

Maintenant en téléchargement!
L'application **BECKER SERVICE**



La **NOUVELLE**
génération moteur
pour volets roulants
EVO 20 R (BT)



Livret d'installation

Moteurs et commandes pour volets
roulants et protections solaires



BECKER
Ensemble tout simplement.

Avant-propos

Emploi du livret d'installation

Le livret d'installation fournit une description de la mise en service des moteurs tubulaires Becker pour volets roulants et protections solaires, ainsi que de la mise en service de différentes commandes Becker.

Le présent manuel s'adresse aux installateurs spécialisés et formés de la société Becker-Antriebe GmbH.

Conformez-vous impérativement aux consignes de sécurité pour le montage et la mise en service de moteurs tubulaires et commandes stipulées aux pages 134 et 135 à la fin de ce livret d'installation. Le non-respect de ces consignes peut provoquer des blessures graves.

Le livret d'installation ne remplace **pas** les notices de montage et d'utilisation fournies avec les différents produits Becker.

Respectez impérativement les instructions du livret d'installation et de la notice de montage et d'utilisation fournie avec le produit pour le fonctionnement ou la réparation de l'installation. Becker-Antriebe GmbH décline toute responsabilité pour tous dommages dus à une utilisation inappropriée.

Sous réserve de modifications techniques.

Sommaire

Volets roulants

Types de moteurs pour volets roulants.....	4	Moteurs du type EVO 20 R (BT)	32
Identification du type de moteur.....	6	Moteurs du type C01	40
Moteurs du type M (M04)	8	Moteurs du type B01	44
Moteurs du type M17	12		
Moteurs du type RO+ (E02).....	14		
Moteurs du type E14	18		
Moteurs du type PR+	22		
Moteurs du type E01	26		
Commande VC420-II.....	48		
Commande VC4200B.....	50		
Commande SC431-II.....	52		

Protections solaires

Types de moteurs pour protections solaires	54	Moteurs du type E16	91
Identification du type de moteur	56	Moteurs du type PSF(+).....	96
Moteurs du type M (M04)	58	Moteurs du type C16.....	100
Moteurs du type PS(+)	62	Moteurs du type C12.....	104
Moteurs du type E15	66	Moteurs du type C12-V8.....	110
Moteurs du type E12	70	Moteurs du type C18.....	116
Moteurs du type E12-V8	78		
Moteurs du type E18	84		
Commande-Set SWS441/SWS641	122		
Commande SC211.....	124		

Technique radio

La technique radio Centronic	126
La technique radio B-Tronic.....	132

Volets roulants

Moteurs

Volets roulants

Commandes

Protections solaires

Moteurs

Protections solaires

Commandes

Technique radio



BECKER

Généralités

Types de moteurs pour volets roulants



Type M:
Moteur avec fin de course mécanique



Type R(+):
(1997-2009)
Moteur avec fin de course électronique et détection d'obstacles sensible



Type Pico R+:
(1999-2007)
Moteur avec fin de course électronique pour les petits axes



Type RF(+):
(2000-2002)
Moteur avec récepteur radio (40 MHz) et détection d'obstacles sensible



Type PRF+:
(à partir de 2003)
Moteur avec récepteur radio Centronic (868,3 MHz) et programmation point à point



Type PR+:
(à partir de 2005)
Moteur avec fin de course électronique et programmation point à point



Type RP(+):
(à partir de 2009)
Moteur avec fin de course électronique, programmation point à point et détection d'obstacles sensible



Type PROF+:
(à partir de 2009)
Moteur avec récepteur radio Centronic (868,3 MHz), programmation point à point et détection d'obstacles sensible



Type RO(+):

(à partir de 2010)
Moteur avec fin de course électronique et détection d'obstacles sensible



Type B01:

(à partir de 2012)
Moteur avec récepteur radio B-Tronic (868,3 MHz), programmation point à point et détection d'obstacles sensible



Type C01:

(à partir de 2013)
Moteur avec récepteur radio Centronic (868,3 MHz), programmation point à point et détection d'obstacles sensible



Type E01:

(à partir de 2014)
Moteur avec fin de course électronique, programmation point à point et détection d'obstacles sensible avec inversion du mouvement



Type E03:

(à partir de 2016)
Moteur avec fin de course électronique, programmation point à point et détection d'obstacles sensible



Type E02:

(à partir de 2016)
Moteur avec fin de course électronique et détection d'obstacles sensible (fonctions comme RO+)



Type E14:

(à partir de 2017)
Moteur avec fin de course électronique et programmation point à point



Type EVO 20 R:

(à partir de 2019)
Moteur de dernière génération avec régulation de vitesse, programmation point à point et détection d'obstacles sensible avec inversion du mouvement

Généralités

Quel moteur pour volets roulants a été installé ?

Sur les moteurs avec fin de course électronique de la dernière génération, les fins de course peuvent être effacées, puis à nouveau réglées avec l'élément de commande existant. Procédez pour cela comme suit :

Commencez par faire tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens de la montée ou de la descente.

Effectuez ensuite les déplacements illustrés ci-contre pour effacer les positions de fin de course. Si le moteur émet un double claquement, il s'agit du type RO+, E01, E02 ou E14. Si, au lieu d'émettre un claquement, le moteur exécute une montée et une descente, il s'agit alors du moteur de [type EVO 20 R](#).

Programmez ensuite les positions de fin de course supérieure et inférieure avec les séquences décrites ci-contre. Le moteur confirme chaque opération de programmation par un simple claquement.

Si le moteur n'émet pas de claquement de confirmation, le moteur installé est du [type E02](#) ou du [type RO+](#).

Si le moteur est sensible et s'arrête en cas de blocage dans le sens de la descente avant de repartir en sens inverse, il s'agit d'un moteur du [type E01](#).

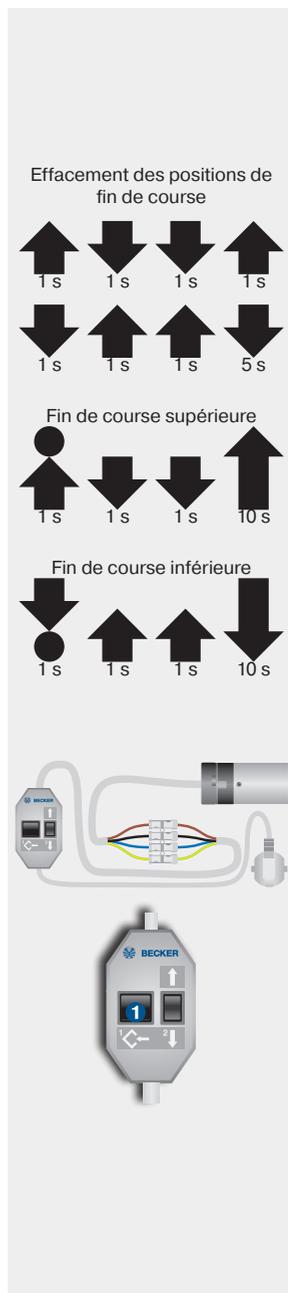
Si le moteur ne réagit pas en présence d'un blocage, c'est un moteur du [type E14](#).

Vous pouvez identifier tous les autres moteurs à l'aide du kit de réglage. Raccordez les fils du câble de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage.

Appuyez pendant 2 secondes sur la touche de programmation **1**.

Si le moteur est bruyant alors que l'axe ne tourne pas, le moteur installé est du [type M](#). Remplacez alors immédiatement le kit de réglage par un modèle compatible avec le type M.

Si le moteur claque 1 fois ou ne réagit pas, il s'agit d'un moteur du type RO+, PR+, RF(+), PRF+, PROF+ ou B01.



Faites tourner le moteur de 3 tours environ et appuyez à nouveau sur la touche de programmation pendant 2 secondes (lorsqu'un nouveau claquement se fait entendre, vous avez réglé une 2^e position de fin de course). Faites tourner le moteur de 1,5 tour environ dans le sens inverse et effectuez une séquence d'effacement :

- Appuyez sur la touche de programmation **1** et maintenez-la enfoncée
- Appuyez sur la touche ↓ **2** et maintenez-la enfoncée
- Relâchez la touche de programmation **1**
- Appuyez encore une fois sur la touche **1** jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

En l'absence de réaction, les moteurs installés sont des modèles avec récepteur radio intégré du type RF(+) (jusqu'en 2002), type PRF+ (2003-2009), type PROF+ (à partir de 2009), type C01 (à partir de 2013) ou du type B01 (à partir de 2012) avec radio bidirectionnelle. La programmation de la télécommande correspondante permet d'identifier le type du moteur.

Si le moteur émet un double claquement, il est du type RO(+) ou PR+.

Appuyez de nouveau sur la touche de programmation **1**.

Si le moteur émet à nouveau un double claquement, il est du type RO(+) (à partir de 2010).

Si le moteur claque 1 fois, il est du type ou PR+. Vous avez alors programmé une position de fin de course. Faites tourner le moteur de 3 tours pour sortir de la position de fin de course.

Si le moteur tourne sans interruption, il s'agit d'un moteur du type PR+ (à partir de 2003).



Moteurs du type M (M04)

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R 8/17 C M

R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
P - 35mm
R - 45mm
L - 58mm

8/17 Couple nominal/Vitesse de sortie

C Câble de connexion enfichable

M Fin de course mécanique

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

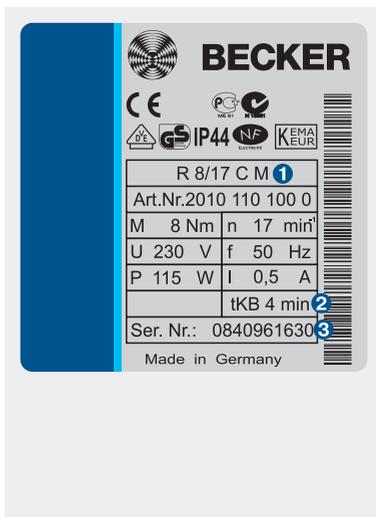
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 08 40 961630

08 Année 2008

40 Semaine calendaire

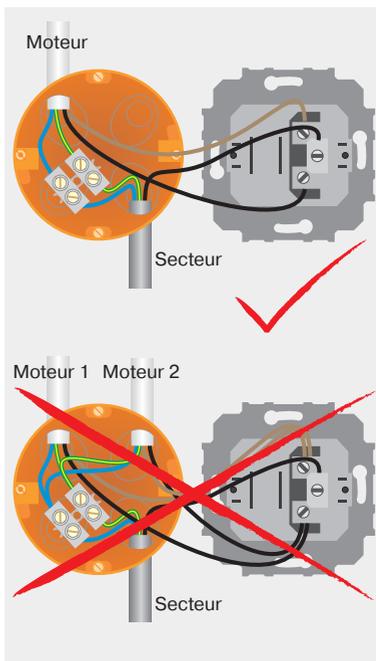
961630 Numéro d'ordre de production



Branchement

Les moteurs avec fin de course mécanique ne doivent pas être branchés en parallèle sur un point de commande. Une décharge du condensateur peut endommager les commutateurs de fin de course, entraînant un dépassement des positions de fin de course.

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.



Informations

Assurez-vous, avant de procéder au montage, que le dispositif de blocage de la roue est bien enclenché (bien serré).

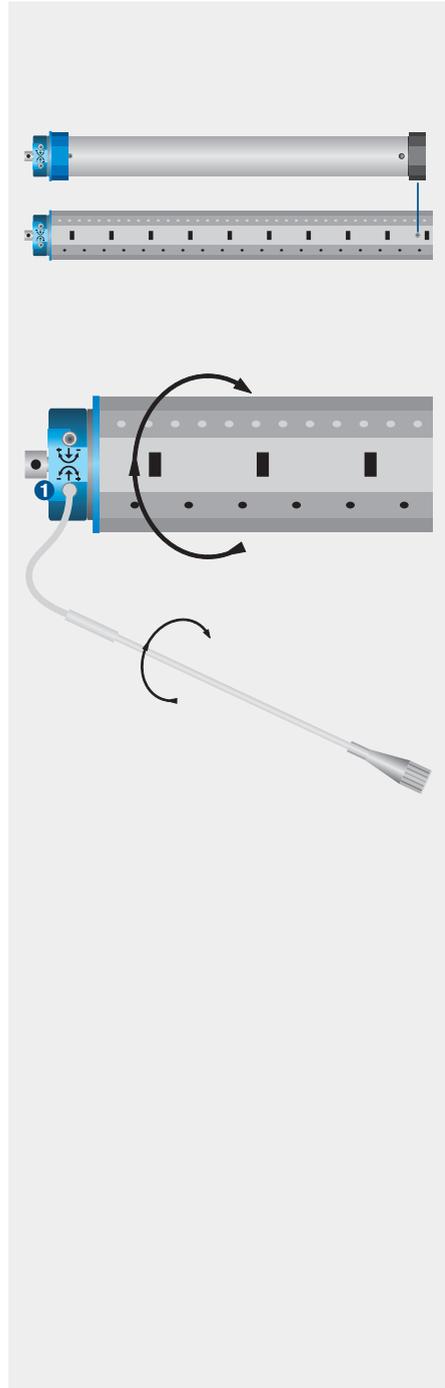
Appliquez un trait de repère sur l'axe pour marquer la position de la roue et percez à cet endroit un trou de 4 mm.

Bloquez la roue avec une vis ou un rivet pour prévenir tout décalage axial dans l'axe.

La flèche sur la tête du moteur indique le sens de rotation ①. Il est possible de régler la position de fin de course sur l'organe de réglage correspondant, par ex. avec un outil de réglage flexible (Réf. 4933 200 002 0).

Une rotation dans le sens + élargit la plage, une rotation dans le sens - réduit la plage.

Le déplacement maximum est de 38 rotations de l'axe.

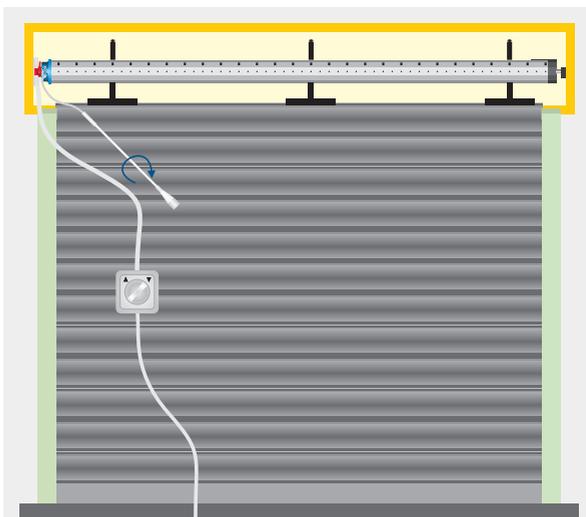


Moteurs du type M (M04)

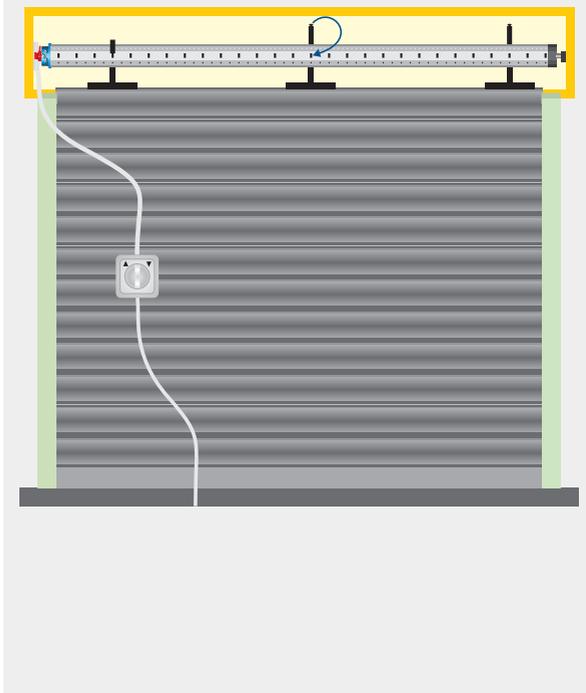
Réglage des positions de fin de course

1. Réglage de la fin de course inférieure

Une fois l'axe monté, faites tourner le moteur dans le sens de la descente jusqu'à ce qu'il s'arrête automatiquement. Tournez l'organe de réglage à l'aide de l'outil de réglage flexible en direction + (sens des aiguilles d'une montre) jusqu'à ce que l'axe se trouve dans une position permettant de raccorder le volet roulant à l'axe.



Déconnectez la descente et raccordez le volet roulant à l'axe (accrochez les attaches).



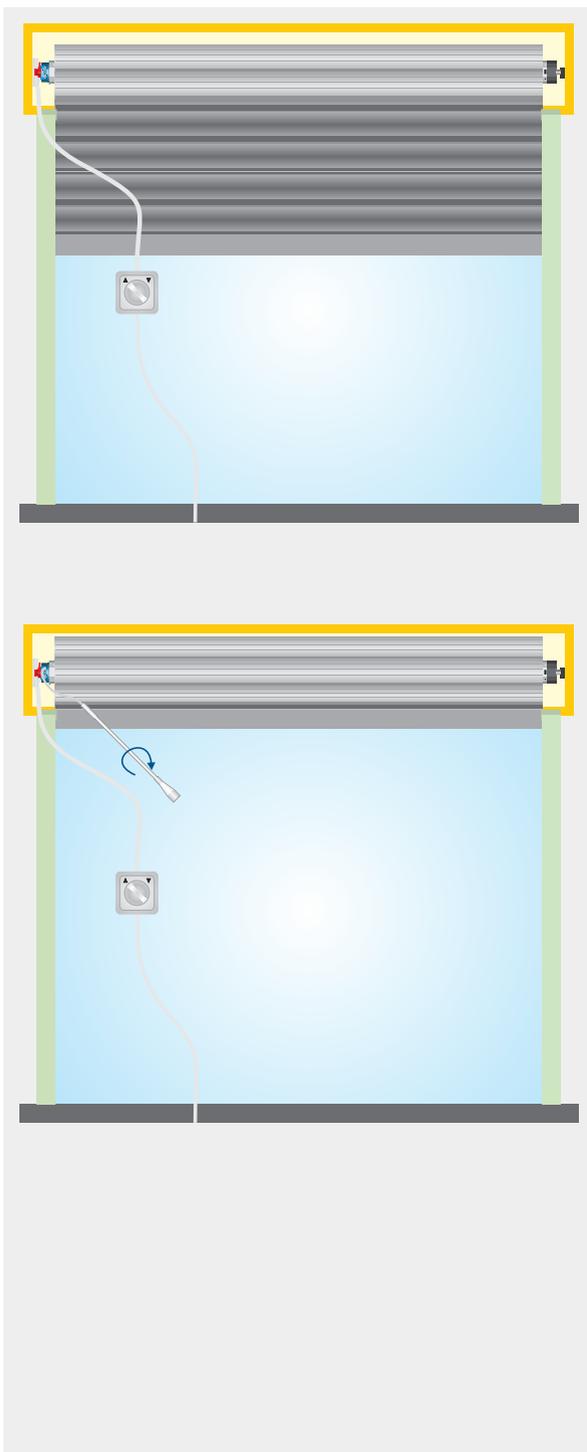
2. Réglage de la fin de course supérieure

Faites monter le volet roulant jusqu'à ce que le moteur soit automatiquement coupé par le commutateur de fin de course supérieure.

Remarque : à la livraison (réglage usine), la capacité de la cage est pré-réglée sur 2 tours dans le sens montée et descente.

Le moteur s'arrête en cours de montée au bout de 4 à 5 rotations.

Tournez l'organe de réglage correspondant en direction du signe + (sens des aiguilles d'une montre) jusqu'à ce que le volet roulant se trouve en position de fin de course supérieure.



Moteurs du type M17

Plaque signalétique

1 Désignation du type : par ex. R4-M17

R	Dimension du moteur (diamètre du tube) R - 45mm
4	Couple nominal (4 Nm)
M	Fin de course mécanique
17	Modèle

2 Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

3 Numéro de série : par ex. 15 49 60520

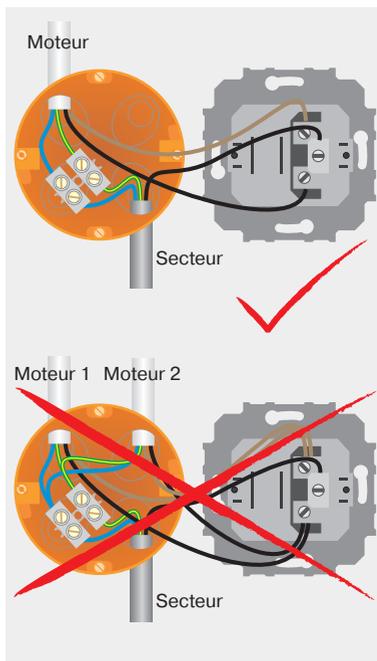
15	Année 2015
49	Semaine calendaire
60520	Numéro d'ordre de production



Branchement

Les moteurs avec fin de course mécanique ne doivent pas être branchés en parallèle sur un point de commande. Une décharge du condensateur peut endommager les microrupteurs de fin de course.

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.



Informations

Les moteurs avec fin de course mécanique du type M17 identifient automatiquement les deux positions de fin de course.

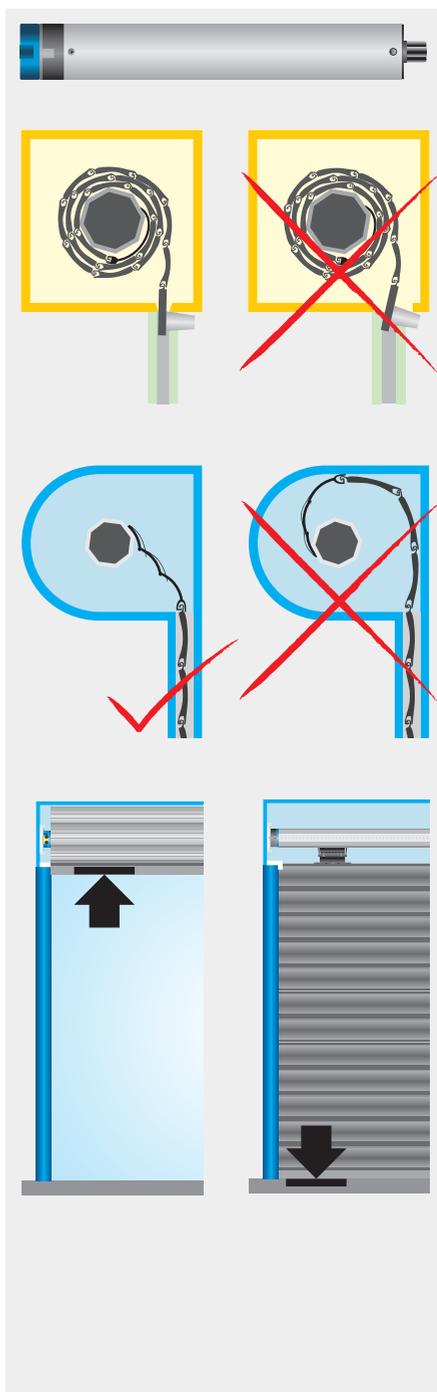
Pour qu'ils puissent identifier la position de fin de course supérieure, il faut définir une butée (lame coudée ou butée d'arrêt).

Pour qu'ils puissent identifier la position de fin de course inférieure, il faut installer des attaches fixes. Ces attaches fixes doivent s'enclencher et appuyer le volet roulant contre le rebord de la fenêtre.

La position de fin de course supérieure est identifiée automatiquement par l'augmentation du couple suite au contact avec la butée d'arrêt, la lame coudée ou les butées cachées.

La position de fin de course inférieure est identifiée automatiquement par l'augmentation du couple au moment où les attaches fixes s'enclenchent.

Il n'est pas nécessaire de procéder à des essais d'installation ou des programmations.



Moteurs du type RO+ (E02)

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R 8/17RO+

- R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
R - 45mm
- 8/17 Couple nominal/Vitesse de sortie
- R Fin de course électronique pour
volets roulants
- O Détection d'obstacles sensible
- + Compatibles avec verrou

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 12 43 60105

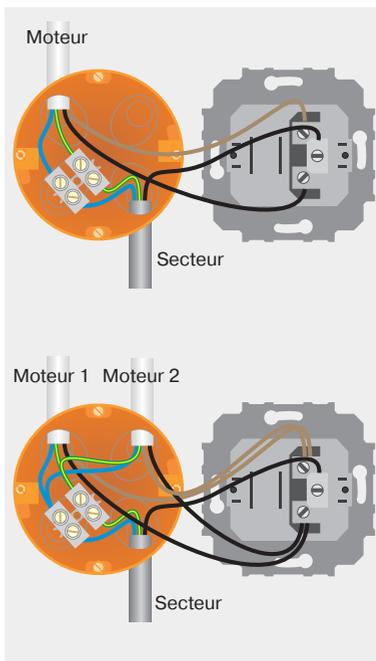
- 12 Jahr 2012
- 43 Semaine calendaire
- 60105 Numéro d'ordre de production



Branchement

Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. En fonction de la consommation de courant respective, le nombre maximal de moteurs commandés de manière synchrone se limite à 5.

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique du type RO+ (E02) identifient et programment automatiquement les deux positions de fin de course.

Pour qu'ils puissent identifier sans erreur la position de fin de course supérieure, il faut la présence d'une butée (butée invisible dans la lame finale ou butée d'arrêt).

Installation avec attaches

Pas plus d'une lame de volet roulant ne doit dépasser de la trémie. En position de fin de course inférieure, les attaches doivent contrer le mouvement de rotation de l'axe. Montez les attaches avec des intervalles de 30 cm.

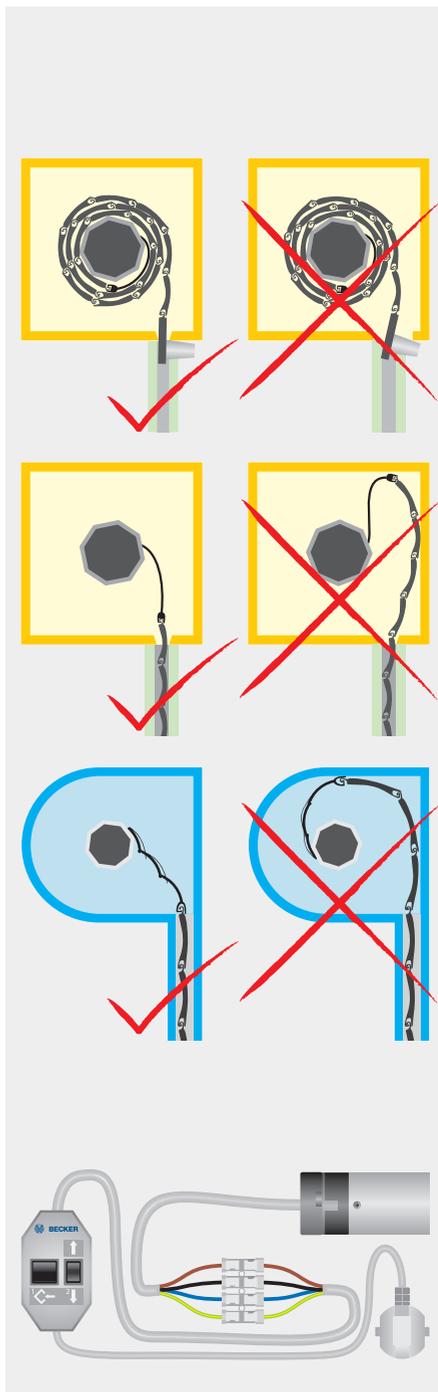
Installation avec verrous

Le verrou doit être bien enclenché et appuyer le volet roulant contre le rebord de la fenêtre.

Les fins de course peuvent être réglées avec chacun des éléments de commande.

Les positions de fin de course s'effacent avec le kit de réglage. Une autre solution consiste à effacer les positions de fin de course avec le point de commande existant par le biais d'une séquence d'effacement.

Raccordez les fils du câble de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage.



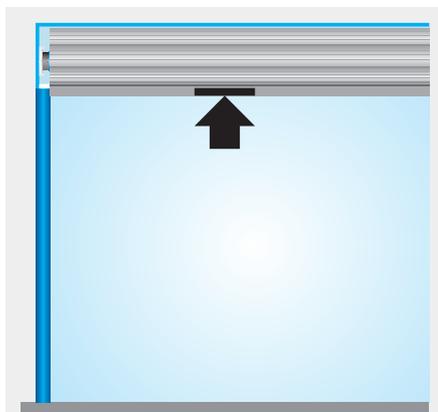
Moteurs du type RO+ (E02)

Réglage des positions de fin de course avec le kit de réglage

1. Programmation de la fin de course supérieure

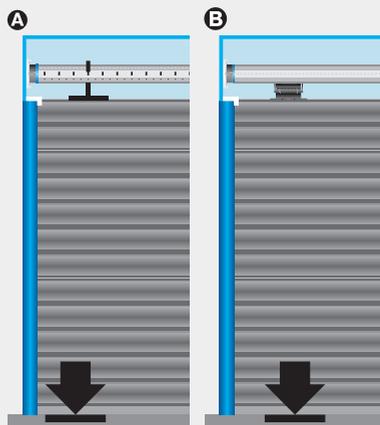
Faites monter le volet roulant en position de fin de course supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

Remarque : pour la première montée (essai d'installation), le moteur tourne à puissance réduite pour des raisons de sécurité. Le moteur peut s'arrêter avant d'avoir atteint la fin de course supérieure lorsque la force déployée arrive à ses limites. Il suffit de donner un bref contrordre (dégagement) pour redémarrer le moteur jusqu'à ce qu'il atteigne la position de fin de course supérieure.



2. Programmation de la fin de course inférieure

Faites descendre le volet roulant jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement sous l'effet du refoulement des attaches **A** ou du blocage du verrou **B**.



3. Effacement des positions de fin de course avec le kit de réglage

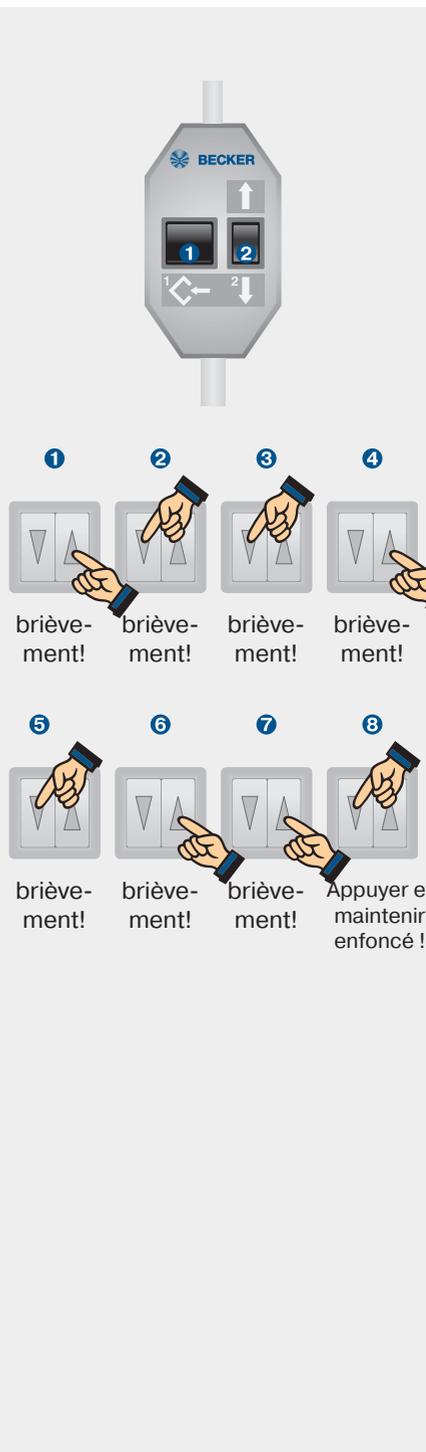
- Appuyez sur la touche de programmation ❶ et maintenez-la enfoncée
- Appuyez sur la touche ↓ ❷ et maintenez-la enfoncée
- Relâchez la touche de programmation ❶
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation ❶ jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

4. Effacement des positions de fin de course avec un point de commande quelconque

Faites tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens montée ou descente.

Puis effectuez rapidement les opérations ❶ à ❸ de la séquence d'effacement illustrée ci-contre jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Pour les éléments de commande avec auto-maintien, donnez un ordre bref d'arrêt après chaque ordre de déplacement.



Moteurs du type E14

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R8-17-E14

- R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
R - 45mm
- 8-17 Couple nominal/Vitesse de sortie
- E Fin de course électronique
- 14 Modèle

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 170112501

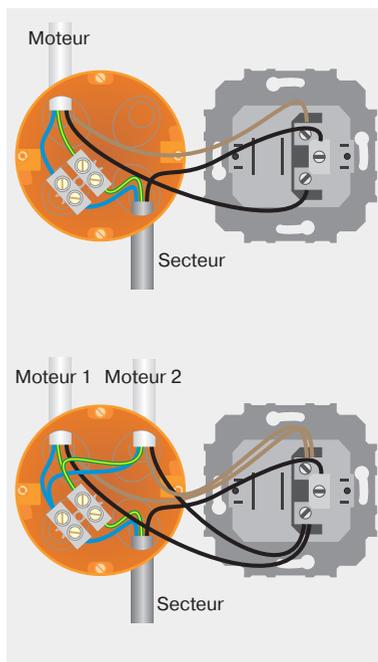
- 17 Année 2017
- 01 Semaine calendaire
- 12501 Numéro d'ordre de production



Branchement

Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. En fonction de la consommation de courant respective, le nombre maximal de moteurs commandés de manière synchrone se limite à 5.

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique du type E14 identifient et programment automatiquement les positions de fin de course lorsque des butées ont été prévues. En l'absence de butées, il faut faire une programmation des points d'arrêt finaux.

Pour qu'ils puissent identifier sans erreur la position de fin de course supérieure, il faut la présence d'une butée (butée invisible dans la lame finale ou butée d'arrêt).

Installation avec attaches

Pas plus d'une lame de volet roulant ne doit dépasser de la trémie. En position de fin de course inférieure, les attaches doivent contraindre le mouvement de rotation de l'axe. Montez les attaches avec des intervalles de 30 cm.

Installation avec verrous

Le verrou doit être bien enclenché et appuyer le volet roulant contre le rebord de la fenêtre.

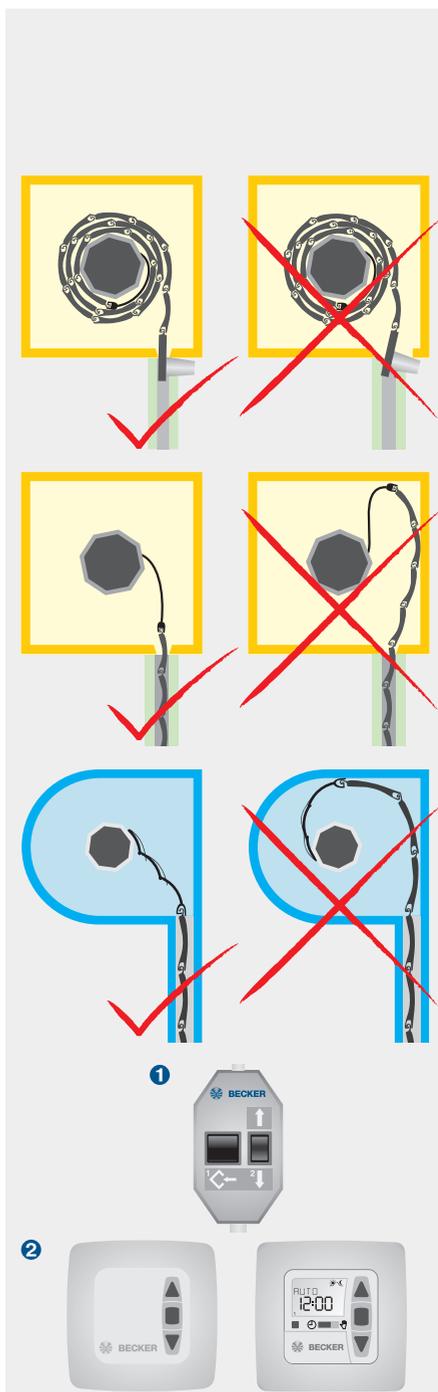
Les fins de course peuvent être réglées avec chacun des éléments de commande.

Les positions de fin de course s'effacent avec le kit de réglage.

Réglage des positions de fin de course

Les fins de course peuvent être réglées de 2 façons :

- 1 Kit de réglage
- 2 Point de commande



Moteurs du type E14

Réglage des positions de fin de course avec le kit de réglage

1. Réglage de la position de fin de course supérieure avec le kit de réglage

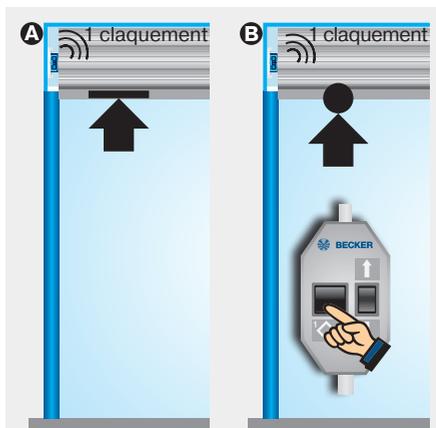
Raccordez les fils des câbles de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage Becker.

A Vers la butée supérieure

Faites monter le volet roulant contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

Déplacez le volet roulant dans la position voulue et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



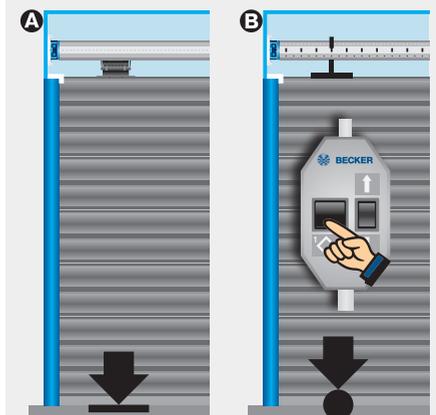
2. Réglage de la position de fin de course inférieure avec le kit de réglage

A Vers la butée inférieure

Si l'installation comporte des verrous (attaches rigides), faites descendre le volet roulant jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point inférieur

Déplacez le volet roulant dans la position voulue et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



3. Effacement des positions de fin de course avec le kit de réglage

- Appuyez sur la touche de programmation 1 et maintenez-la enfoncée
- Appuyez sur la touche ↓ 2 et maintenez-la enfoncée
- Relâchez la touche de programmation 1
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation 1 jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Si le moteur se trouve entre deux positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées. Si le moteur se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée.



Réglage des positions de fin de course avec le point de commande

1. Réglage de la position de fin de course supérieure avec l'élément de commande

A Vers la butée supérieure

Faites monter le volet roulant contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

Faites monter le volet roulant dans la position de fin de course supérieure

1. Faites ensuite descendre 2 fois brièvement le volet roulant 2, puis faites-le remonter jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claqué 1 fois 3.

2. Réglage de la position de fin de course inférieure avec le point de commande

A Vers la butée inférieure

Si l'installation comporte des verrous (attaches rigides), faites descendre le volet roulant jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point inférieur

Faites descendre le volet roulant dans la position de fin de course inférieure

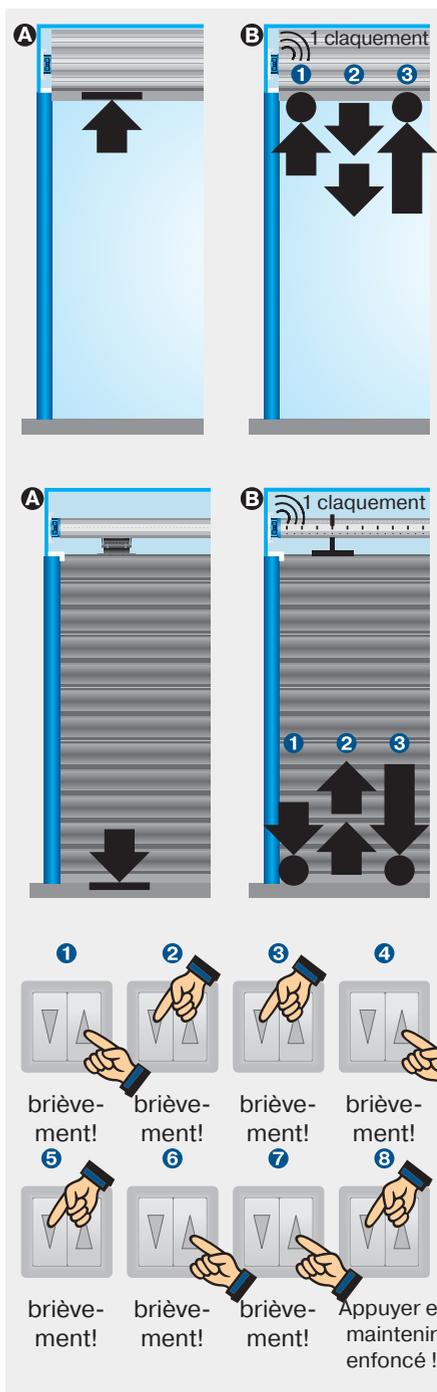
1. Faites ensuite monter 2 fois brièvement le volet roulant 2, puis faites-le redescendre jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claqué 1 fois 3.

3. Effacement des positions de fin de course avec un point de commande quelconque

Faites tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens montée ou descente.

Puis effectuez rapidement les opérations 1 à 8 de la séquence d'effacement illustrée ci-contre jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Pour les éléments de commande avec auto-maintien, donnez un ordre bref d'arrêt après chaque ordre de déplacement.



Moteurs du type PR+

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R 8/17 C PR+

R	Dimension du moteur (diamètre du tube) P - 35mm R - 45mm
8/17	Couple nominal/Vitesse de sortie
C	Câble de connexion enfichable
P	Programmable point à point
R	Fin de course électronique pour volet roulant
+	Compatible avec verrou

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 08 40 961630

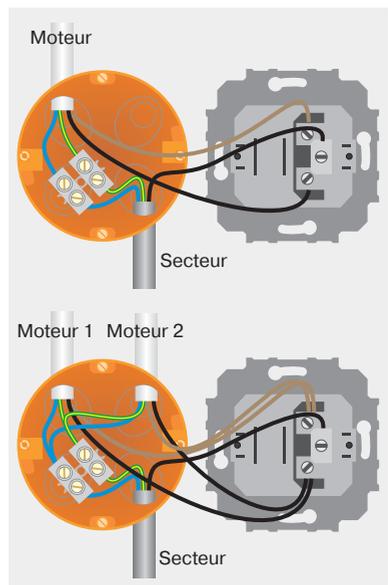
08	Année 2008
40	Semaine calendaire
961630	Numéro d'ordre de production



Branchement

Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. En fonction de la consommation de courant respective, le nombre maximal de moteurs commandés de manière synchrone se limite à 5.

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique du type PR+ identifient et programment automatiquement les positions de fin de course lorsque des butées ont été prévues. En l'absence de butées, il y a programmation des points d'arrêt finaux.

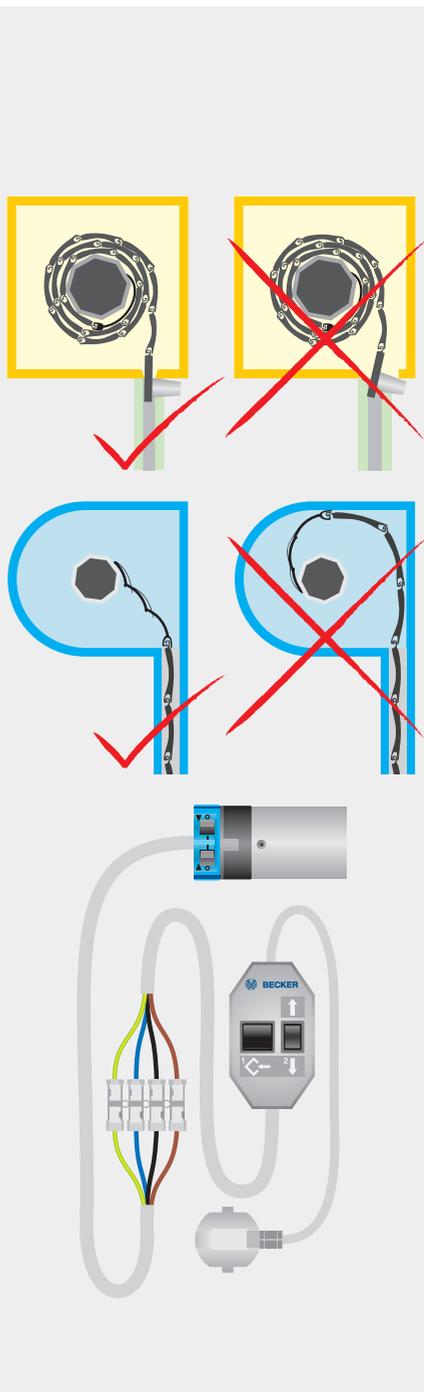
Pour qu'ils puissent identifier sans erreur la position de fin de course supérieure, il faut la présence d'une butée (butée invisible dans la lame finale ou butée d'arrêt).

Installation avec verrous

Le verrou doit être bien enclenché et appuyer le volet roulant contre le rebord de la fenêtre.

Vous pouvez régler les positions de fin de course à l'aide du kit de réglage ou de l'interrupteur placé sur la tête du moteur.

Raccordez les fils du câble de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage.

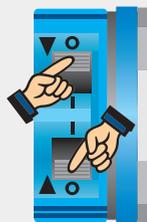


Moteurs du type PR+

Réglage des positions de fin de course avec les interrupteurs

1. Effacement des deux positions de fin de course avec les interrupteurs

Réglez les deux interrupteurs sur **O** et émettez un bref ordre de déplacement.



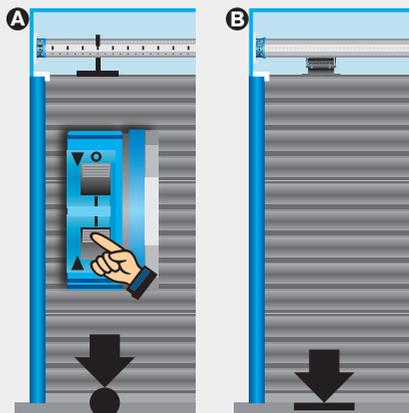
2. Réglage de la position de fin de course inférieure avec les interrupteurs

A Vers le point inférieur

Déplacez le volet roulant dans la position voulue et basculez l'interrupteur correspondant de **O** à **I**.

B Vers la butée inférieure

Réglez les deux interrupteurs sur **I**. Si l'installation comporte des verrous (attaches rigides), faites descendre le volet roulant jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



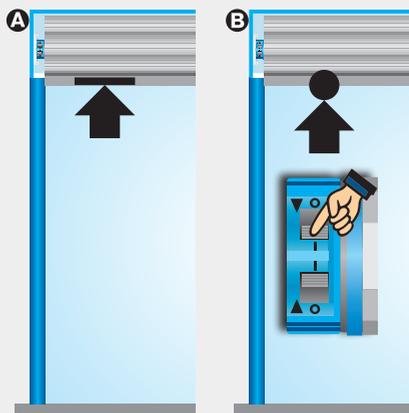
3. Réglage de la position de fin de course supérieure avec les interrupteurs

A Vers la butée supérieure

Faites monter le volet roulant contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

Faites monter le volet roulant dans la position supérieure voulue et basculez l'interrupteur correspondant de **O** à **I** (possible uniquement à l'aide du kit de réglage pour les verrous).



Réglage des positions de fin de course avec le kit de réglage

1. Réglage de la position de fin de course inférieure avec le kit de réglage

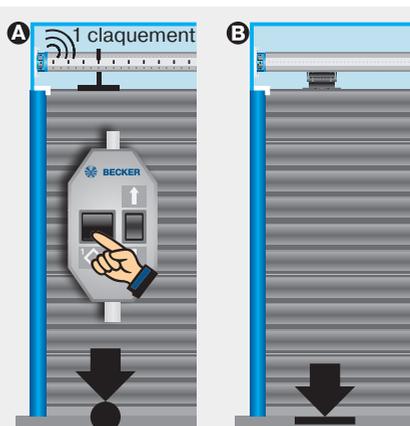
Raccordez les fils des câbles de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage Becker. Poussez les deux interrupteurs dans la position de programmation (I).

A Vers le point inférieur

Déplacez le volet roulant dans la position voulue et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

B Vers la butée inférieure

Si l'installation comporte des verrous (attaches rigides), faites descendre le volet roulant jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



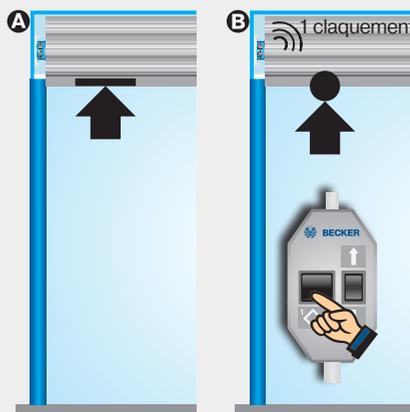
2. Réglage de la position de fin de course supérieure avec le kit de réglage

A Vers la butée supérieure

Faites monter le volet roulant contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

Faites monter le volet roulant dans la position supérieure voulue et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



3. Effacement des positions de fin de course avec le kit de réglage

- Appuyez sur la touche de programmation 1 et maintenez-la enfoncée
- 1
- Appuyez sur la touche ↓ 2 et maintenez-la enfoncée
- 2
- Relâchez la touche de programmation 1
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation 1 jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Si le moteur se trouve entre deux positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées. Si le moteur se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée.



Moteurs du type E01

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R8-E01

R	Dimension du moteur (diamètre du tube) P - 35mm R - 45mm
8	Couple nominal
E	Fin de course électronique
01	Modèle

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 15 06 61007

15	Année 2015
06	Semaine calendaire
61007	Numéro d'ordre de production

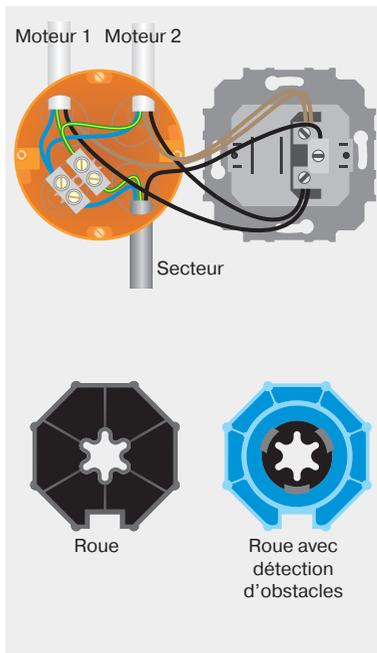


Branchement

Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. En fonction de la consommation de courant respective, le nombre maximal de moteurs commandés de manière synchrone se limite à 5.

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.

Il faut, pour que la détection d'obstacles sensible puisse être activée, que la roue avec détection d'obstacles soit montée sur le moteur.



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique du type E01 identifient et programment automatiquement les positions de fin de course lorsque des butées ont été prévues. En l'absence de butées, il y a programmation des points d'arrêt finaux.

Pour qu'ils puissent identifier sans erreur la position de fin de course supérieure, il faut la présence d'une butée (butée invisible dans la lame finale ou butée d'arrêt).

Installation avec attaches

Pas plus d'une lame de volet roulant ne doit dépasser de la trémie. En position de fin de course inférieure, les attaches doivent contrer le mouvement de rotation de l'axe. Montez les attaches avec des intervalles de 30 cm.

Installation avec verrous

Le verrou doit être bien enclenché et appuyer le volet roulant contre le rebord de la fenêtre.

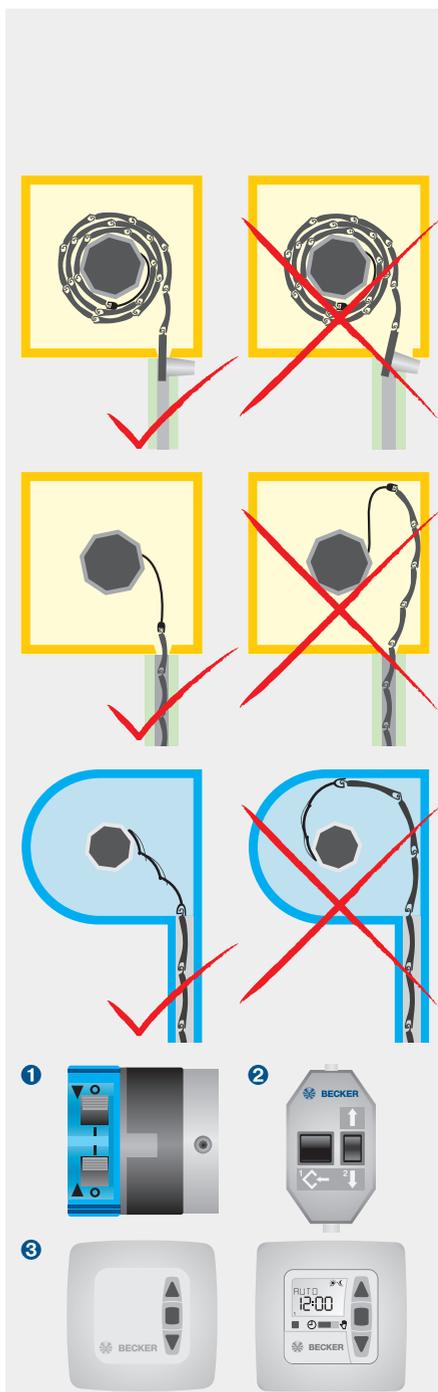
Les fins de course peuvent être réglées avec chacun des éléments de commande.

Les positions de fin de course s'effacent avec le kit de réglage.

Réglage des positions de fin de course

Les fins de course peuvent être réglées de 3 façons :

- 1 Interrupteur sur le moteur
- 2 Kit de réglage
- 3 Point de commande

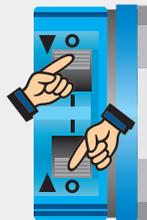


Moteurs du type E01

Réglage des positions de fin de course avec les interrupteurs

1. Effacement des deux positions de fin de course avec les interrupteurs

Réglez les deux interrupteurs sur **O** et émettez un bref ordre de déplacement.



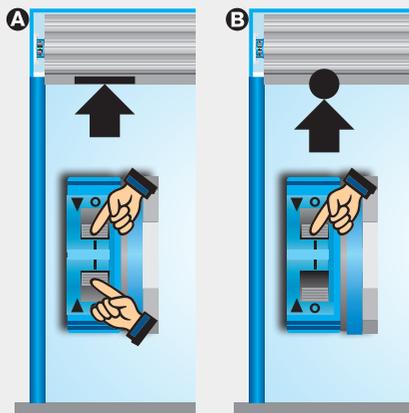
2. Réglage de la position de fin de course supérieure avec les interrupteurs

A Vers la butée supérieure

Réglez les deux interrupteurs sur **I** et faites monter le volet roulant contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

Faites monter le volet roulant dans la position supérieure voulue et basculez l'interrupteur correspondant de **O** à **I**.



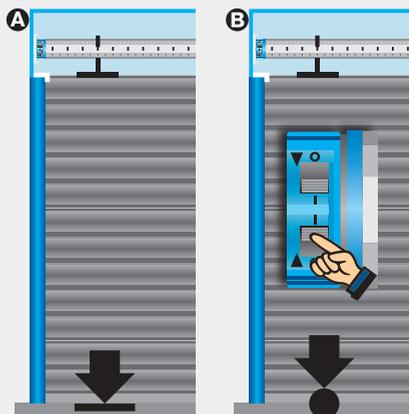
3. Réglage de la position de fin de course inférieure avec les interrupteurs

A Vers la butée inférieure

Faites descendre le volet roulant jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point inférieur

Faites descendre le volet roulant dans la position inférieure voulue et basculez l'interrupteur correspondant de **O** à **I** (option impossible lorsque la butée supérieure est programmée, les deux interrupteurs se trouvant sur **I**).



Réglage des positions de fin de course avec le point de commande

1. Réglage de la position de fin de course supérieure avec l'élément de commande

Poussez les deux interrupteurs situés sur le moteur dans la position de programmation (I).

A Vers la butée supérieure

Faites monter le volet roulant contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

Faites monter le volet roulant dans la position de fin de course supérieure ①. Faites ensuite descendre 2 fois brièvement le volet roulant ②, puis faites-le remonter jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claqué 1 fois ③.

2. Réglage de la position de fin de course inférieure avec le point de commande

A Vers la butée inférieure

Faites descendre le volet roulant contre la butée inférieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point inférieur

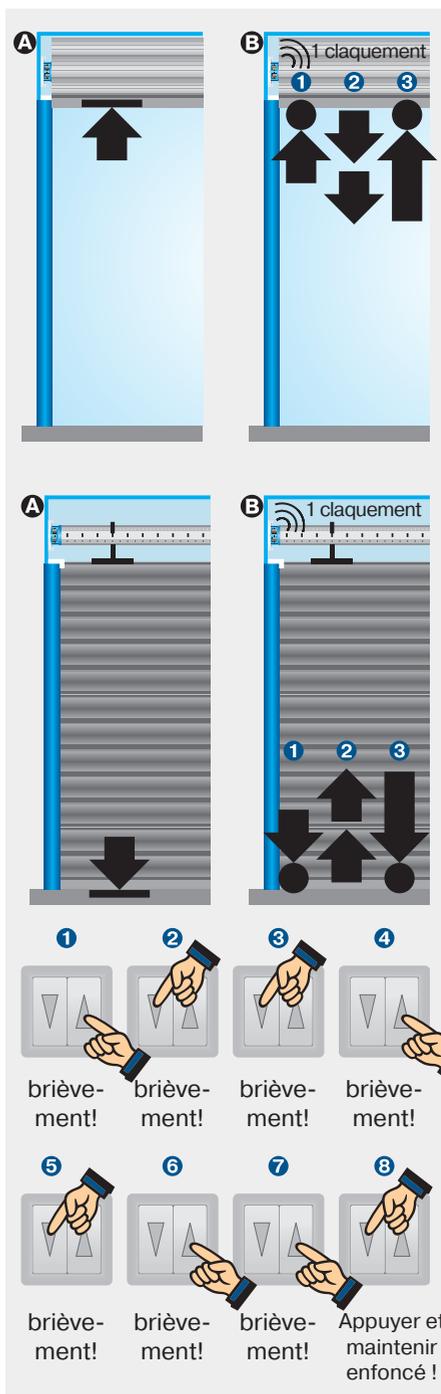
Faites descendre le volet roulant dans la position de fin de course inférieure ①. Faites ensuite monter 2 fois brièvement le volet roulant ②, puis faites-le redescendre jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claqué 1 fois ③.

3. Effacement des positions de fin de course avec un point de commande quelconque

Faites tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens montée ou descente.

Puis effectuez rapidement les opérations ① à ⑧ de la séquence d'effacement illustrée ci-contre jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Pour les éléments de commande avec auto-maintien, donnez un ordre bref d'arrêt après chaque ordre de déplacement.



Moteurs du type E01

Réglage des positions de fin de course avec le kit de réglage

1. Réglage de la position de fin de course supérieure avec le kit de réglage

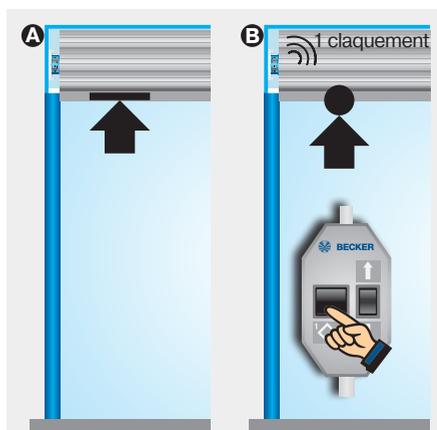
Raccordez les fils des câbles de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage Becker. Poussez les deux interrupteurs dans la position de programmation (I).

A Vers la butée supérieure

Faites monter le volet roulant contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

Déplacez le volet roulant dans la position voulue et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



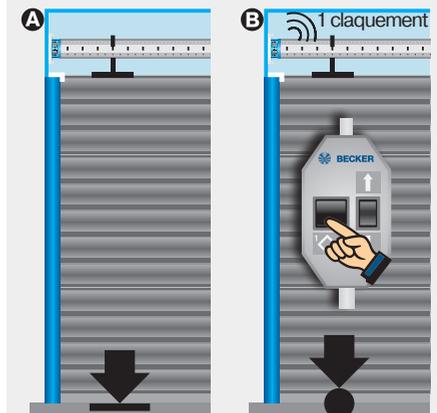
2. Réglage de la position de fin de course inférieure avec le kit de réglage

A Vers la butée inférieure

Faites descendre le volet roulant contre la butée inférieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point inférieur

Déplacez le volet roulant dans la position voulue et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



3. Effacement des positions de fin de course avec le kit de réglage

- Appuyez sur la touche de programmation ① et maintenez-la enfoncée
- Appuyez sur la touche ↓ ② et maintenez-la enfoncée
- Relâchez la touche de programmation ①
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation ① jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Si le moteur se trouve entre deux positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées. Si le moteur se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée.



Remarque :

Le moteur signal l'absence d'une position de fin de course en démarrant brièvement avant de s'arrêter, puis de repartir (ESI : indicateur d'état des positions de fin de course). Le moteur sauvegarde définitivement les positions de fin de course après les avoir identifiées sans erreur 3 fois de suite (3 montées et 3 descentes).

Activation de fonctions spéciales

4. Activation de la sécurité antigel supérieure

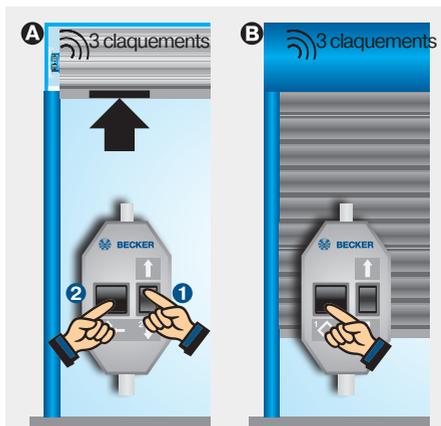
Il est possible d'activer la sécurité antigel de 2 façons :

A En position de fin de course supérieure pendant l'essai d'installation

Continuez de maintenir enfoncée la touche de déplacement **1** et appuyez en plus sur la touche de programmation **2** jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.

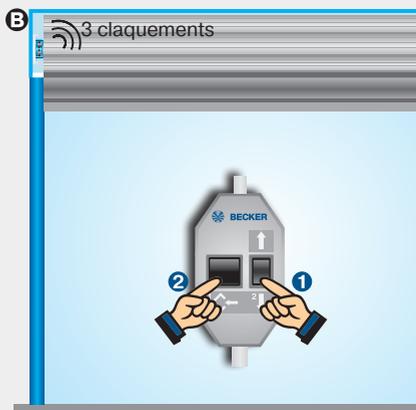
B Entre les positions de fin de course après l'installation

Appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement au bout de 10 secondes.



5. Activation de la fonction de moustiquaire

Faites descendre le volet roulant de sa position de fin de course supérieure et appuyez dans la seconde qui suit sur la touche de programmation **1** en plus de la touche de déplacement **2** jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.



Moteurs du type EVO 20 R (BT)

Plaque signalétique

1 Désignation du type :

par ex. **R12-EVO 20 R BT**

R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
P - 35mm
R - 45mm

12 Couple nominal

EVO Moteur de dernière génération à
vitesse variable

20 R Application volet roulant

BT Récepteur Bluetooth® (en option)

2 Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement
au bout de 4 minutes de service continu.

3 Numéro de série : par ex. 184553038

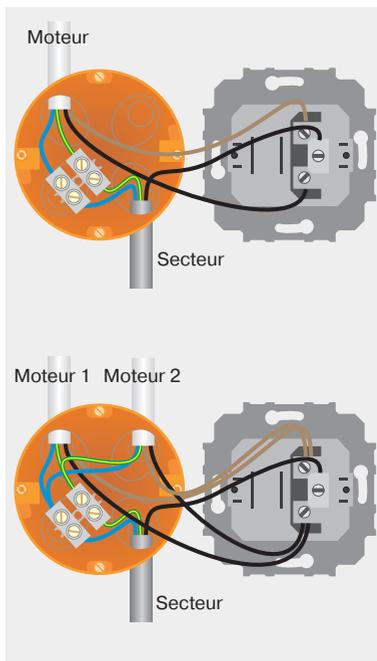
18 Année 2018
45 Semaine calendaire
53038 Numéro d'ordre de production



Branchement

Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. En fonction de la consommation de courant respective, le nombre maximal de moteurs commandés de manière synchrone se limite à 5.

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique du type EVO 20 R (BT) identifient et programment automatiquement les deux positions de fin de course. En l'absence de butées, il y a une programmation des points d'arrêt finaux.

Pour que le moteur puisse identifier la position de fin de course supérieure automatiquement, il faut la présence d'une butée (butée invisible dans la lame finale ou butée d'arrêt).

Installation avec attaches

Pas plus d'une lame de volet roulant ne doit dépasser de la trémie. En position de fin de course inférieure, les attaches doivent contrer le mouvement de rotation de l'axe. Montez les attaches avec des intervalles de 30 cm.

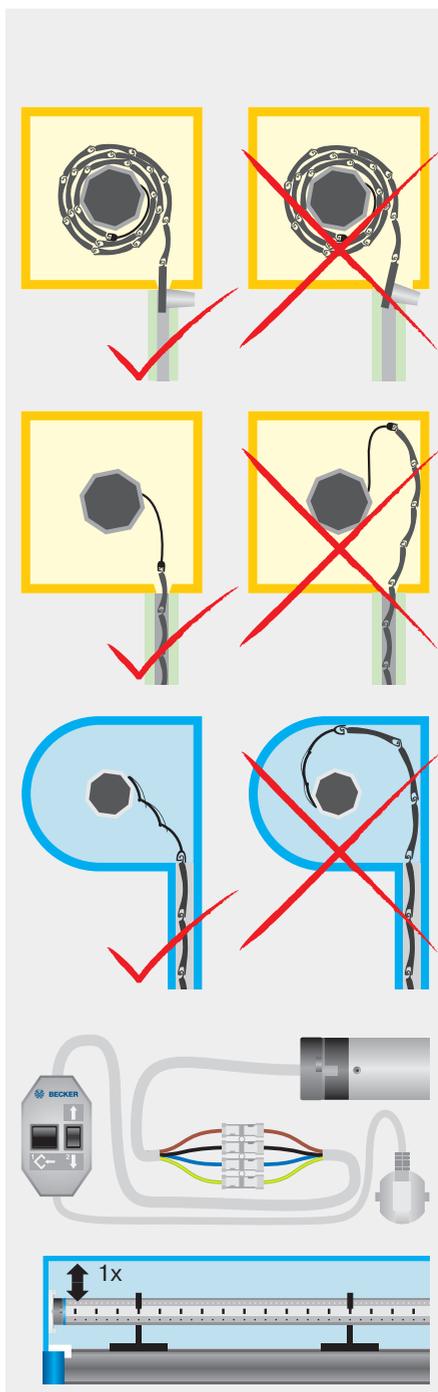
Installation avec verrous

Le verrou doit être bien enclenché et appuyer le volet roulant contre le rebord de la fenêtre.

Les fins de course peuvent être effacées ou à nouveau réglées avec chacun des éléments de commande.

Raccordez les fils du câble de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage.

Une opération de programmation est confirmée par une ou plusieurs montées et descentes du moteur.



Moteurs du type EVO 20 R (BT)

Réglage des positions de fin de course avec le kit de réglage

1. Réglage de la position de fin de course supérieure avec le kit de réglage

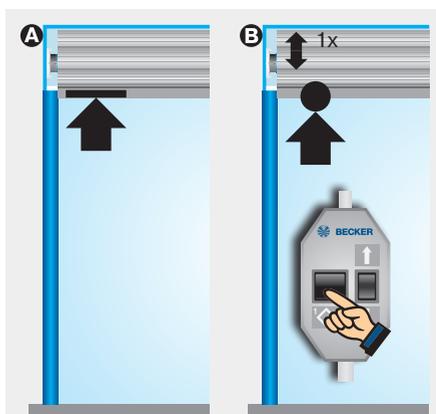
Raccordez les fils du câble de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage Becker.

A Vers la butée supérieure

Faites monter le volet roulant contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

Déplacez le volet roulant dans la position voulue et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur confirme 1 fois.



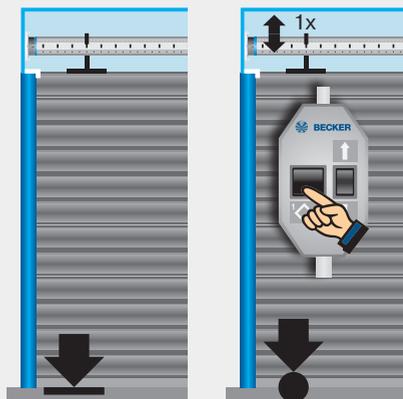
2. Réglage de la position de fin de course inférieure avec le kit de réglage

A Vers la butée inférieure

Faites descendre le volet roulant contre la butée inférieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point inférieur

Déplacez le volet roulant dans la position voulue et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur confirme 1 fois.



3. Effacement des positions de fin de course avec le kit de réglage

- Appuyez sur la touche de programmation 1 et maintenez-la enfoncée
- Appuyez sur la touche ↓ 2 et maintenez-la enfoncée
- Relâchez la touche de programmation 1
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation 1 jusqu'à ce que le moteur confirme 2 fois.

Si le moteur se trouve entre deux positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées. Si le moteur se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée.



Remarque :

Le moteur signale l'absence d'une position de fin de course par une brève interruption du déplacement (ESI : indicateur d'état des positions de fin de course).

Le moteur sauvegarde définitivement les positions de fin de course après les avoir identifiées sans erreur 3 fois de suite (3 montées et 3 descentes), puis passe en profil de déplacement Mode standard.

Activation de fonctions spéciales

4. Activation de la sécurité antigel supérieure

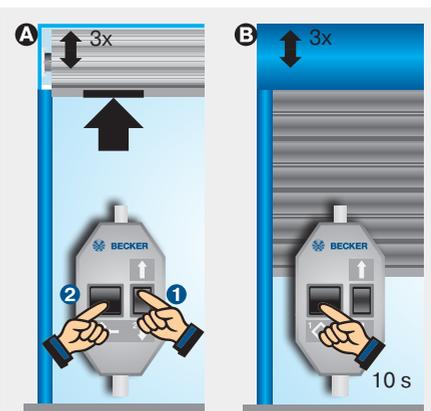
Il est possible d'activer la sécurité antigel de 2 façons :

A En position de fin de course supérieure pendant l'installation

Continuez de maintenir enfoncée la touche de déplacement **1** une fois la fin de course supérieure atteinte et appuyez en plus sur la touche de programmation **2**, jusqu'à ce que le moteur confirme 3 fois.

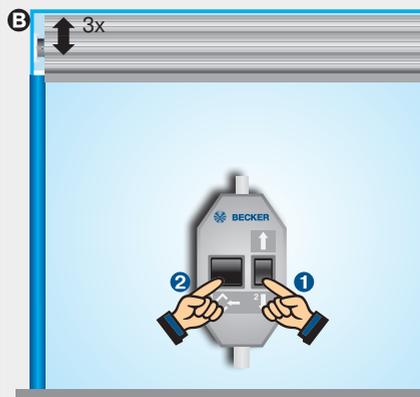
B Entre les positions de fin de course après l'installation

Appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur confirme 3 fois au bout de 10 secondes.



5. Activation de la fonction de moustiquaire

Faites descendre le volet roulant de sa position de fin de course supérieure et appuyez dans la seconde qui suit sur la touche de programmation **1** en plus de la touche de déplacement **2** jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.



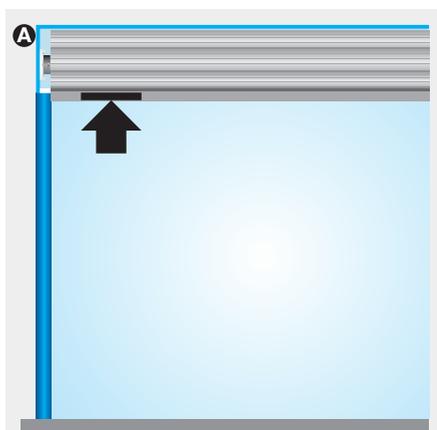
Moteurs du type EVO 20 R (BT)

Réglage des positions de fin de course avec le point de commande

1. Réglage de la position de fin de course supérieure avec l'élément de commande

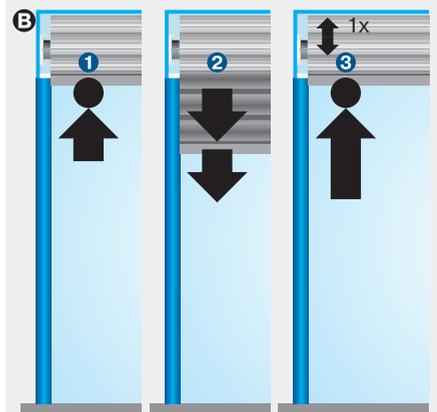
A Vers la butée supérieure

Faites monter le volet roulant contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



B Vers le point supérieur

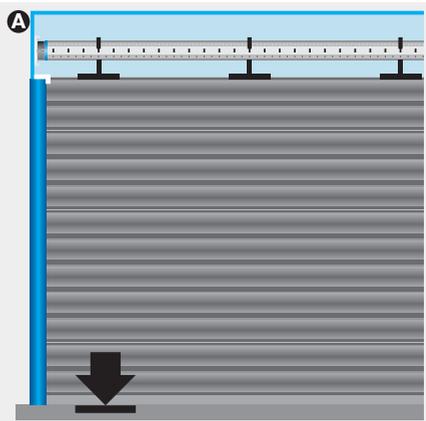
Faites monter le volet roulant dans la position de fin de course supérieure ①. Faites ensuite descendre 2 fois brièvement le volet roulant ②, puis faites-le remonter jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et confirme 1 fois ③.



2. Réglage de la position de fin de course inférieure avec le point de commande

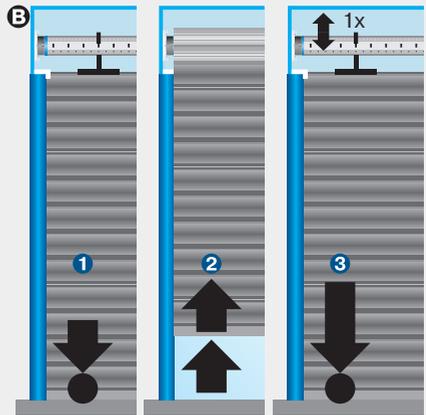
A Vers la butée inférieure

Faites descendre le volet roulant contre la butée inférieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



B Vers le point inférieur

Faites descendre le volet roulant dans la position de fin de course inférieure ①. Faites ensuite monter 2 fois brièvement le volet roulant ②, puis faites-le redescendre jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et confirme 1 fois ③.

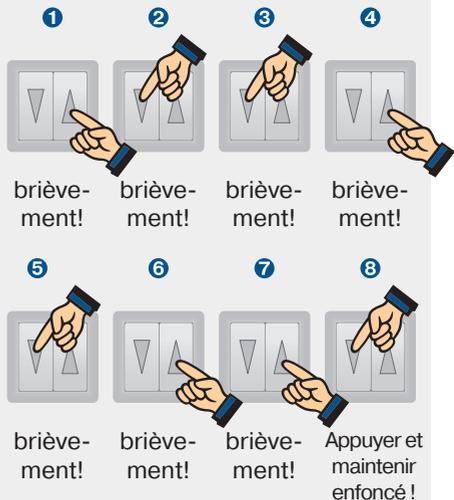


3. Effacement des positions de fin de course avec un élément de commande quelconque

Faites tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens montée ou descente.

Puis effectuez rapidement les opérations ① à ③ de la séquence d'effacement illustrée ci-contre jusqu'à ce que le moteur confirme 2 fois.

Pour les éléments de commande avec auto-maintien (par ex. horloge), donnez un ordre bref d'arrêt après chaque ordre de déplacement.



Moteurs du type EVO 20 R (BT)

Profils de déplacement

1. Profils de déplacement

Déplacez le tablier/la toile dans une position intermédiaire.

Puis effectuez rapidement les opérations ① à ⑥ de la séquence d'effacement illustrée ci-contre jusqu'à ce que le moteur confirme 1 fois.

Pour les éléments de commande avec automaintien, donnez un ordre d'arrêt après chaque ordre de déplacement bref. Le moteur commute entre les profils suivants :

1. Mode standard

Le moteur se déplace à vitesse réduite avant et après les positions de fin de course (plage de déplacement à vitesse lente).

2. Mode silencieux

Le moteur se déplace en permanence à vitesse réduite.

3. Mode dynamique

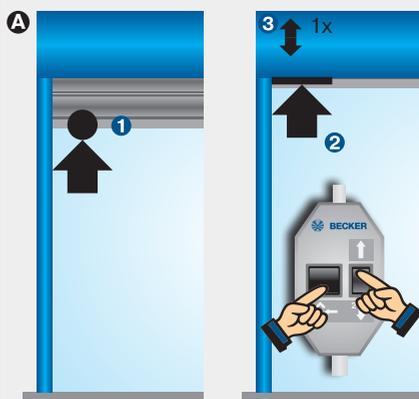
Le moteur se déplace en permanence à vitesse élevée.



Adaptation de la plage de déplacement à vitesse lente dans le profil de déplacement « Mode standard »

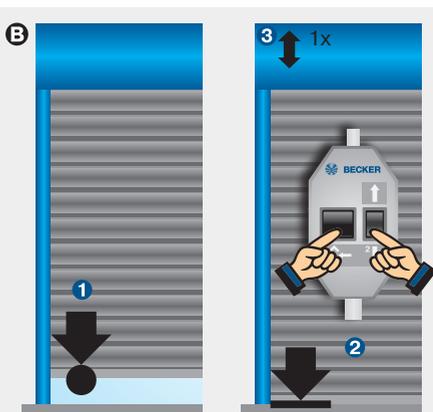
A Plage supérieure

Déplacez le tablier/la toile dans la position dans laquelle la plage supérieure doit débuter ①. Démarrez la montée du tablier/de la toile à l'aide de la touche de déplacement et appuyez en plus sur la touche de programmation ②, jusqu'à ce que le moteur s'arrête en position de fin de course supérieure et confirme 1 fois ③.



B Plage inférieure

Déplacez le tablier/la toile dans la position dans laquelle la plage inférieure doit débiter ❶. Démarrez la descente du tablier/de la toile à l'aide de la touche de déplacement et appuyez en plus sur la touche de programmation ❷, jusqu'à ce que le moteur s'arrête en position de fin de course inférieure et confirme 1 fois ❸.



Programmation via l'interface Bluetooth® (moteurs avec le supplément BT)

L'application Becker Service permet d'activer et de désactiver les fonctions spéciales, de commuter les profils de déplacement, d'adapter la plage pour le déplacement à vitesse lente et de sélectionner la vitesse pour les déplacements à vitesse lente et à vitesse normale.

Pour cela, suivez les instructions dans l'application.



à partir de la version
Bluetooth® 4.0



Moteurs du type C01

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R8-C01

R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
P - 35mm
R - 45mm

8 Couple nominal

C Radio Centronic

01 Numéro d'ordre de production

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

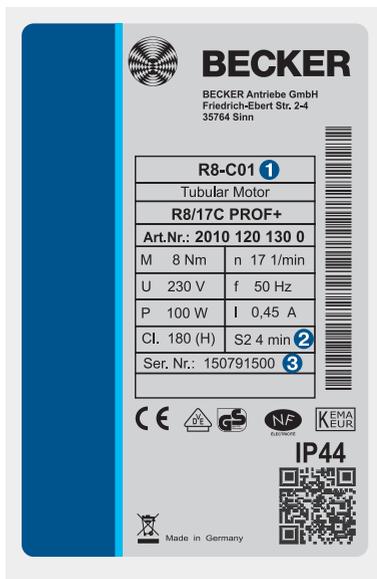
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 15 07 91500

15 Année 2015

07 Semaine calendaire

91500 Numéro d'ordre de production



Branchement

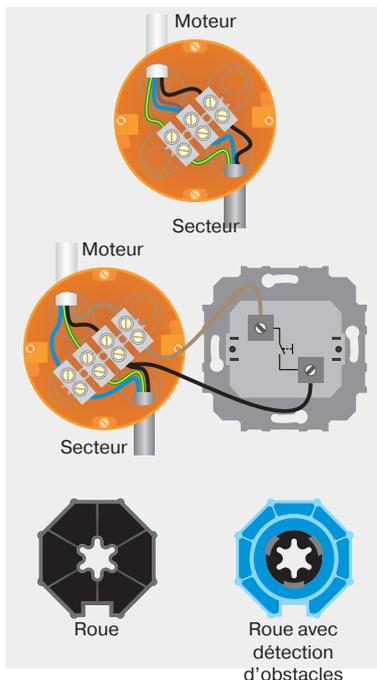
Branchement sans commande sur place

Raccordez les fils bleu et vert-jaune du moteur avec ceux de la même couleur de l'alimentation secteur. Raccordez le fil noir du moteur avec la phase (L) et le fil marron en outre avec le fil bleu (N) de l'alimentation secteur.

Branchement avec commande sur place avec un bouton poussoir

Pour la commande sur place, raccordez le fil marron du moteur avec la phase de l'alimentation secteur via un bouton poussoir. Le commutateur ne doit pas être actionné dans les 5 secondes suivant la mise sous tension. Il est ensuite possible de commander le moteur à l'aide du bouton poussoir avec la séquence d'ordres montée, arrêt, descente, arrêt, etc.

Il faut, pour que la détection d'obstacles sensible puisse être activée, que la roue avec détection d'obstacles soit montée sur le moteur.



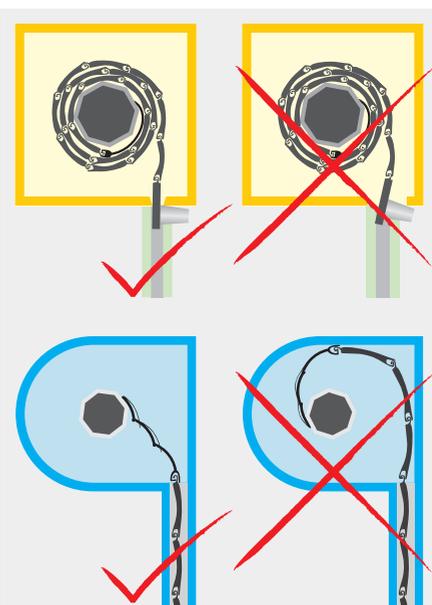
Informations

Les moteurs avec fin de course électronique C01 identifient et programment automatiquement les positions de fin de course lorsque des butées ont été prévues. En l'absence de butées, il y a programmation des points d'arrêt finaux.

Pour qu'ils puissent identifier sans erreur la position de fin de course supérieure, il faut la présence d'une butée (butée invisible dans la lame finale ou butée d'arrêt).

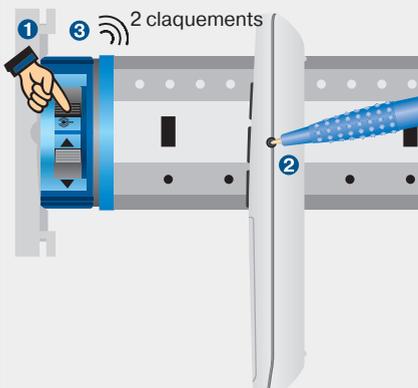
Installation avec verrous

Le verrou doit être bien enclenché et appuyer le volet roulant contre le rebord de la fenêtre.



Programmation de l'émetteur maître

Commutez le moteur en mode de programmation ① pendant 3 minutes en connectant l'alimentation électrique (Power On) ou en mettant le commutateur radio en position . Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître voulu ② jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement ③ (3 s lors de la première installation, 10 s en cas de reprogrammation d'un émetteur maître déjà programmé).

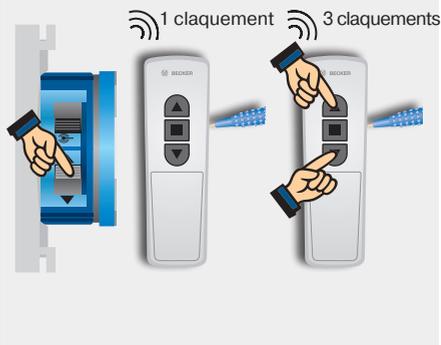


Correction du sens de rotation

Aucune position de fin de course ne doit déjà être programmée.

Avec l'interrupteur sur le moteur : inversez le commutateur de sens de rotation du moteur si le moteur tourne dans le mauvais sens (aucune fin de course ne doit avoir été déjà programmée).

Avec l'émetteur maître : appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois. Puis appuyez sur la touche de programmation et la touche montée et de descente. jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.



Moteurs du type C01

Réglage des positions de fin de course

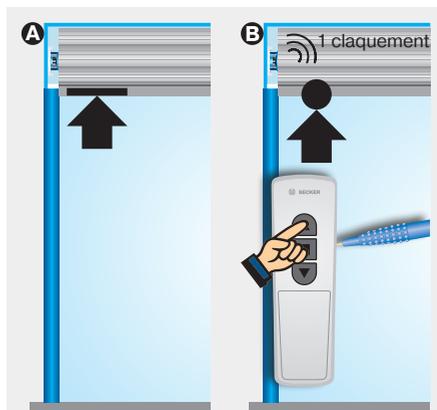
1. Programmation de la position de fin de course supérieure avec l'émetteur maître

A Vers la butée supérieure

Faites monter le volet roulant contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

Faites monter le volet roulant dans la position supérieure voulue. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche montée jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



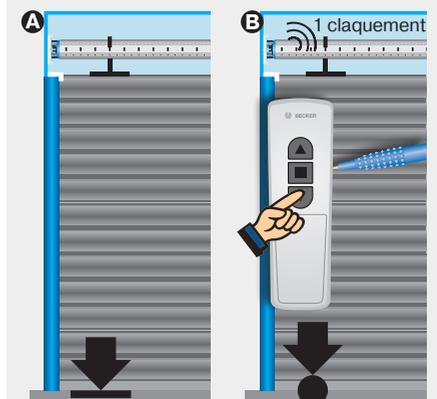
2. Programmation de la position de fin de course inférieure avec l'émetteur maître

A Vers la butée inférieure

Faites descendre le volet roulant jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement (il faut utiliser la roue pour détection des obstacles pour une installation avec attaches).

B Vers le point inférieur

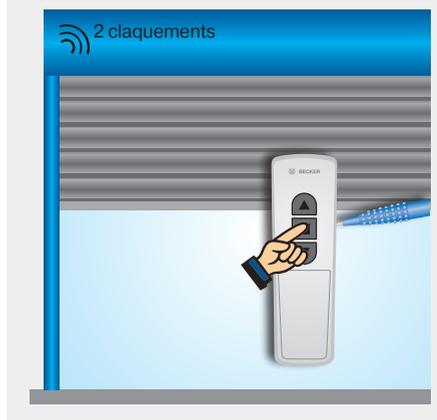
Déplacez le volet roulant dans la position voulue. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche descente jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



3. Effacement des positions de fin de course avec l'émetteur maître

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche arrêt jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement au bout de 10 secondes.

Si le volet roulant se trouve entre les positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées lors de la procédure d'effacement. Si le volet roulant se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée.



Réglage des positions intermédiaires

4. Programmation de la position intermédiaire/position d'aération

Mettez le moteur dans la position intermédiaire/position d'aération voulue et appuyez sur les touches arrêt et descente ou arrêt et montée jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

Pour arriver en position intermédiaire/position d'aération, appuyez dans la seconde qui suit 2 fois sur la touche descente ou sur la touche montée (double pression).

5. Effacement de la position intermédiaire/position d'aération

Mettez le moteur dans la position à effacer et répétez le processus de programmation jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

6. Activation de la sécurité antigel supérieure (en option)

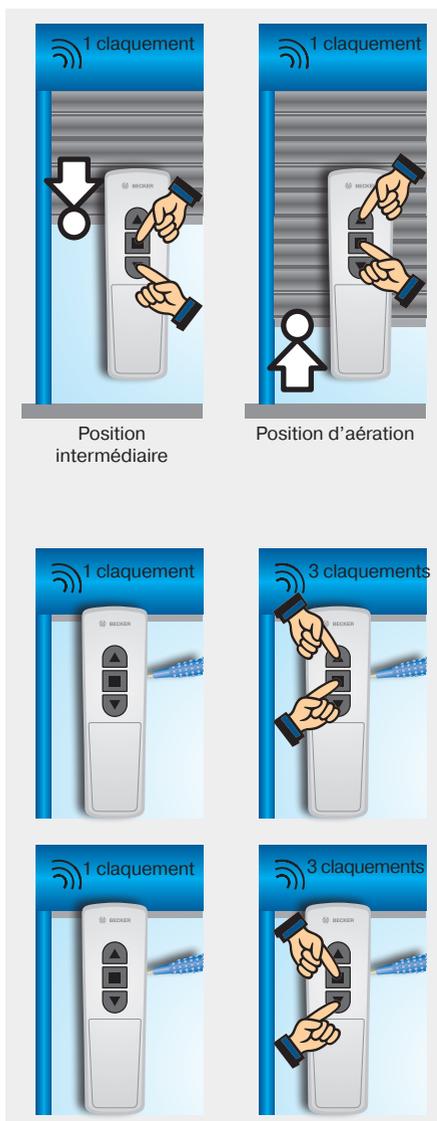
Faites monter le volet roulant jusqu'à la butée supérieure. Appuyez ensuite sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois. Puis appuyez sur la touche de programmation, la touche arrêt et la touche montée jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.

7. Activation de la fonction de moustiquaire (en option)

Faites monter le volet roulant dans la position de fin de course supérieure. Appuyez ensuite sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois. Puis appuyez sur la touche de programmation, la touche arrêt et la touche descente jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.

Remarque :

Le moteur tourne en mode « homme mort » pendant l'essai d'installation (première montée et/ou descente). Le moteur signale l'absence d'une position de fin de course en démarrant brièvement avant de s'arrêter, puis de repartir (ESI : indicateur d'état des positions de fin de course). Le moteur sauvegarde définitivement les positions de fin de course après les avoir identifiées sans erreur 3 fois de suite (3 montées et 3 descentes).



Moteurs du type B01

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R8-B01

R	Dimension du moteur (diamètre du tube) P - 35mm R - 45mm
8	Couple nominal
B	Moteur radio B-Tronic
01	Modèle

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 14 43 60105

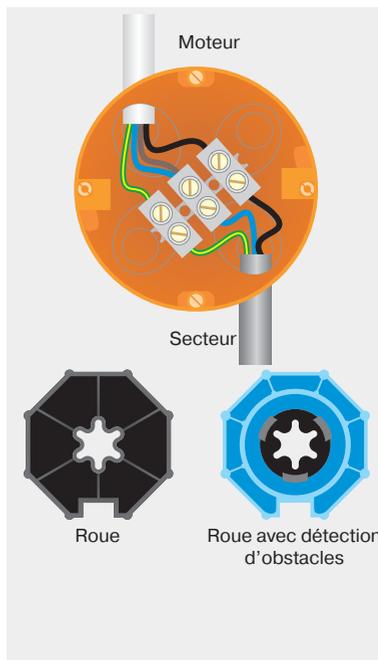
14	Année 2014
43	Semaine calendaire
60105	Numéro d'ordre de production



Branchement

Les moteurs avec fin de course électronique et récepteur radio intégrés se branchent directement sur l'alimentation électrique. Raccordez le fil marron avec le fil bleu du conducteur neutre.

Il faut, pour que la détection d'obstacles sensible puisse être activée, que la roue avec détection d'obstacles soit montée sur le moteur.



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique B01 identifient et programment automatiquement les positions de fin de course lorsque des butées ont été prévues. En l'absence de butées, il y a programmation des points d'arrêt finaux.

Pour qu'ils puissent identifier sans erreur la position de fin de course supérieure, il faut la présence d'une butée (butée invisible dans la lame finale ou butée d'arrêt).

Installation avec verrous

Le verrou doit être bien enclenché et appuyer le volet roulant contre le rebord de la fenêtre.

Programmation de l'émetteur

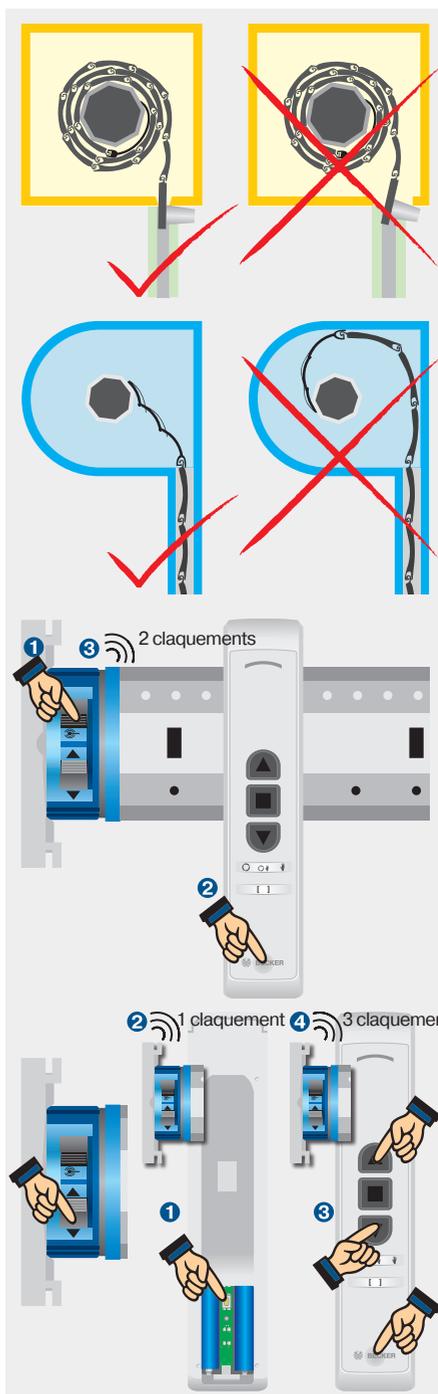
Commutez le moteur en mode de programmation **1** pendant 3 minutes en connectant l'alimentation électrique (Power On) ou en mettant le commutateur radio en position . Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître voulu **2** jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement **3**.

Correction du sens de rotation

Aucune position de fin de course ne doit déjà être programmée.

Avec l'interrupteur sur le moteur : inversez le commutateur de sens de rotation du moteur si le moteur tourne dans le mauvais sens (aucune fin de course ne doit avoir été déjà programmée).

Avec l'émetteur : appuyez plusieurs fois sur la touche maître **1** sous le couvercle du compartiment à piles jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois **2**. Puis appuyez sur la touche de programmation et la touche montée et descente **3** jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement **4**.



Moteurs du type B01

Réglage des positions de fin de course

Mettez l'émetteur en mode maître pour commencer

Appuyez plusieurs fois sur la touche maître sous le couvercle du compartiment à piles jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

1. Programmation de la fin de course supérieure (en mode maître)

A Vers la butée supérieure

Faites monter le volet roulant contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

Faites monter le volet roulant dans la position supérieure voulue. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche montée jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

2. Programmation de la fin de course inférieure (en mode maître)

A Vers la butée inférieure

Faites descendre le volet roulant jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement (il faut utiliser la roue pour détection des obstacles pour une installation avec attaches).

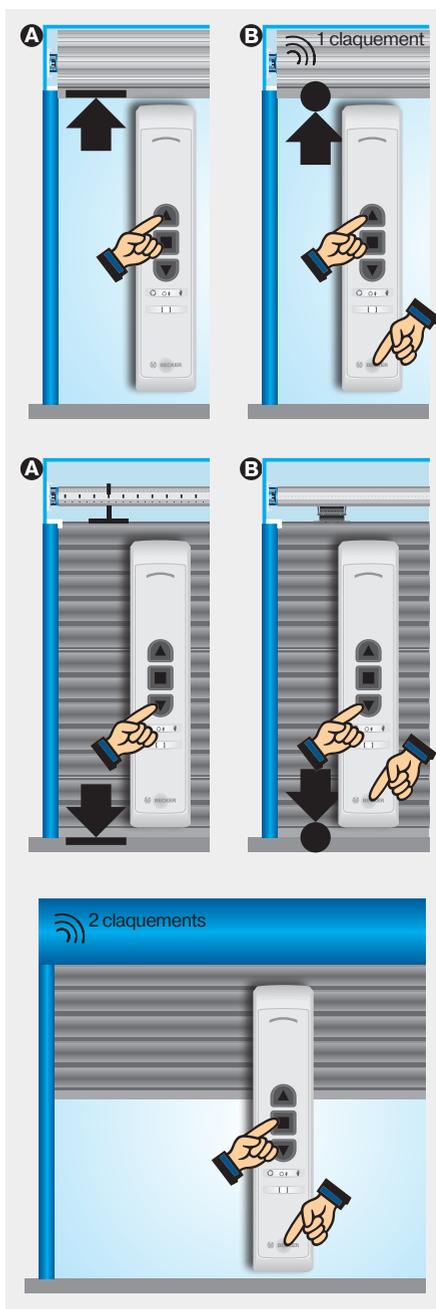
B Vers le point inférieur

Déplacez le volet roulant dans la position voulue. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche descente jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

3. Effacement des positions de fin de course (en mode maître)

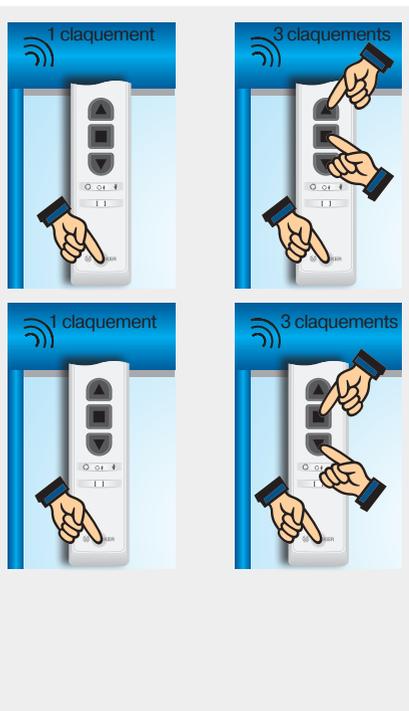
Appuyez sur la touche de programmation et la touche arrêt jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Si le volet roulant se trouve entre les positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées lors de la procédure d'effacement. Si le volet roulant se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée.



4. Activation de la sécurité antigel supérieure (en mode maître)

Faites monter le volet roulant jusqu'à la butée supérieure. Appuyez ensuite sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois. Puis appuyez sur la touche de programmation, la touche arrêt et la touche montée jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.



5. Activation de la fonction de moustiquaire (en mode maître)

Faites monter le volet roulant dans la position de fin de course supérieure. Appuyez ensuite sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois. Puis appuyez sur la touche de programmation, la touche arrêt et la touche descente jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.

Fermeture du mode maître

Appuyez pour cela sur la touche Manuel/Auto sur la face avant de l'émetteur jusqu'à ce que la LED Manuel/Auto s'arrête de clignoter.

Remarque :

En mode maître, le moteur fonctionne en mode « homme mort ». Le moteur signal l'absence d'une position de fin de course en démarrant brièvement avant de s'arrêter, puis de repartir (ESI : indicateur d'état des positions de fin de course). Le moteur sauvegarde définitivement les positions de fin de course après les avoir identifiées sans erreur 3 fois de suite (3 montées et 3 descentes).

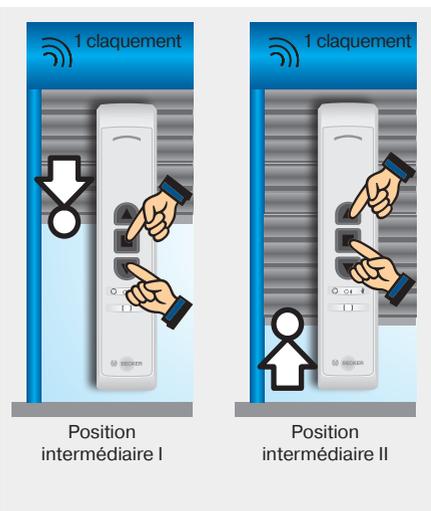
6. Programmation des positions intermédiaires

Mettez le moteur dans la position voulue et appuyez sur les touches arrêt et descente (position intermédiaire I) ou arrêt et montée (position intermédiaire II) jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

Pour arriver dans la position intermédiaire correspondante, appuyez dans la seconde qui suit 2 fois sur la touche descente ou sur la touche montée (double pression).

7. Effacement d'une position intermédiaire

Mettez le moteur dans la position à effacer et répétez le processus de programmation jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.



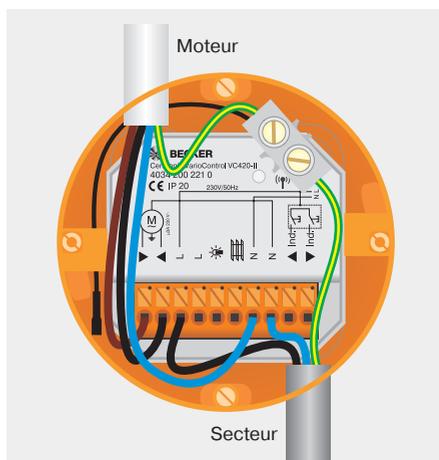
Commande VC420-II

Mise en service

Branchement

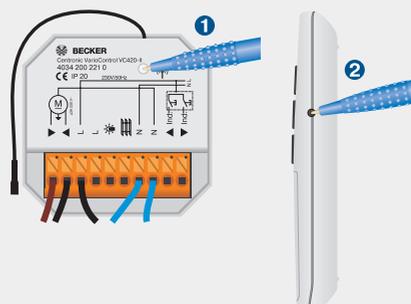
Les récepteurs radio externes VC420-II permettent de mettre à niveau des moteurs conventionnels pour les adapter à la technologie radio. Une entrée supplémentaire sur la le récepteur VC420-II permet à un point de commande externe de commuter la montée / descente.

L'exemple ci-contre illustre le branchement de la commande VC420-II.



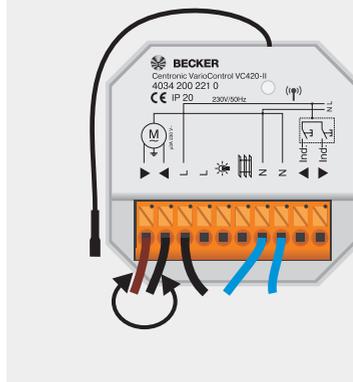
Programmation de l'émetteur maître

Commutez la commande en mode de programmation ① pendant 3 minutes en appuyant brièvement sur la touche de programmation radio ou en connectant l'alimentation électrique (Power ON). Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur voulu ② jusqu'à ce que la commande confirme le processus de programmation par un bref ordre de montée/descente (3 s lors de la première installation, 10 s en cas de reprogrammation d'un émetteur maître déjà programmé).



Correction du sens de rotation

Pour corriger le sens de rotation, inverser les fils marron et noir du câble de connexion du moteur.



Fonctions de la VC420-II

Entrées individuelles

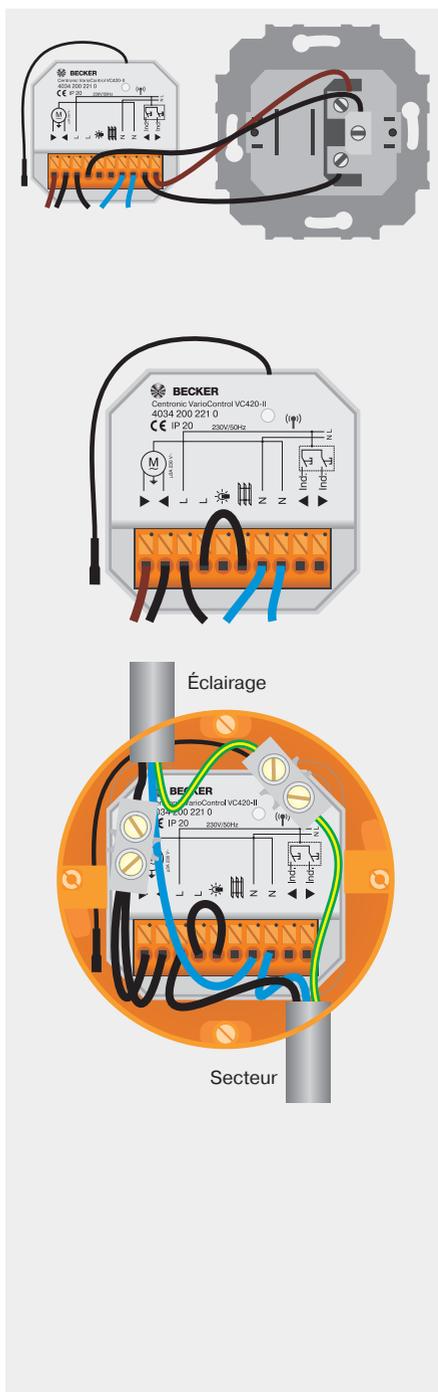
Il est possible de brancher un commutateur Montée/Descente sur les entrées individuelles. Exercez une pression prolongée sur la touche pour déclencher un ordre de montée ou de descente. Une pression brève entraîne un ordre d'arrêt. Pour arriver à la position intermédiaire correspondante, appuyez deux fois brièvement sur la touche de montée ou de descente.

Commutation : mode volet roulant-store banne/mode store vénitien

Le pontage des bornes L et  permet de commuter la commande du mode volet roulant-store banne en mode store vénitien.

Commutation : appareil de commande de l'éclairage/appareil de commande de moteur

Le pontage des bornes L et  permet de commander le mode de commande de l'éclairage. Un ordre de montée ou de descente n'entraîne pas de coupure une fois le temps de fonctionnement écoulé. Un ordre de montée ou de descente connecte l'éclairage, un ordre d'arrêt l'éteint à nouveau.



Volets roulants
Commandes



Commande VC4200B

Mise en service

Branchement de l'appareil de commande de moteur

Il est possible de brancher sur le récepteur radio bidirectionnel VC4200B des moteurs conventionnels (moteurs tubulaires, moteurs pour stores vénitiens) pour commander des volets roulants et protections solaires. La commande VC4200B calcule automatiquement, via une détection de courant, le temps de déplacement entre les positions de fin de course et retourne la position du tablier/ de la toile à l'émetteur et à la commande CentralControl. Il faut pour cela, après l'installation, manœuvrer 3 fois entièrement et sans interruption le tablier/la toile dans les positions de fin de course.

La détection de courant est désactivée lorsque le sélecteur de fonction se trouve en pos. 8 (volet roulant) et pos. 9 (store vénitien). Pour pouvoir afficher la position, l'horaire de déplacement doit être programmé dans la commande CentralControl.

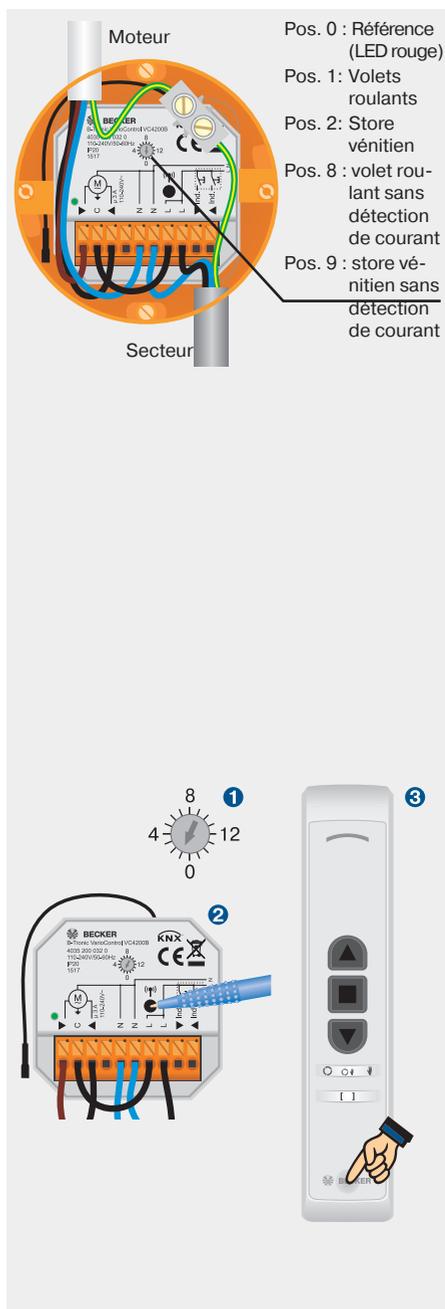
Déplacez pour cela le tablier/la toile en mode maître dans la position de fin de course supérieure et appuyez pendant 3 s sur les touches prog. et montée. Déplacez ensuite le tablier/la toile dans la position de fin de course inférieure et appuyez pendant 3 s sur les touches prog. et descente.

Programmation de l'émetteur

Réglez le sélecteur de fonction sur la Pos. 1 (exemple : volet roulant) ❶. Puis commutetez la commande en mode de programmation ❷ pendant 3 minutes en appuyant pendant 3 secondes sur la touche de programmation radio ou en connectant l'alimentation électrique (Power ON). Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur souhaité ❸ jusqu'à ce que la commande confirme le processus de programmation on par la LED qui s'allume en vert.

Remarque :

Il faut, avant la programmation, régler la fonction correspondante sur l'émetteur.



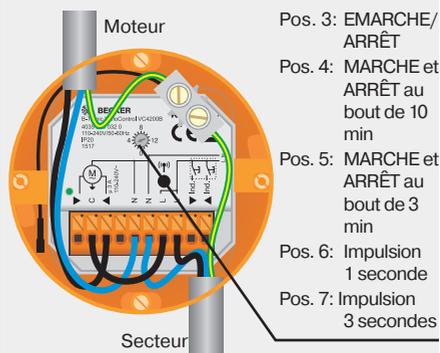
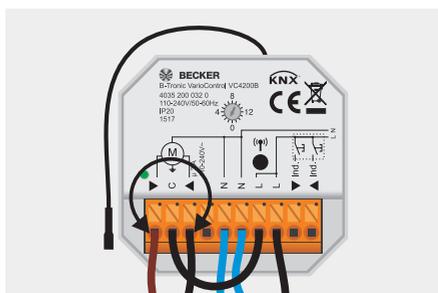
Fonctions

Correction du sens de rotation

Pour corriger le sens de rotation, inverser les fils marron et noir du câble de connexion du moteur. Il est aussi possible de corriger le sens de rotation avec une télécommande Becker (voir moteurs du type B01, correction du sens de rotation).

Branchement de l'appareil de commande de l'éclairage/du commutateur radio

Le VC4200B peut servir de commutateur radio. Il faut régler le commutateur de fonction dans la position voulue avant de programmer l'émetteur.



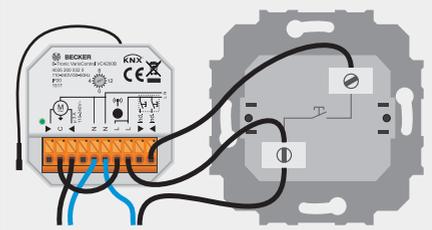
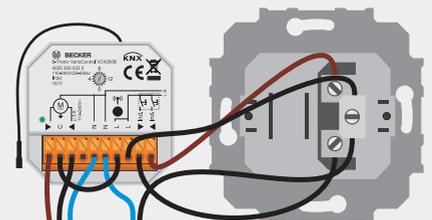
Entrées individuelles

Fonction : volet roulant/store vénitien

Il est possible de brancher un commutateur montée/descente sur les entrées individuelles. Exercez une pression prolongée sur la touche pour déclencher un ordre de montée ou de descente. Une pression brève entraîne un ordre d'arrêt. Pour arriver à la position intermédiaire correspondante, appuyez deux fois brièvement sur la touche de montée ou de descente.

Fonction : marche/arrêt

Il est possible de brancher un commutateur sur l'entrée individuelle « montée ». Une pression sur ce commutateur permet de connecter ou de déconnecter la sortie « montée ».



Commande SC431-II

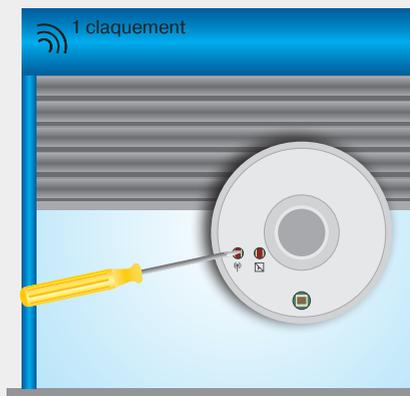
Mise en service du capteur de lumière radio SC431-II

Programmation de la SC431-II

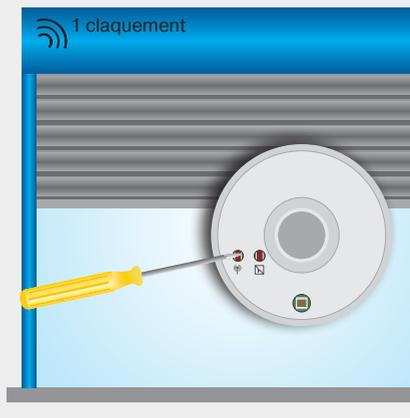
1. Appuyez sur la touche de programmation sur le côté droit de l'émetteur maître (le premier émetteur programmé) jusqu'à ce que le récepteur claque 1 fois.



2. Appuyez alors sur la touche de programmation de la SC431-II jusqu'à ce que le récepteur claque 1 fois.



3. Appuyez maintenant une nouvelle fois sur la touche de programmation de la SC431-II jusqu'à ce que le récepteur émette un double claquement.



Réglage de la fonction de protection solaire

1. Tournez le régulateur de la valeur seuil pour le soleil pour adapter la valeur seuil pour le soleil à l'aide du témoin de contrôle.

Réglage de la fonction crépuscule

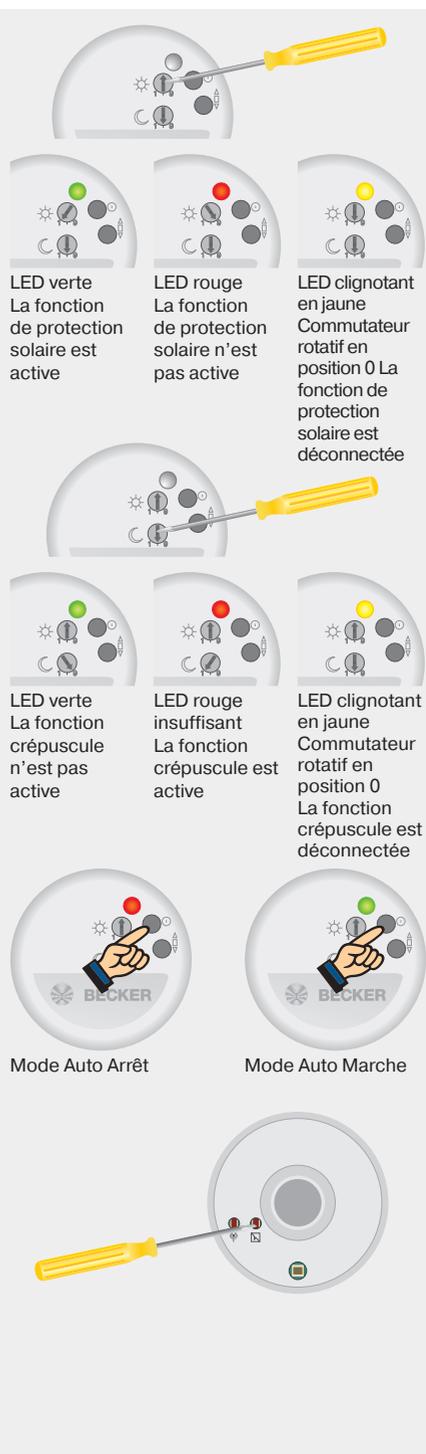
2. Tournez le régulateur de la valeur seuil pour le crépuscule pour adapter la valeur seuil pour le crépuscule à l'aide du témoin de contrôle.

Touche Manuel/Auto

Appuyez sur la touche Manuel/Auto pour connecter ou déconnecter les ordres automatiques (protection solaire et fonction crépuscule).

Fonction bris de glace

Appuyez sur la touche  jusqu'à ce que la LED s'allume en vert. La fonction bris de glace est alors activée. Appuyez à nouveau sur la touche  pour désactiver à nouveau la fonction bris de glace. La LED s'allume en rouge.



Généralités

Types de moteurs pour protections solaires



Type M:
Moteur avec fin de course mécanique



Type S(+):
(1997-2003)
Moteur avec fin de course électronique



Type SF(+):
(2000-2003)
Moteur avec fin de course électronique et récepteur radio (40 MHz)



Type PS(+):
(2000-2002)
Moteur avec fin de course électronique et programmation point à point



Type SEB(+):
(2003-2016)
Moteur avec fin de course électronique et système de tension de la toile



Type PSF(+):
(à partir de 2005)
Moteur avec récepteur radio Centronic (868,3 MHz), programmation point à point



Type SEI1 / Type E16:
(à partir de 2012 / à partir de 2018)
Moteur avec fin de course électronique pour système de verrouillage



Type SEFI1 / Type C16:
(à partir de 2012 / à partir de 2018)
Moteur avec récepteur radio Centronic (868,3 MHz) pour systèmes de verrouillage



Type E18:

(à partir de 2015)

Moteur avec fin de course électronique et détection d'obstacles sensible pour écrans ZIP



Type C18:

(à partir de 2015)

Moteur avec récepteur radio Centronic (868,3 MHz) et détection d'obstacles sensible pour écrans ZIP



Type E12:

(à partir de 2017)

Moteur avec fin de course électronique, programmation point à point et système de tension de la toile



Type C12:

(à partir de 2017)

Moteur avec récepteur radio Centronic (868,3 MHz) et système de tension de la toile



Type E15:

(à partir de 2017)

Moteur avec fin de course électronique, programmation point à point

Généralités

Quel moteur pour protections solaires a été installé ?

Sur les moteurs avec fin de course électronique de la dernière génération, les fins de course peuvent être effacées, puis à nouveau réglées avec le point de commande existant. Procédez pour cela comme suit :

Commencez par faire tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens montée ou de la descente.

Effectuez ensuite les déplacements illustrés ci-contre pour effacer les positions de fin de course. Si le moteur émet un double claquement, il s'agit du type E18, E12 ou E15.

Si le moteur est intégré dans un écran Zip, c'est un moteur du [type E18](#).

Faites tourner le moteur dans un sens quelconque pour identifier les types E12 et E15.

Si le moteur s'arrête au bout de 3 secondes environ, puis repart, il s'agit du [type E15](#).

Si le moteur s'arrête au bout de 10 secondes environ, puis repart, il s'agit du [type E12](#).

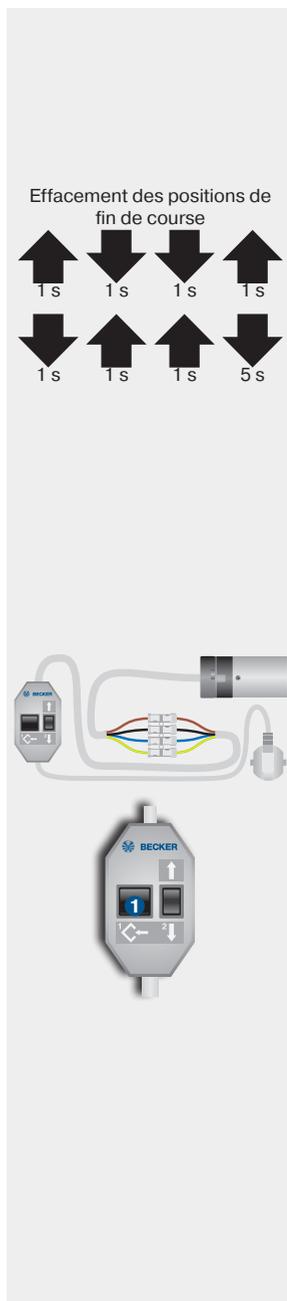
Vous pouvez identifier tous les autres moteurs à l'aide du kit de réglage. Raccordez les fils du câble de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage.

Appuyez pendant 2 secondes sur la touche de programmation **1**.

Si le moteur est bruyant alors que l'axe ne tourne pas, le moteur installé est du [Type M](#). Remplacez alors immédiatement le kit de réglage par un modèle compatible avec le type M.

En l'absence de réaction ou si un claquement unique ou double se fait entendre, il s'agit de moteurs du type S(+), PS(+), SEB(+), SEI1, SEFI1, SF(+), PSF(+), C16, C12 ou C18.

Appuyez sur la touche de déplacement dans les deux sens.



En l'absence de réaction, les moteurs installés sont des modèles avec récepteur radio intégré du **Type SF(+)** (à 2002), **Type PSF(+)** (de 2003 à 2017), **Type SEF11** (à partir de 2012), **Type C18** (à partir de 2017), **C12** (à partir de 2017) ou du **Type C16** (à partir de 2018).

Si l'installation est équipée d'un système de verrouillage, l'absence de réaction du moteur indique qu'il s'agit d'un moteur du **Type C16** ou du **SEF 11** ou du **Type E16** ou du **SE 11**.

Si le moteur est intégré dans un écran Zip, c'est un moteur du **Type C18**.

Faites descendre la toile **1** et appuyez à nouveau sur la touche de programmation **2** pendant 2 secondes.

En l'absence de réaction ou si un claquement unique se fait entendre, faites monter la toile jusqu'à ce que le moteur s'arrête à la butée de fin de course ou en raison d'un point d'arrêt préalablement programmé. Si le moteur a émis un double claquement, appuyez à nouveau sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois. Faites monter la toile jusqu'à ce que le moteur s'arrête à la butée de fin de course ou en raison d'un point d'arrêt préalablement programmé.

Les deux positions de fin de course du moteur sont maintenant programmées.

Appuyez de nouveau sur la touche de programmation **1** pendant 2 secondes. Si vous entendez un double claquement, le moteur installé est du **Type S(+)** (à 2003).

En l'absence de réaction, il s'agit des **types PS(+)** ou **SEB(+)**.

Effectuez la séquence d'effacement avec la touche de déplacement et la touche de programmation.

- Appuyez sur la touche de programmation **1** et maintenez-la enfoncée
- Appuyez sur la touche **↓ 2** et maintenez-la enfoncée
- Relâchez la touche de programmation **1**
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation **1** jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Appuyez 2 fois successivement sur la touche de programmation **1** pendant 2 secondes.

Si le moteur claque 1 fois puis émet un double claquement, il s'agit du **Type SEB(+)** (à partir de 2003).

Si vous n'entendez qu'un simple claquement, il est du **Type PS(+)** (à partir de 2003).



Moteurs du type M (M04)

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R 8/17 C M

R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
P - 35mm
R - 45mm
L - 58mm

8/17 Couple nominal/Vitesse de sortie

C Câble de connexion enfichable

M Fin de course mécanique

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

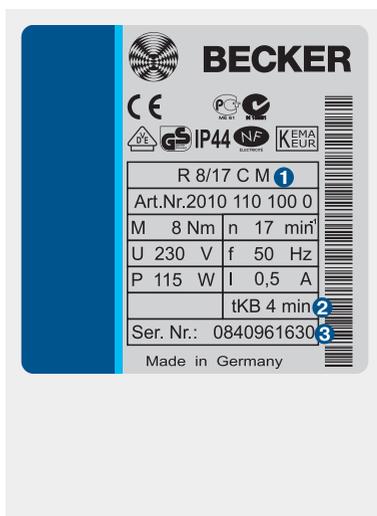
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 08 40 961630

08 Année 2008

40 Semaine calendaire

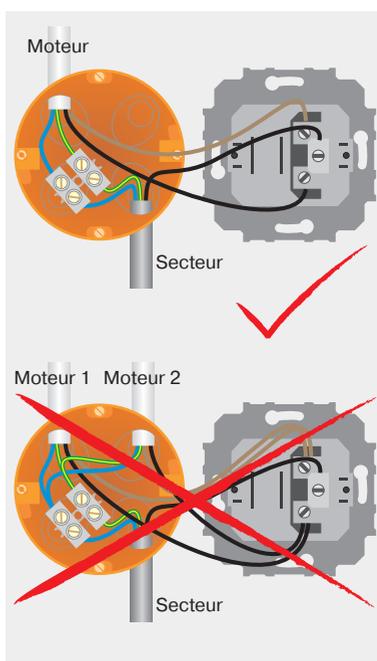
961630 Numéro d'ordre de production



Branchement

Les moteurs avec fin de course mécanique ne doivent pas être branchés en parallèle sur un point de commande. Une décharge du condensateur peut endommager les commutateurs de fin de course, entraînant un dépassement des positions de fin de course.

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.



Informations

Assurez-vous, avant de procéder au montage, que le dispositif de blocage de la roue est bien enclenché (bien serré).

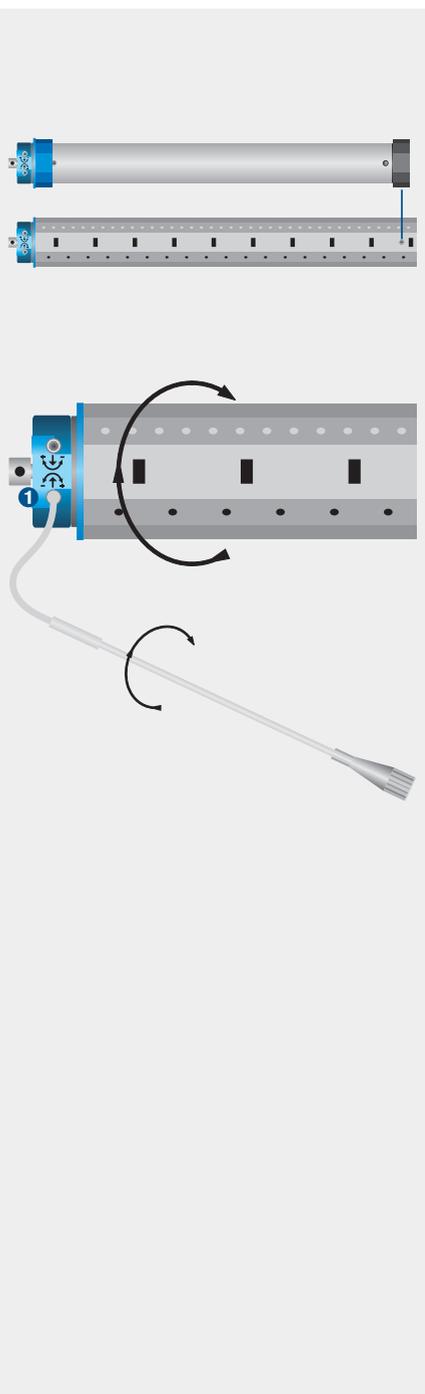
Appliquez un trait de repère sur l'axe pour marquer la position de la roue et percez à cet endroit un trou de 4 mm.

Bloquez la roue avec une vis ou un rivet pour prévenir tout décalage axial dans l'axe.

La flèche sur la tête du moteur indique le sens de rotation ①. Il est possible de régler la fin de course sur l'organe de réglage correspondant avec l'outil de réglage flexible (Réf. 4933 200 002 0).

Une rotation dans le sens + élargit la plage, une rotation dans le sens - réduit la plage.

Le déplacement maximum est de 38 rotations de l'axe.



Moteurs du type M (M04)

Réglage des positions de fin de course

1. Réglage de la fin de course de descente

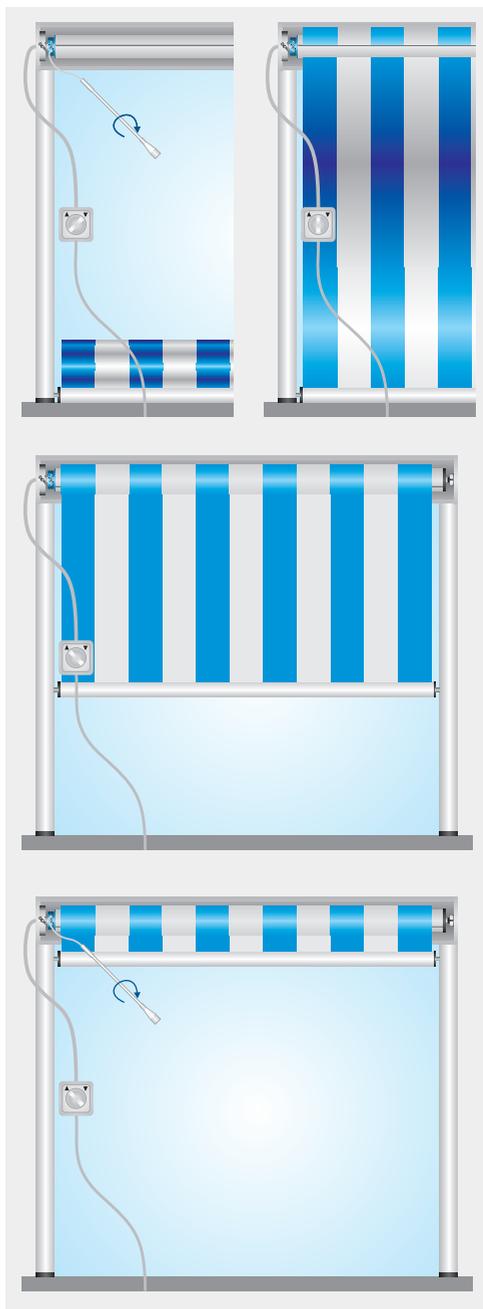
Une fois l'axe monté, faites tourner le moteur dans le sens de la descente jusqu'à ce qu'il s'arrête automatiquement. Tournez l'organe de réglage à l'aide de l'outil de réglage flexible en direction + (sens des aiguilles d'une montre) jusqu'à ce que l'axe se trouve dans une position permettant de raccorder la toile à l'axe.

Raccordez la toile à l'axe.

Faites monter la toile jusqu'à ce que le moteur soit automatiquement arrêté par le commutateur de fin de course de montée.

Remarque : À la livraison (réglage usine), la capacité de la cage est préréglée sur 2 tours dans le sens montée et descente. Le moteur s'arrête en cours de montée au bout de 4 à 5 rotations.

Tournez l'organe de réglage correspondant en direction du signe + (sens des aiguilles d'une montre) à l'aide de l'outil de réglage flexible jusqu'à ce que la toile se trouve en position de fin de course de montée.

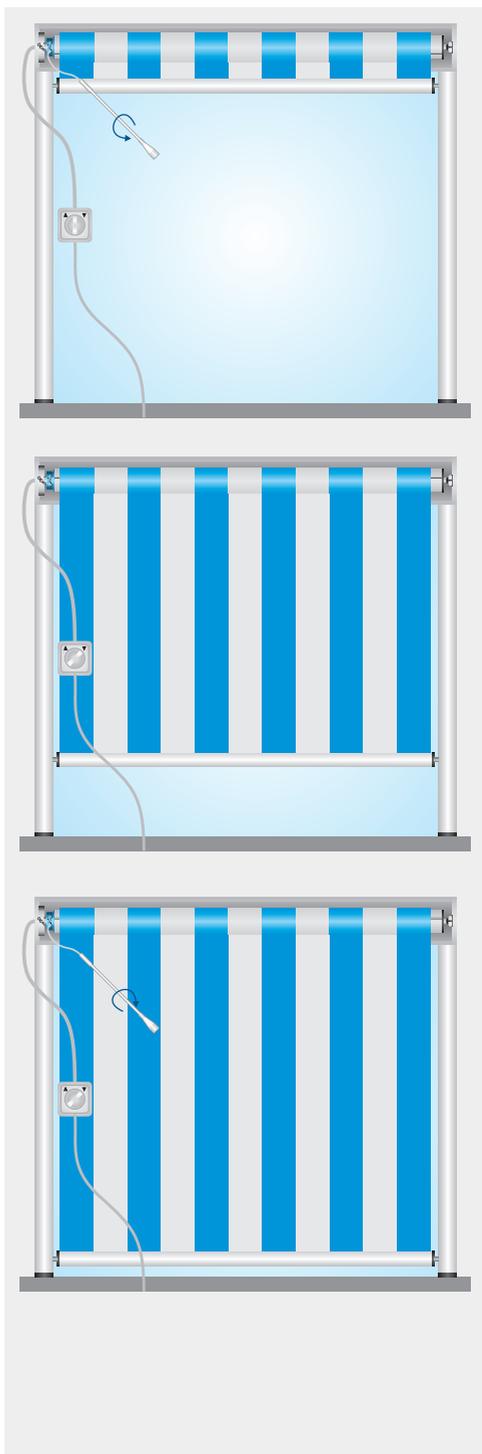


Déconnectez le sens de montée. Tournez l'organe de réglage pour la fin de course de descente de 3 à 10 rotations avec l'outil de réglage flexible en direction du signe - (en fonction du nombre d'enroulements de la toile autour de l'axe lorsque la toile est descendue).

2. Réglage de la fin de course de montée

Faites descendre la toile jusqu'à ce que le moteur soit automatiquement arrêté lorsqu'il atteint le commutateur de fin de course de descente.

Tournez l'organe de réglage pour la fin de course de descente en direction du signe + (dans le sens des aiguilles d'une montre) à l'aide de l'outil de réglage flexible jusqu'à ce la position de descente souhaitée soit atteinte.



Moteurs du type PS(+)

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R 30/17 C PS+

R	Dimension du moteur (diamètre du tube) P - 35mm R - 45mm L - 58mm
30/17	Couple nominal/Vitesse de sortie
C	Câble de connexion enfichable
P	Programmables point à point
S	Fin de course électronique pour protection solaire
+	Force de fermeture élevée pour stores bannes cassettes

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 09 01 961657

09	Année 2009
01	Semaine calendaire
961657	Numéro d'ordre de production



Branchement

Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. Le nombre maximum de moteurs commandés de manière synchrone dépend de la capacité de l'élément de commande.

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.

Règle applicable pour des éléments de commande d'une capacité de charge du contact de 5 A :

R5/20 PS - R12/17 C PS(+) =

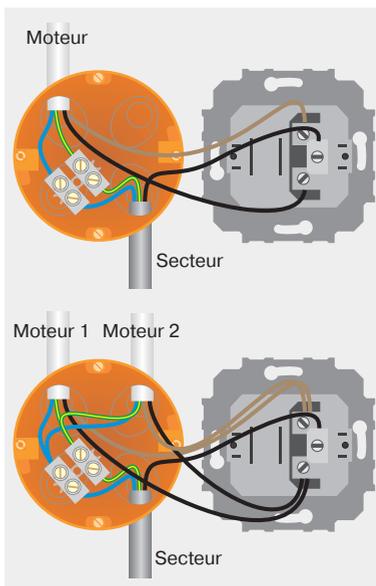
5 moteurs maximum

R20/17 C PS(+) - R60/17 C PS(+) =

3 moteurs maximum

L70/17 C PS(+) - L120/11 C PS(+) =

2 moteurs maximum



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique PS(+) identifient et programment automatiquement la position de fin de course de montée avec une butée permanente.

En l'absence de butée, un point d'arrêt final est programmé.

Moteurs du type PS

Les moteurs PS servent à commander des écrans, des stores bannes et des ombrages pour jardins d'hiver.

Moteurs du type PS+

Les moteurs PS+ servent à commander des stores bannes cassettes nécessitant un couple de fermeture accru. La cassette est alors toujours entièrement fermée.

Vous pouvez régler les positions de fin de course à l'aide du kit de réglage ou de l'interrupteur placé sur la tête du moteur.

Raccordez les fils du câble de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage.



Moteurs du type PS(+)

Réglage des positions de fin de course avec les interrupteurs

1. Effacement des deux positions de fin de course avec les interrupteurs

Réglez les deux interrupteurs sur  et émettez un bref ordre de déplacement.



2. Programmation de la fin de course de descente

Déplacez la toile dans la position souhaitée et basculez l'interrupteur correspondant de  à .



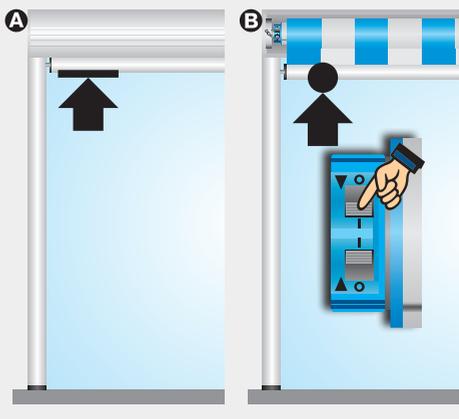
3. Programmation de la fin de course de montée

A Butée de fin de course de montée

Déplacez la toile contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de montée

Déplacez la toile dans la position souhaitée et basculez l'interrupteur correspondant de  à .



Réglage des positions de fin de course avec le kit de réglage

1. Programmation de la position de fin de course de descente avec le kit de réglage

Raccordez les fils des câbles de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage Becker.

Il faut qu'au moins un interrupteur sur la tête du moteur se trouve en position I.

Déplacez la toile dans la position souhaitée et appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

2. Programmation de la position de fin de course de montée avec le kit de réglage

A Vers la butée de fin de course de montée

Déplacez la toile contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de montée

Faites monter la toile dans la position supérieure souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

3. Effacement des positions de fin de course avec le kit de réglage

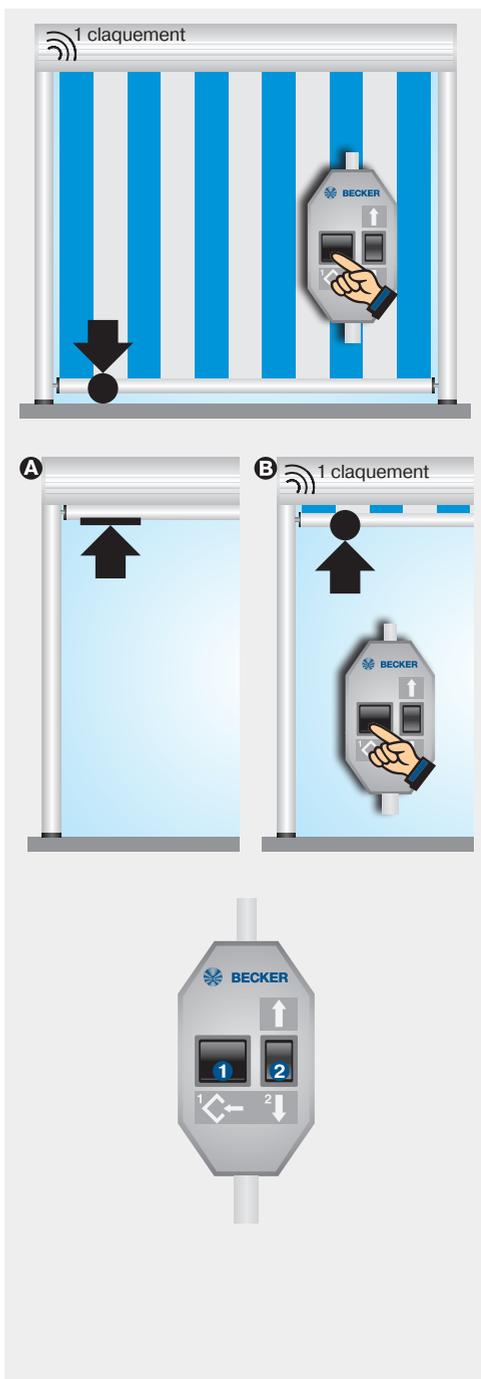
- Appuyez sur la touche de programmation ① et maintenez-la enfoncée

- Appuyez sur la touche ↓ ② et maintenez-la enfoncée

- Relâchez la touche de programmation ①

- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation ① jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement

Si le moteur se trouve entre deux positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées. Si le moteur se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée.



Moteurs du type E15

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R 30-17-E15

- R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
R - 45mm
L - 58mm
- 30-17 Couple nominal/Vitesse de sortie
- E Fin de course électronique
- 15 Modèle

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 17 01 12504

- 17 Année 2017
- 01 Semaine calendaire
- 12504 Numéro d'ordre de production



Branchement

Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. Le nombre maximum de moteurs commandés de manière synchrone dépend de la capacité de l'élément de commande.

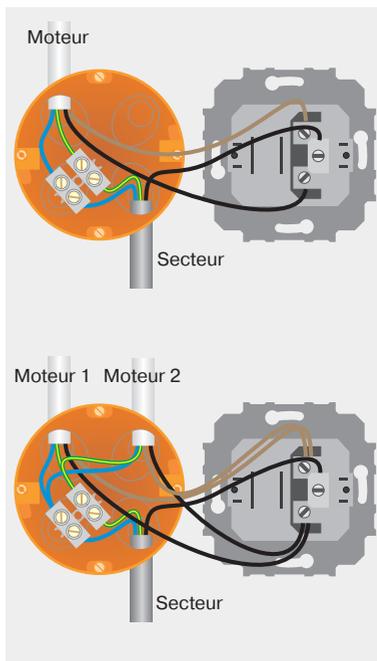
Règle applicable pour des éléments de commande d'une capacité de charge du contact de 5 A :

R8-17-E15 à R12-17-E15 =
5 moteurs maximum

R20-17-E15 à R60-17-E15 =
3 moteurs maximum

L70-17-E15 à L120-11-E15 =
2 moteurs maximum

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.



Informations

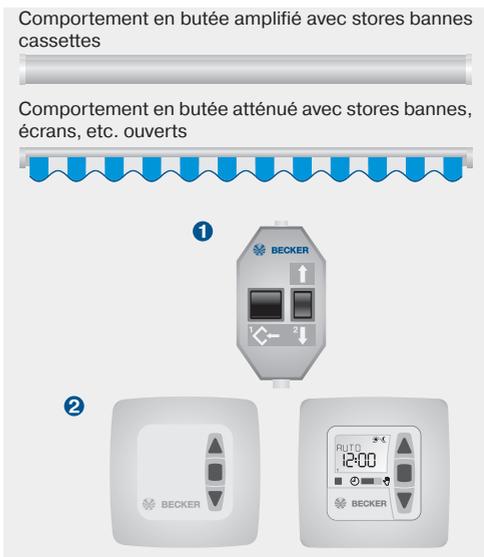
Comportement en butée

Il est possible de régler le moteur E15 sur un comportement en butée amplifié ou atténué.

Réglage des positions de fin de course

Les fins de course peuvent être réglées de 2 façons :

- ① Kit de réglage
- ② Point de commande



Réglage du comportement en butée

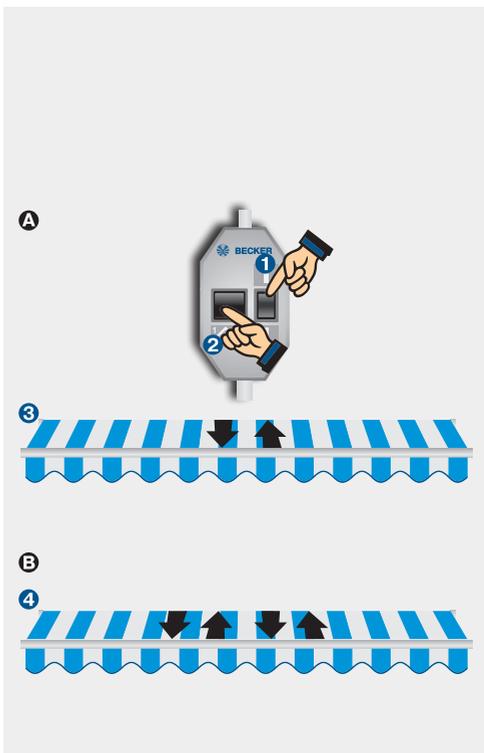
À la livraison, le comportement en butée est amplifié pour les modèles de moteurs Ø 45 et Ø 58. Le comportement en butée ne peut être modifié que pendant les 3 premiers déplacements contre la butée supérieure.

A Activation du comportement en butée atténué

Faites monter le tablier/la toile ① et appuyez en outre, avant d'atteindre la position de fin de course supérieure, sur la touche de programmation ②. Maintenez les deux touches enfoncées jusqu'à ce que le tablier/la toile confirme la commutation par un unique aller-retour ③.

B Activation du comportement en butée amplifié

Répétez la procédure décrite sous A jusqu'à ce que le moteur confirme la commutation par deux allers-retours ④.



Moteurs du type E15

Réglage des positions de fin de course avec le kit de réglage

1. Programmation de la position de fin de course de descente avec le kit de réglage

Raccordez les fils des câbles de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage Becker.

Déplacez la toile dans la position souhaitée et appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

2. Programmation de la position de fin de course de montée avec le kit de réglage

A Vers la butée de fin de course de montée

Déplacez la toile contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

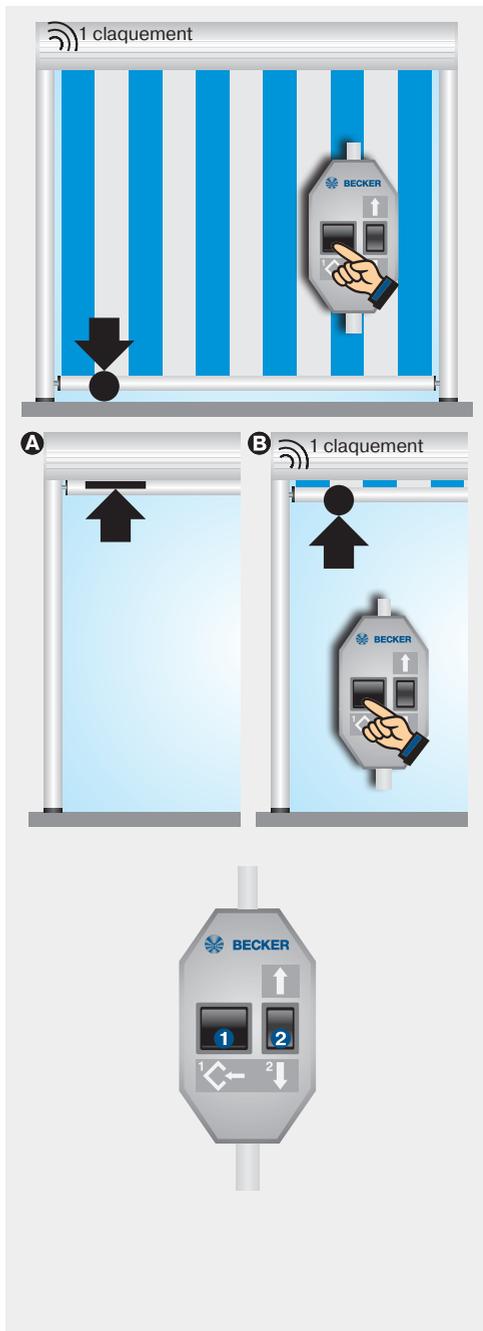
B Vers le point de fin de course de montée

Faites monter la toile dans la position supérieure souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

3. Effacement des positions de fin de course avec le kit de réglage

- Appuyez sur la touche de programmation ① et maintenez-la enfoncée
- Appuyez sur la touche ↓ ② et maintenez-la enfoncée
- Relâchez la touche de programmation ①
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation ① jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement

Si le moteur se trouve entre deux positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées. Si le moteur se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée. Les fonctions spéciales du moteur sont remises à l'état de livraison.

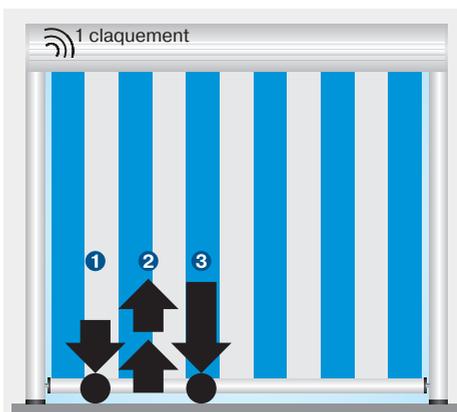


Réglage des positions de fin de course avec le point de commande

1. Réglage de la position de fin de course de descente avec l'élément de commande

Vers le point inférieur

Faites descendre le tablier/la toile dans la position de fin de course inférieure ❶. Faites ensuite monter 2 fois brièvement le tablier/la toile ❷, avec chaque fois une pause de 1 seconde, puis faites redescendre jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claqué 1 fois ❸ au bout de 3 secondes.



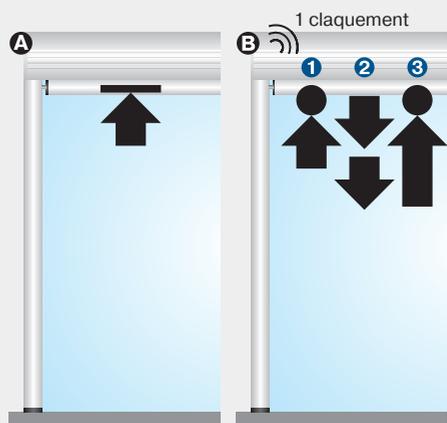
2. Réglage de la position de fin de course de montée avec l'élément de commande

A Vers la butée supérieure

Faites monter le tablier/la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

Déplacez le tablier/la toile dans la position de fin de course supérieure ❶. Faites ensuite descendre 2 fois brièvement le tablier/la toile ❷, avec chaque fois une pause de 1 seconde, puis faites remonter jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claqué 1 fois ❸ au bout de 3 secondes.

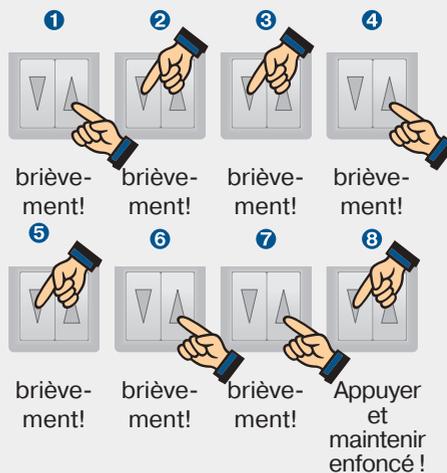


3. Effacement des positions de fin de course avec l'élément de commande

Faites tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens montée ou descente.

Puis effectuez rapidement les opérations ❶ à ❸ de la séquence d'effacement illustrée ci-contre au rythme d'une seconde jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Pour les éléments de commande avec auto-maintien, donnez un ordre d'arrêt après chaque ordre de déplacement bref.



Moteurs du type E12

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R30-17-E12

R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
P - 35mm
R - 45mm
L - 58mm

30-17 Couple nominal/Vitesse de sortie
E Fin de course électronique
12 Modèle

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 17 03 0151

17 Année 2017
03 Semaine calendaire
0151 Numéro d'ordre de production



Branchement

Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. Le nombre maximum de moteurs commandés de manière synchrone dépend de la capacité de l'élément de commande.

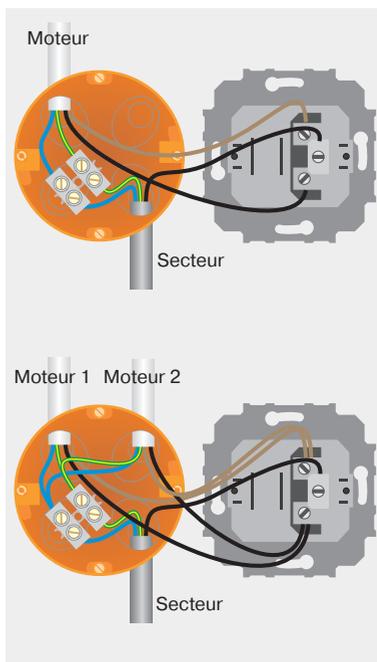
Règle applicable pour des éléments de commande d'une capacité de charge du contact de 5 A :

R8-17-E12 à R12-17-E12 =
5 moteurs maximum

R20-17-E12 à R60-17-E12 =
3 moteurs maximum

L70-17-E12 à L120-11-E12 =
2 moteurs maximum

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.



Informations

Auto-Install

La fonction Auto-Install permet au moteur E12 d'identifier et de programmer automatiquement la fin de course de descente maximale optimale pour des stores à bras articulé et des stores bannes cassettes.

Comportement en butée

Il est possible de régler le moteur E12 sur un comportement en butée amplifié ou atténué.

Détente de la toile

Si la détente de la toile est activée, le moteur redescend, une fois la fin de course supérieure atteinte, de façon minimale afin de détendre la toile.

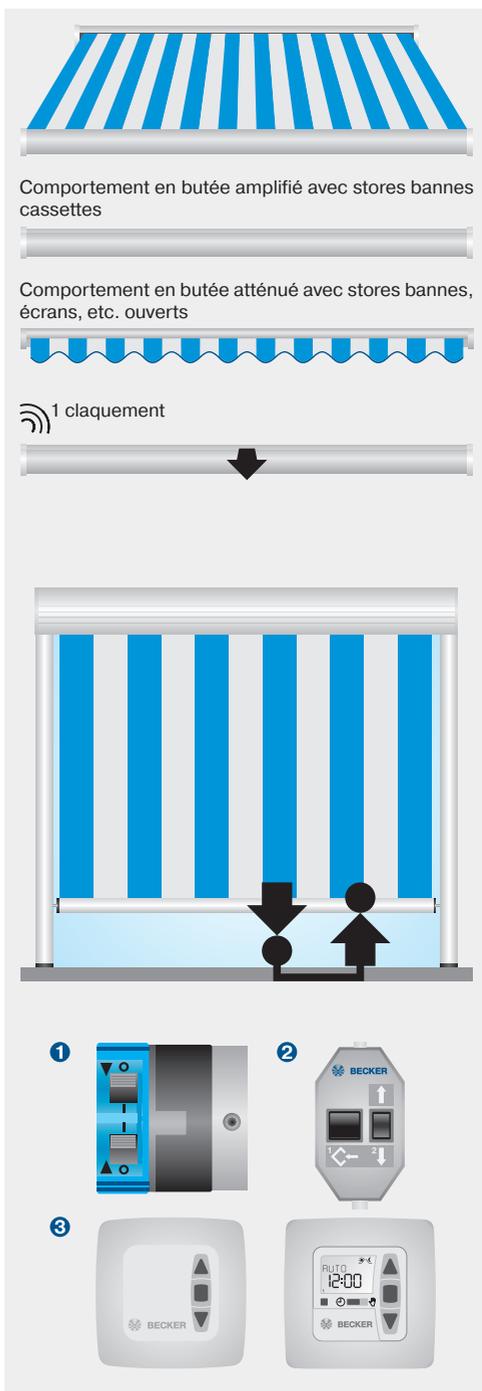
Fonction de tension de la toile

Une fonction programmable de tension de la toile assure une tension de la toile après la descente en fin de course inférieure.

Réglage des positions de fin de course

Les fins de course peuvent être réglées de 3 façons :

- 1 Interrupteur sur le moteur
- 2 Kit de réglage
- 3 Point de commande



Moteurs du type E12

Réglage des positions de fin de course avec Auto-Install

A Auto-Install pour stores à bras articulé et stores bannes cassettes

Faites descendre la toile jusqu'à ce que la position de fin de course de descente soit dépassée et que la toile repose sur les bras articulés ①.

Effectuez ensuite une montée sans interruption jusqu'à ce que la toile s'arrête automatiquement au niveau de la butée supérieure ②.

B Auto-Install (point inférieur librement sélectionnable vers la butée supérieure)

Faites descendre la toile dans la position de fin de course de descente souhaitée ①. Effectuez ensuite une montée sans interruption jusqu'à ce que la toile s'arrête automatiquement au niveau de la butée supérieure ②.



Réglage des positions de fin de course avec les interrupteurs

1. Effacement des deux positions de fin de course avec les interrupteurs

Réglez les deux interrupteurs sur  et émettez un bref ordre de déplacement.



2. Programmation de la fin de course de descente

Déplacez la toile dans la position voulue et basculez l'interrupteur correspondant de  à .



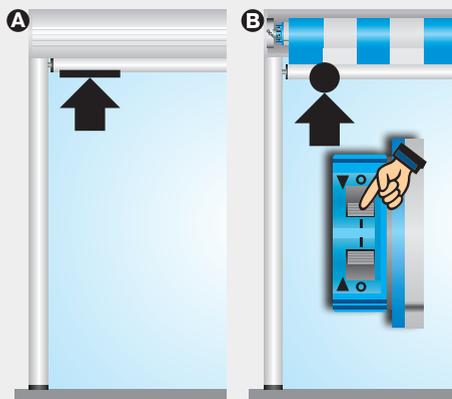
3. Programmation de la fin de course de montée

A Butée de fin de course de montée

Déplacez la toile contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de montée

Déplacez la toile dans la position voulue et basculez l'interrupteur correspondant de  à .



Moteurs du type E12

Réglage des positions de fin de course avec le kit de réglage

1. Programmation de la position de fin de course de descente avec le kit de réglage

Raccordez les fils des câbles de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage Becker.

Il faut qu'au moins un interrupteur sur la tête du moteur se trouve en position I. Déplacez la toile dans la position voulue et appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

2. Programmation de la position de fin de course de montée avec le kit de réglage

A Vers la butée de fin de course de montée

Déplacez la toile contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

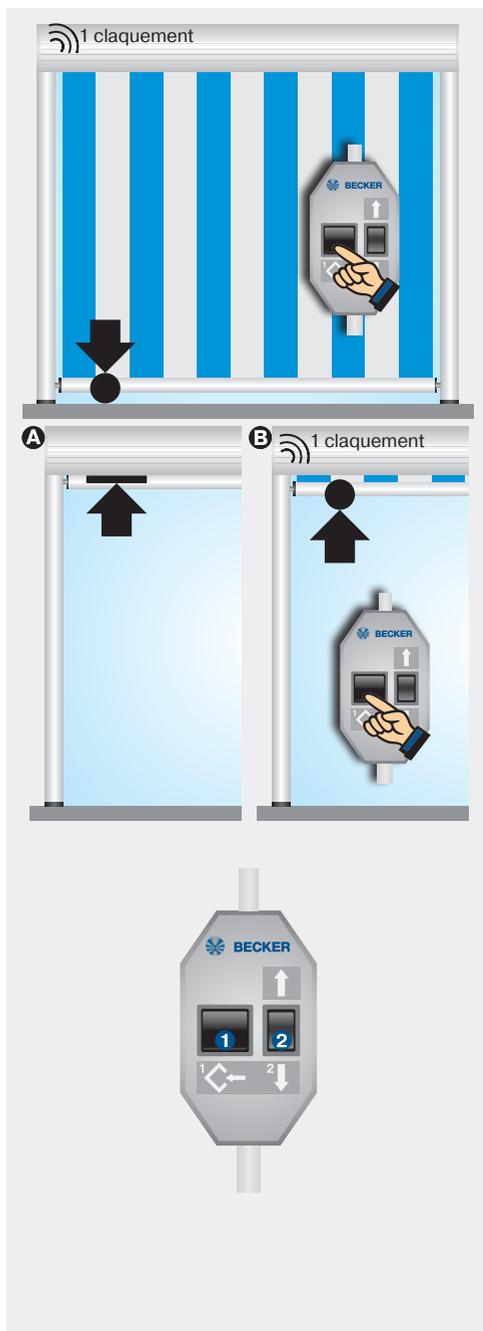
B Vers le point de fin de course de montée

Faites monter la toile dans la position supérieure voulue et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

3. Effacement des positions de fin de course avec le kit de réglage

- Appuyez sur la touche de programmation ① et maintenez-la enfoncée
- Appuyez sur la touche ↓ ② et maintenez-la enfoncée
- Relâchez la touche de programmation ①
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation ① jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement

Si le moteur se trouve entre deux positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées. Si le moteur se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée. Les fonctions spéciales du moteur sont remises à l'état de livraison.



Réglage des positions de fin de course avec le point de commande

1. Réglage de la position de fin de course de descente avec l'élément de commande

Il faut qu'au moins un interrupteur sur la tête du moteur se trouve en position I.

Vers le point inférieur

Faites descendre le tablier/la toile dans la position de fin de course inférieure ①. Faites ensuite monter 2 fois brièvement le tablier/la toile ②, avec chaque fois une pause de 1 seconde, puis faites redescendre jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claqué 1 fois ③ au bout de 3 secondes.

2. Réglage de la position de fin de course de montée avec l'élément de commande

A Vers la butée supérieure

Faites monter le tablier/la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

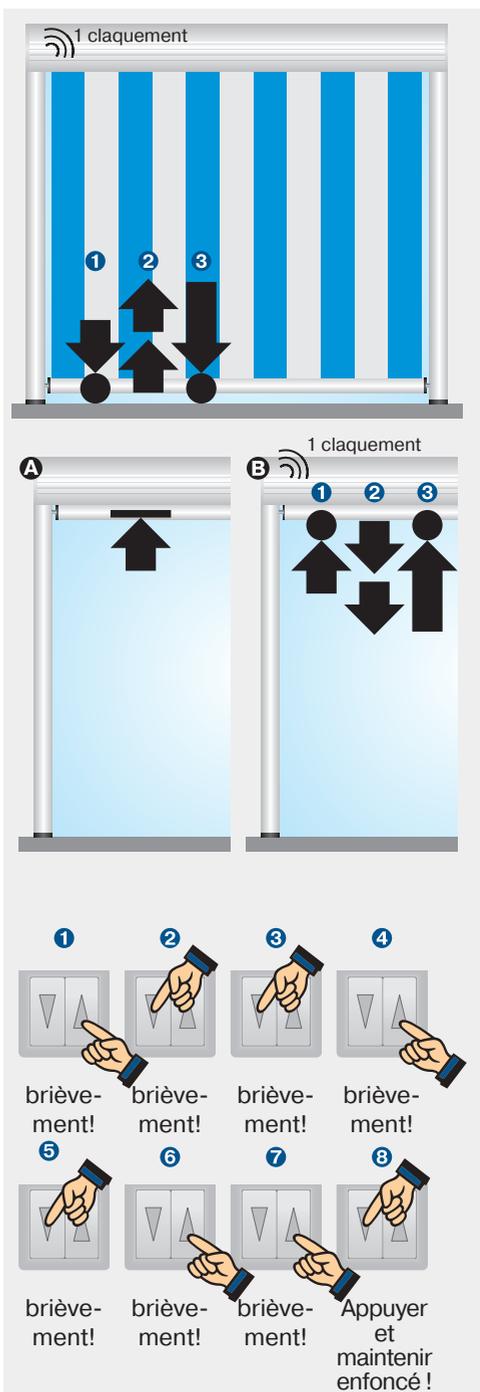
Déplacez le tablier/la toile dans la position de fin de course supérieure ①. Faites ensuite descendre 2 fois brièvement le tabrier/la toile ②, avec chaque fois une pause de 1 seconde, puis faites remonter jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claqué 1 fois ③ au bout de 3 secondes.

3. Effacement des positions de fin de course avec l'élément de commande

Faites tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens montée ou descente.

Puis effectuez rapidement les opérations ① à ⑧ de la séquence d'effacement illustrée ci-contre au rythme d'une seconde jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Pour les éléments de commande avec auto-maintien, donnez un ordre d'arrêt après chaque ordre de déplacement bref.



Moteurs du type E12

Réglage du comportement en butée

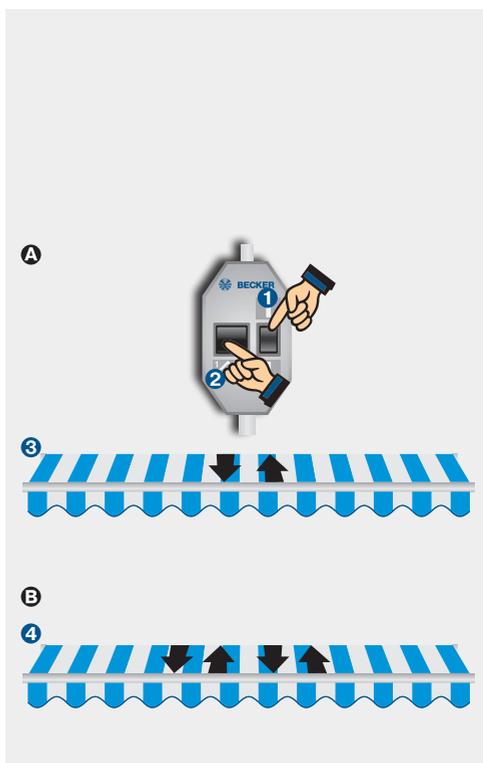
À la livraison, le comportement en butée est atténué pour les modèles de moteurs Ø 35 et amplifié pour les modèles de moteurs de Ø 45 et Ø 58. Le comportement en butée ne peut être modifié que pendant les 3 premiers déplacements contre la butée supérieure.

A Activation du comportement en butée atténué

Faites monter la toile **1** et appuyez en outre, avant d'atteindre la position de fin de course supérieure, sur la touche de programmation **2**. Maintenez les deux touches enfoncées jusqu'à ce que le tablier/la toile confirme la commutation par un unique aller-retour **3**.

B Activation du comportement en butée amplifié

Répétez la procédure décrite sous **A** jusqu'à ce que le moteur confirme la commutation par deux allers-retours **4**.



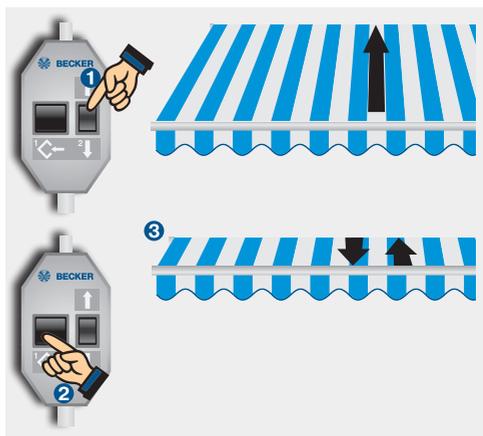
Réglage de la fonction spéciale de détente de la toile

1. Activation/Désactivation de la détente de la toile

À la livraison, la fonction de détente de la toile est désactivée pour les moteurs de Ø 35 et activée pour les moteurs de Ø 45 et Ø 58.

Faites monter la toile contre la butée supérieure **1**.

Appuyez sur la touche de programmation **2** jusqu'à ce que le moteur confirme l'activation et la désactivation de la détente de la toile **3**.



Réglage de la fonction spéciale de tension de la toile

1. Activation de la fonction de tension de la toile

Faites descendre la toile dans la position de fin de course de descente ❶.

Appuyez ensuite sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur confirme par une montée et une descente de la toile ❷.



Déplacez ensuite la toile dans la position de tension de la toile ❸ et appuyez à nouveau sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur confirme par une montée et une descente de la toile ❹.

2. Désactivation de la fonction de tension de la toile

Déplacez la toile dans la position de tension de la toile ❶ et appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur confirme par une montée et une descente de la toile ❷.

Moteurs du type E12-V8

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R8-17-E12-V8

R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
P - 35 mm
R - 45 mm
L - 58 mm

30-17 Couple nominal/Vitesse de sortie

E Fin de course électronique

12 Modèle

V8 Version

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 17 16 21779

17 Année 2017

16 Semaine calendaire

21779 Numéro d'ordre de production

Branchement

Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. Le nombre maximum de moteurs commandés de manière synchrone dépend de la capacité de l'élément de commande.

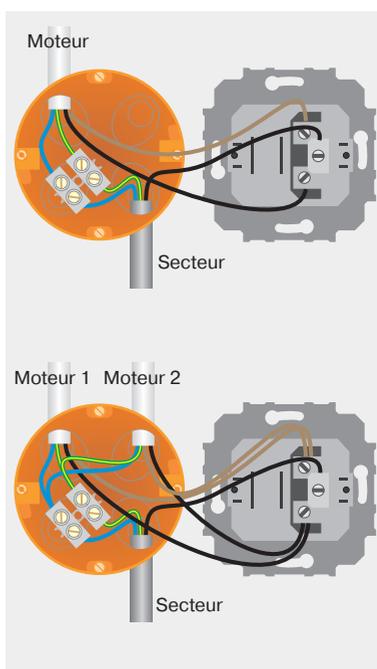
Règle applicable pour des éléments de commande d'une capacité de charge du contact de 5 A :

R8-17-E12 à R12-17-E12 =
5 moteurs maximum

R20-17-E12 à R60-17-E12 =
3 moteurs maximum

L70-17-E12 à L120-11-E12 =
2 moteurs maximum

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.



Informations

Détection d'obstacles

Les obstacles lors de la descente sont identifiés pour éviter un déroulement incontrôlé de la toile (écran).

Il faut, pour que la détection d'obstacles sensible s'active, que la roue avec détection d'obstacles soit montée sur le moteur et que la toile présente une lame finale lourde.

Comportement en butée

Il est possible de régler le moteur E12-V8 sur un comportement en butée amplifié ou atténué.

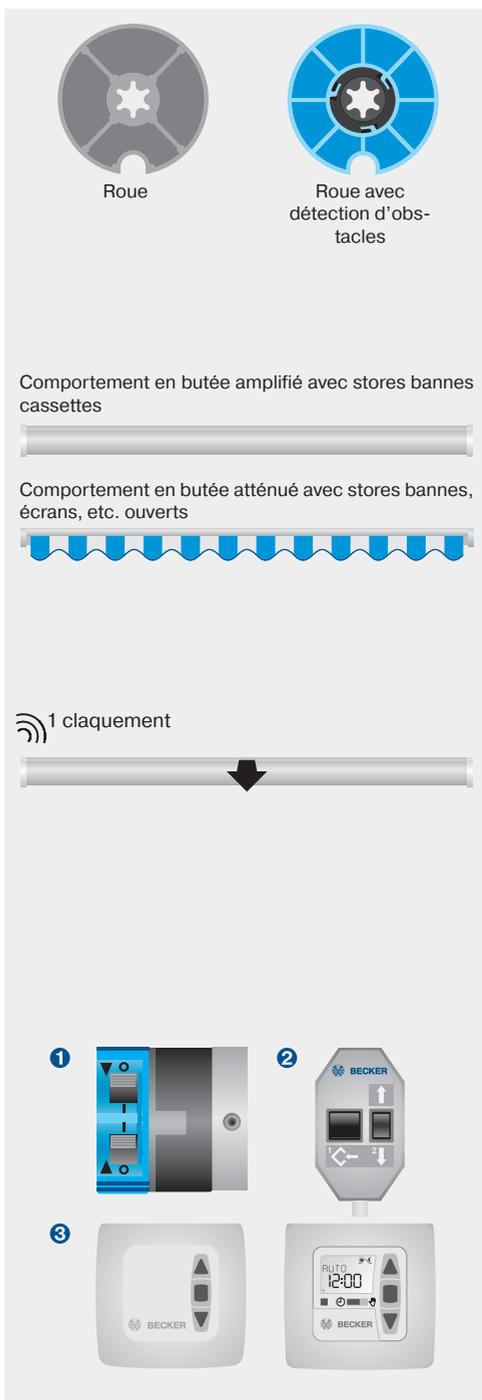
Détente de la toile

Si la détente de la toile est activée, le moteur redescend, une fois la fin de course supérieure atteinte, de façon minimale afin de détendre la toile.

Réglage des positions de fin de course

Les fins de course peuvent être réglées de 3 façons :

- ❶ Interrupteur sur le moteur
- ❷ Kit de réglage
- ❸ Point de commande



Moteurs du type E12-V8

Réglage des positions de fin de course avec les interrupteurs

1. Effacement des deux positions de fin de course avec les interrupteurs

Réglez les deux interrupteurs sur **0** et émettez un bref ordre de déplacement.



2. Programmation de la fin de course de descente

Déplacez la toile dans la position souhaitée et basculez l'interrupteur correspondant de **0** à **I**.



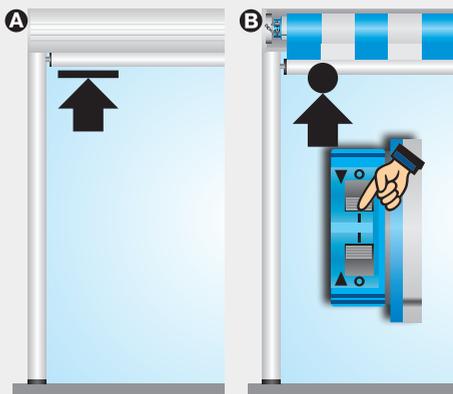
3. Programmation de la fin de course de montée

A Butée de fin de course de montée

Déplacez la toile contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de montée

Déplacez la toile dans la position voulue et basculez l'interrupteur correspondant de **0** à **I**.

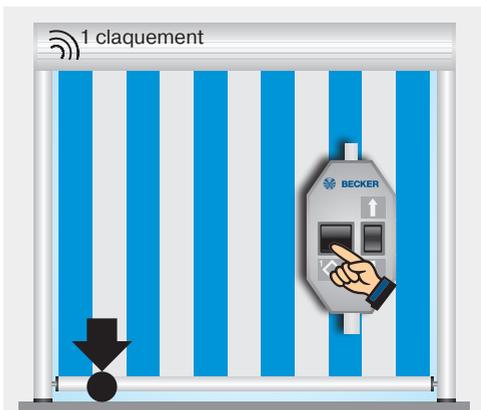


Réglage des positions de fin de course avec le kit de réglage

1. Programmation de la position de fin de course de descente avec le kit de réglage

Raccordez les fils des câbles de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage Becker.

Il faut qu'au moins un interrupteur sur la tête du moteur se trouve en position I. Déplacez la toile dans la position voulue et appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



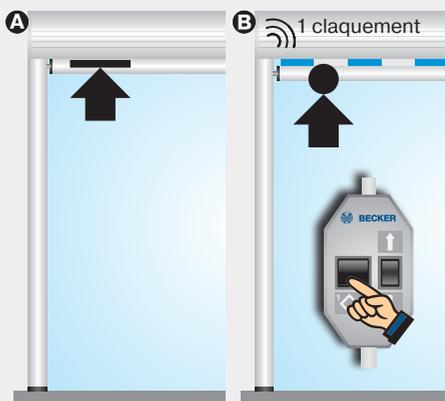
2. Programmation de la position de fin de course de montée avec le kit de réglage

A Vers la butée de fin de course de montée

Déplacez la toile contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de montée

Faites monter la toile dans la position supérieure voulue et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



3. Effacement des positions de fin de course avec le kit de réglage

- Appuyez sur la touche de programmation ① et maintenez-la enfoncée.
- Appuyez sur la touche ↓ ② et maintenez-la enfoncée.
- Relâchez la touche de programmation ①.
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation ① jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Si le moteur se trouve entre deux positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées. Si le moteur se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée. Les fonctions spéciales du moteur sont remises à l'état de livraison.



Moteurs du type E12-V8

Réglage des positions de fin de course avec le point de commande

1. Réglage de la position de fin de course de descente avec le point de commande

Il faut qu'au moins un interrupteur sur la tête du moteur se trouve en position I.

Vers le point inférieur

Faites descendre la toile dans la position de fin de course inférieure **1**. Faites ensuite monter 2 fois brièvement la toile **2**, avec chaque fois une pause de 1 seconde, puis faites redescendre jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claque 1 fois **3** au bout de 3 secondes.

2. Réglage de la position de fin de course de montée avec le point de commande

A Vers la butée supérieure

Faites monter la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point supérieur

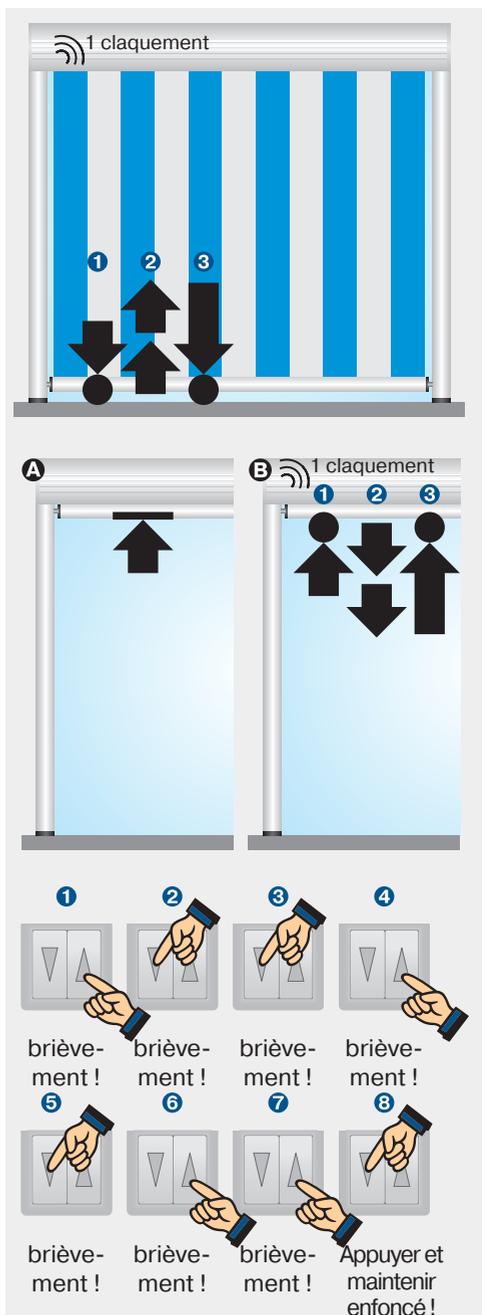
Déplacez la toile dans la position de fin de course supérieure **1**. Faites ensuite descendre 2 fois brièvement la toile **2**, avec chaque fois une pause de 1 seconde, puis faites remonter jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claque 1 fois **3** au bout de 3 secondes.

3. Effacement des positions de fin de course avec le point de commande

Faites tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens montée ou descente.

Puis effectuez les opérations **1** à **8** de la séquence d'effacement illustrée ci-contre au rythme d'une seconde jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Pour les éléments de commande avec auto-maintien, donnez un ordre d'arrêt bref après chaque ordre de déplacement.



Réglage du comportement en butée

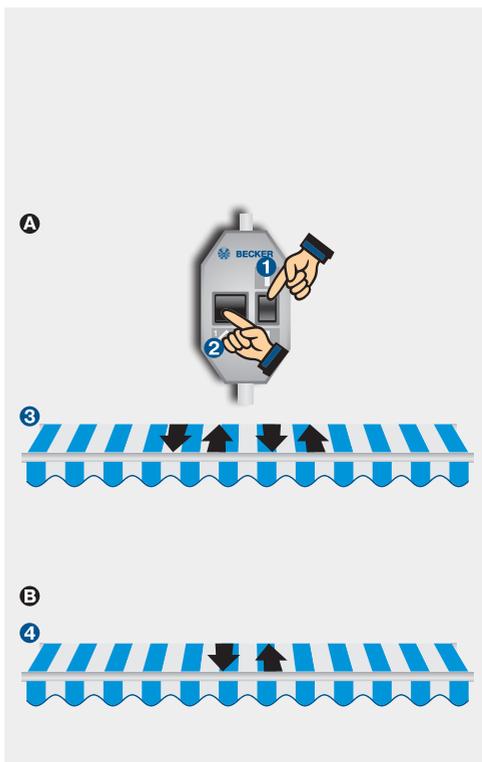
À la livraison, les moteurs ont un comportement en butée atténué. Le comportement en butée ne peut être modifié que pendant les 3 premiers déplacements contre la butée supérieure.

A Activation du comportement en butée amplifié

Faites monter la toile **1** et appuyez en outre, avant d'atteindre la position de fin de course supérieure, sur la touche de programmation **2**. Maintenez les deux touches enfoncées jusqu'à ce que la toile confirme la commutation par deux allers-retours **3**.

B Désactivation du comportement en butée amplifié

Répétez la procédure décrite sous **A** jusqu'à ce que le moteur confirme la commutation par un unique aller-retour **4**.



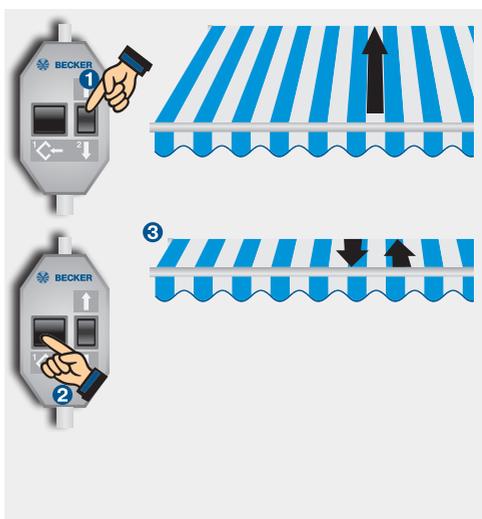
Réglage de la fonction spéciale de détente de la toile

1. Activation/Désactivation de la détente de la toile

La fonction de détente de la toile est désactivée à la livraison.

Faites monter la toile contre la butée supérieure **1**.

Appuyez sur la touche de programmation **2** jusqu'à ce que le moteur confirme l'activation et la désactivation de la détente de la toile **3**.



Moteurs du type E18

Plaque signalétique

1 Désignation du type : par ex. R12-17-E18

- R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
P - 35mm
R - 45mm
- 12-17 Couple nominal/Vitesse de sortie
- E Fin de course électronique
- 18 Modèle

2 Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

3 Numéro de série : par ex. 16 35 0216

- 16 Année 2016
- 35 Semaine calendaire
- 0216 Numéro d'ordre de production



Branchement

Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. Le nombre maximum de moteurs commandés de manière synchrone dépend de la capacité de l'élément de commande.

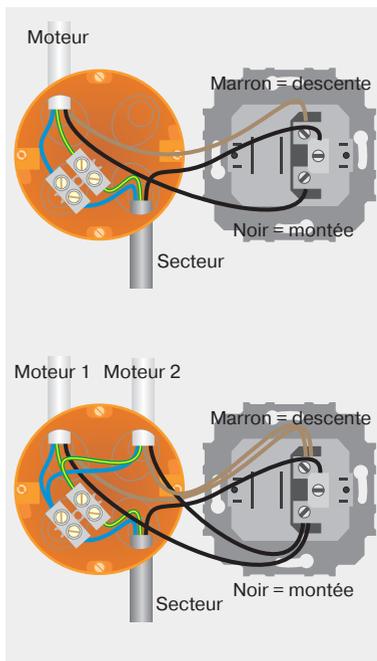
Règle applicable pour des éléments de commande d'une capacité de charge du contact de 5 A :

R8-17-E18 à R12-17-E18 =
5 moteurs maximum

R20-17-E18 à R40-17-E18 =
3 moteurs maximum

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.

Une fois les positions de fin de course programmées, le moteur change au besoin sa direction de marche de manière à ce que la connexion du fil noir entraîne toujours une montée, et la connexion du fil marron toujours une descente.



Informations

Détection d'obstacles

Les obstacles lors de la descente (par ex. sous la charge du vent) sont identifiés pour éviter un déroulement incontrôlé de la toile.

Il faut, pour que la détection d'obstacles sensible s'active, que la roue avec détection d'obstacles soit montée sur le moteur et que la toile présente une lame finale lourde.

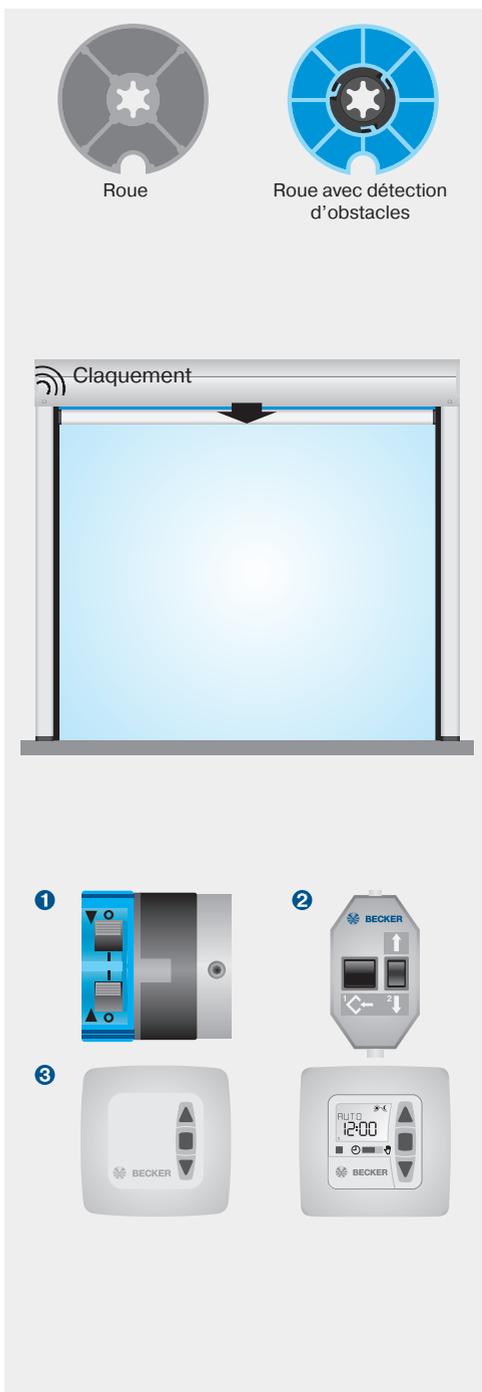
Détente de la toile

Si la détente de la toile est activée, le moteur redescend, une fois la fin de course supérieure atteinte, de façon minimale afin de détendre la toile.

Réglage des positions de fin de course

Les fins de course peuvent être réglées de 3 façons :

- ❶ Interrupteur sur le moteur
- ❷ Kit de réglage
- ❸ Point de commande



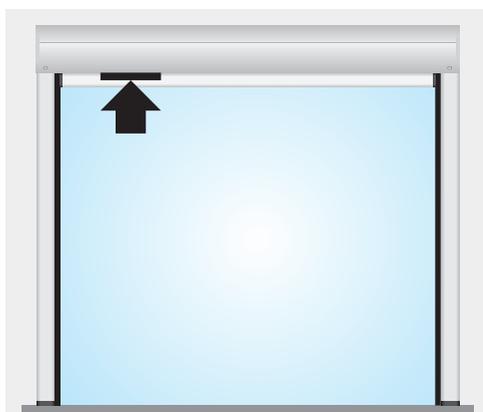
Moteurs du type E18

Réglage des positions de fin de course avec Auto-Install

1. Programmation de la fin de course de montée

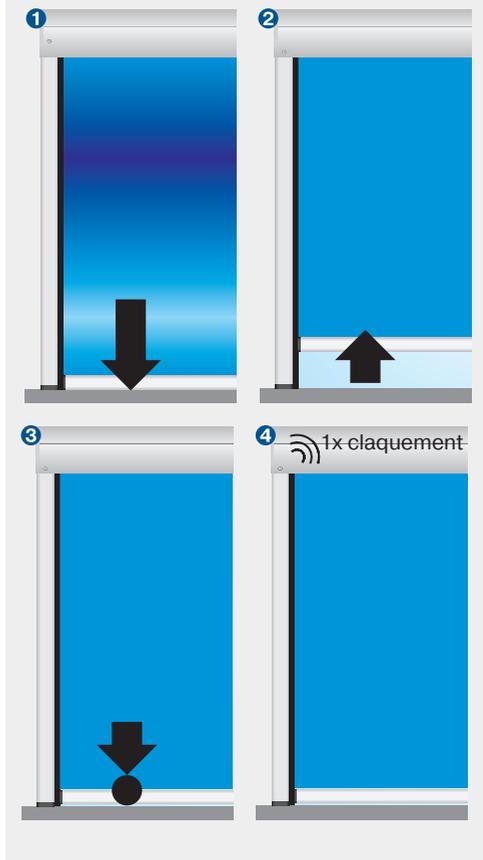
Il faut qu'au moins un interrupteur sur la tête du moteur se trouve en position I.

Déplacez la toile contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



2. Programmation de la fin de course de descente

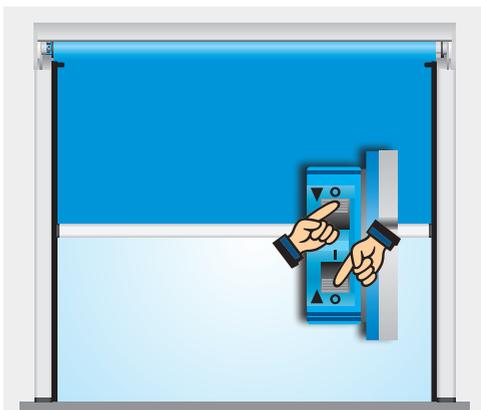
Effectuez une descente et maintenez la touche de déplacement enfoncée jusqu'à ce que le moteur dépasse la position de fin de course de descente ❶ puis remonte ❷ et descende une nouvelle fois ❸ pour s'arrêter finalement en position de fin de course de descente et confirmer la programmation par un claquement ❹.



Réglage des positions de fin de course avec les interrupteurs

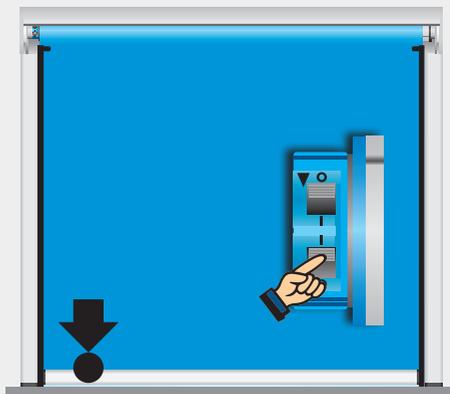
1. Effacement des deux positions de fin de course avec les interrupteurs

Réglez les deux interrupteurs sur **0** et émettez un bref ordre de déplacement.



2. Programmation de la fin de course de descente

Déplacez la toile dans la position voulue et basculez l'interrupteur correspondant de **0** à **I**.



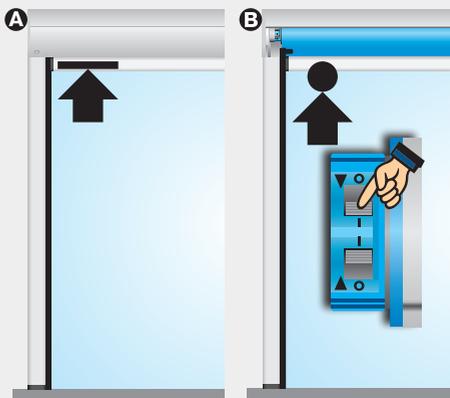
3. Programmation de la fin de course de montée

A Butée de fin de course de montée

Déplacez la toile contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de montée

Déplacez la toile dans la position souhaitée et basculez l'interrupteur correspondant de **0** à **I**.



Moteurs du type E18

Réglage des positions de fin de course avec le kit de réglage

1. Programmation de la position de fin de course de descente avec le kit de réglage

Raccordez les fils des câbles de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage Becker.

Il faut qu'au moins un interrupteur sur la tête du moteur se trouve en position I. Déplacez la toile dans la position voulue et appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

2. Programmation de la position de fin de course de montée avec le kit de réglage

A Vers la butée de fin de course de montée

Faites monter le tablier/la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

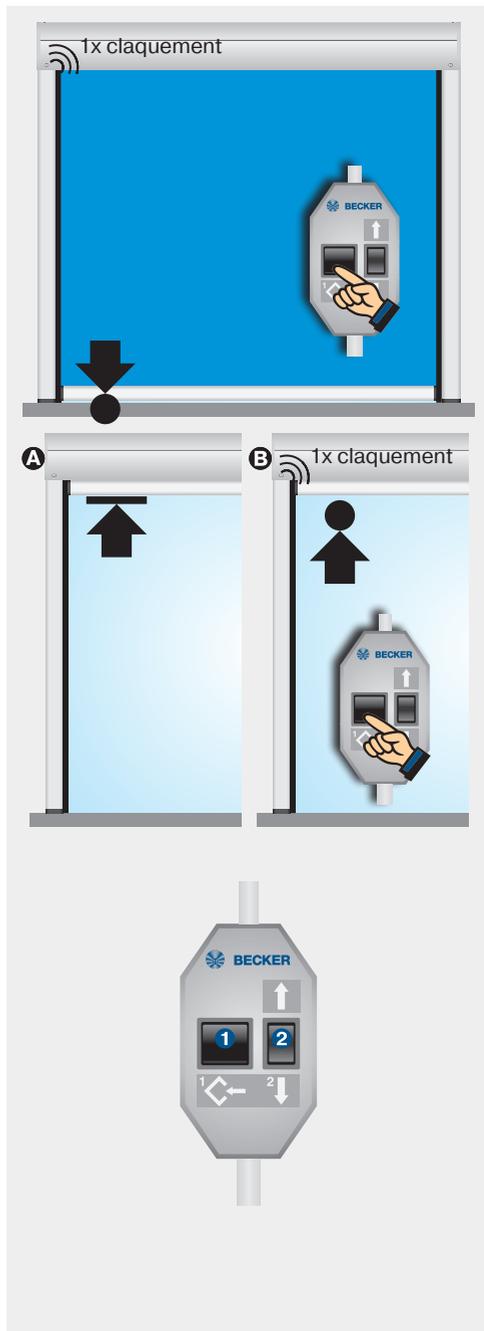
B Vers le point de fin de course de montée

Faites monter la toile dans la position supérieure voulue et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

3. Effacement des positions de fin de course avec le kit de réglage

- Appuyez sur la touche de programmation ① et maintenez-la enfoncée
- Appuyez sur la touche ↓ ② et maintenez-la enfoncée.
- Relâchez la touche de programmation ①
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation ① jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement

Si le moteur se trouve entre deux positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées. Si le moteur se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée. Les fonctions spéciales du moteur sont remises à l'état de livraison.



Réglage des positions de fin de course avec le point de commande

1. Programmation de la position de fin de course de descente avec le point de commande

Il faut qu'au moins un interrupteur sur la tête du moteur se trouve en position I.

Faites descendre le tablier/la toile dans la position de fin de course inférieure ①. Faites ensuite monter 2 fois brièvement la toile ②, avec chaque fois une pause de 1 seconde, puis faites redescendre jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claqué 1 fois ③ au bout de 3 secondes.

2. Réglage de la position de fin de course de montée avec l'élément de commande

A Vers la butée de fin de course de montée

Faites monter le tablier/la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de montée

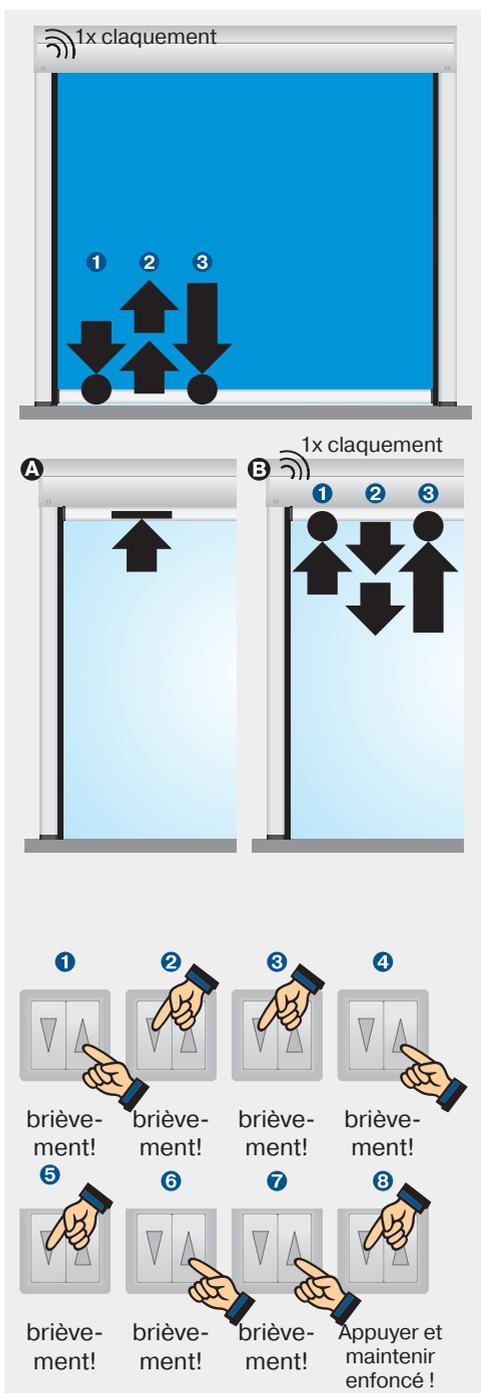
Déplacez la toile dans la position de fin de course de montée ①. Faites ensuite descendre 2 fois brièvement le tablier/la toile ②, avec chaque fois une pause de 1 seconde, puis faites remonter jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claqué 1 fois ③ au bout de 3 secondes.

3. Effacement des positions de fin de course avec l'élément de commande

Faites tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens montée ou descente.

Puis effectuez rapidement les opérations ① à ⑧ de la séquence d'effacement illustrée ci-contre au rythme d'une seconde jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Pour les éléments de commande avec auto-maintenu, donnez un ordre d'arrêt bref après chaque ordre de déplacement.



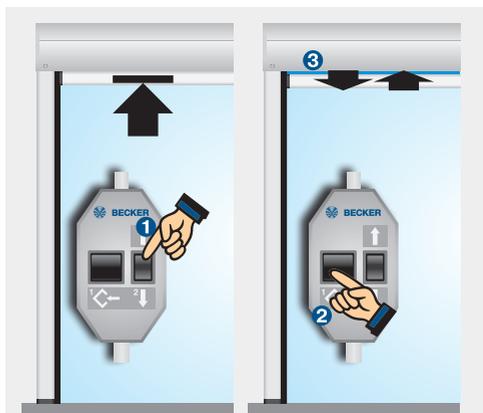
Moteurs du type E18

Réglage de la fonction spéciale de détente de la toile

Activation/Désactivation de la détente de la toile

Faites monter la toile contre la butée supérieure **1**.

Appuyez sur la touche de programmation **2** jusqu'à ce que le moteur confirme l'activation ou la désactivation de la détente de la toile par un bref aller-retour **3**.

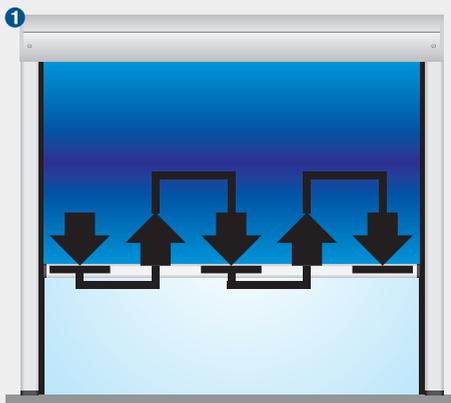


Détection d'obstacles sensible

Si l'installation identifie un obstacle en cours de service (par ex. charge du vent pendant la descente), le moteur s'arrête, repart dans le sens inverse et essaie une deuxième fois de passer l'obstacle. Lorsqu'il n'y parvient pas, le moteur se déconnecte après la troisième tentative **1**.

S'il rencontre plusieurs obstacles à différents endroits, le moteur lance trois nouvelles tentatives à chaque fois. Après dix interruptions maximum dues à des obstacles à différents endroits, le moteur s'arrête après être reparti en sens inverse.

Environ 15 cm avant la position de fin de course inférieure, le moteur s'interrompt dès la première détection d'un obstacle et ne démarre aucune nouvelle tentative.



Moteurs du type E16 (SE I1)

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R 8/17 SE I1

- R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
R - 45mm
L - 58mm
- 8-17 Couple nominal/Vitesse de sortie
- E Fin de course électronique
- 16 Modèle

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu

❸ Numéro de série : par ex. 184751878

- 18 Année 2018
- 47 Semaine calendaire
- 51878 Numéro d'ordre de production



Branchement

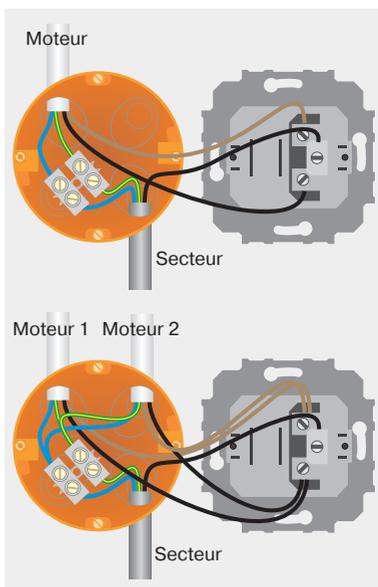
Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. Le nombre maximum de moteurs commandés de manière synchrone dépend de la capacité de l'élément de commande.

Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de montée et de descente.

Règle applicable pour des éléments de commande d'une capacité de charge du contact de 5 A :

R8 - R60 =
3 moteurs maximum

L70 - L120 =
2 moteurs maximum



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique SE 11 identifient et programment automatiquement la position de fin de course de montée. Une butée fixe doit être disponible en position de fin de course de montée.

En position de descente, le tablier/la toile est automatiquement verrouillé et tendu.

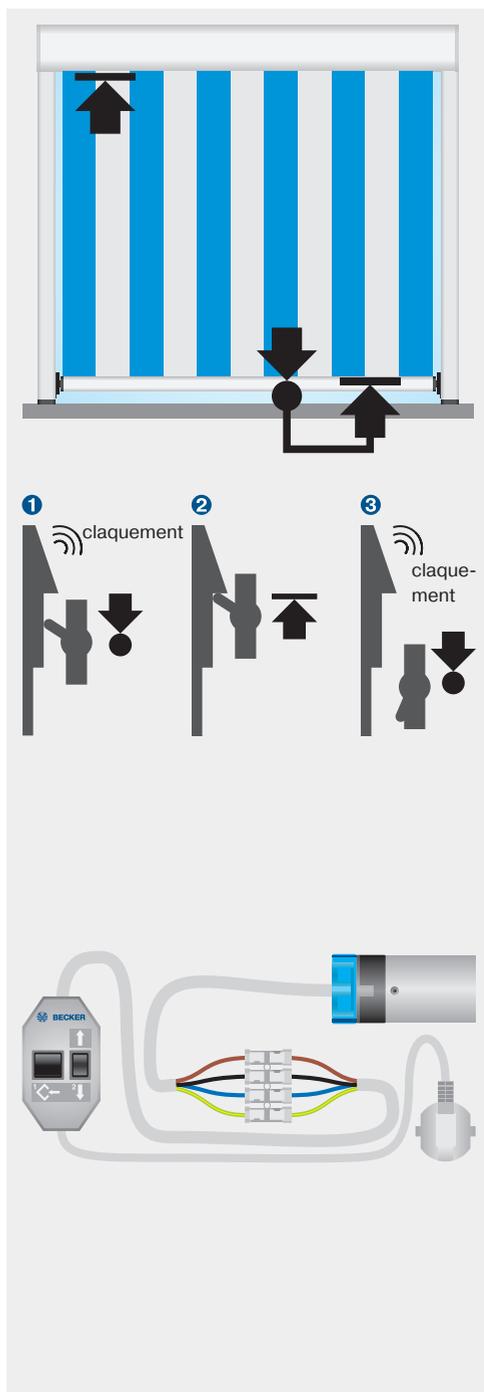
Principe du verrouillage

Le tablier/la toile descend jusqu'à ce que verrou dépasse le point de verrouillage (le verrou s'enclenche). Le premier point est programmé ici ❶.

Le tablier/la toile remonte ensuite, jusqu'à ce que le moteur tende la toile et s'arrête automatiquement ❷.

Le tablier/la toile est ensuite déplacé hors du trajet de verrouillage. Un nouveau point est également programmé ici ❸.

Raccordez les fils du câble de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage.



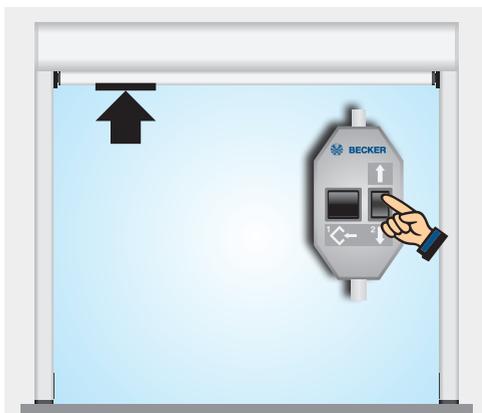
Moteurs du type E16 (SE I1)

Réglage des positions de fin de course

1. Programmation de la fin de course de montée

Reliez les fils du moteur tubulaire à ceux du kit de réglage en faisant correspondre les couleurs.

Faites monter le tablier/la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



2. Programmation de la position de fin de course de verrouillage

Faites descendre le tablier/la toile **1**, jusqu'à ce que le verrouillage s'enclenche **2**. Appuyez ensuite sur la touche de programmation du kit de réglage **3**, jusqu'à ce que le moteur claque 1x fois **4**.



3. Déplacement du tablier/ de la toile dans la position de verrouillage

Faites monter le tablier/la toile dans la position de verrouillage, jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



4. Programmation de la position de fin de course de déverrouillage

Faites descendre le tablier/la toile depuis la position de verrouillage ❶, jusqu'à ce que le verrouillage s'enclenche ❷. Appuyez ensuite sur la touche de programmation du kit de réglage ❸, jusqu'à ce que le moteur claque 1x fois ❹.

5. Effacement des positions de fin de course avec le kit de réglage

- Appuyez sur la touche de programmation ❶ et maintenez-la enfoncée.
- ↓-Appuyez sur la touche ! ❷ et maintenez-la enfoncée.
- Relâchez la touche de programmation ❶
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation ❶ jusqu'à ce que le moteur confirme 2x fois.

Si le moteur se trouve entre deux positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées. Si le moteur se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée.

6. Activation de la fonction spéciale Détente de la toile (uniquement pour E16)

Faites monter le tablier/la toile contre la butée supérieure. Appuyez sur la touche de programmation ❶, jusqu'à ce que le moteur confirme l'activation de la fonction détente de la toile par un aller-retour ❷.

Répétez la procédure pour désactiver à nouveau la fonction détente de la toile.





Moteurs du type PSF(+)

Plaque signalétique

① Désignation du type :

par ex. **R30/17C PSF+**

R Dimension du moteur
(diamètre du tube)

P - 35mm

R - 45mm

L - 58mm

30/17 Couple nominal/Vitesse de sortie

C Câble de connexion enfichable

P Programmables point à point

S Fin de course électronique pour
protection solaire

F Récepteur radio

+ Force de fermeture élevée pour
stores bannes cassettes

② Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement
au bout de 4 minutes de service continu.

③ Numéro de série : par ex. 08 49 20095

08 Année 2008

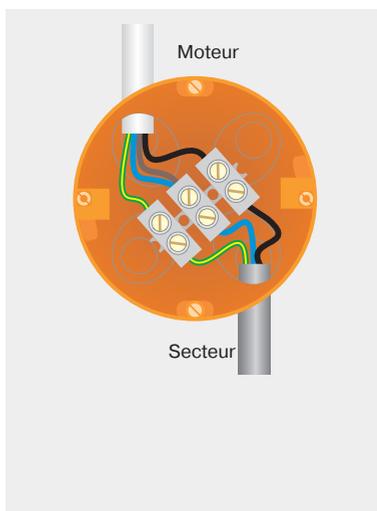
49 Semaine calendaire

20095 Numéro d'ordre de production



Branchement

Les moteurs avec fin de course électronique
et récepteur radio intégré se branchent
directement sur l'alimentation électrique.
Raccordez le fil marron avec le fil bleu du
conducteur neutre.



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique PSF(+) identifient et programment automatiquement la position de fin de course de montée avec une butée permanente.

En l'absence de butée, un point d'arrêt final est programmé.

Moteurs du type PSF

Les moteurs PSF servent à commander des écrans, des stores bannes et des ombrages pour jardins d'hiver.

Moteurs du type PSF+

Les moteurs PSF+ servent à commander des stores bannes cassettes nécessitant un couple de fermeture accru. La cassette est alors toujours entièrement fermée.

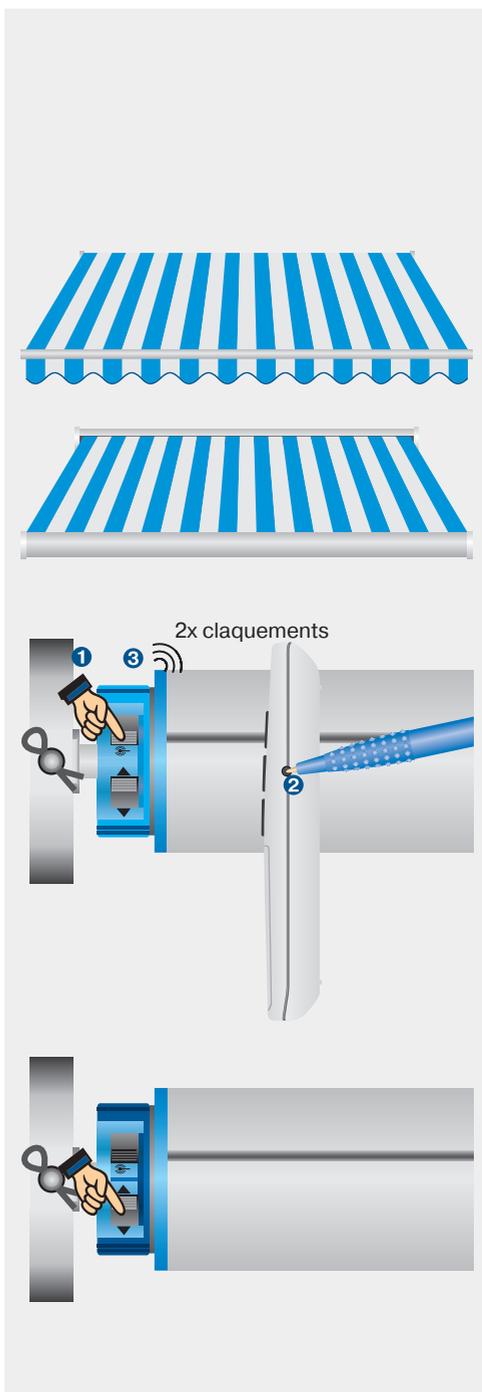
Programmation de l'émetteur maître

Commutez le moteur en mode de programmation ① pendant 3 minutes en connectant l'alimentation électrique (Power On) ou en mettant le commutateur radio en position ②. Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître ③ jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement ③ (3 s pour des moteurs neufs, 10 s en cas de reprogrammation d'un émetteur maître déjà programmé).

Correction du sens de rotation

Si le sens de rotation est incorrect, inversez le commutateur de sens de rotation du moteur.

Attention : le sens de rotation ne peut être modifié que si aucune position de fin de course n'est programmée.



Moteurs du type PSF(+)

Réglage des positions de fin de course

1. Programmation de la position de fin de course de descente avec l'émetteur maître

Déplacez la toile dans la position de descente. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche descente jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



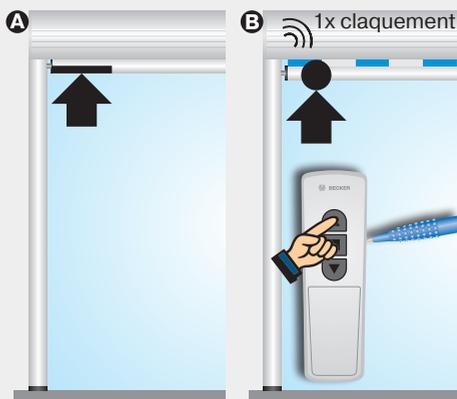
2. Programmation de la position de fin de course de montée avec l'émetteur maître

A Butée de fin de course de montée

Faites monter le tablier/la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de montée

Faites monter la toile dans la position de montée souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche montée jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



3. Effacement des positions de fin de course avec l'émetteur maître

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche ARRÊT jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement au bout de 10 secondes.

Si la toile se trouve entre les positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées lors de la procédure d'effacement. Si la toile se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée.

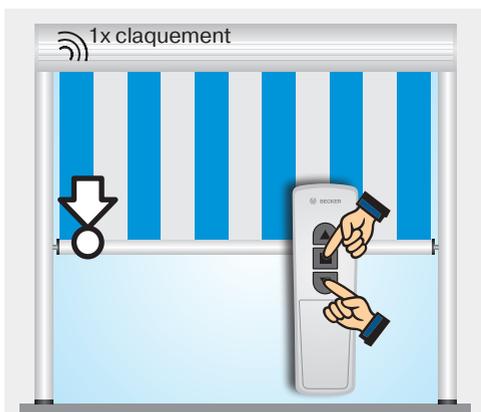


Réglage des positions intermédiaires

1. Programmation de la position intermédiaire I

Déplacez la toile dans la position intermédiaire voulue et appuyez sur la touche arrêt et descente jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

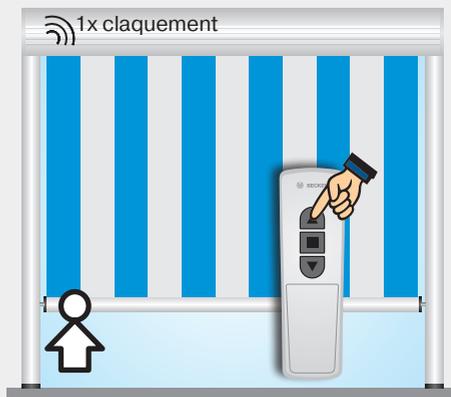
Pour arriver en position intermédiaire I, appuyez dans la seconde qui suit 2 fois sur la touche descente.



2. Programmation de la position intermédiaire II

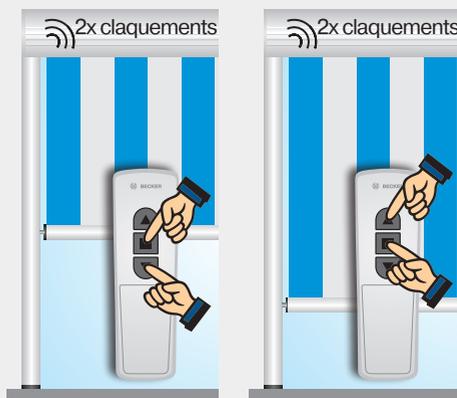
Déplacez la toile dans la position intermédiaire voulue et appuyez sur la touche arrêt et montée jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

Pour arriver en position intermédiaire II, appuyez dans la seconde qui suit 2 fois sur la touche montée.



3. Effacement de la position intermédiaire I / de la position intermédiaire II

Mettez le moteur dans la position intermédiaire à effacer et répétez l'opération de programmation (appuyez sur les touches arrêt et descente ou arrêt et montée) jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.



Moteurs du type C16 (SEF I1)

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R8/17C SEF I1

R „Dimension du moteur
(diamètre du tube)“
P - 35mm
R - 45mm
L - 58mm

8-17 Couple nominal/Vitesse de sortie

C Récepteur radio Centronic intégré

16 Numéro d'ordre de production

❷ „Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)“

„Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.“

❸ Numéro de série : par ex. 184772133

18 Année 2018

47 Semaine calendaire

72133 Numéro d'ordre de production



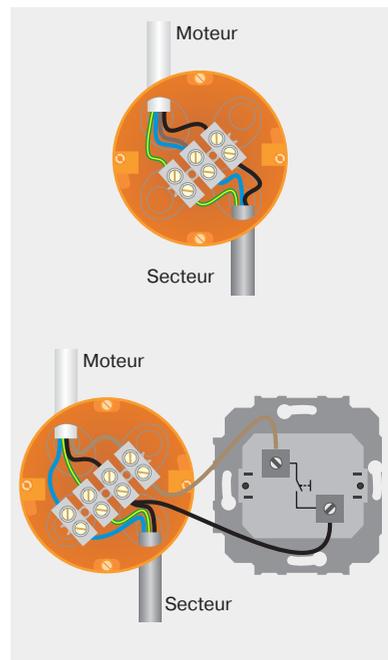
Branchement

Branchement sans commande sur place

Raccordez les fils bleu et vert-jaune du moteur avec ceux de la même couleur de l'alimentation secteur. Raccordez le fil noir du moteur avec la phase (L) et le fil marron en outre avec le fil bleu (N) de l'alimentation secteur.

Branchement avec commande sur place avec un bouton poussoir (uniquement pour C16)

Pour la commande filaire, raccordez le fil marron du moteur avec la phase de l'alimentation secteur via un bouton poussoir. Le commutateur ne doit pas être actionné dans les 5 secondes suivant la mise sous tension. Il est ensuite possible de commander le moteur à l'aide du bouton poussoir avec la séquence d'ordres montée, arrêt, descente, arrêt, etc.



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique S16 (SEF I1) identifient et programment automatiquement la position de fin de course de montée. Une butée fixe doit être disponible en position de fin de course de montée.

En position de descente, le tablier/la toile est automatiquement verrouillé et tendu.

Principe du verrouillage

Le tablier/la toile descend jusqu'à ce que verrou dépasse le point de verrouillage (le verrou s'enclenche). Le premier point est programmé ici ①.

Le tablier/la toile remonte ensuite, jusqu'à ce que le moteur tende la toile et s'arrête automatiquement ②.

Le tablier/la toile est ensuite déplacé hors du trajet de verrouillage. Un nouveau point est également programmé ici ③.

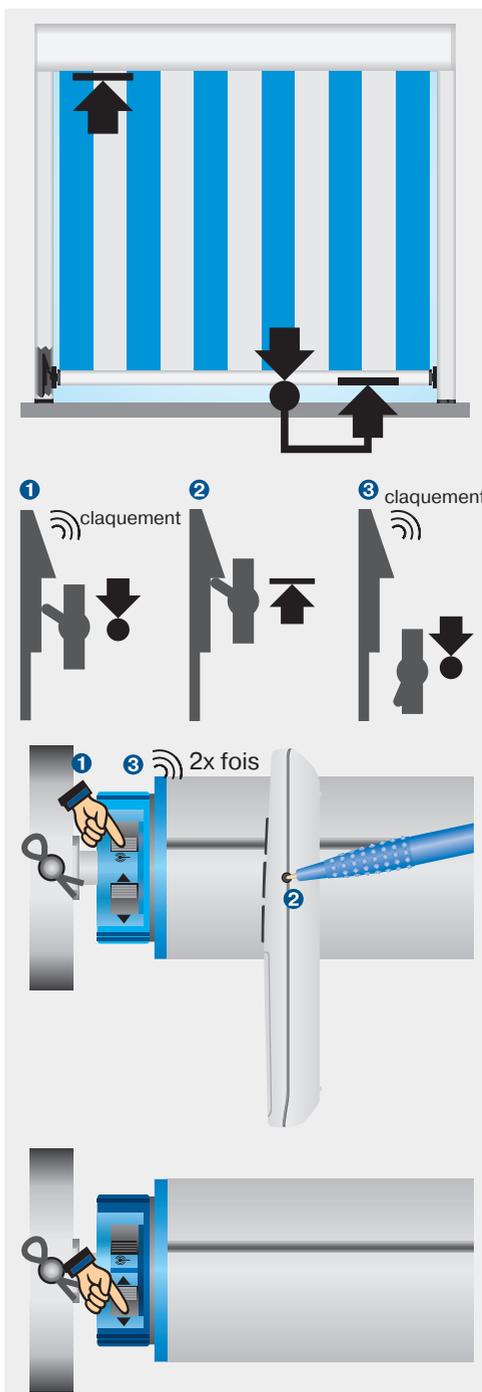
Programmation de l'émetteur maître

Commutez le moteur en mode de programmation ① pendant 3 minutes en connectant l'alimentation électrique (Power On) ou en mettant le commutateur radio en position . Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître ②, jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement ③ (3 s pour des moteurs neufs, 10 s en cas de reprogrammation d'un émetteur maître déjà programmé).

Correction du sens de rotation

Le sens de rotation peut être corrigé à l'aide de l'interrupteur de la tête du moteur ou de l'émetteur maître (uniquement pour C16).

Attention : le sens de rotation ne peut être modifié que si aucune position de fin de course n'est programmée.

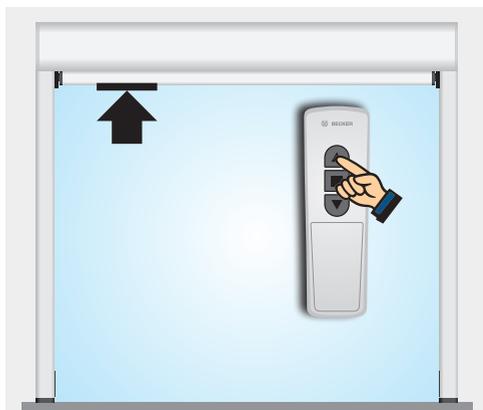


Moteurs du type C16 (SEF I1)

Réglage des positions de fin de course

1. Programmation de la position de fin de course de montée avec l'émetteur maître

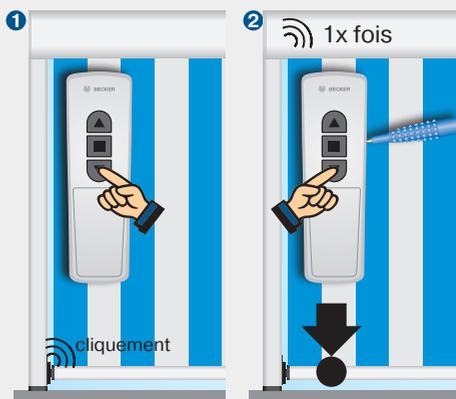
Faites monter le tablier/la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



2. Programmation de la position de fin de course de verrouillage avec l'émetteur maître

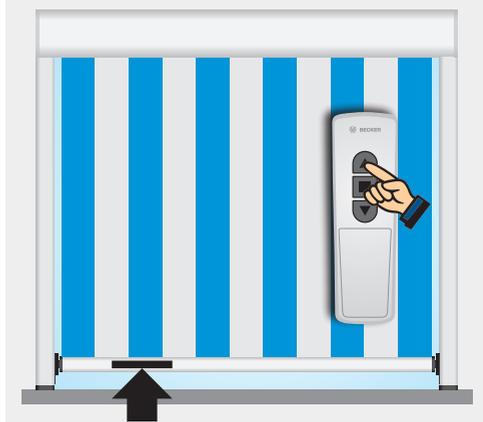
Faites descendre le tablier/la toile jusqu'à ce que le verrouillage s'enclenche ①.

Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche de descente jusqu'à ce que le moteur clique 1 fois ②.



3. Déplacement du tablier/ de la toile dans la position de verrouillage avec l'émetteur maître

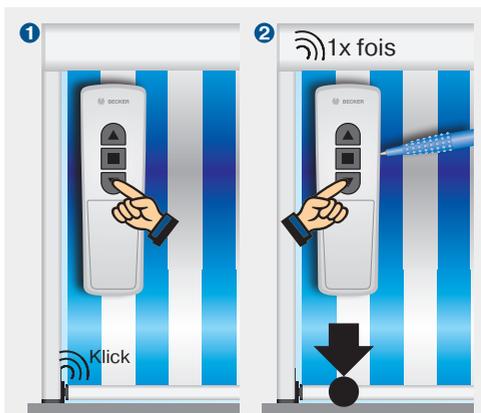
Faites monter le tablier/la toile dans la position de verrouillage, jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



4. Programmation de la position de fin de course de déverrouillage avec l'émetteur maître

Faites descendre le tablier/la toile jusqu'à ce que le verrouillage s'enclenche ❶.

Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche descente jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois ❷.



5. Effacement des positions de fin de course avec l'émetteur maître

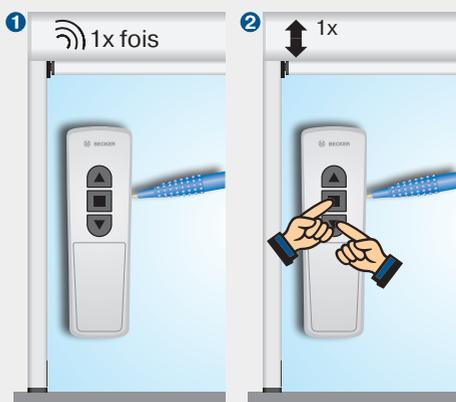
Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche arrêt jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement au bout de 10 secondes.



6. Activation de la fonction spéciale Détente de la toile (uniquement pour C16)

Déplacez le tablier/la toile en position de fin de course supérieure. Appuyez ensuite sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois ❶. Appuyez ensuite sur la touche de programmation, la touche arrêt et la touche descente, jusqu'à ce que le moteur confirme l'activation de la fonction détente de la toile par un aller-retour ❷.

Répétez la procédure pour désactiver à nouveau la fonction détente de la toile.



Moteurs du type C12

Plaque signalétique

1 Désignation du type :

par ex. **R30-17-C12**

R Dimension du moteur
(diamètre du tube)

P - 35mm

R - 45mm

L - 58mm

30-17 Couple nominal/Vitesse de sortie

C Radio Centronic

12 Modèle

2 Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

3 Numéro de série : par ex. 170112503

17 Année 2017

01 Semaine calendaire

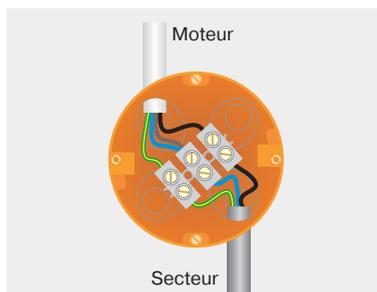
12503 Numéro d'ordre de production



Branchement

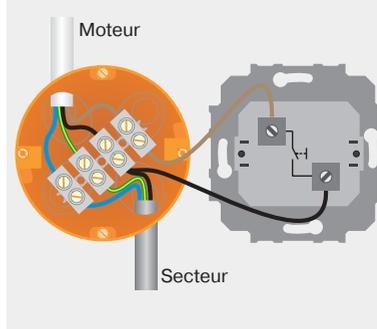
Branchement sans commande sur place

Raccordez les fils bleu et vert-jaune du moteur avec ceux de la même couleur de l'alimentation secteur. Raccordez le fil noir du moteur avec la phase (L) et le fil marron en outre avec le fil bleu (N) de l'alimentation secteur.



Branchement avec commande sur place avec un bouton poussoir

Pour la commande sur place, raccordez le fil marron du moteur avec la phase de l'alimentation secteur via un bouton poussoir. Le commutateur ne doit pas être actionné dans les 5 secondes suivant la mise sous tension. Il est ensuite possible de commander le moteur à l'aide du bouton poussoir avec la séquence d'ordres montée, arrêt, descente, arrêt, etc.



Informations

Auto-Install

La fonction Auto-Install permet au moteur C12 d'identifier et de programmer automatiquement la fin de course de descente maximale optimale pour des stores à bras articulé et des stores bannes cassettes.

Comportement en butée

Il est possible de régler le moteur C12 sur un comportement en butée amplifié ou atténué.

Détente de la toile

Si la détente de la toile est activée, le moteur redescend, une fois la fin de course de montée atteinte, de façon minimale afin de détendre la toile.

Fonction de tension de la toile

Une fonction programmable de tension de la toile assure une tension de la toile après la descente en fin de course inférieure.

Programmation de l'émetteur maître

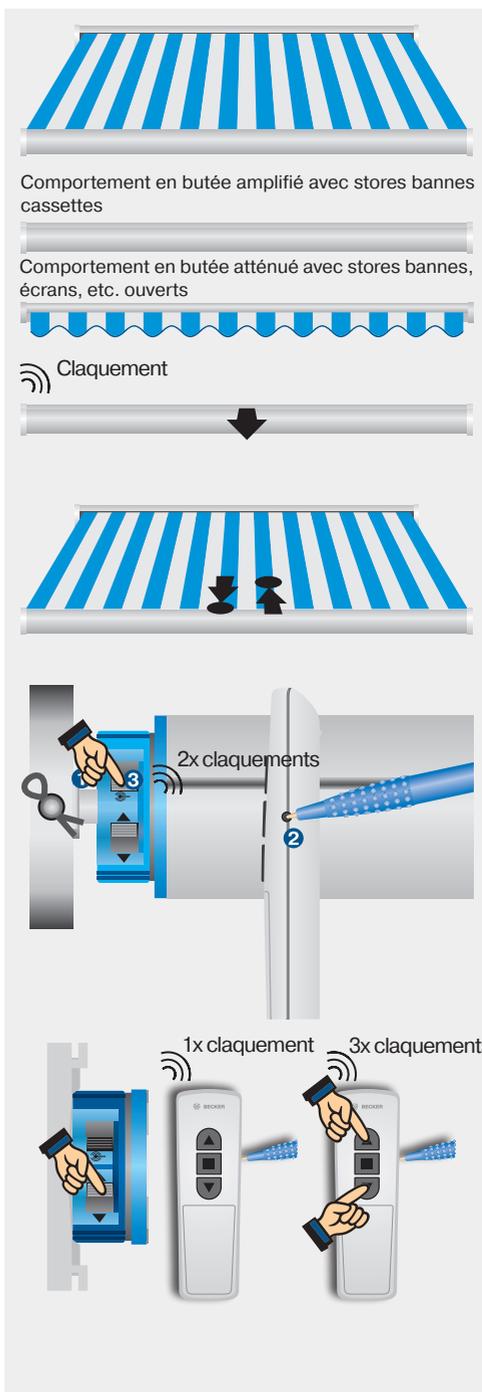
Commutez le moteur en mode de programmation ① pendant 3 minutes en connectant l'alimentation électrique (Power On) ou en mettant le commutateur radio en position . Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître ② jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement ③ s pour des moteurs neufs, 10 s en cas de reprogrammation d'un émetteur maître déjà programmé).

Correction du sens de rotation

Aucune position de fin de course ne doit déjà être programmée.

Avec l'interrupteur sur le moteur : inversez le commutateur de sens de rotation du moteur si le moteur tourne dans le mauvais sens (aucune fin de course ne doit avoir été déjà programmée).

Avec l'émetteur maître : appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claqué 1 fois. Puis appuyez sur la touche de programmation, la touche montée et la touche descente jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.



Moteurs du type C12

Réglage du comportement en butée

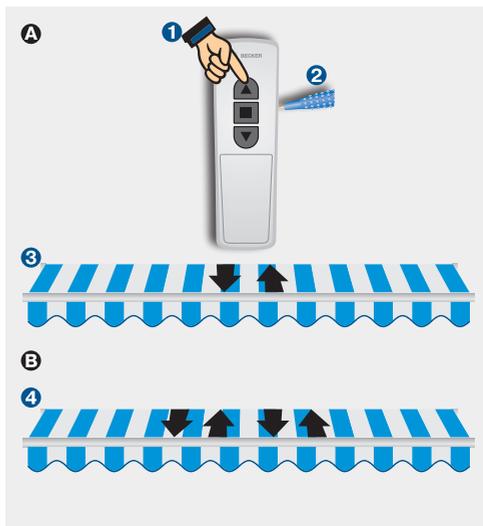
À la livraison, le comportement en butée est atténué pour les modèles de moteurs Ø 35 et amplifié pour les modèles de moteurs Ø 45 et Ø 58. Le comportement en butée ne peut être modifié que pendant les 3 premiers déplacements contre la butée supérieure.

A Activation du comportement en butée atténué

Faites monter le tablier/la toile ① et appuyez en outre, avant d'atteindre la position de fin de course, sur la touche de programmation ②. Maintenez les deux touches enfoncées jusqu'à ce que le tablier/la toile confirme la commutation par un unique aller-retour ③.

B Activation du comportement en butée amplifié

Répétez la procédure décrite sous A jusqu'à ce que le moteur confirme la commutation par deux allers-retours ④.



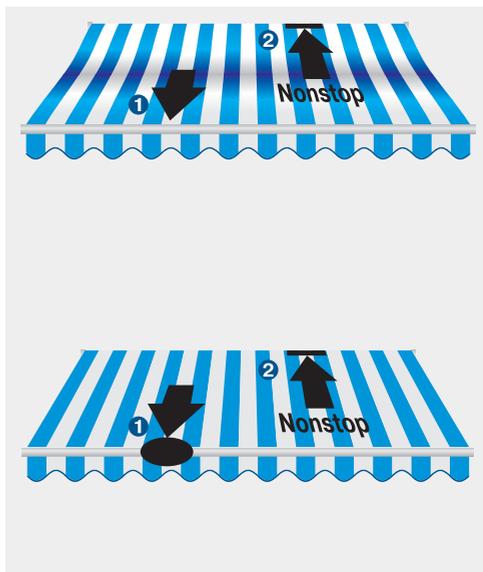
Réglage des positions de fin de course avec Auto-Install

A Auto-Install pour stores à bras articulé et stores bannes cassettes

Faites descendre la toile jusqu'à ce que la position de fin de course de descente soit dépassée et que la toile repose sur les bras articulés ①. Effectuez ensuite une montée sans interruption jusqu'à ce que la toile s'arrête automatiquement au niveau de la butée supérieure ②.

B Auto-Install (point inférieur librement sélectionnable vers la butée supérieure)

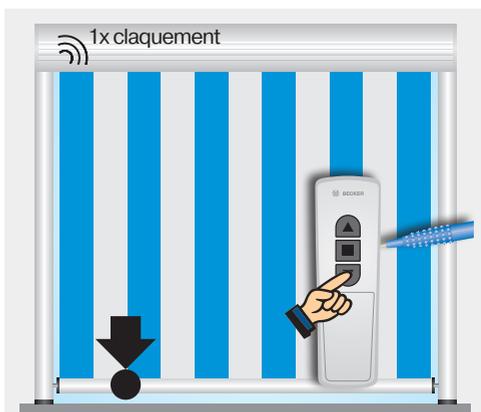
Faites descendre la toile dans la position de fin de course de descente souhaitée ①. Effectuez ensuite une montée sans interruption jusqu'à ce que la toile s'arrête automatiquement au niveau de la butée supérieure ②.



Réglage des positions de fin de course

1. Programmation de la position de fin de course de descente avec l'émetteur maître

Déplacez la toile dans la position de descente. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche descente jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



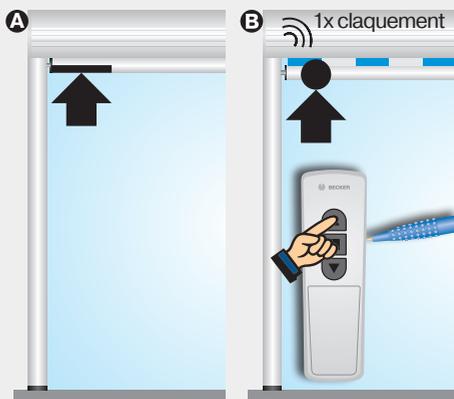
2. Programmation de la position de fin de course de montée avec l'émetteur maître

A Butée de fin de course de montée

Faites monter le tablier/la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de montée

Faites monter la toile dans la position de montée souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche montée jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



3. Effacement des positions de fin de course avec l'émetteur maître

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche arrêt jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement au bout de 10 secondes.

Si la toile se trouve entre les positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées lors de la procédure d'effacement. Si la toile se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée. Les fonctions spéciales du moteur sont remises à l'état de livraison.



Moteurs du type C12

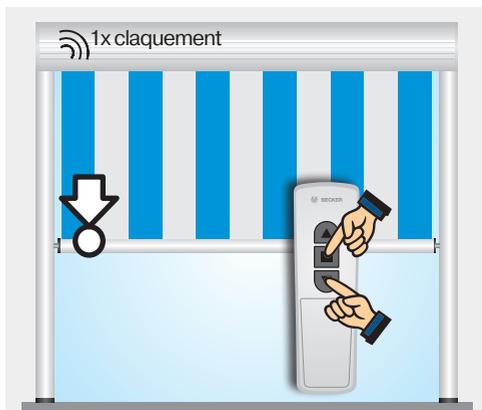
Réglage des positions intermédiaires

1. Programmation de la position intermédiaire I

Déplacez la toile dans la position intermédiaire voulue et appuyez sur la touche arrêt et descente jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

Pour arriver en position intermédiaire I, appuyez dans la seconde qui suit 2 fois sur la touche descente.

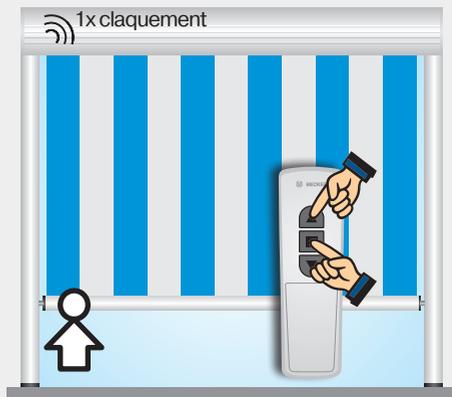


2. Programmation de la position intermédiaire II

Déplacez la toile dans la position intermédiaire voulue et appuyez sur la touche arrêt et montée jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

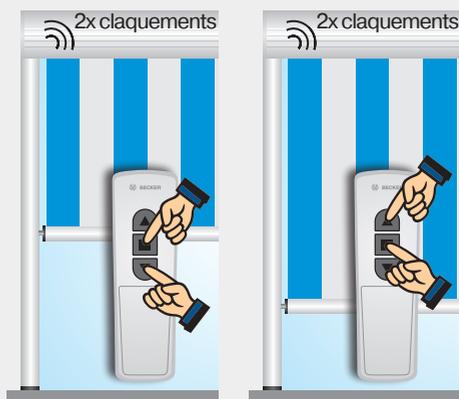
Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

Pour arriver en position intermédiaire II, appuyez dans la seconde qui suit 2 fois sur la touche montée.



3. Effacement de la position intermédiaire I / de la position intermédiaire II

Mettez le moteur dans la position intermédiaire à effacer et répétez l'opération de programmation (appuyez sur les touches arrêt et descente ou arrêt et montée) jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

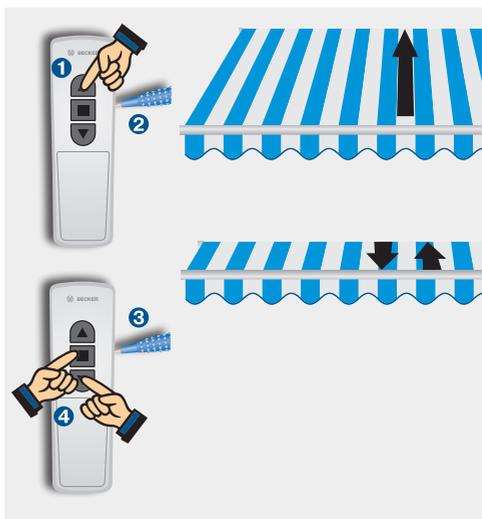


Réglage de la fonction spéciale de détente de la toile

1. Activation/Désactivation de la détente de la toile

À la livraison, la fonction de détente de la toile est désactivée pour les moteurs de Ø 35 et activée pour les moteurs de Ø 45 et Ø 58.

Faites monter la toile contre la butée supérieure ①. Appuyez ensuite sur la touche de programmation ② jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois. Appuyez à nouveau sur la touche de programmation ③ et en outre sur les touches arrêt et descente ④ jusqu'à ce que le moteur confirme l'activation ou la désactivation de la détente de la toile.

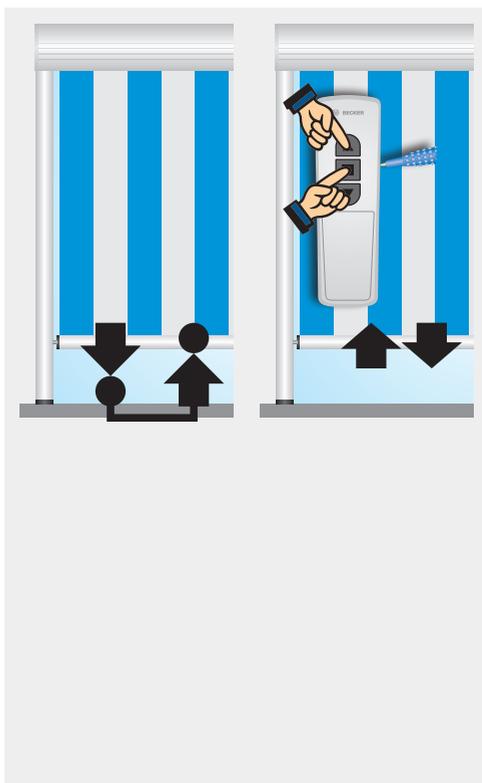


Réglage de la fonction spéciale de tension de la toile

1. Activation/Désactivation de la fonction de tension de la toile

Déplacez la toile dans la position de tension de la toile. Puis appuyez sur la touche de programmation, la touche arrêt et la touche montée jusqu'à ce que le moteur confirme la programmation avec un avertissement visuel.

Pour désactiver la fonction de tension de la toile, appuyez sur la touche de descente pour guider le moteur dans la position de tension de la toile, appuyez à nouveau sur la touche de programmation, la touche arrêt et la touche montée jusqu'à ce que le moteur confirme la programmation avec un avertissement visuel.



Moteurs du type C12-V8

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R8-17-C12-V8

R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
P - 35 mm
R - 45 mm
L - 58 mm

30-17 Couple nominal/Vitesse de sortie

C Radio Centronic

12 Modèle

V8 Version

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

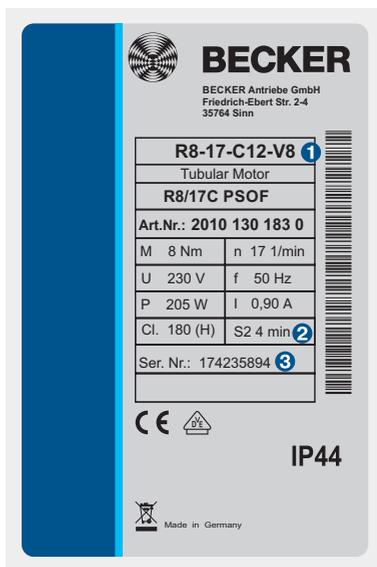
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 174235894

17 Année 2017

42 Semaine calendaire

35894 Numéro d'ordre de production



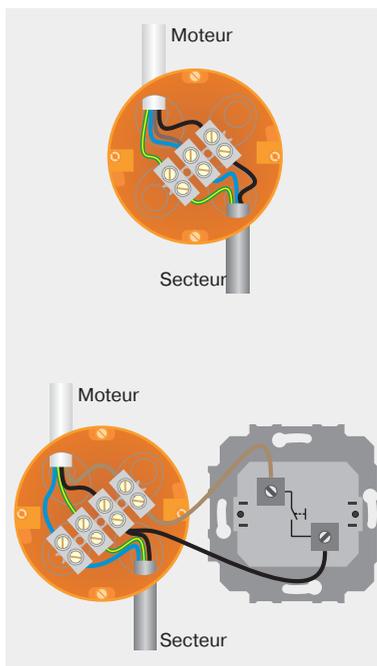
Branchement

Branchement sans commande sur place

Raccordez les fils bleu et vert-jaune du moteur avec ceux de la même couleur de l'alimentation secteur. Raccordez le fil noir du moteur avec la phase (L) et le fil marron en outre avec le fil bleu (N) de l'alimentation secteur.

Branchement avec commande sur place avec un bouton poussoir

Pour la commande sur place, raccordez le fil marron du moteur avec la phase de l'alimentation secteur via un bouton poussoir. Le commutateur ne doit pas être actionné dans les 5 secondes suivant la mise sous tension. Il est ensuite possible de commander le moteur à l'aide du bouton poussoir avec la séquence d'ordres montée, arrêt, descente, arrêt, etc.



Informations

Détection d'obstacles

Les obstacles lors de la descente sont identifiés pour éviter un déroulement incontrôlé de la toile (écran). Il faut, pour que la détection d'obstacles sensible s'active, que la roue avec détection d'obstacles soit montée sur le moteur et que la toile présente une lame finale lourde.

Comportement en butée

Il est possible de régler le moteur C12 sur un comportement en butée amplifié ou atténué.

Détente de la toile

Si la détente de la toile est activée, le moteur redescend, une fois la fin de course de montée atteinte, de façon minimale afin de détendre la toile.

Programmation de l'émetteur maître

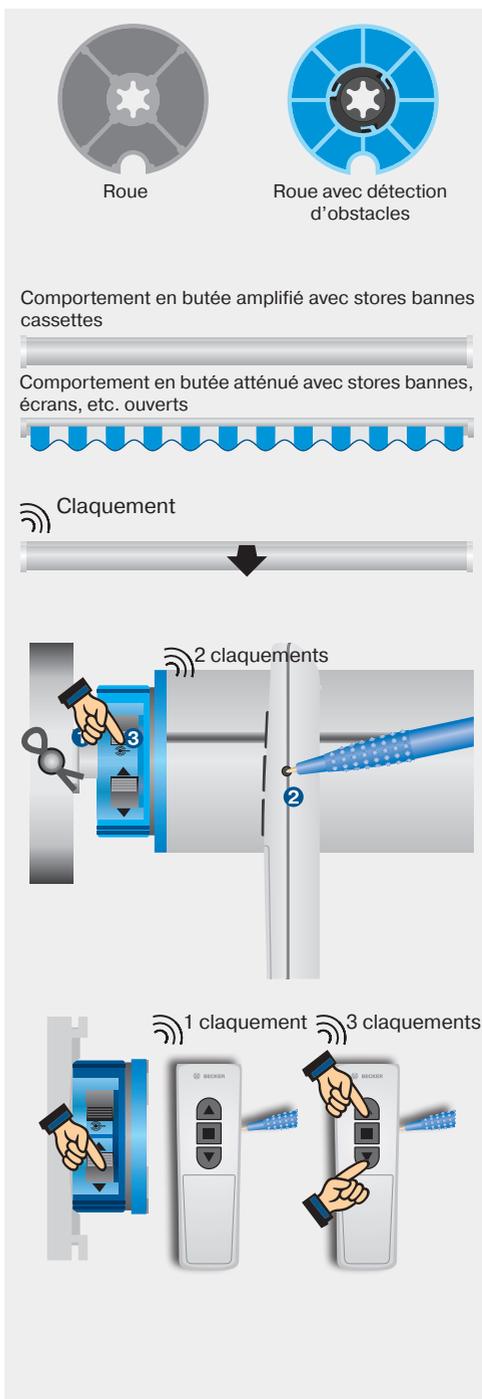
Commutez le moteur en mode de programmation ❶ pendant 3 minutes en connectant l'alimentation électrique (Power On) ou en mettant le commutateur radio en position ②. Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître ❸ jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement ③ (3 s pour des moteurs neufs, 10 s en cas de reprogrammation d'un émetteur maître déjà programmé).

Correction du sens de rotation

Aucune position de fin de course ne doit déjà être programmée.

Avec l'interrupteur sur le moteur : si le sens de rotation est incorrect, inversez le commutateur de sens de rotation du moteur.

Avec l'émetteur maître : appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois. Puis appuyez sur la touche de programmation, la touche montée et la touche descente jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.



Moteurs du type C12-V8

Réglage des positions de fin de course

1. Programmation de la position de fin de course de descente avec l'émetteur maître

Déplacez la toile dans la position de descente. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche descente jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

2. Programmation de la position de fin de course de montée avec l'émetteur maître

A Butée de fin de course de montée

Faites monter la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

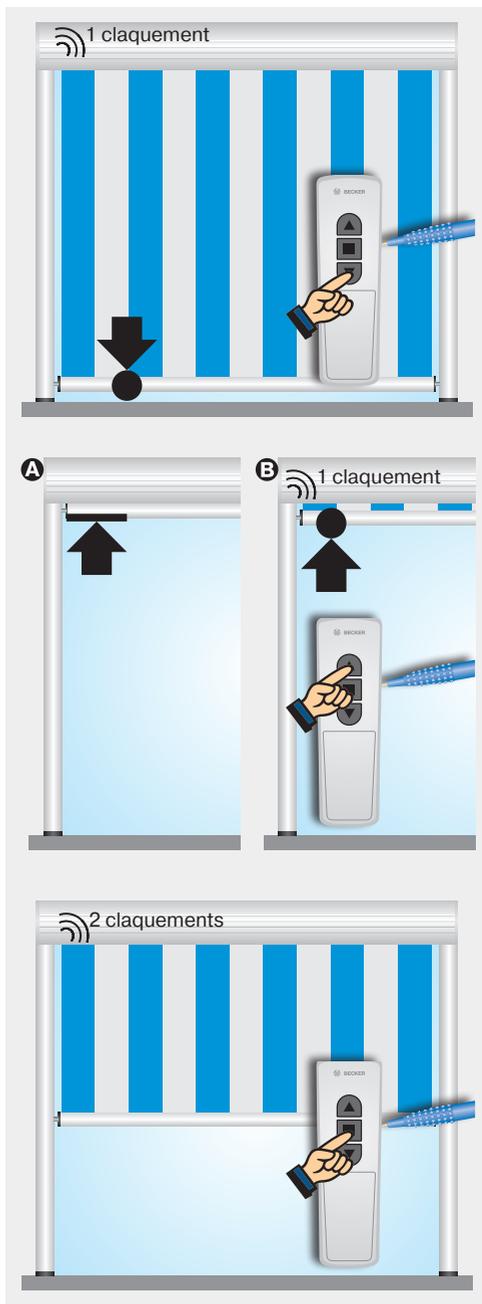
B Vers le point de fin de course de montée

Faites monter la toile dans la position de montée souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche montée jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

3. Effacement des positions de fin de course avec l'émetteur maître

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche arrêt jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement au bout de 10 secondes.

Si la toile se trouve entre les positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées lors de la procédure d'effacement. Si la toile se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée. Les fonctions spéciales du moteur sont remises à l'état de livraison.



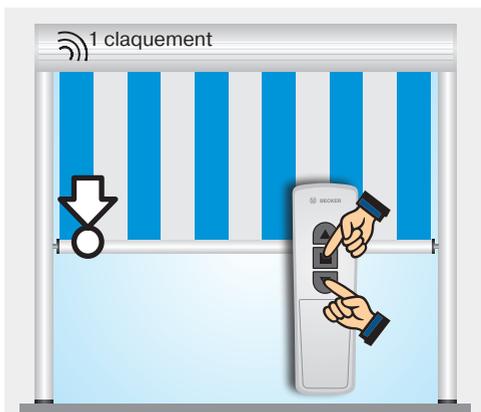
Réglage des positions intermédiaires

1. Programmation de la position intermédiaire I

Déplacez la toile dans la position intermédiaire voulue et appuyez sur la touche arrêt et descente jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

Pour arriver en position intermédiaire I, appuyez dans la seconde qui suit 2 fois sur la touche descente.



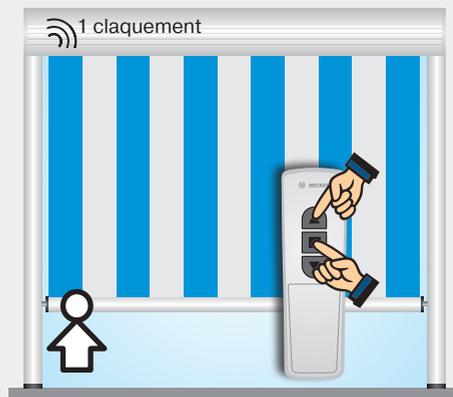
2. Programmation de la position

intermédiaire II

Déplacez la toile dans la position intermédiaire voulue et appuyez sur la touche arrêt et montée jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.

Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

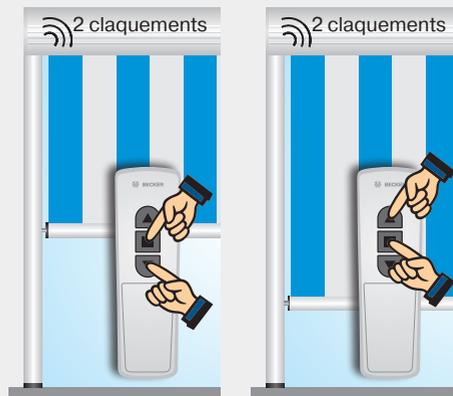
Pour arriver en position intermédiaire II, appuyez dans la seconde qui suit 2 fois sur la touche montée.



3. Effacement de la position

intermédiaire I / de la position intermédiaire II

Mettez le moteur dans la position intermédiaire à effacer et répétez l'opération de programmation (appuyez sur les touches arrêt et descente ou arrêt et montée) jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.



Moteurs du type C12-V8

Réglage du comportement en butée

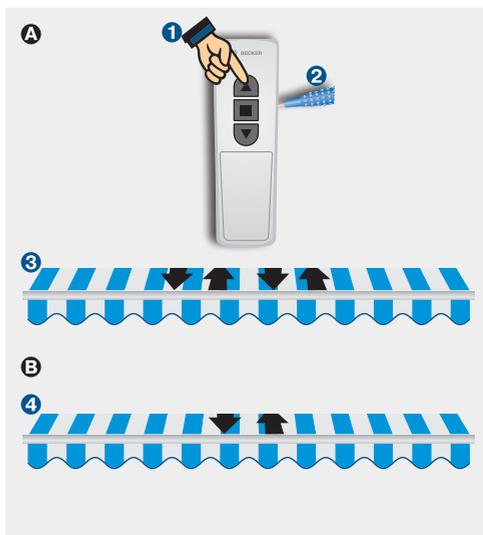
À la livraison, les moteurs ont un comportement en butée atténué. Le comportement en butée ne peut être modifié que pendant les 3 premiers déplacements contre la butée supérieure.

A Activation du comportement en butée amplifié

Faites monter la toile **1** et appuyez en outre, avant d'atteindre la position de fin de course, sur la touche de programmation **2**. Maintenez les deux touches enfoncées jusqu'à ce que la toile confirme la commutation par deux allers-retours **3**.

B Désactivation du comportement en butée amplifié

Répétez la procédure décrite sous **A** jusqu'à ce que le moteur confirme la commutation par un unique aller-retour **4**.

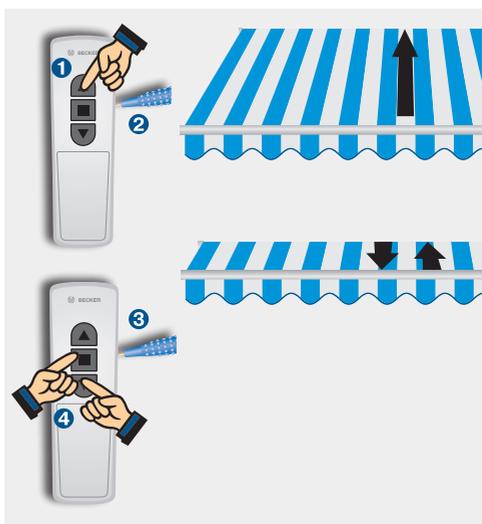


Réglage de la fonction spéciale de détente de la toile

1. Activation/Désactivation de la détente de la toile

À la livraison, la fonction de détente de la toile est désactivée pour les moteurs de Ø 35 et activée pour les moteurs de Ø 45 et Ø 58.

Faites monter la toile contre la butée supérieure ❶. Appuyez ensuite sur la touche de programmation ❷ jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois. Appuyez à nouveau sur la touche de programmation ❸ et en outre sur les touches arrêt et descente ❹ jusqu'à ce que le moteur confirme l'activation ou la désactivation de la détente de la toile.



Moteurs du type C18

Plaque signalétique

❶ Désignation du type :

par ex. **R30-17-C18**

R Dimension du moteur
(diamètre du tube)

P - 35mm

R - 45mm

L - 58mm

30-17 Couple nominal/Vitesse de sortie

C Radio Centronic

18 Modèle

❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.

❸ Numéro de série : par ex. 170112500

17 Année 2017

01 Semaine calendaire

12500 Numéro d'ordre de production



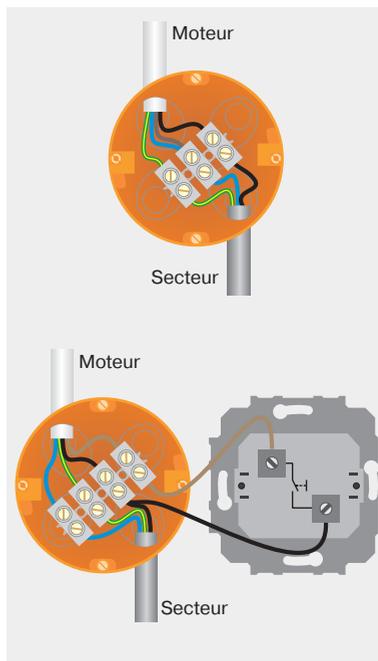
Branchement

Branchement sans commande sur place

Raccordez les fils bleu et vert-jaune du moteur avec ceux de la même couleur de l'alimentation secteur. Raccordez le fil noir du moteur avec la phase (L) et le fil marron en outre avec le fil bleu (N) de l'alimentation secteur.

Branchement avec commande sur place avec un bouton poussoir

Pour la commande sur place, raccordez le fil marron du moteur avec la phase de l'alimentation secteur via un bouton poussoir. Le commutateur ne doit pas être actionné dans les 5 secondes suivant la mise sous tension. Il est ensuite possible de commander le moteur à l'aide du bouton poussoir avec la séquence d'ordres montée, arrêt, descente, arrêt, etc.



Informations

Détection d'obstacles

Les obstacles lors de la descente (par ex. sous la charge du vent) sont identifiés pour éviter un déroulement incontrôlé de la toile.

Il faut, pour que la détection d'obstacles sensible s'active, que la roue avec détection d'obstacles soit montée sur le moteur et que la toile présente une lame finale lourde.

Détente de la toile

Si la détente de la toile est activée, le moteur redescend, une fois la fin de course de montée atteinte, de façon minimale afin de détendre la toile.

Programmation de l'émetteur maître

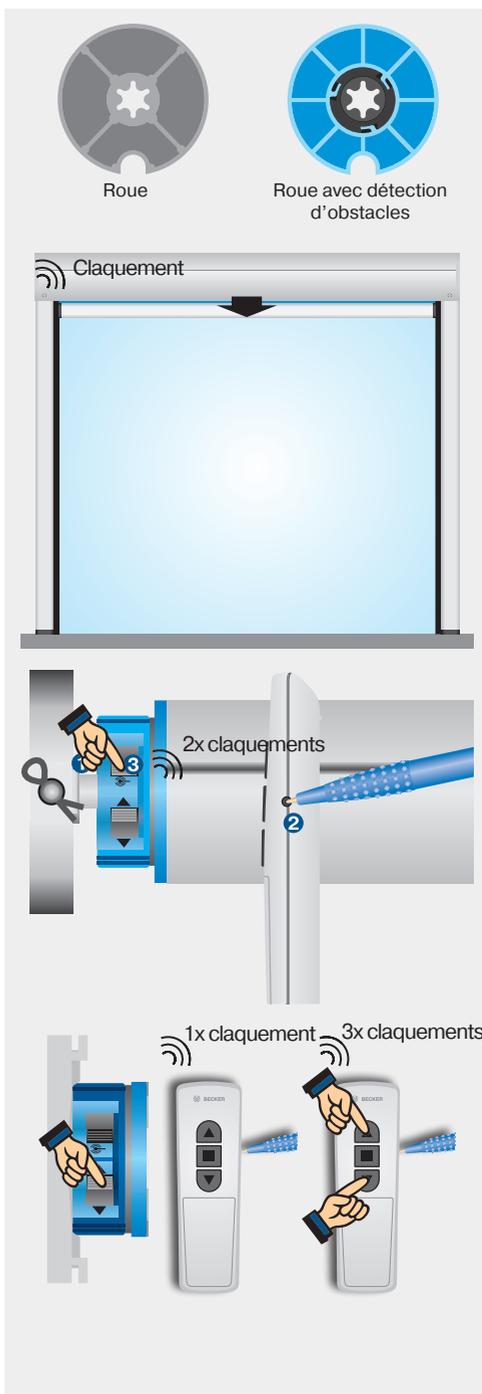
Commutez le moteur en mode de programmation ① pendant 3 minutes en connectant l'alimentation électrique (Power On) ou en mettant le commutateur radio en position . Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître ② jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement ③ (3 s pour des moteurs neufs, 10 s en cas de reprogrammation d'un émetteur maître déjà programmé).

Correction du sens de rotation

Aucune position de fin de course ne doit déjà être programmée.

Avec l'interrupteur sur le moteur : inversez le commutateur de sens de rotation du moteur si le moteur tourne dans le mauvais sens (aucune fin de course ne doit avoir été déjà programmée).

Avec l'émetteur maître : appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois. Puis appuyez sur la touche de programmation, la touche montée et la touche descente jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.

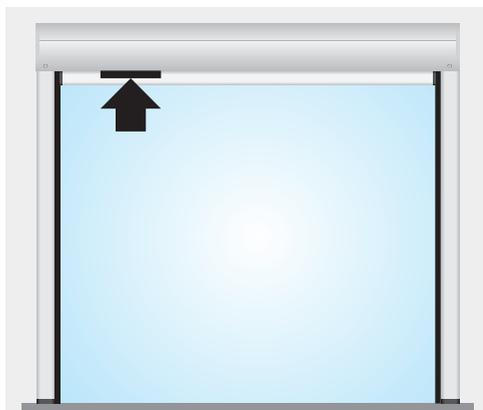


Moteurs du type C18

Réglage des positions de fin de course avec Auto-Install

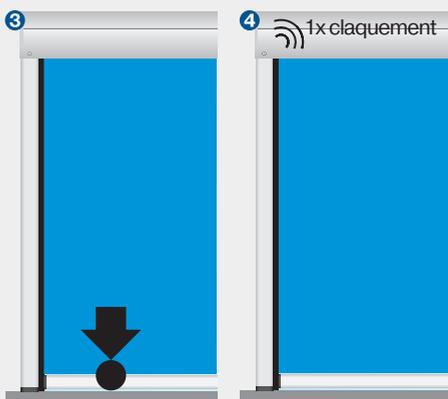
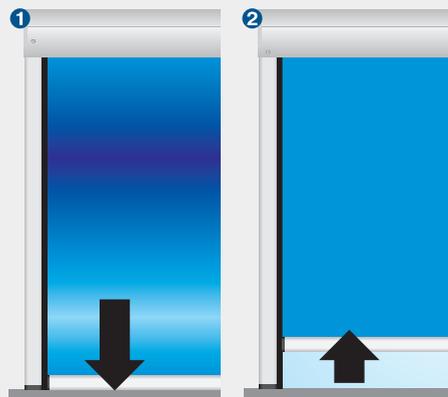
1. Programmation de la fin de course de montée

Déplacez la toile contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



2. Programmation de la fin de course de descente

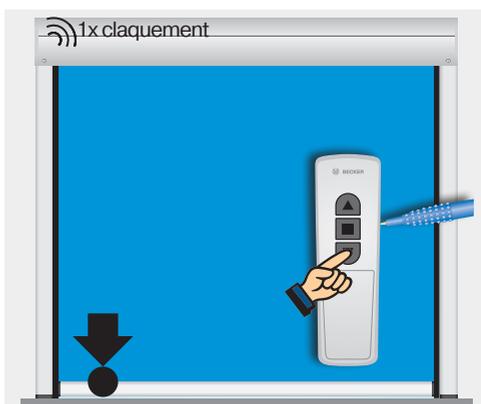
Effectuez une descente et maintenez la touche de déplacement enfoncée jusqu'à ce que le moteur dépasse la position de fin de course de descente ❶ puis remonte ❷ et descende une nouvelle fois ❸ pour s'arrêter finalement en position de fin de course de descente et confirmer la programmation par un claquement ❹.



Réglage des positions de fin de course

1. Programmation de la position de fin de course de descente avec l'émetteur maître

Déplacez la toile dans la position de descente. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche descente jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



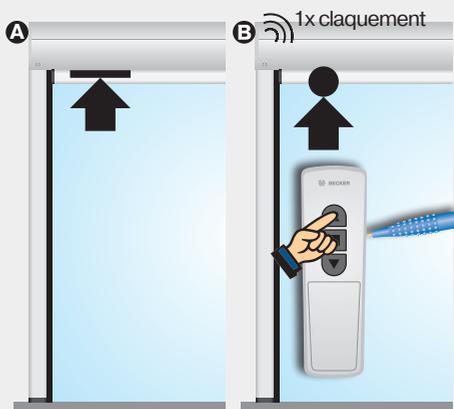
2. Programmation de la position de fin de course de montée avec l'émetteur maître

A Butée de fin de course de montée

Faites monter le tablier/la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de montée

Faites monter la toile dans la position de montée souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche montée jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



3. Effacement des positions de fin de course avec l'émetteur maître

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche arrêt jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement au bout de 10 secondes.

Si la toile se trouve entre les positions de fin de course, ces dernières seront toutes les deux supprimées lors de la procédure d'effacement. Si la toile se trouve dans une position de fin de course, seule cette dernière sera effacée.



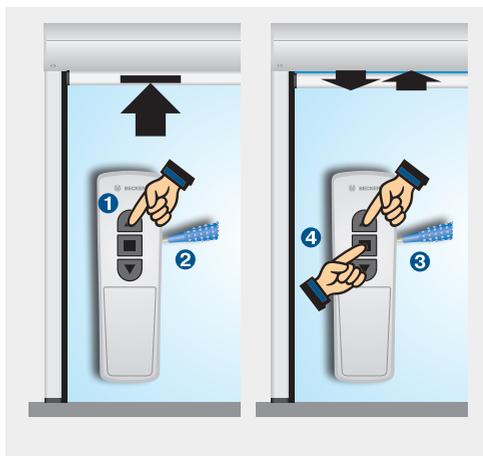
Moteurs du type C18

Réglage de la fonction spéciale de détente de la toile

1. Activation/Désactivation de la détente de la toile

À la livraison, la fonction de détente de la toile est désactivée pour les moteurs de Ø 35 et activée pour les moteurs de Ø 45.

Faites monter la toile contre la butée supérieure ①. Appuyez ensuite sur la touche de programmation ② jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois. Appuyez à nouveau sur la touche de programmation ③ et en outre sur les touches arrêt et montée ④ jusqu'à ce que le moteur confirme l'activation ou la désactivation de la détente de la toile.

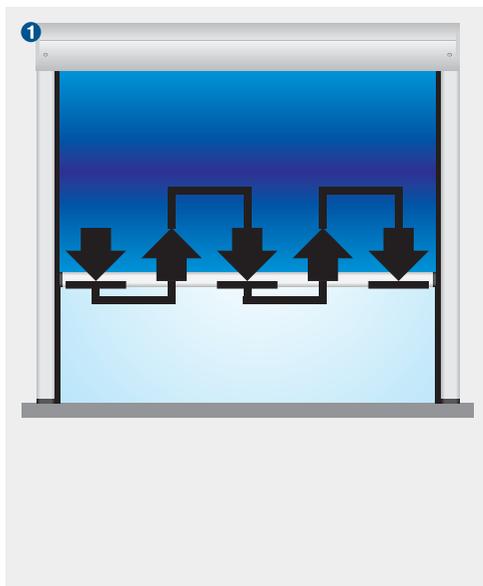


Détection d'obstacles sensible

Si l'installation identifie un obstacle en cours de service (par ex. charge du vent pendant la descente), le moteur s'arrête, repart dans le sens inverse et essaie une deuxième fois de passer l'obstacle. Lorsqu'il n'y parvient pas, le moteur se déconnecte après la troisième tentative ①.

S'il rencontre plusieurs obstacles à différents endroits, le moteur lance trois nouvelles tentatives à chaque fois. Après dix interruptions maximum dues à des obstacles à différents endroits, le moteur se coupe après être reparti en sens inverse.

Environ 15 cm avant la position de fin de course inférieure, le moteur s'interrompt dès la première détection d'un obstacle et ne démarre aucune nouvelle tentative.





Kit de commande SWS441/SWS641

Mise en service du kit soleil/vent radiocommandé avec télécommande à capteur – SWS441/SWS641

1. Programmation de l'émetteur maître

Déconnectez la tension de raccordement sur le récepteur radio (moteur du type PSF(+)), puis reconnectez-la ❶. Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître ❷ jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement ❸.

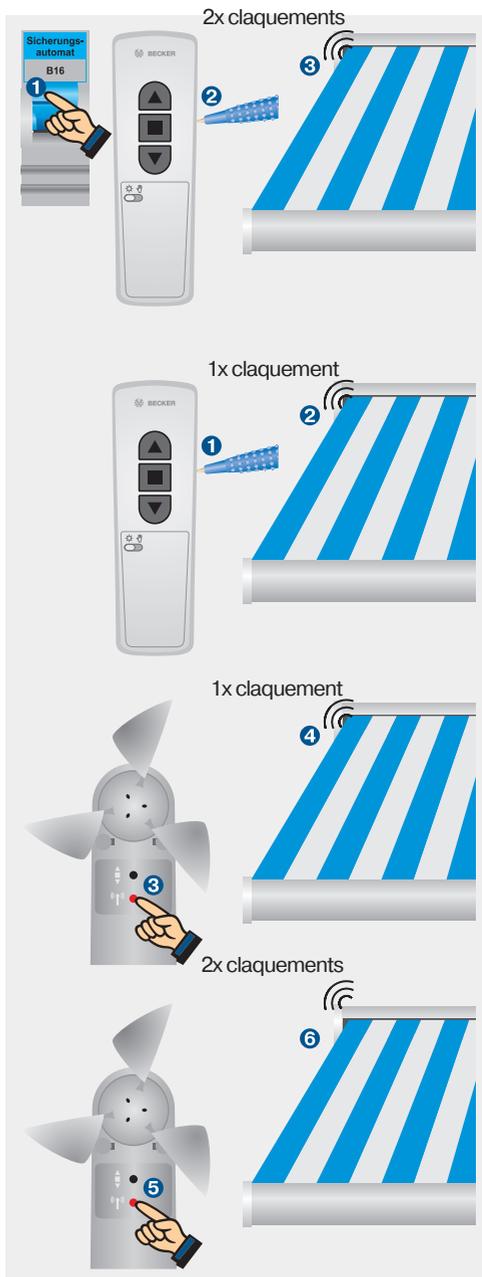
Remarque : consultez les pages 92 et 93 pour le réglage des positions de fin de course pour le moteur du type PSF(+).

2. Programmation du SC811/SC861

a) Appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître ❶ jusqu'à ce que le moteur tubulaire claque 1 fois ❷.

b) Appuyez ensuite sur la touche de programmation des SC811/SC861 ❸ jusqu'à ce que le moteur tubulaire claque 1 fois ❹.

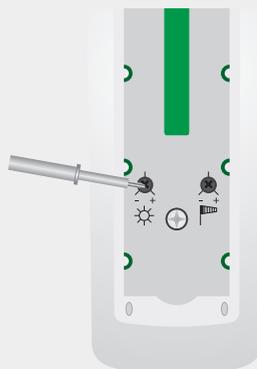
c) Appuyez une nouvelle fois sur la touche de programmation du SC811/SC861 ❺ jusqu'à ce que le moteur tubulaire émette un double claquement ❻.



3. Réglage de la valeur seuil pour le soleil

Retirez le champ d'identification au dos de la télécommande radio SWC441-II. Tournez le régulateur de valeur seuil pour le soleil à l'aide de l'outil de réglage joint jusqu'à ce que la valeur souhaitée soit atteinte.

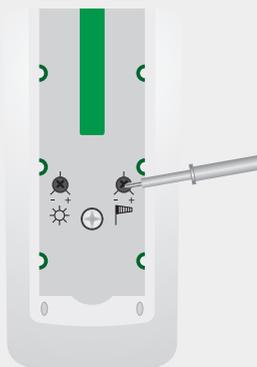
La valeur seuil pour le soleil peut être programmée sur 15 paliers (environ 2 KLux à 100 KLux). En tournant lentement le régulateur, les différents paliers sont indiqués par un claquement du moteur tubulaire.



4. Réglage de la valeur seuil pour le vent

Tournez le régulateur de valeur seuil pour le vent à l'aide de l'outil de réglage joint jusqu'à ce que la valeur souhaitée soit atteinte.

La valeur seuil pour le vent peut être programmée sur 11 paliers (environ 2 m/s à 22 m/s). En tournant lentement le régulateur, les différents paliers sont indiqués par un claquement du moteur tubulaire.



5. Contrôle des réglages

Après le réglage des valeurs seuils, l'installation se trouve automatiquement en mode test. En mode test, les délais de la fonction d'ombrage et de contrôle du vent sont raccourcis. Il est possible de contrôler les fonctions en mode automatique.

Passez le curseur du SWC441-II du mode automatique en mode manuel et inversement pour mettre fin au mode test. Le mode test se termine automatiquement au bout de 15 minutes si le curseur n'a pas été actionné entretemps.

Mode manuel



Mode automatique



Commande SC211

Mise en service du radiodétecteur de mouvements de stores SC211

1. Programmation de l'émetteur maître

Déconnectez la tension de raccordement sur le récepteur radio (moteur du type PSF(+)), puis reconnectez-la **1**. Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître SWC241-II **2** jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement **3**.

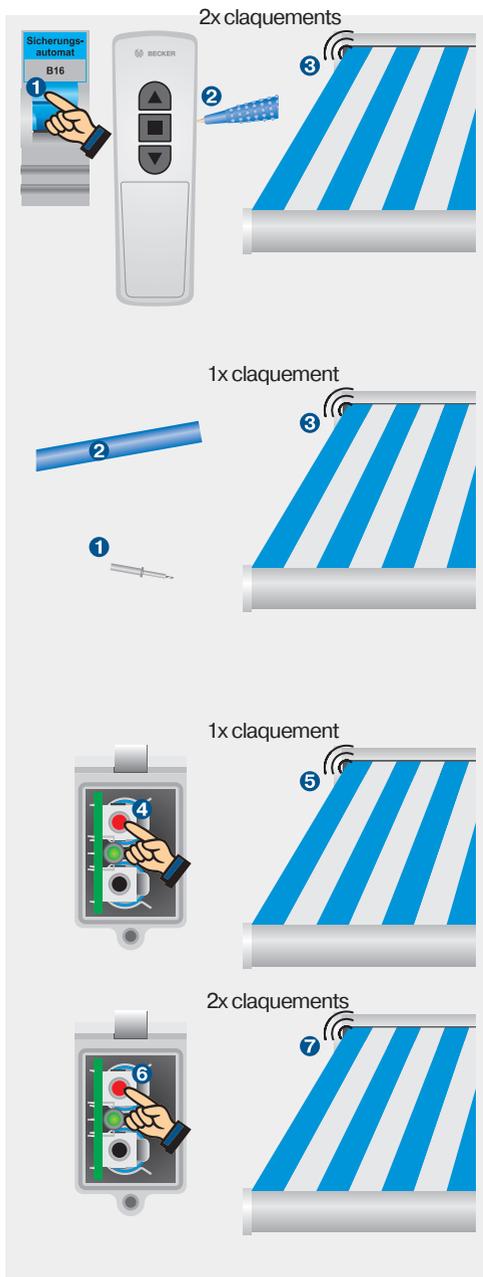
Remarque : consultez les pages 92 et 93 pour le réglage des positions de fin de course pour le moteur du type PSF(+).

2. Programmation de la SC211

a.) Retirez le champ d'identification au dos de la télécommande radio SWC241-II. Tournez à l'aide de l'outil de réglage joint le régulateur de valeur seuil pour le vent SWC241-II dans le sens des aiguilles d'une montre pour le régler sur la valeur maximale **1**. Appuyez ensuite sur la touche de programmation **2** jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois **3**.

b) Appuyez ensuite sur la touche de programmation rouge **4** du SC211 jusqu'à ce que le moteur tubulaire claque 1 fois **5**.

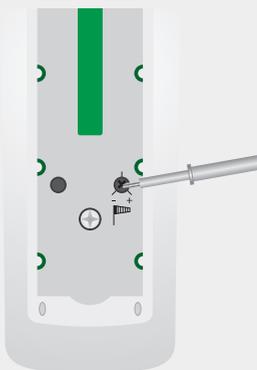
c) Appuyez une nouvelle fois sur la touche de programmation rouge **6** jusqu'à ce que le moteur tubulaire émette un double claquement **7**.



3. Réglage de la valeur seuil pour le vent

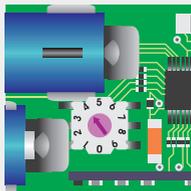
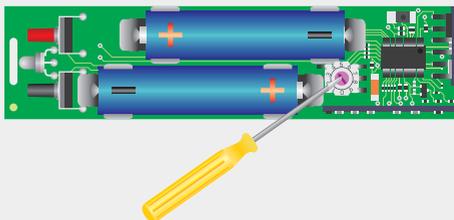
Tournez le régulateur de valeur seuil pour le vent du SWC241-II à l'aide de l'outil de réglage joint jusqu'à ce que la valeur souhaitée soit atteinte.

La valeur seuil pour le vent peut être programmée sur 11 paliers (environ 2 m/s à 22 m/s). En tournant lentement le régulateur, les différents paliers sont indiqués par un claquement du moteur tubulaire.



4. Réglage de l'angle de déclenchement

Réglez avec l'outil de réglage joint l'angle de déclenchement sur le commutateur rotatif du circuit imprimé.



0 = Arrêt
1 = Sensible
9 = Insensible

5. Programmation de l'angle de déclenchement

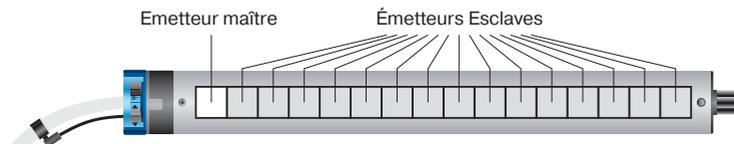
Faites descendre le store banne dans la position de fin de course de descente. Appuyez après une pause de 15 secondes sur le bouton de programmation jusqu'à ce que la LED passe au bout de 6 secondes du vert à l'orange, avant de revenir au vert.



La technique radio Centronic

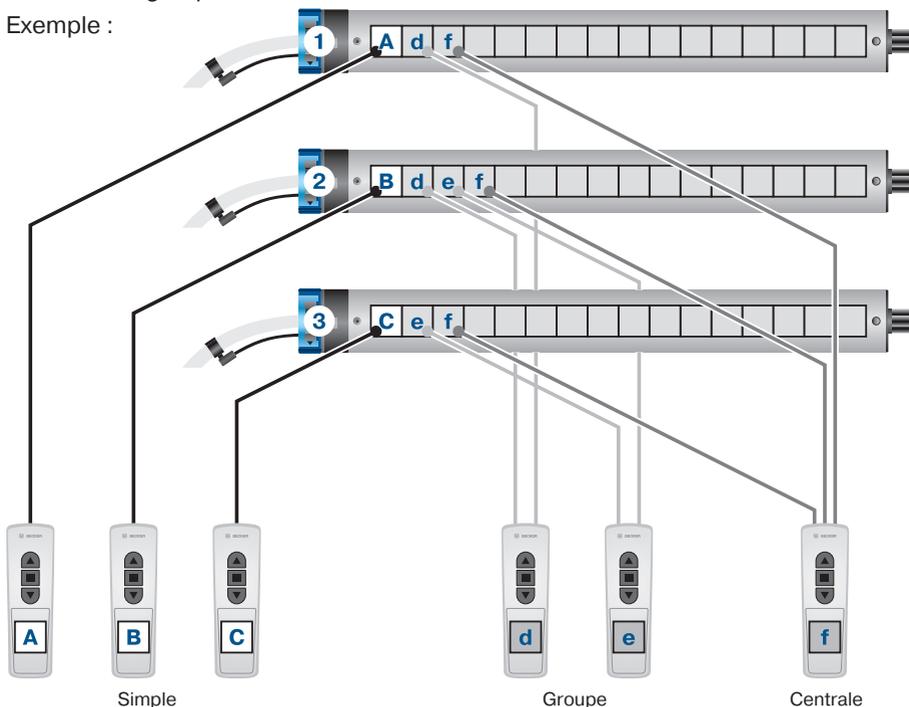
Principe : structure des commandes individuelles, de groupes et centrales

Chaque récepteur radio dispose d'un emplacement de mémoire dédié à un émetteur maître et de 15 emplacements de mémoire pour d'autres émetteurs.



L'émetteur maître est programmé via la touche de programmation radio, le commutateur radio, ou encore un interrupteur marche dans le récepteur. Tous les autres émetteurs sont programmés à l'aide de l'émetteur maître dans le récepteur. La programmation d'un émetteur sur plusieurs moteurs permet de configurer un émetteur de groupes ou central.

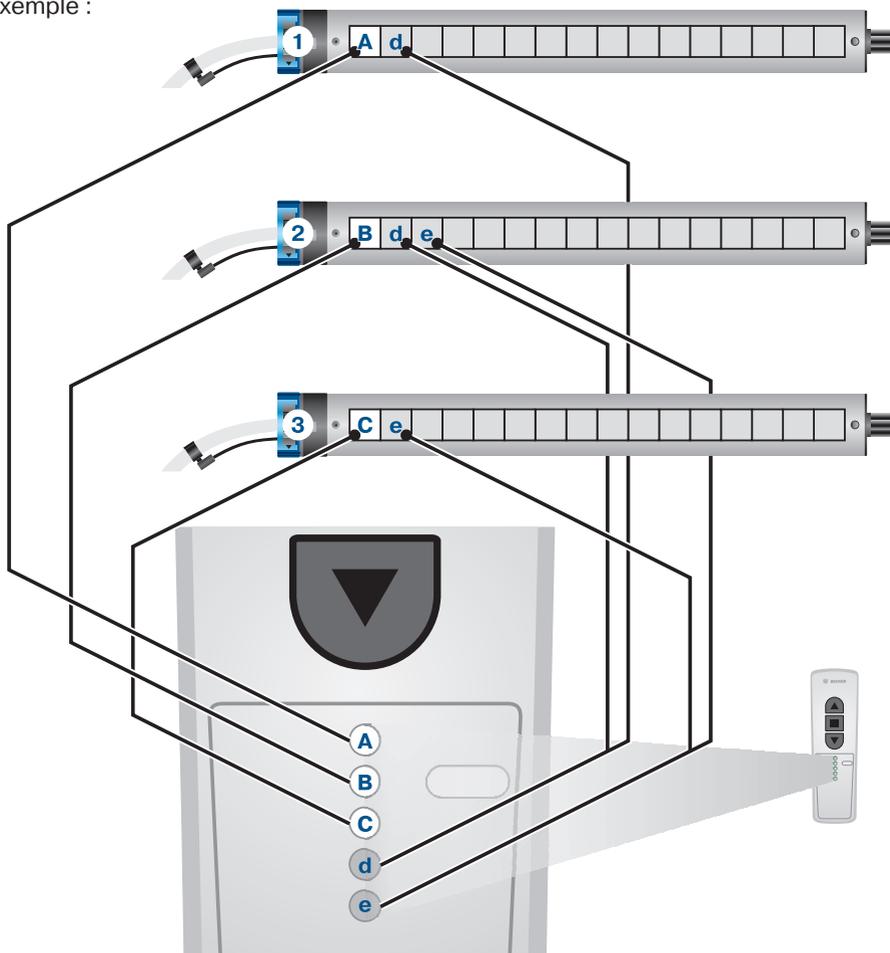
Exemple :



- L'émetteur individuel A (émetteur maître) commande le moteur 1
- L'émetteur individuel B (émetteur maître) commande le moteur 2
- L'émetteur individuel C (émetteur maître) commande le moteur 3
- L'émetteur de groupes d commande les moteurs 1 et 2
- L'émetteur de groupes e commande les moteurs 2 et 3
- L'émetteur central f commande les moteurs 1, 2 et 3

Sur un émetteur à 5 canaux, chaque canal se comporte comme un émetteur individuel. Lorsque tous les canaux sont sélectionnés (tous les témoins LED de groupes sont allumés), tous les récepteurs pour lesquels l'émetteur a été programmé réagissent aux commandes.

Exemple :



- Canal 1 - « L'émetteur individuel A » (émetteur maître) commande le moteur 1
- Canal 2 - « L'émetteur individuel B » (émetteur maître) commande le moteur 2
- Canal 3 - « L'émetteur individuel C » (émetteur maître) commande le moteur 3
- Canal 4 - « L'émetteur de groupes d » commande les moteurs 1 et 2
- Canal 5 - « L'émetteur de groupes e » commande les moteurs 2 et 3
- Canal 6 - « L'émetteur central » (tous les témoins LED de groupes sont allumés) commande les moteurs 1, 2 et 3

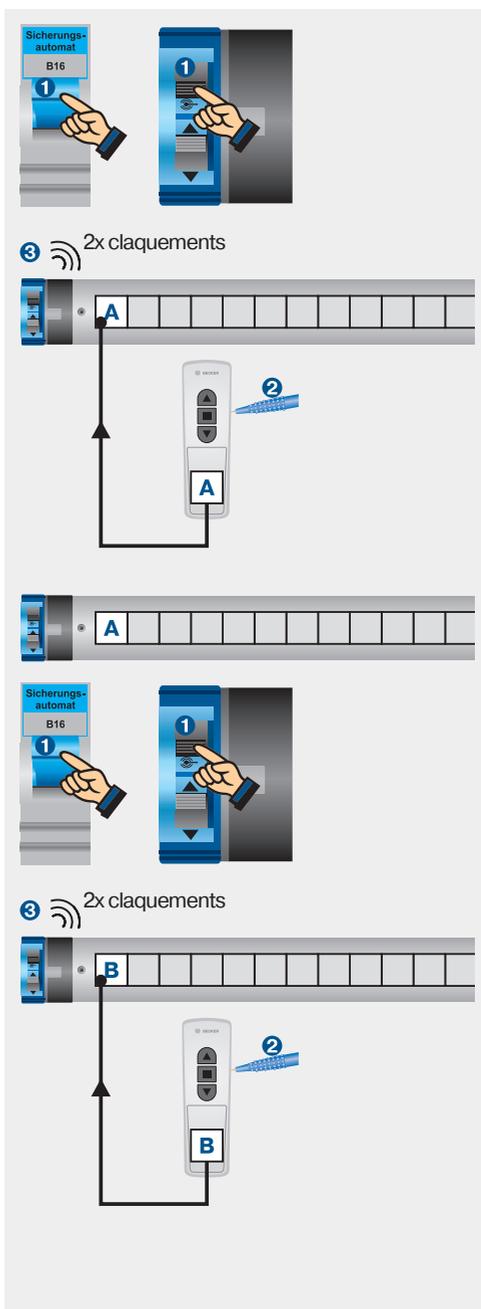
La technique radio Centronic

Programmation des émetteurs

Programmation de l'émetteur maître

Connectez à nouveau la tension de raccordement (Power on) sur le récepteur radio (moteur radio ou récepteur radio Centronic externe), ou connectez le commutateur radio du moteur radio en position , ou encore appuyez sur la touche de programmation radio du récepteur radio Centronic externe **1**.

Appuyez ensuite pendant 3 secondes sur la touche de programmation de l'émetteur **2** jusqu'à ce que le moteur radio émette un double claquement **3** ou que le récepteur radio externe confirme la programmation par 2 déplacements brefs.



Reprogrammation de l'émetteur maître

La programmation d'un nouvel émetteur maître remplace l'ancien émetteur maître. Toutes les autres programmations restent sauvegardées dans le récepteur.

Connectez à nouveau la tension de raccordement (Power on) sur le récepteur radio (moteur radio ou récepteur radio Centronic externe), ou connectez le commutateur radio du moteur radio en position , ou encore appuyez sur la touche de programmation radio du récepteur radio Centronic externe **1**.

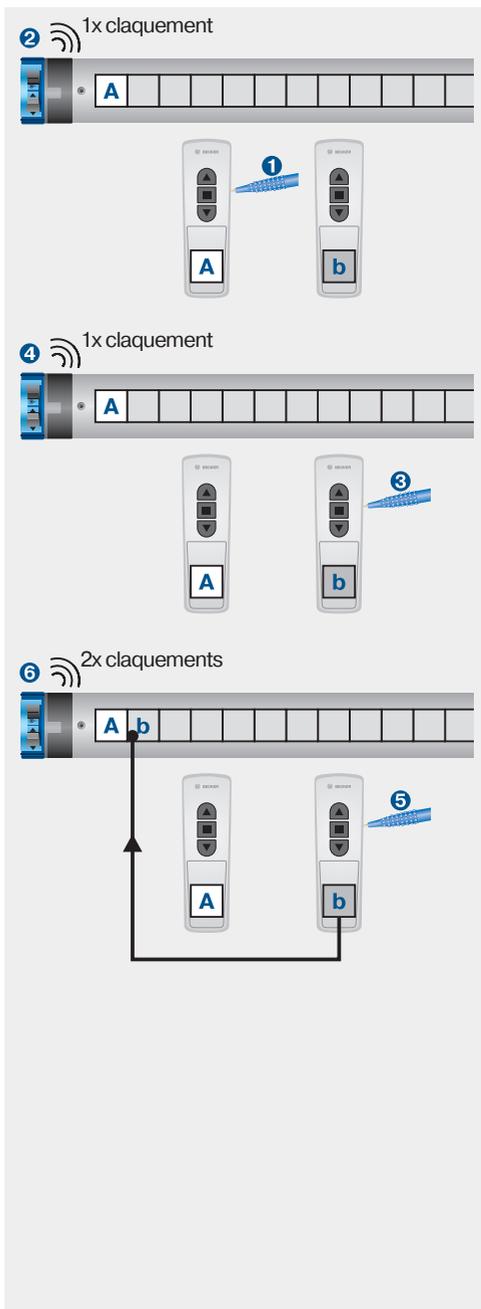
Appuyez ensuite pendant 10 secondes sur la touche de programmation du nouvel émetteur maître à programmer **2** jusqu'à ce que le moteur radio émette un double claquement **3** ou que le récepteur radio externe confirme la programmation par 2 déplacements brefs.

Programmation d'autres émetteurs

Appuyez ensuite pendant 3 secondes sur la touche de programmation de l'émetteur maître **1** jusqu'à ce que le moteur radio claque 1 fois **2** ou que le récepteur radio externe confirme la programmation par 1 déplacement bref.

Appuyez ensuite pendant 3 secondes sur la touche de programmation du nouvel émetteur à programmer **3** jusqu'à ce que le moteur radio claque 1 fois **4** ou que le récepteur radio externe confirme la programmation par 1 déplacement bref.

Appuyez ensuite encore une fois pendant 3 secondes sur la touche de programmation du nouvel émetteur à programmer **5** jusqu'à ce que le moteur radio émette un double claquement **6** ou que le récepteur radio externe confirme la programmation par 2 déplacements brefs.



La technique radio Centronic

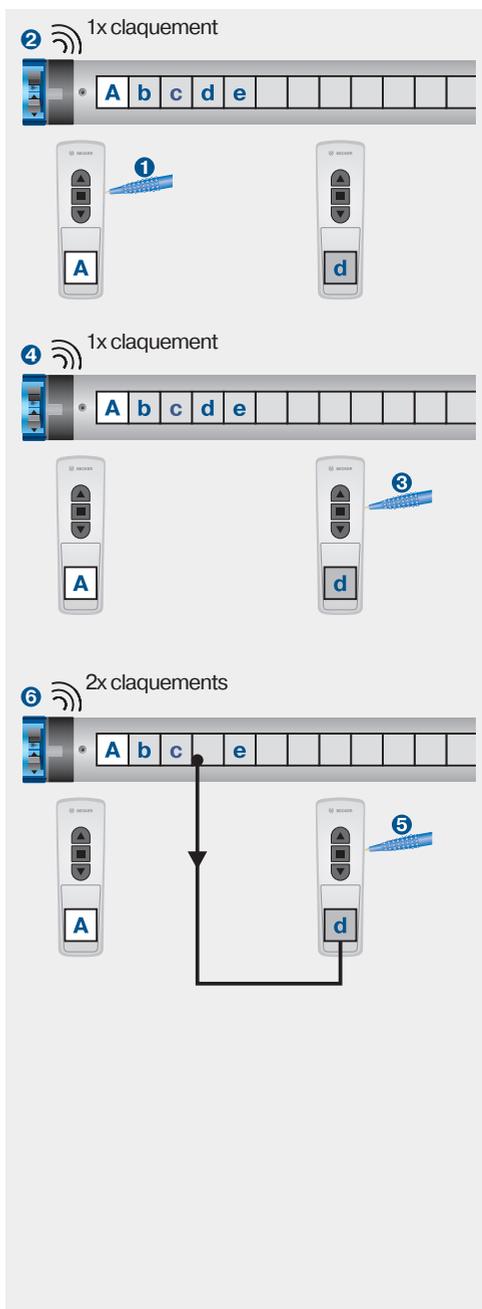
Effacement des émetteurs

Effacement des émetteurs un à un

Appuyez ensuite pendant 3 secondes sur la touche de programmation de l'émetteur maître **1** jusqu'à ce que le moteur radio claque 1 fois **2** ou que le récepteur radio externe confirme la programmation par 1 déplacement bref.

Appuyez ensuite pendant 3 secondes sur la touche de programmation de l'émetteur à effacer **3** jusqu'à ce que le moteur radio claque 1 fois **4** ou que le récepteur radio externe confirme la programmation par 1 déplacement bref.

Appuyez ensuite encore une fois pendant 10 secondes sur la touche de programmation de l'émetteur à effacer **5** jusqu'à ce que le moteur radio émette un double claquement **6** ou que le récepteur radio externe confirme l'effacement par 2 déplacements brefs.

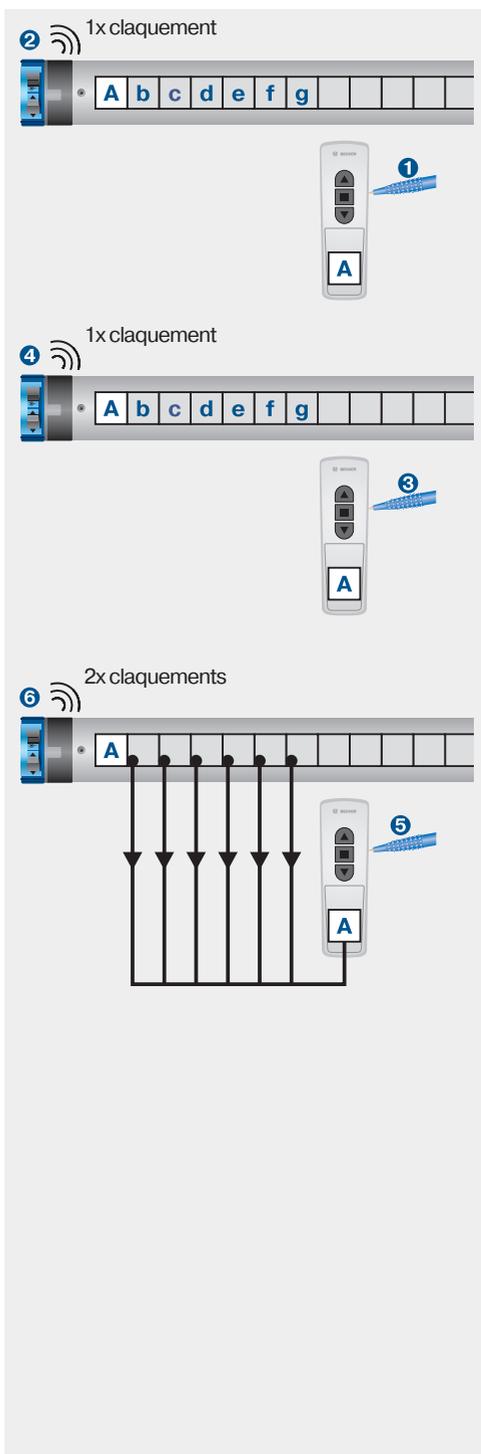


Effacement de tous les émetteurs (à l'exception de l'émetteur maître)

Appuyez ensuite pendant 3 secondes sur la touche de programmation de l'émetteur maître ① jusqu'à ce que le moteur radio claque 1 fois ② ou que le récepteur radio externe confirme la programmation par 1 déplacement bref.

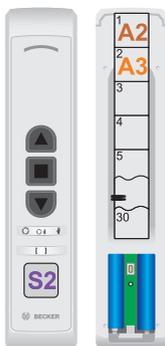
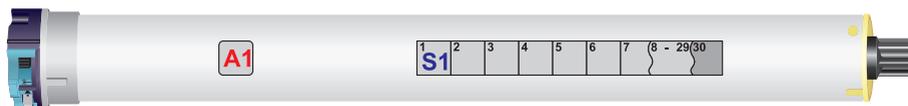
Appuyez ensuite encore une fois pendant 3 secondes sur la touche de programmation de l'émetteur maître ③ jusqu'à ce que le moteur radio claque 1 fois ④ ou que le récepteur radio externe confirme la programmation par 1 déplacement bref.

Appuyez ensuite encore une fois pendant 10 secondes sur la touche de programmation de l'émetteur maître ⑤ jusqu'à ce que le moteur radio émette un double claquement ⑥ ou que le récepteur radio externe confirme l'effacement par 2 déplacements brefs.



La technique radio B-Tronic

Principe : structure des commandes individuelles, de groupes et centrales



L'émetteur central S1 commande les moteurs A1, A2 et A3

L'émetteur central S2 commande les moteurs A2 et A3

L'émetteur central S3 commande le moteur A3

Pour une programmation bidirectionnelle (connexion), l'émetteur est enregistré dans la mémoire du moteur et le moteur dans la mémoire de l'émetteur. L'émetteur peut ainsi envoyer des ordres de déplacement au moteur et le moteur peut retourner à l'émetteur des messages d'état.

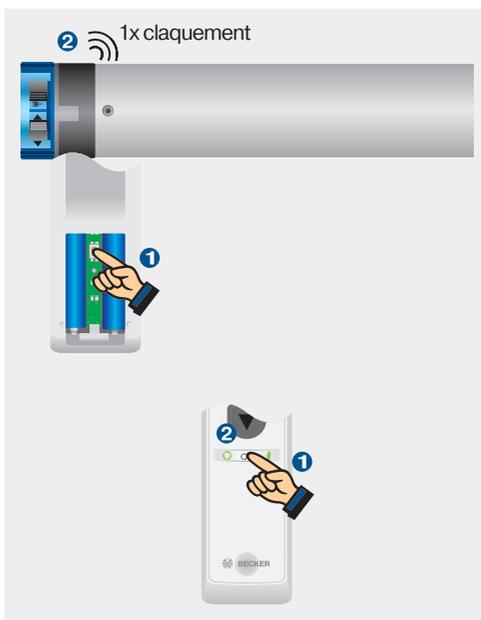
Le mode maître permet de commander et de programmer individuellement tous les moteurs enregistrés dans la télécommande.

Mode maître

Pour les réglages « spécifiques à Becker », comme par ex. la programmation de fins de course, le récepteur doit être mis en mode maître.

Connexion du mode maître

Appuyez plusieurs fois sur la touche maître d'un émetteur déjà programmé ① jusqu'à ce que le moteur voulu claque 1 fois ②.



Fermeture du mode maître

Appuyez sur la touche Manuel/Auto ① jusqu'à ce que cette touche s'arrête de clignoter ②.

Mode du récepteur

Les émetteurs KNX-RF de Becker peuvent commander différents récepteurs KNX-RF. Il faut, pour pouvoir commander par exemple un variateur, régler le mode du récepteur correspondant sur la télécommande.

Consultation du mode du récepteur

Appuyez sur la touche de programmation ① et sur la touche Manuel/Auto ② pendant 1 seconde. La LED clignote en jaune ③, indiquant le mode actuel du récepteur.

Changement de mode du récepteur

Appuyez sur la touche de programmation ① et sur la touche Manuel/Auto ② pendant environ 5 secondes. La LED clignote en jaune ③, indiquant dans un premier temps le mode actuel du récepteur, puis passe au mode suivant du récepteur.



La technique radio B-Tronic

Programmation de l'émetteur (connexion)

Mise en mode de programmation du moteur

A Avec Power On

Connectez la tension de raccordement sur le moteur radio B-Tronic ①.

B Avec l'interrupteur sur le moteur

Commutez l'interrupteur radio du moteur radio B-Tronic en position ②.

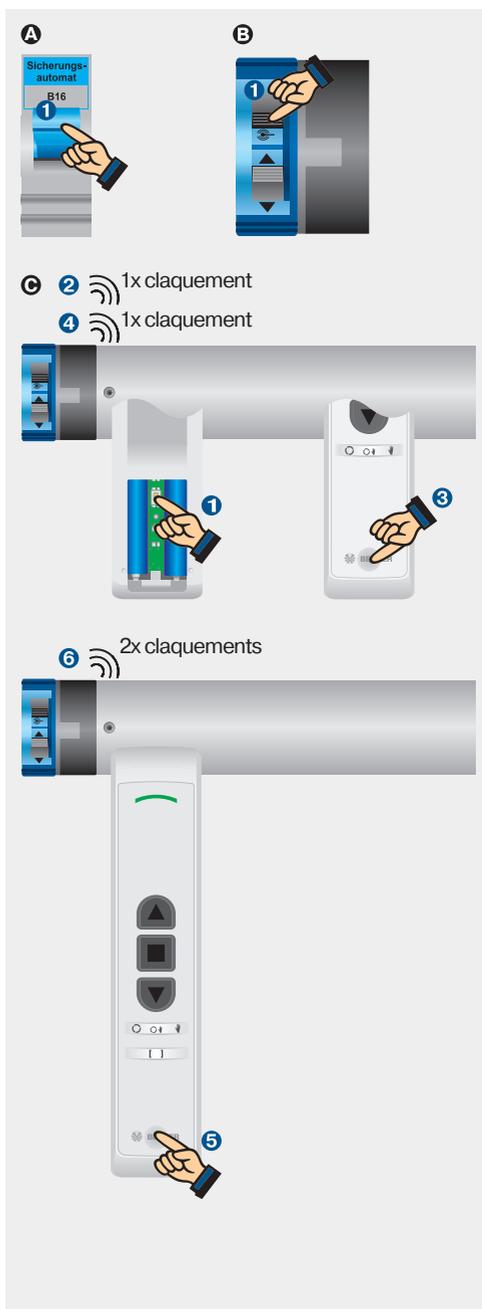
C Avec un émetteur déjà programmé

Appuyez plusieurs fois sur la touche maître ① jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois ②. Appuyez ensuite sur la touche de programmation ③ jusqu'à ce que le moteur claque à nouveau 1 fois ④.

Programmation de l'émetteur (connexion)

Appuyez sur la touche de programmation ⑤ jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement ⑥.

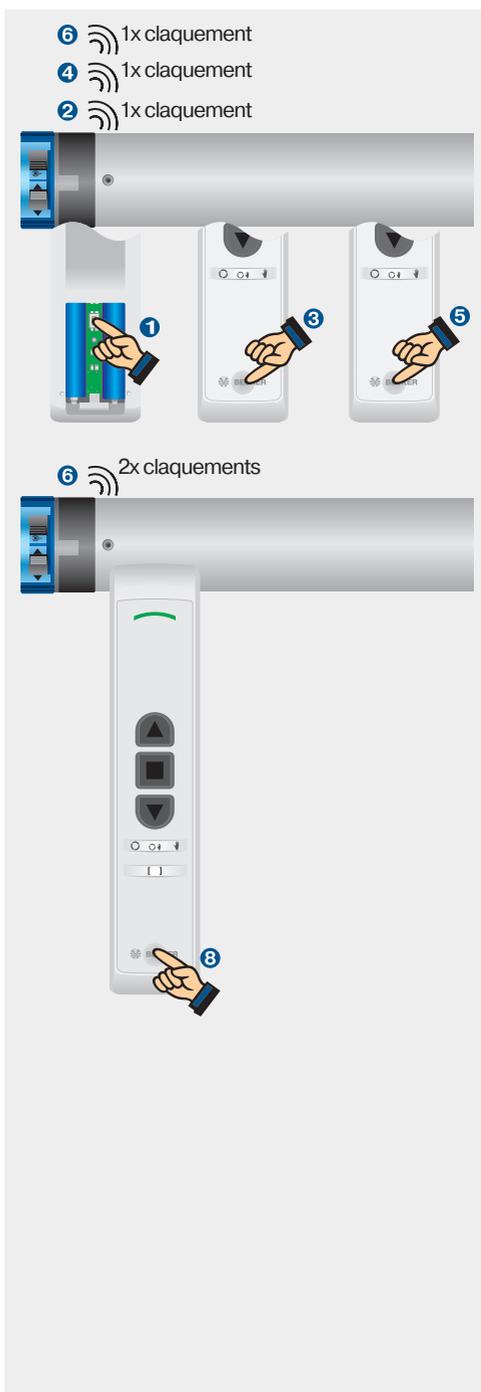
La programmation réussie est aussi confirmée par la LED d'état verte.



Déprogrammation de l'émetteur (déconnexion)

Mise en mode de déprogrammation du moteur

Appuyez plusieurs fois sur la touche maître d'un émetteur déjà programmé **1** jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois **2**. Appuyez ensuite sur la touche de programmation **3** jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois **4**. Appuyez pendant 2 secondes sur la touche de programmation **5** jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois **6**.



Déprogrammation de l'émetteur (déconnexion)

Appuyez pendant 2 secondes sur la touche de programmation **7** de l'émetteur que vous voulez déprogrammer jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement **8**.

La technique radio B-Tronic

Effacement de tous les émetteurs dans le moteur

Mise en mode de déprogrammation du moteur

Appuyez plusieurs fois sur la touche maître d'un émetteur déjà programmé ① jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois ②. Appuyez ensuite sur la touche de programmation ③ du même émetteur jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois ④. Appuyez encore une fois sur la touche de programmation ⑤ jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois ⑥.



Déprogrammation de tous les émetteurs dans le moteur

Appuyez maintenant sur la touche de programmation, les touches montée, arrêt et descente du même émetteur jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement ⑦.

Effacement de tous les moteurs dans la télécommande

Réinitialisation de la télécommande sur le réglage usine

Retirez une pile ① et attendez 2 secondes avant de la remettre en place ②. Appuyez dans la seconde qui suit sur la touche maître ③ et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que la LED de la télécommande arrête de clignoter au bout de 5 secondes, puis s'allume en vert.

Effacement de tous les récepteurs ne réagissant pas dans la télécommande

« Mise en ordre » dans la mémoire de la télécommande

Vous pouvez effacer des récepteurs définis qui ne réagissent plus et sont encore inscrits dans la mémoire de la télécommande.

Assurez-vous de bien vous trouver à portée de tous les récepteurs réagissants. Appuyez sur la touche maître ❶ de la télécommande jusqu'à ce que la touche Manuel/Auto clignote ❷.

Appuyez sur la touche de programmation ❸ et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que la LED de la télécommande s'allume en jaune ❹.

Appuyez ensuite sur la touche de programmation ❺ et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que la LED clignote en jaune ❻.

Appuyez ensuite sur la touche de programmation ❼ et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que la LED clignote à nouveau en jaune ❸, puis en vert ❾.

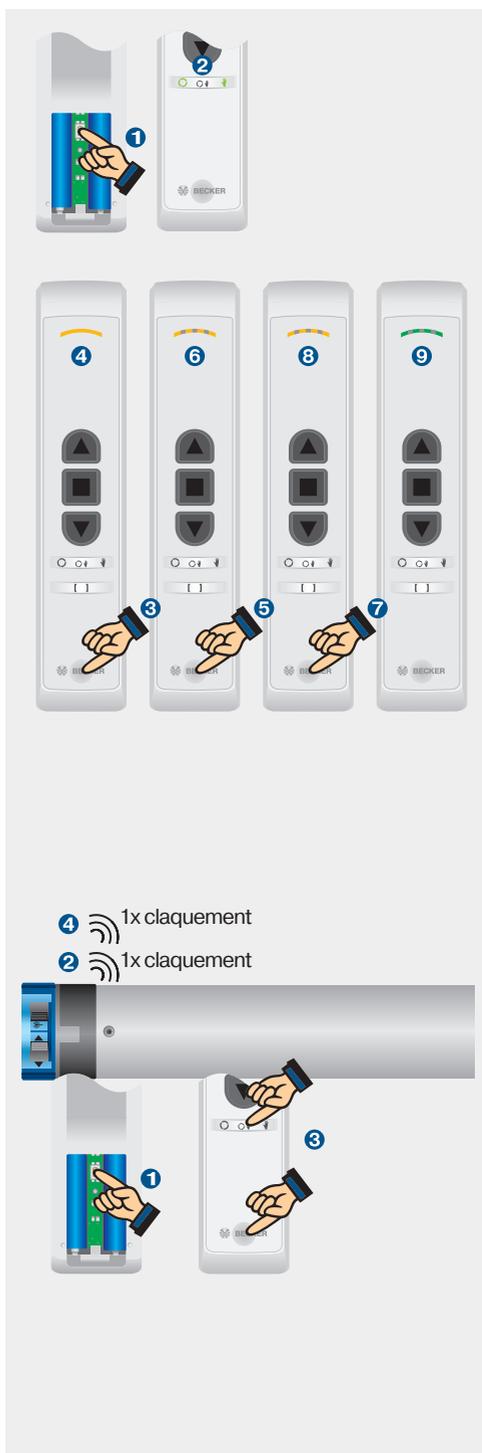
Mode de répétition

Activation du moteur comme amplificateur de signal radio

Appuyez plusieurs fois sur la touche maître d'un émetteur déjà programmé ❶ jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois ❷. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et sur la touche Manuel/Auto ❸ du même émetteur jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois ❹.

Désactivation du moteur comme amplificateur de signal radio

Effectuez les opérations décrites plus haut pour l'activation jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.



Consignes de sécurité importantes

Prudence ! Le non-respect de ces consignes peut provoquer des blessures graves.

Consignes de sécurité importantes pour la manipulation de moteurs tubulaires.

- Ne laissez pas les enfants jouer avec les dispositifs de commande fixes.
- Pendant le fonctionnement des installations et appareils électriques ou électroniques, certains composants, tels que le bloc d'alimentation, sont soumis à une tension électrique dangereuse. Toute intervention par des personnes non qualifiées ou tout non-respect des avertissements peut causer des blessures corporelles ou des dommages matériels.
- Tous les travaux et toutes les autres activités, y compris les travaux de maintenance et de nettoyage, réalisés sur les installations électriques et l'installation même, doivent être effectués uniquement par des personnes qualifiées, notamment des électriciens spécialisés.
Avant d'installer la motorisation, enlevez tous les câbles inutiles et mettez hors service tout équipement qui n'est pas nécessaire pour un fonctionnement motorisé.
- En cas d'endommagement éventuel du câble secteur, seul le fabricant est autorisé à en effectuer le remplacement.
- Lors de l'installation du moteur, prévoyez un système de coupure du réseau sur tous les pôles avec une largeur d'ouverture de contact d'au moins 3 mm par pôle (EN 60335).
- Déconnectez l'installation de l'alimentation électrique lorsque des opérations d'entretien, telles que le nettoyage des vitres, sont en cours dans le voisinage.
- Les moteurs équipés d'un câble H05VV-F doivent être installés qu'en intérieur.
- Respectez toutes les normes et prescriptions en vigueur pour l'installation électrique.
- Le niveau d'usure et de détérioration des installations doit être régulièrement contrôlé par une personne qualifiée.
- N'utilisez pas les installations si une réparation ou un réglage est nécessaire.
- Surveillez les installations lorsqu'elles sont en mouvement et éloignez les personnes jusqu'à ce qu'elles soient complètement fermées.
- Observez la zone de danger de l'installation pendant le fonctionnement.
- Veillez à conserver une distance suffisante (au moins 40 cm) entre les pièces mobiles et les objets avoisinants.
- Éliminez ou sécurisez les points d'écrasement et de cisaillement.
- Respectez les distances de sécurité conformément à la norme DIN EN 294.
- Les consignes de sécurité de la norme EN 60335-2-97 doivent être respectées. Notez que ces consignes de sécurité ne sont en aucun cas exhaustives car cette norme ne peut recenser toutes les sources de danger. Par exemple, la construction du produit motorisé, le comportement du moteur lorsqu'il est installé ou l'application du produit fini dans le domaine d'utilisation de l'utilisateur final ne peuvent pas être pris en compte par le fabricant du moteur.
- Pour toute question ou en cas d'incertitude concernant les consignes de sécurité mentionnées dans la norme, adressez-vous au fabricant du produit partiel ou du produit fini correspondant.
- Seuls les pièces de rechange, les outils et les dispositifs accessoires autorisés par le fabricant du moteur doivent être utilisés.
- En utilisant des produits tiers non agréés ou en modifiant l'installation et ses accessoires, vous mettez en danger votre sécurité et celle de tiers ; c'est pourquoi l'utilisation de produits d'autres marques non agréés ou les modifications pour lesquelles nous n'avons pas été concertés et que nous n'avons pas permises ne sont pas autorisées. Nous déclinons toute responsabilité pour les dommages dus au non-respect de cette consigne.
- Montez les dispositifs de commande à portée de vue du produit motorisé, à une hauteur supérieure à 1,5 m.
- Les caractéristiques du produit motorisé doivent être compatibles avec le couple assigné et la durée de fonctionnement assignée.
- Vous trouverez les caractéristiques techniques (couple nominal, durée de fonctionnement) sur la plaque signalétique du moteur tubulaire.
- Les pièces mobiles du moteur doivent être montées à plus de 2,5 m du sol ou de tout autre plan donnant accès au moteur.
- Pour la mise du moteur dans l'axe, utilisez exclusivement les composants figurant dans le catalogue d'accessoires mécaniques Becker en vigueur.

Consignes de sécurité importantes pour la manipulation de commandes alimentées sur secteur.

- Tenez les enfants à l'écart des commandes.
- L'appareil contient des petites pièces susceptibles d'être avalées.
- Risque de blessure pouvant être provoqué par des décharges électriques.
- Les branchements au réseau 230 V doivent obligatoirement être effectués par un électricien.
- Débranchez le câble de connexion avant de procéder au montage.
- Lors du branchement, respectez les prescriptions des entreprises d'approvisionnement en énergie locales ainsi que les directives pour locaux humides et mouillés conformément à la norme VDE 100.
- Veillez à ce que personne ne se tienne dans la zone de déploiement des installations.
- À utiliser uniquement dans des locaux secs (exception : VCJ470, VC410, VC510, SWC510).
- Utilisez uniquement des pièces d'origine de BECKER n'ayant subi aucune modification.
- Respectez les directives spécifiques de votre pays.
- Éliminez les piles usagées de manière conforme. Remplacez les piles uniquement par des piles de type identiques.
- Lorsque l'installation est pilotée par un ou plusieurs appareils, la zone de déploiement de l'installation doit être visible pendant le fonctionnement.
- Seuls des câbles présentant une résistance électrique suffisante peuvent être utilisés pour le branchement de câbles de connexion (basses tensions de protection).

Consignes de sécurité importantes pour la manipulation de commandes alimentées sur piles ou énergie solaire.

- Tenez les enfants à l'écart des commandes.
- L'appareil contient des petites pièces susceptibles d'être avalées.
- Veillez à ce que personne ne se tienne dans la zone de déploiement des installations.
- À utiliser uniquement dans des locaux secs (exception : SC861, SC561, SC211, SC431).
- Utilisez uniquement des pièces d'origine de BECKER n'ayant subi aucune modification.
- Respectez les directives spécifiques de votre pays.
- Éliminez les piles usagées de manière conforme. Remplacez les piles uniquement par des piles de type identique.
- Lorsque l'installation est pilotée par un ou plusieurs émetteurs, la zone de déploiement de l'installation doit être visible pendant le fonctionnement.





BECKER S.E.A. sas

24 32 Avenue de l'Epi d'Or
Zone Industrielle de l'Epi d'Or
F-94800 Villejuif

Tél. : 0033 1 56 70 46 46
Fax : 0033 1 46 86 75 37

contact@becker-france.com
www.becker-france.com

