre une impulsion de commande arrête le mouvement. L'impulsion suivante relance le mouvement dans le sens inverse).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Inversion • 001: Pas-à-pas avec START et PED • 002: Pas-à-pas avec START, PED et OPEN/CLOSE 					
P057	EX.07	Facilitation de déverrouillage manuel avec portail fermé	000	001	003	002	000	000
		Si=0, la fonction est désactivée. Si≠0, après détection de la butée de fermeture, 1 moteur effectue une brève inversion pour relâcher la pression appliquée sur celui-ci et faciliter le déverrouillage manuel. La valeur de consigne indique la durée de l'inversion.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Facilitation de déverrouillage désactivée • >000 : Facilitation de déverrouillage activée avec une durée égale à : (1x10ms.....40x10ms) 					
P145	EX.08	Facilitation de déverrouillage manuel avec portail ouvert	000	001	003	002	000	000
		Si=0, la fonction est désactivée. Si≠0, après détection de la butée d'ouverture, 1 moteur effectue une brève inversion pour relâcher la pression appliquée sur celui-ci et faciliter le déverrouillage manuel. La valeur de consigne indique la durée de l'inversion.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Facilitation de déverrouillage désactivée • >000 : Facilitation de déverrouillage activée avec une durée égale à : (1x10ms.....40x10ms) 					
P069	EX.09	Non utilisé						
P061	EX.10	Energy Saving	001	001	001	001	001	001
		La fonction d'économie d'énergie est utilisée en présence d'un kit de batterie de secours ou d'un système d'alimentation avec panneaux solaires. Lorsque la fonction d'économie d'énergie est activée, l'écran est éteint et le symbole « - - » s'affiche toutes les 10 secondes. La fonction peut être configurée selon 3 niveaux : <ul style="list-style-type: none"> • 000: « Économie d'énergie » non activée ; • 001: « Économie d'énergie » activée : désactive toutes les sorties à l'exception de la sortie fixe Vaux 24V ; • 002: « Économie d'énergie » activée : désactive toutes les sorties à l'exception de la sortie fixe Vaux 24V ; de plus, toutes les sorties de type ÉTAT (STATUS) sont maintenues actives. Attention: avec « Économie d'énergie » activée, la fonction SAS n'est pas disponible.						
P072	EX.11	Fonction SAS	000	000	000	000	000	000
		Activation de la fonction SAS (uniquement pour les sorties SAS_OUTPUT) : la sortie SAS est connectée à une entrée STOP/SAS_INPUT d'une deuxième unité de commande, déclenchant le mode de fonctionnement «bank door » (l'ouverture de la deuxième porte est désactivée tant que la première porte n'est pas complètement fermée). Si ce paramètre est activé, suite à une réinitialisation, elle procèdera à une RESP automatique pendant laquelle la sortie SAS ne s'activera pas. Si des interrupteurs de fin de course sont présents et sont écrasés après une réinitialisation, la RESP ne sera pas exécutée. Attention: La condition de verrouillage est créée si les deux vantaux sont déverrouillés manuellement et décalés par rapport à la position de fermeture. Il sera alors nécessaire de fermer manuellement au moins un des deux vantaux. Attention: L'entrée STOP/SAS_INPUT doit être activée par une sortie à contact libre exempt de tension, telle que celle d'une sortie de carte d'extension NET-EXP ou d'un relais. Attention: En cas de RESP, la fonction SAS doit obligatoirement être liée à une recherche de la référence/arrêt vers la fermeture. Les valeurs de fonctionnement de cette fonction sont donc P053 Mo.17 = 001, 003, 005.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • 001: Activé 					
P146	EX.12	Réarmement du TCA	001	001	001	001	001	001
		Il permet de configurer si, avec le portail ouvert et TCA activé, le TCA est réarmé. La fonction est valable aussi bien pour le TCA (P041 tl.01) que pour le TCA_PED (P042 tl.02). Si = 1, avec le portail complètement ouvert, une intervention sur PHOTO, OPEN, OPEN_INT ou OPEN_EXT permet de réarmer le TCA. Avec le portail ouvert en mode piéton, une intervention sur PHOTO permet de réarmer le TCA_PED, tandis qu'une commande OPEN, OPEN_INT ou OPEN_EXT provoque l'ouverture complète.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Réarmement désactivé • 001: Réarmement activé 					

P147	EX.13	Suspension TCA	000	000	000	000	000	000
		<p>Si = 0 avec le portail ouvert et le TCA activé, la fermeture automatique se produit toujours même si une commande STOP intempestive a été donnée. Seule une commande STOP maintenue inhibe la fermeture automatique du portail ;</p> <p>Si=1 avec le portail ouvert et le TCA activé, une impulsion de la commande STOP annule la fermeture automatique ;</p> <p>Si=2 avec le portail ouvert et le TCA activé, une impulsion de la commande STOP ou OPEN annule la fermeture automatique.</p> <p>Note: Si activé, le paramètre agit également sur la fonction TCA_PED (dans ce cas la valeur 002 agit comme 001 car une commande OPEN avec portail arrêté en ouverture piéton génère une ouverture complète).</p>	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • 001: Activé avec une impulsion STOP désactive le TCA. • 002: Activé avec une impulsion STOP ou OPEN désactive le TCA. 					
P148	EX.14	Non utilisé						
P149	EX.15	Non utilisé						
P150	EX.16	Non utilisé						
P073	EX.17	Attente forcée	000	000	000	000	000	000
		<p>Si la fonction est activée, toutes les entrées configurées comme OPEN et CLOSE deviennent également automatiquement OPEN_UP et CLOSE_UP si activées et maintenues activées pendant au moins 5 secondes, si un dispositif de sécurité (cellule photoélectrique et/ou bord sensible) est engagé. Cette fonction peut donc être utilisée pour commander l'automatisme même si les dispositifs de sécurité sont défaillants. Si l'entrée n'est plus maintenue activée, l'automatisme repassera en mode de fonctionnement automatique.</p> <p>Cette fonction n'est pas disponible avec les dispositifs de sécurité de type SAFETY désactivés avec le portail à l'arrêt (valeurs 001 et 004 des paramètres P067 SA.03 et P068 SA.04).</p> <p>Pour des raisons de sécurité, nous suggérons de NE PAS utiliser cette fonction si des horloges sont connectées aux entrées configurées en OPEN ou CLOSE.</p>	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Fonction désactivée. • 001: Fonction activée (passage automatique à OPEN_UP/CLOSE_UP avec sécurités engagées/défaillant si les commandes OPEN/CLOSE sont maintenues) 					
P151	EX.18	Affiche les manœuvres une fois la carte alimentée	000	000	000	000	000	000
		<p>Permet d'incorporer les messages sur l'écran pendant la phase de mise sous tension de l'unité de commande, indiquant le nombre total de manœuvres effectuées.</p> <p>Attention: L'activation de la fonction, et la visualisation qui en résulte de nouvelles informations sur l'écran, provoque un démarrage plus lent de l'unité de commande.</p>	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Visualisation du total des manœuvres désactivée • 001: Visualisation du total des manœuvres activée 					
P152	EX.19	Non utilisé						
P153	EX.20	Fonction d'inhibition de manœuvre (MANEUVER_INHIBITION)	000	000	000	000	000	000
		Si une entrée est configurée comme MANEUVER_INHIBITION, elle se comportera comme un contact N.F. lequel, s'il est ouvert, inhibe la manœuvre.	<ul style="list-style-type: none"> • 000 : si ouvert, il inhibe les commandes d'ouverture mais autorise les commandes de fermeture. • 001 : si ouvert, il inhibe les commandes d'ouverture et de fermeture. 					

Paramètres de TEST (𐀀𐀀𐀀)

Paramètres de TEST (٤٤٤٤)			Default TYPE																							
			00	01	02	03	04	05																		
P013	tE.01	Affichage de l'état de l'entrée de la carte de commande																								
Permet de visualiser l'état des entrées de la carte de commande. Un segment « off » correspond à un segment ouvert, tandis qu'un segment « on » est associé à un contact fermé.																										
<div><div><div>1</div><div>12</div><div>5</div></div><div><div>2</div><div>11</div><div>6</div></div><div><div>3</div><div>10</div><div>7</div></div><div><div>4</div><div>9</div><div>8</div></div></div> <div><table><tr><td>1</td><td>IN_1</td><td>4</td><td>IN_4</td><td>7</td><td>IN_7</td><td>10</td><td>IN_10</td></tr><tr><td>2</td><td>IN_2</td><td>5</td><td>IN_5</td><td>8</td><td>IN_8</td><td>11</td><td>IN_11</td></tr><tr><td>3</td><td>IN_3</td><td>6</td><td>IN_6</td><td>9</td><td>IN_9</td><td>12</td><td>IN_12</td></tr></table></div>			1	IN_1	4	IN_4	7	IN_7	10	IN_10	2	IN_2	5	IN_5	8	IN_8	11	IN_11	3	IN_3	6	IN_6	9	IN_9	12	IN_12
1	IN_1	4	IN_4	7	IN_7	10	IN_10																			
2	IN_2	5	IN_5	8	IN_8	11	IN_11																			
3	IN_3	6	IN_6	9	IN_9	12	IN_12																			
P014	tE.02	Affichage de l'état de l'entrée de la carte d'expansion																								
Permet de visualiser l'état des entrées de la carte d'expansion. Un segment « off » correspond à un segment ouvert, tandis qu'un segment « on » est associé à un contact fermé.																										
<div><div><div>1</div><div>2</div><div>3</div><div>4</div><div>5</div><div>6</div></div><div><div><div>1</div><div>2</div><div>3</div></div><div><div>4</div><div>5</div><div>6</div></div></div></div> <div><table><tr><td>1</td><td>EXP_IN_1</td><td>4</td><td>EXP_IN_4</td></tr><tr><td>2</td><td>EXP_IN_2</td><td>5</td><td>EXP_IN_5</td></tr><tr><td>3</td><td>EXP_IN_3</td><td>6</td><td>EXP_IN_6</td></tr></table></div>			1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4	2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5	3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6												
1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4																							
2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5																							
3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6																							
P154	tE.03	Visualisation de l'état du compteur de manœuvre																								
Permet de visualiser le nombre total de manœuvres effectuées par l'unité de commande. L'écran affichera le mot « tCYC » avec la valeur relative, suivi du mot « MULT » avec valeur relative du multiplicateur. Pour calculer le nombre de manœuvres, les deux valeurs doivent être multipliées. Ex: tCYC=120, MULT=10; 120x10=1200 manœuvres effectuées																										

P075	tE.04	Non utilisé						
P155	tE.05	Temps d'ouverture automatique (TAA)	000	000	000	000	000	000
		Règle le temps d'ouverture automatique TAA	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Désactivé • >000 : Activé pour la durée configurée (1s.....255s) 					
P156	tE.11	Affichage alternatif des listes de paramètres	000	000	000	000	000	000
		Permet d'alterner l'affichage des listes de paramètres entre la série NET et la série EVO.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: série NET • 001: série EVO 					

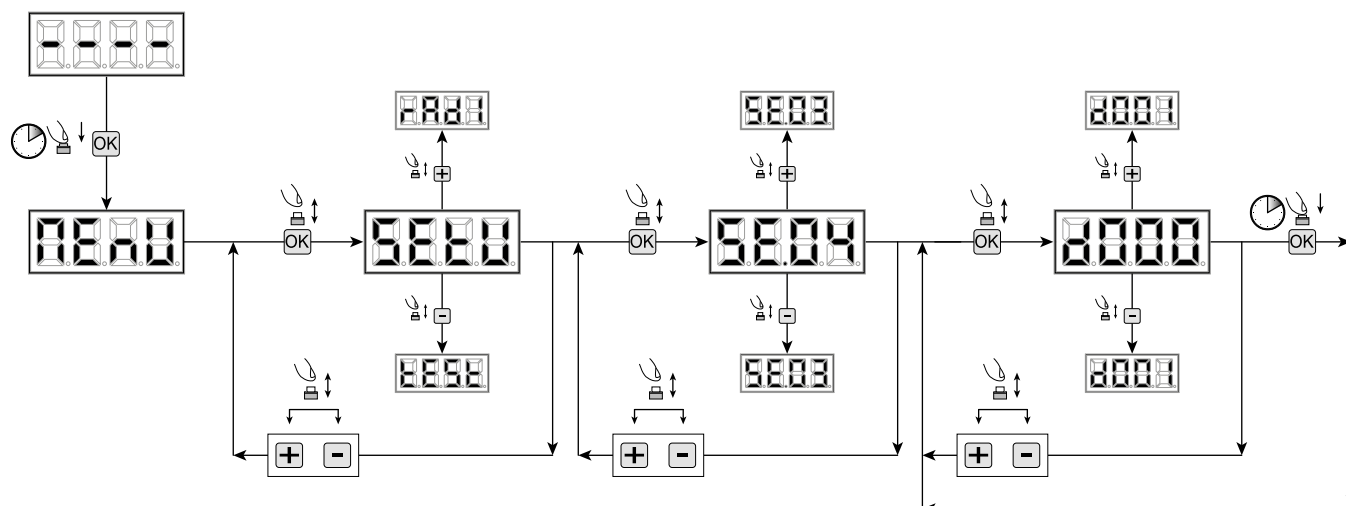
9 AFFICHAGE DU MENU EVO

Si l'on souhaite utiliser l'affichage des paramètres par sous-catégories, il est possible de remplacer le style « NET » (défini par défaut) par le style « EVO ».

Remarque : le changement de style d'affichage est réversible et sans contrainte.

Remarque: s'assurer que le paramètre P156|TE.11 est réglé sur 001.

1. Avec la porte à l'arrêt, appuyer et maintenir la touche [OK] ;
2. À l'apparition de « MENU », relâcher la touche [OK] ;
3. Faire défiler la liste des catégories de paramètres avec les touches [+] ou [-] et confirmer la sélection avec [OK] ;
4. Faire défiler la liste des paramètres avec les touches [+] ou [-] et confirmer la sélection avec [OK] ;
5. Modifier le paramètre avec la valeur souhaitée et confirmer avec [OK] ;
6. Appuyer simultanément sur les touches [+] et [-] pour quitter le menu.



10 MISE À JOUR DU MICROLOGICIEL VIA L'APPLICATION

ATTENTION Il est recommandé de vérifier régulièrement la disponibilité de mises à jour du firmware en accédant à la section « SYSTÈME » de l'application DEAIstaller.

ATTENTION Veuillez noter que pour mettre à jour correctement le micrologiciel des centrales de la série EVO, il est nécessaire d'utiliser uniquement l'accessoire NET-NODE 2.0 (non inclus) connecté au port UART U2 ou directement inséré dans le port S du module de commande.

ATTENTION Les mises à jour du micrologiciel pour les centrales réinitialiseront la mémoire enregistrée (paramètres, télécommandes, etc.). Assurez-vous d'avoir une copie de sauvegarde enregistrée avant de procéder à l'opération.

En fonctionnement normal, le dispositif NET230 EVO apparaît dans l'application DEAIstaller avec le SN 00 19 - -.

Pour mettre à jour le dispositif, il est nécessaire de disposer d'un NET-NODE 2.0 et de l'application DEAIstaller installée sur un smartphone. Une fois prêt, procéder comme suit:

Accéder à DEAIstaller et connecter le NET-NODE 2.0 au port U2 ou au port S de la carte NET230 EVO. Se connecter à la carte via l'application, entrer dans la section Système puis dans la zone dédiée à la liste FW. Sélectionner le firmware souhaité et confirmer via le symbole ✓. Accepter l'avertissement relatif à la suppression des radiocommandes : si l'installation est sauvegardée dans le cloud, les paramètres et les radiocommandes seront restaurés à la fin de la procédure.

Attendre la fin de la mise à jour, qui s'effectue en deux phases. Une fois la procédure terminée, la carte redémarre et passe en état NO-TYPE, en affichant « - 00 - ». Le NET-NODE 2.0 se déconnectera automatiquement et « - 00 - » restera affiché à l'écran. Se reconnecter à la carte ; Il est alors possible de restaurer les paramètres et les radiocommandes précédemment sauvegardés en sélectionnant Maintenir serveur.

11 MISE EN SERVICE

L'essai est une opération essentielle afin de vérifier la correcte installation du système. **DEA** System résume le fonctionnement correct de toute l'automatisation en 4 phases très simples:

- Assurez-vous que vous vous référez strictement tel que décrit au paragraphe "RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS";
- Effectuez des tests d'ouverture et de fermeture de la porte en vous assurant que le mouvement du vantail correspond à ce que vous aviez prévu. Nous suggérons d'effectuer différents tests pour évaluer la fluidité de la porte et les éventuels défauts de montage ou régulation;
- Vérifiez que tous les dispositifs de sécurités connectés fonctionnent correctement;
- Exécutez la mesure de la force d'impact prévue par la norme EN12453 afin de trouver la régulation qui assure le respect des limites prévues par la norme EN 12453.

12 MISE AU REBUT DU PRODUIT

DÉMONTAGE

Le démantèlement de l'automatisation doit être effectué par un personnel qualifié conformément à la prévention et à la sécurité et selon les instructions de montage, mais dans l'ordre inverse. Avant de commencer le démontage couper le courant et protéger contre un éventuel nouveau raccordement.

DÉMANTÈLEMENT

Le démantèlement de l'automatisation doit être exécuté selon les réglementations nationales et locales d'élimination. Le produit (ou chaque partie de ce dernier) ne doit pas être éliminé avec d'autres déchets domestiques.



ATTENTION Conformément à la Directive 2012/19/EG sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (WEEE), ce produit électrique ne doit en aucun cas être mis au rebut sous forme de déchet municipal non trié. Veuillez vous débarrasser de ce produit en le renvoyant au point de ramassage local dans votre municipalité, à des fins de recyclage.