



Livret d'installation

Moteurs et commandes pour volets
roulants et protections solaires

Version complète interactive



BECKER
for you. forever.

SOMMAIRE?

Volet roulant

Protection solaire

Technique radio

Consignes de sécurité importantes

Volet roulant

Types de moteurs	8	Commande LC422 DECT.....	112
Identification du type de moteur	10	Commande SC431-II	114
Moteur du type M (M04)	12	Commande SC631-PLUS	116
Moteur du type M17	16		
Moteur du type PicoR+	18		
Moteur du type R(+)	22		
Moteur du type RO+ (E02).....	26		
Moteur du type RP(+)	30		
Moteur du type E03	34		
Moteur du type E14	40		
Moteur du type PR+	44		
Moteur du type E01	48		
Moteur du type EVO 20 R (BT)	54		
Moteur du type PRF+	62		
Moteur du type PROF+	66		
Moteur du type C01	70		
Moteur du type C01 PLUS	74		
Moteur du type EVO PLUS BT .	80		
Moteur du type B01	88		
Moteur du type D01	92		
Moteur du type N01	96		
Commande VC420-II.....	100		
Commande VC4200B	102		
Commande VC420 PLUS.....	104		
Commande VC422 DECT.....	110		



Protection solaire

Types de moteurs	120
Identification du type de moteur	122
Moteur du type M (M04)	124
Moteur du type S(+)	128
Moteur du type PS(+)	132
Moteur du type E15	136
Moteur du type E12	142
Moteur du type SE-B(+)	148
Moteur du type E18	152
Moteur du type E16 (SE I1)..	160
Moteur du type PSF(+)	164
Moteur du type C16 (SEF I1)	168
Moteur du type C16 PLUS ...	172
Moteur du type C12	178
Moteur du type C12 PLUS ...	184
Moteur du type C18	192
Moteur du type C18 PLUS ...	198
Kit de commande SWS241 ..	206
Kit de commande	
SWS441/SWS641	208
Kit de commande	
SWS541 PLUS	210
SolarKit SK460	214
Commande SC211(II)	218
Commande VC470(II)	220
Commande VC470 PLUS	222



Technique radio

La technique radio Centronic	228
La technique radio B-Tronic	234
La technique radio CentronicPLUS ..	252



AVANT-PROPOS

Emploi du livret d'installation

Le manuel de l'installateur décrit la mise en service des motorisations tubulaires Becker pour le domaine des volets roulants et de la protection solaire, ainsi que la mise en service des différentes commandes Becker.

Ce manuel est destiné aux installateurs formés par la société Becker-Antriebe GmbH.

Veillez absolument respecter les consignes de sécurité relatives au montage et à la mise en service des motorisations tubulaires et des commandes figurant aux pages 218–219 à la fin du manuel de l'installateur. Le non-respect de ces consignes peut entraîner des blessures graves.

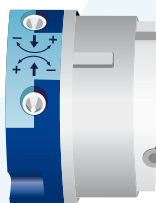
Le manuel de l'installateur ne remplace pas les notices de montage et d'utilisation fournies avec les produits Becker.

Pour l'exploitation de l'installation ou les travaux de remise en état, il convient de respecter les indications du manuel de l'installateur ainsi que la notice de montage et d'utilisation fournie avec le produit. En cas de manipulation inappropriée, Becker-Moteurs n'assume aucune responsabilité pour les dommages qui en résultent.

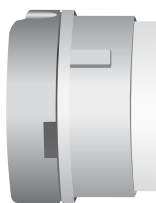
Sous réserve de modifications techniques.

GÉNÉRALITÉS

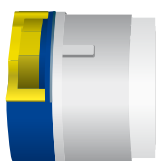
Types de moteurs pour volets roulants



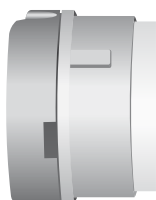
Type M:
Fin de course
mécanique



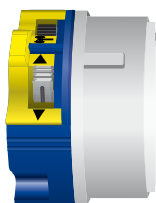
Type R(+):
(1997-2009)
Fin de course élec-
tronique; détection
d'obstacles sensible



Type Pico R+:
(1999-2007)
Fin de course élec-
tronique; point inférieur
vers la butée supérieure;
pour axe miniature



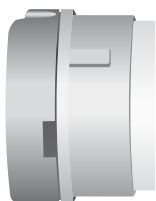
Type RF(+):
(2000-2002)
Récepteur radio 40
MHz/AM; détection
d'obstacles sensible



Type PRF+:
(à partir de 2003)
Récepteur radio Cen-
tronic; programmation
point à point



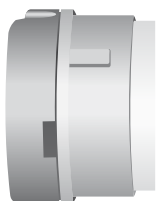
Type PR+:
(à partir de 2005)
Fin de course élec-
tronique; programmation
point à point



Type RP(+):
(à partir de 2009)
Fin de course élec-
tronique; programmation
point à point; détection
d'obstacles sensible



Type PROF+:
(à partir de 2009)
Récepteur radio Cen-
tronic; programmation
point à point; détection
d'obstacles sensible



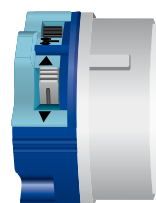
Type RO(+):
(à partir de 2010)
Fin de course élec-
tronique; détection
d'obstacles sensible



Type B01:
(à partir de 2012)
Récepteur radio B-
Tronic; programmation
point à point; détection
d'obstacles sensible



Types de moteurs pour volets roulants



Type C01:
(à partir de 2013)
Récepteur radio Cen-
tronic; programmation
point à point; détection
d'obstacles sensible;
marche en sens inverse



Type E01:
(à partir de 2014)
Fin de course élec-
tronique; programmation
point à point; détection
d'obstacles sensible;
marche en sens inverse



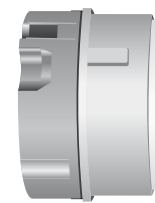
Type E03:
(à partir de 2016)
Fin de course élec-
tronique; programmation
point à point; détection
d'obstacles sensible



Type E02:
(à partir de 2016)
Fin de course élec-
tronique; détection
d'obstacles sensible;
(fonctions comme RO+)



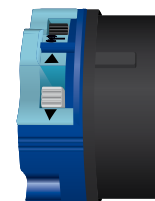
Type E14:
(à partir de 2017)
Fin de course élec-
tronique; programmation
point à point



Type EVO 20:
(à partir de 2018)
Régulation de vites-
se; programmation
point à point; détection
d'obstacles sensible;
marche en sens inverse



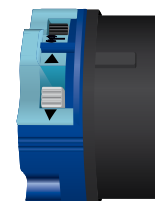
Type N01:
(à partir de 2020)
Récepteur radio EnO-
cean; programmation
point à point; détection
d'obstacles sensible;
marche en sens inverse



Type D01:
(à partir de 2020)
Récepteur radio DECT;
programmation point
à point; détection
d'obstacles sensible;
marche en sens inverse



Type C01 PLUS:
(à partir de 2021)
Récepteur radio Cen-
tronic et CentronicPlus;
programmation point
à point; détection
d'obstacles sensible;
marche en sens inverse



Type EVO PLUS BT:
(à partir de 2021)
Régulation de vitesse; Ré-
cepteur radio Centronic
et CentronicPlus; pro-
grammation point à point;
détection d'obstacles
sensible; marche en sens
inverse



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 montée ou 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, E03 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 n'émet pas de claquement de confirmation, le moteur installé est du type E02 ou du type RO+.

Si le moteur s'arrête sans repartir en sens inverse, c'est un moteur du type E03.

Si le moteur ne réagit pas en présence d'un blocage, c'est un moteur du type E14.

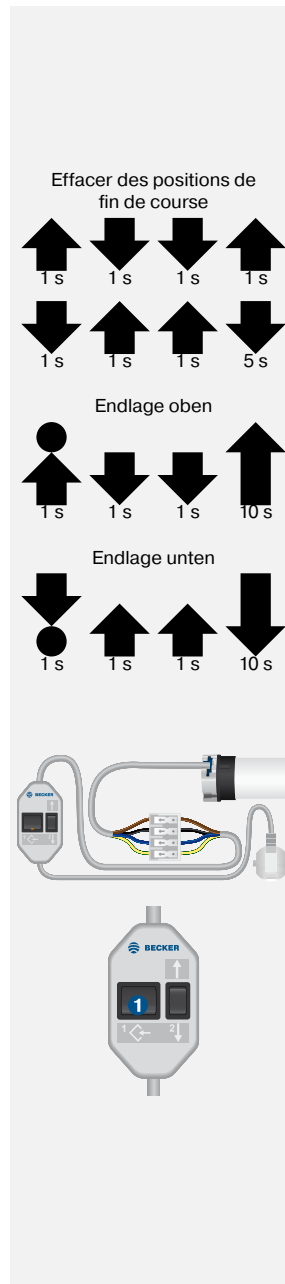
Vous pouvez identifier tous les autres moteurs à l'aide du kit de réglage. Raccordez les fils du câble de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage.

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 émet un double claquement, il est du type R(+) ou PicoR+.

Si le moteur claque 1 fois ou ne réagit pas, il s'agit d'un moteur du type RP(+), 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 de programmation 1 jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

Si le moteur ne produit encore qu'un seul bruit de claquement après avoir appuyé sur la touche de programmation, les moteurs ont alors été montés avec des récepteurs radio intégrés de types N01, DECT (à partir de 2020) ou C01 PLUS (à partir de 2021). 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 l'entraînement claque 2x, les types RP(+), RO(+) ou PR+ ont été installés.

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 RP(+) 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).

Si le moteur s'arrête, puis repart, il s'agit d'un moteur du type RP(+) (à partir de 2009).



MOTEUR DU TYPE M (M04)

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R8-17-M04

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

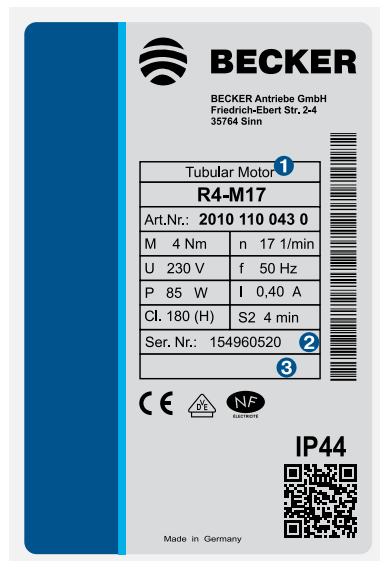
8-17 Couple nominal/Vitesse de sortie
M Fin de course mécanique
04 Type de motorisation

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. 252036567

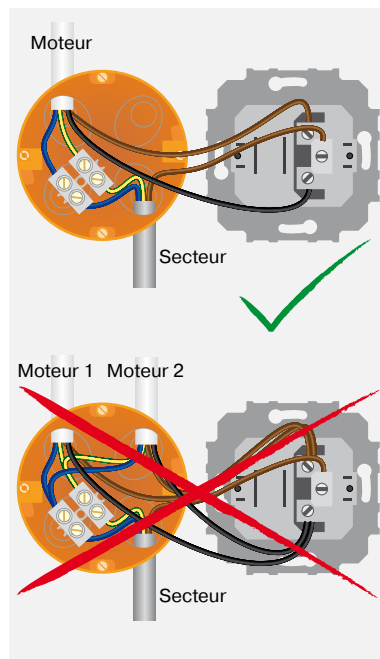
25 Année 2025
20 Semaine calendaire
36567 Numéro d'ordre



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).

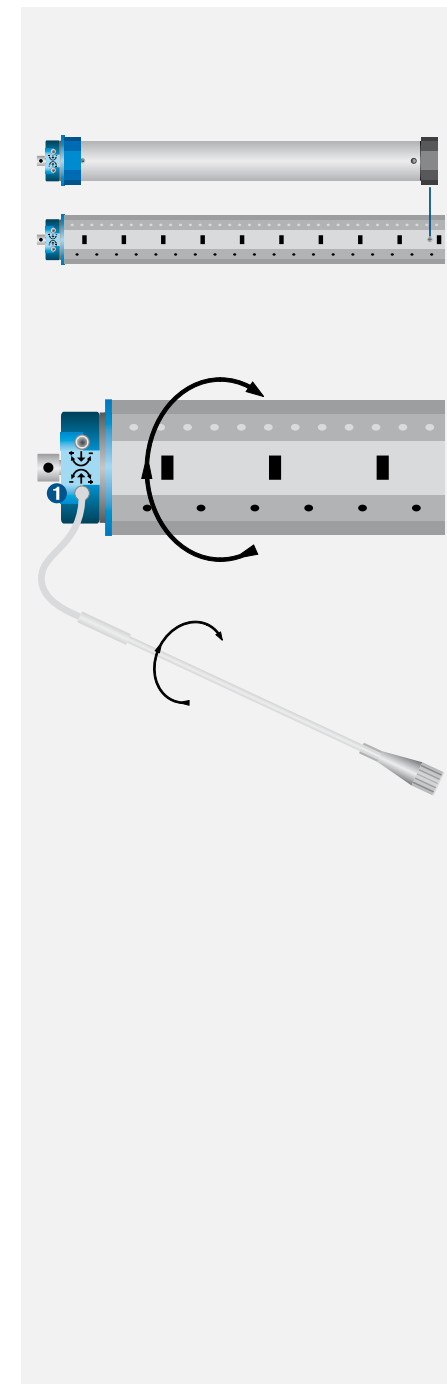
Appliquez un trait de repère sur l'axe pour marquer la position de la roue et percez à cet endroit un trou de 4 mm.

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 ❶. Il est possible de régler la position de fin de course sur l'outil 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.



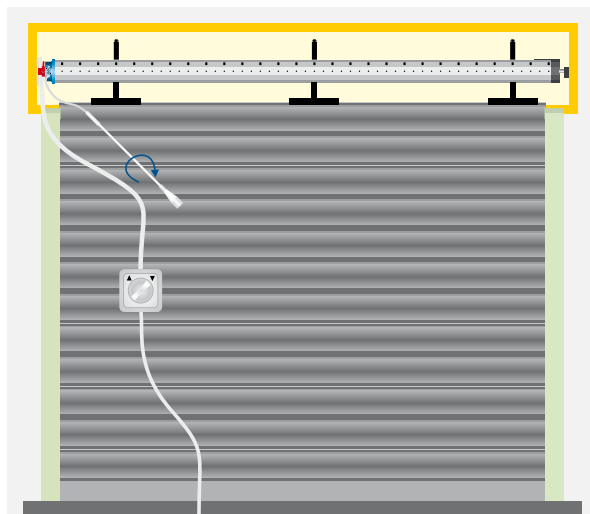
MOTEUR DU TYPE M (M04)

Réglage des positions de fin de course

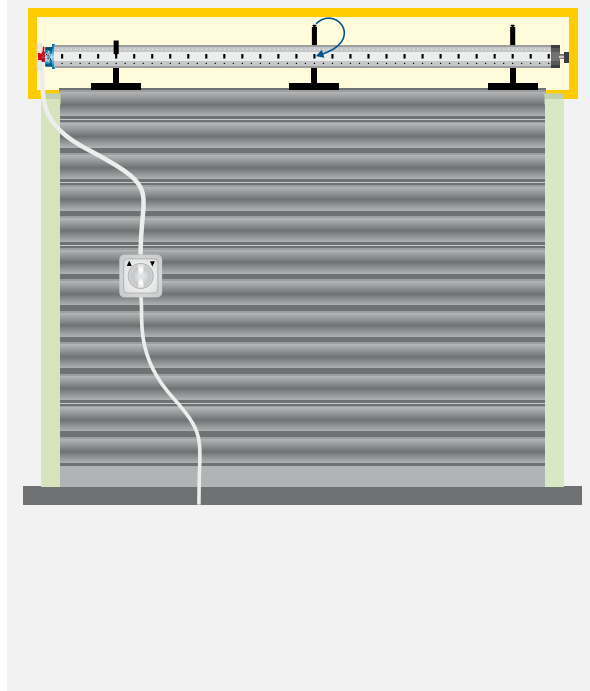
1. Réglage de la fin de course inférieure

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'outil 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).



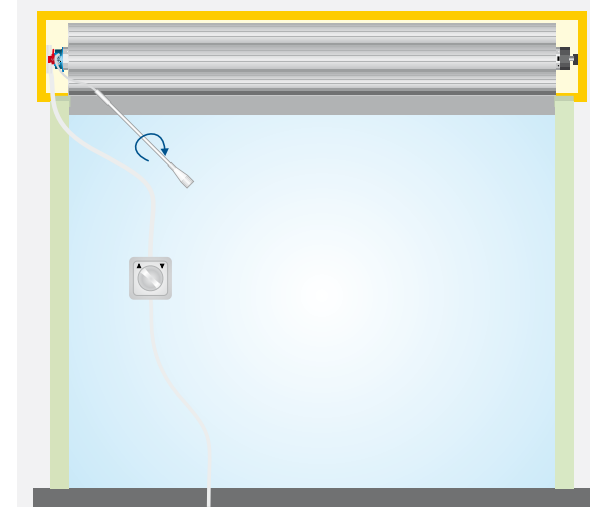
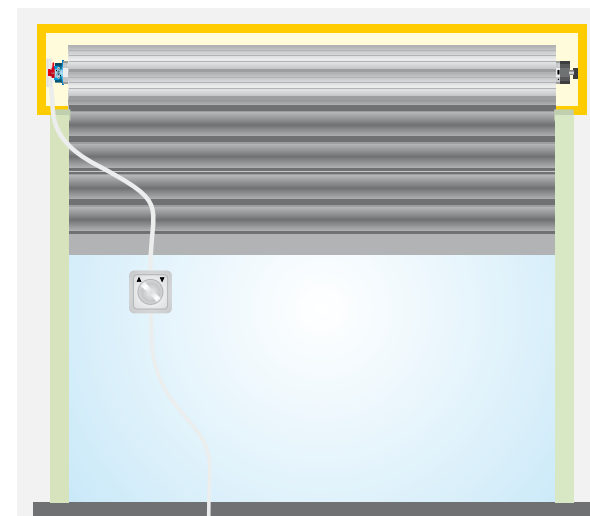
2. Réglage de la fin de course supérieure

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'outil 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.



MOTEUR DU TYPE M17

Plaque signalétique

- Désignation du type : par ex. R4-17-M17

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

4-17 Couple nominal/Vitesse de sortie

M Fin de course mécanique

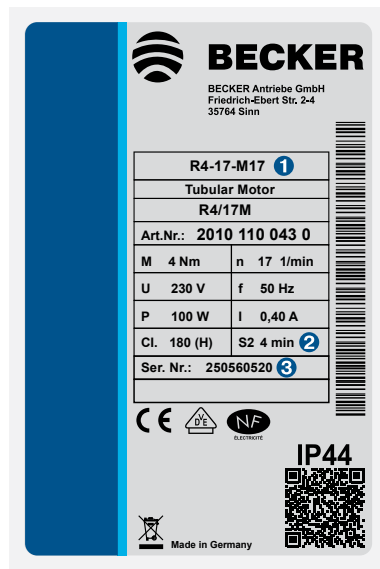
17 Type de motorisation
- Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- Numéro de série : par ex. 250560520

25 Année 2025

05 Semaine calendaire

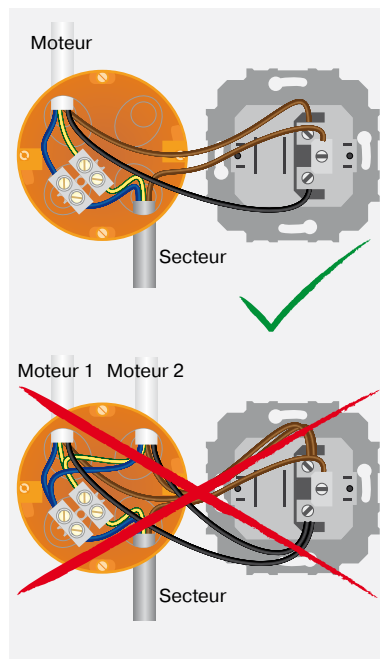
60520 Numéro d'ordre



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.

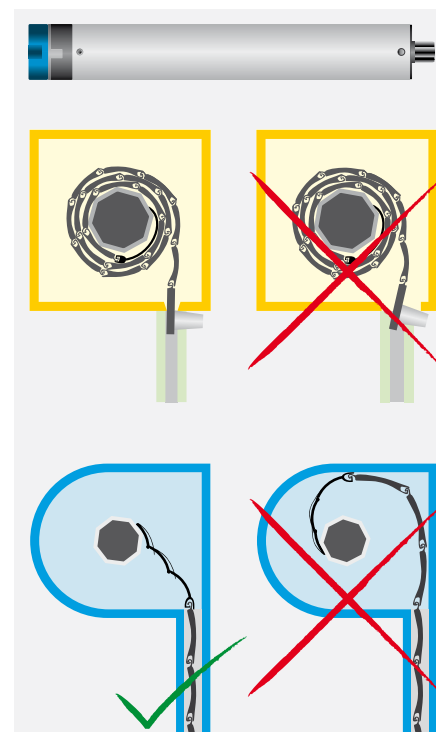
Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de MONTÉE et de DESCENTE.



Informations

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).

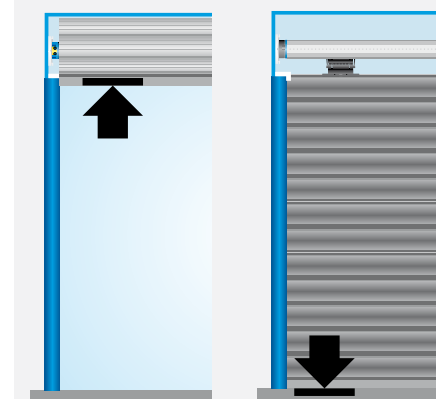


Pour qu'ils puissent identifier la position de fin de course inférieure, il faut installer des attaches rigides. Ces attaches rigides doivent s'enclencher et appuyer le volet roulant contre le rebord de la fenêtre.

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 rigides s'enclenchent.

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



MOTEUR DU TYPE PICOR+

Plaque signalétique

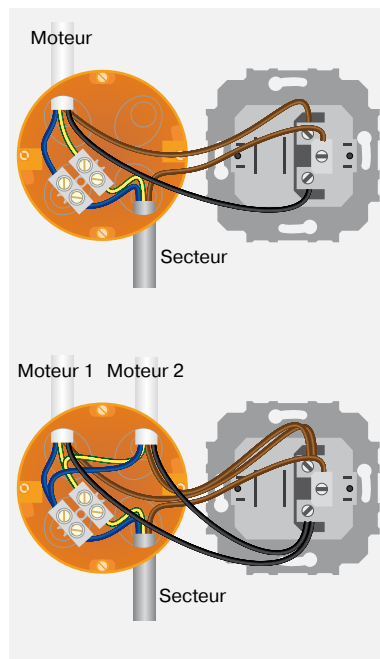
- ❶ Désignation du type : par ex. P 9/16 R+
 - P Dimension du moteur (diamètre du tube)
P - 35mm
 - 9/16 Couple nominal/Vitesse de sortie
 - R Fin de course électronique pour volet roulant
 - + Compatible avec verrou
- ❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- ❸ Numéro de série : par ex. 03 28 56789
 - 03 Année 2003
 - 28 Semaine calendaire
 - 56789 Numéro d'ordre



Branchement

Pour l'exploitation de l'installation ou les travaux de remise en état, il convient de respecter les indications du manuel de l'installateur ainsi que la notice de montage et d'utilisation fournie avec le produit. En cas de manipulation inappropriée, Becker-Antriebe n'assume aucune responsabilité pour les dommages qui en résultent.

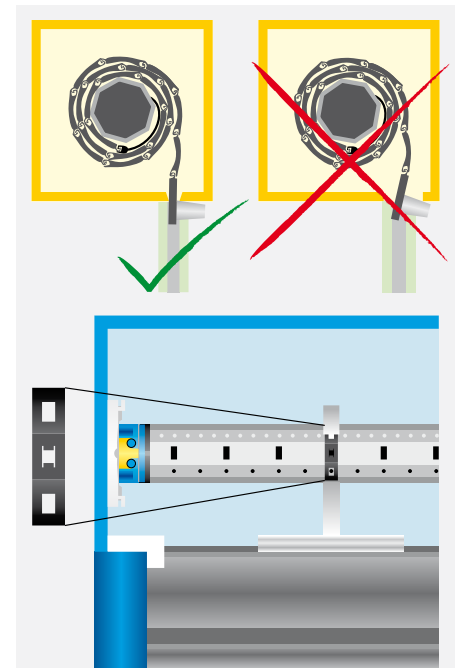
Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de MONTÉE et de DESCENTE.



Informations

Les motorisations à fin de course électronique de type PicoR+ détectent et mémorisent automatiquement la position de fin de course supérieure.

Pour que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).

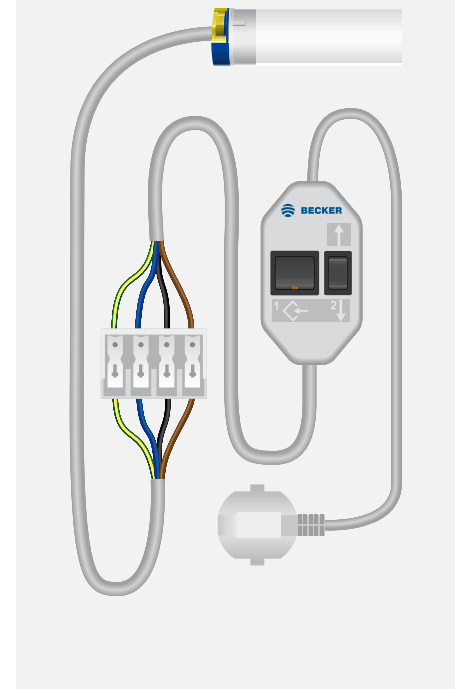


Les ressorts sont fixés sur le mini-arbre au moyen de colliers d'arbre. Cela empêche les ressorts de frotter contre le moteur.

Les positions de fin de course peuvent être réglées à partir de n'importe quel élément de commande.

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

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



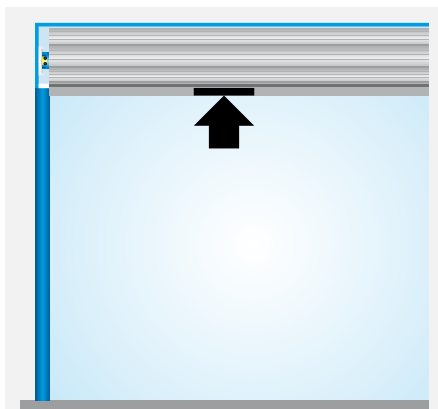
MOTEUR DU TYPE PICOR+

Apprentissage des positions de fin de course

1. Apprentissage de la position de fin de course supérieure

Amenez d'abord le volet roulant en butée sur la position de fin de course supérieure, jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

Remarque : lors de la première montée (course d'installation), le moteur fonctionne, pour des raisons de sécurité, avec un couple réduit. En cas de dimensionnement limite du couple, le moteur peut s'arrêter avant d'atteindre la position de fin de course supérieure. Après un reset (effacement des fins de course), le moteur est relancé jusqu'à ce qu'il atteigne la fin de course supérieure.



2. Apprentissage de la position de fin de course inférieure

Amenez ensuite le volet roulant jusqu'à la position de fin de course inférieure souhaitée.

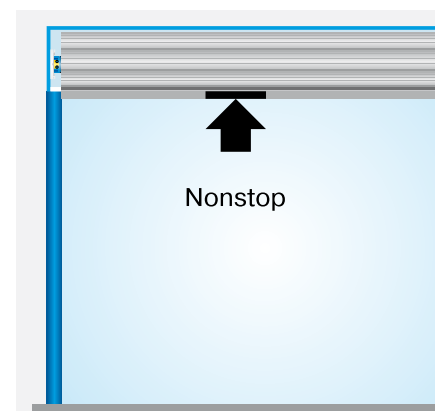
(En cas d'installation avec des dispositifs anti-soulèvement ou des ressorts de sécurité rigides, faites descendre le volet roulant jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.)



3. Apprentissage de la course

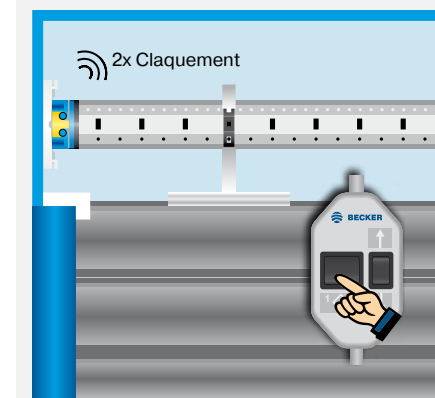
Amenez de nouveau le volet roulant, sans interruption, en butée sur la position de fin de course supérieure, jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

Lors de cette course, le moteur mémorise la distance entre les positions de fin de course et termine automatiquement la programmation.



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

Appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.



MOTEUR DU TYPE R(+)

Plaque signalétique

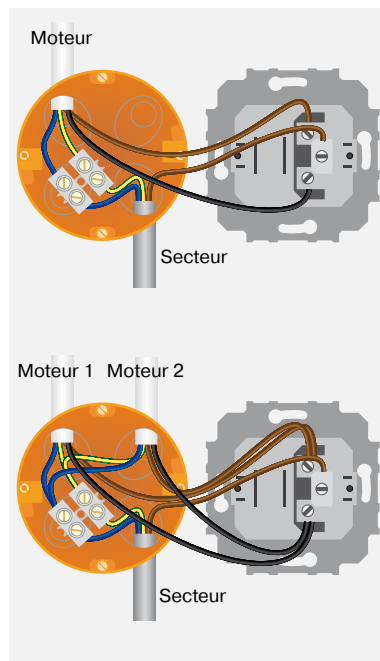
- ❶ Désignation du type : par ex. R 8/17 R+
 - R Dimension du moteur (diamètre du tube)
R - 45mm
 - 8/17 Couple nominal/Vitesse de sortie
 - R Fin de course électronique pour volet roulant
 - + Compatible avec verrou
- ❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- ❸ Numéro de série : par ex. 05 48 50542
 - 05 Année 2005
 - 48 Semaine calendaire
 - 50542 Numéro d'ordre



Branchement

Pour l'exploitation de l'installation ou les travaux de remise en état, il convient de respecter les indications du manuel de l'installateur ainsi que la notice de montage et d'utilisation fournie avec le produit. En cas de manipulation inappropriée, Becker-Antriebe n'assume aucune responsabilité pour les dommages qui en résultent.

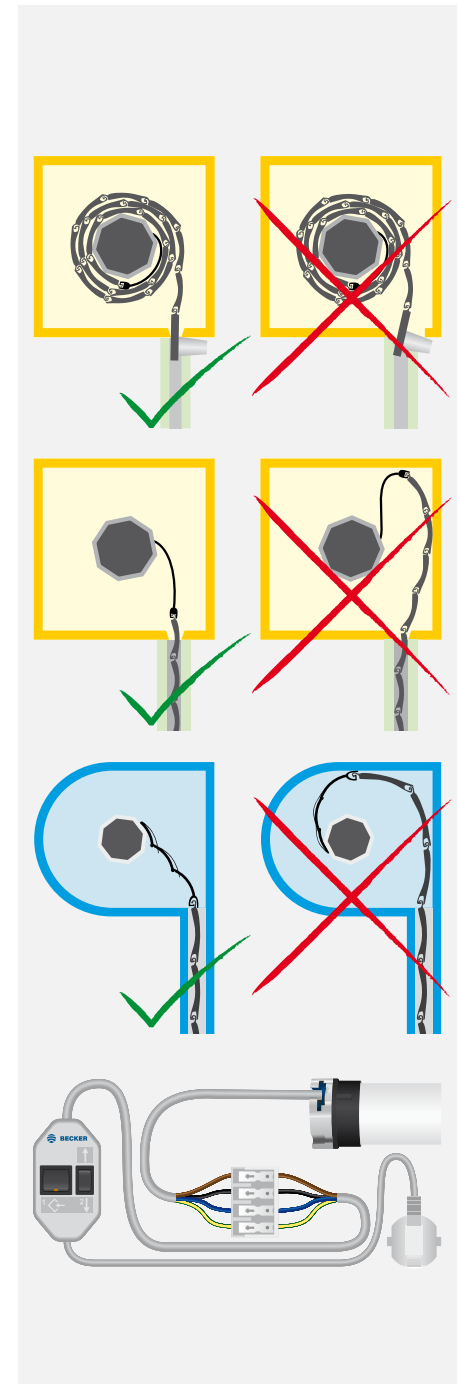
Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de MONTÉE et de DESCENTE.



Informations

Les motorisations à fin de course électronique de type R(+) détectent et mémorisent automatiquement les deux positions de fin de course.

Pour que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).



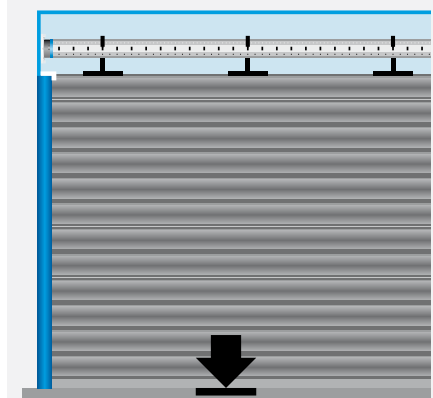
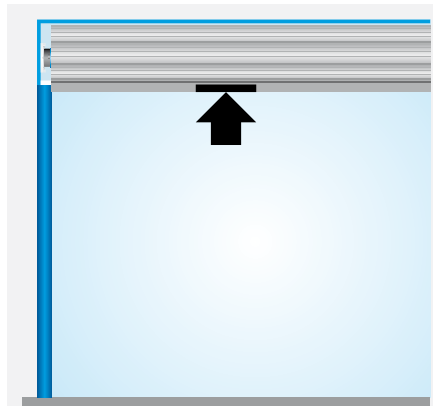
MOTEUR DU TYPE R(+)

Apprentissage de la position de fin de course lors de l'installation avec ressorts

1. Apprentissage de la position de fin de course supérieure

Amenez d'abord le volet roulant en butée sur la position de fin de course supérieure, jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

Remarque : lors de la première montée (course d'installation), le moteur fonctionne, pour des raisons de sécurité, avec un couple réduit. En cas de dimensionnement limite du couple, le moteur peut s'arrêter avant d'atteindre la position de fin de course supérieure. Après un reset (effacement des fins de course), le moteur est relancé jusqu'à ce qu'il atteigne la fin de course supérieure.

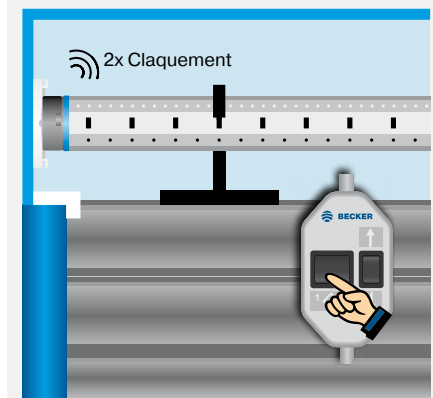


2. Apprentissage de la position de fin de course inférieure

Amenez ensuite le volet roulant en butée sur la position de fin de course inférieure, jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

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

Appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.

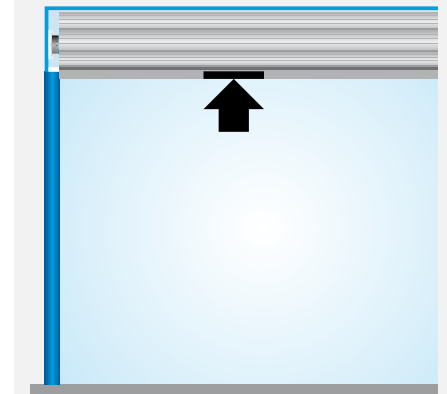


Apprentissage de la position de fin de course lors de l'installation avec dispositifs anti-soulèvement

1. Apprentissage de la position de fin de course supérieure

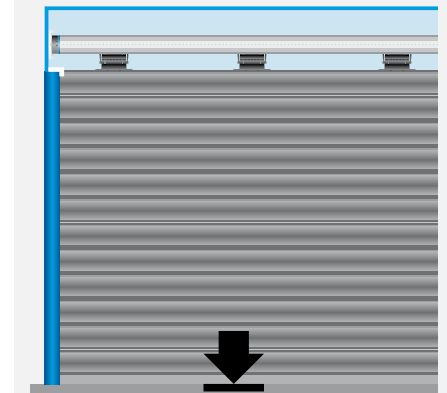
Amenez d'abord le volet roulant en butée sur la position de fin de course supérieure, jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

Remarque : lors de la première montée (course d'installation), le moteur fonctionne, pour des raisons de sécurité, avec un couple réduit. En cas de dimensionnement limite du couple, le moteur peut s'arrêter avant d'atteindre la position de fin de course supérieure. Après un reset (effacement des fins de course), le moteur est relancé jusqu'à ce qu'il atteigne la fin de course supérieure.



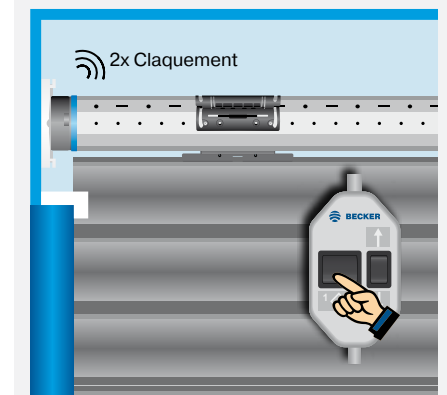
2. Apprentissage de la position de fin de course inférieure

Amenez ensuite le volet roulant en butée sur la position de fin de course inférieure, jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



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

Appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.



MOTEUR 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 volet roulant
 - O Détection d'obstacles sensible
 - + Compatible avec verrou
- ❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

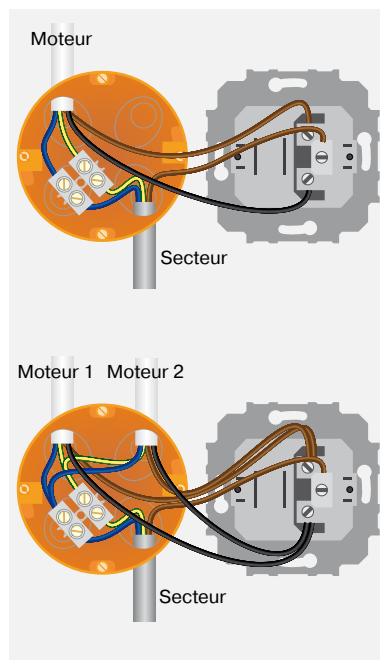
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- ❸ Numéro de série : par ex. 12 43 60105
 - 12 Année 2012
 - 43 Semaine calendaire
 - 60105 Numéro d'ordre



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 que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).

Installation avec attaches

Il ne doit pas y avoir plus d'une lame de volet roulant dépassant au-dessus de l'entonnoir d'enroulement. En position de fin de course inférieure, les ressorts doivent agir à l'encontre du mouvement de rotation de l'arbre. Les ressorts doivent être montés avec un entraxe d'environ 30 cm.

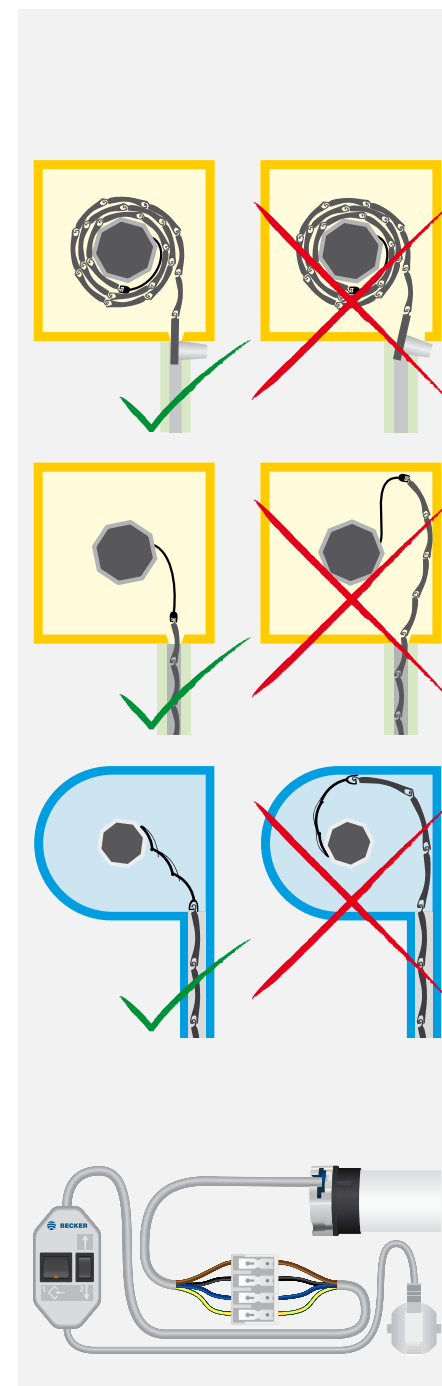
Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.

Les positions de fin de course peuvent être réglées à partir de n'importe quel élément 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 l'élément 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.



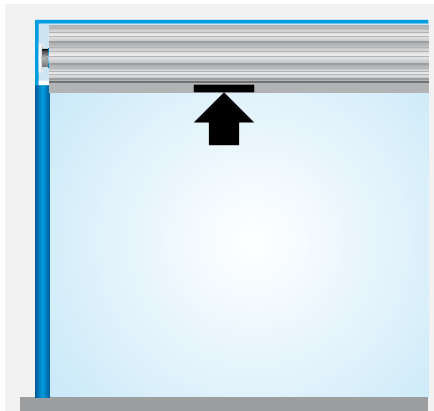
MOTEUR DU TYPE RO+ (E02)

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

1. Apprentissage de la position de fin de course supérieure

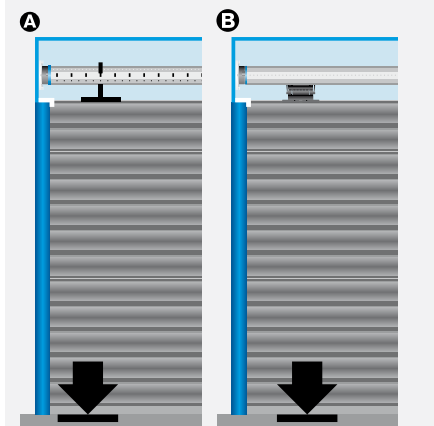
Amenez d'abord le volet roulant en butée sur la position de fin de course supérieure, jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

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 contordre (dégagement) pour redémarrer le moteur jusqu'à ce qu'il atteigne la position de fin de course supérieure.



2. Apprentissage de la position de 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

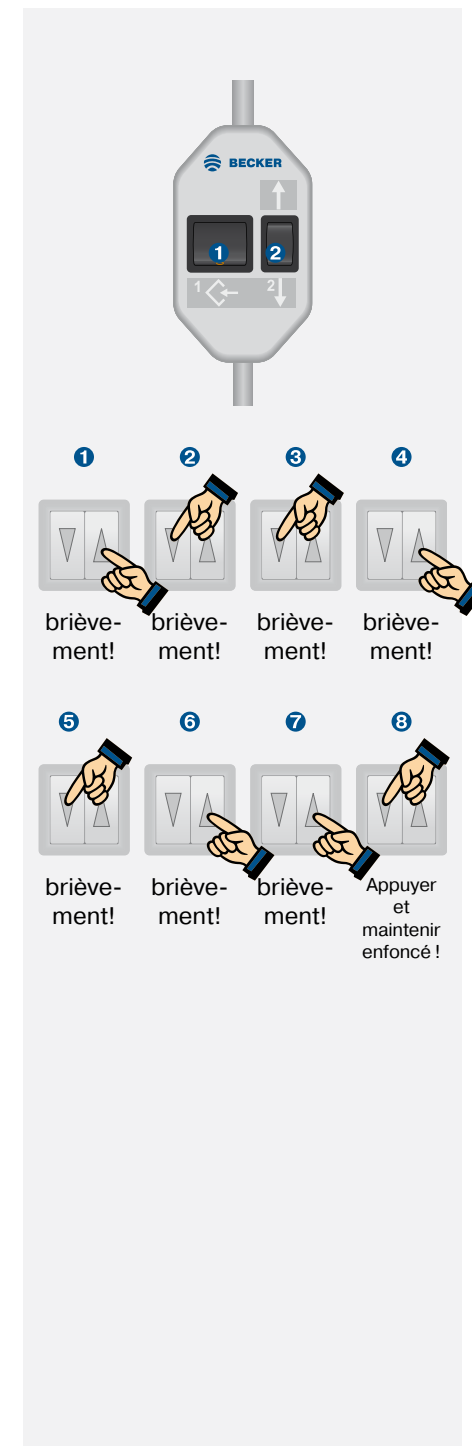
- Appuyez sur la touche de programmation **1** et maintenez-la enfoncée
- ↓ Appuyez sur la touche **2** et maintenez-la enfoncée
- Relâchez la touche de programmation **1**
- Appuyez encore une fois sur la touche de programmation **1** jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement.

4. 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 **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 d'ARRÊT après chaque ordre de déplacement bref.



MOTEUR DU TYPE RP(+)

Plaque signalétique

- ❶ Désignation du type : par ex. R 8/17RP+
 - R Dimension du moteur (diamètre du tube)
R - 45mm
 - 8/17 Couple nominal/Vitesse de sortie
 - P Programmable point à point
 - R Fin de course électronique pour volet roulant
 - + Compatible avec verrou
- ❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

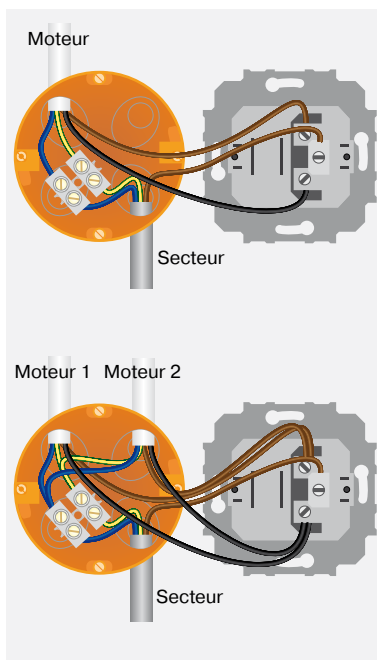
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- ❸ Numéro de série : par ex. 09 01 102030
 - 09 Année 2009
 - 01 Semaine calendaire
 - 102030 Numéro d'ordre



Branchement

Pour l'exploitation de l'installation ou les travaux de remise en état, il convient de respecter les indications du manuel de l'installateur ainsi que la notice de montage et d'utilisation fournie avec le produit. En cas de manipulation inappropriée, Becker-Antriebe n'assume aucune responsabilité pour les dommages qui en résultent.

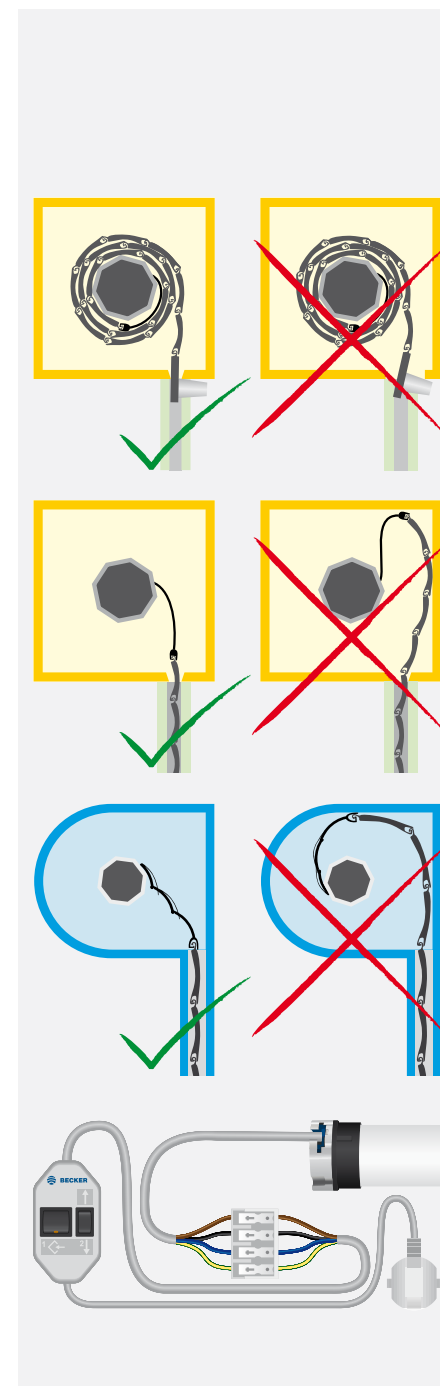
Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de MONTÉE et de DESCENTE.



Informations

Les motorisations à fin de course électronique de type RP(+) détectent et mémorisent automatiquement les deux positions de fin de course. En l'absence de butées, des points de fin de course sont programmés.

Pour que le moteur reconnaisse automatiquement la position de fin de course supérieure, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).



MOTEUR DU TYPE RP(+)

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

1. Apprentissage de la position de fin de course supérieure

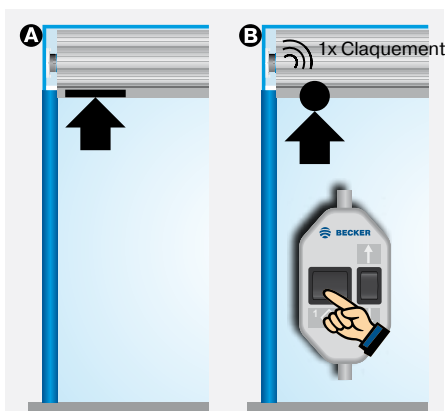
Raccordez, en respectant les couleurs, les conducteurs des câbles de raccordement du moteur et du kit de réglage Becker.

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

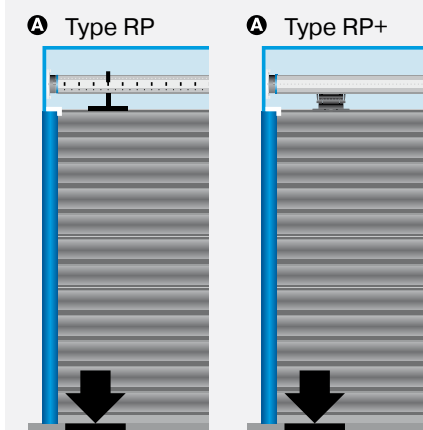
Amenez le volet roulant à la position supérieure souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur émette un clic.



2. Apprentissage de la position de fin de course inférieure

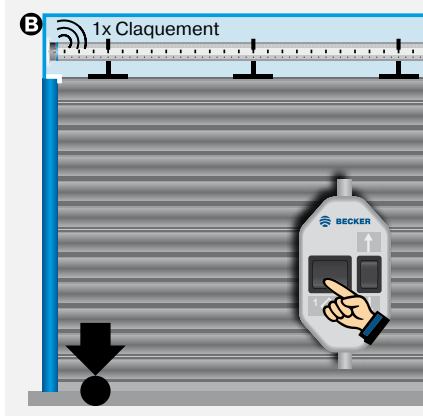
A Vers la butée inférieure

Faites descendre le volet roulant jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement sous l'effet du re-foulement des attaches (type RP) ou du blocage du dispositif anti-soulèvement (type RP+).



B Vers le point inférieur

Amenez le volet roulant à la position souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur émette un clic.



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.

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 contordre (dégagement) pour redémarrer le moteur jusqu'à ce qu'il atteigne la position de fin de course supérieure.

L'absence d'une position de fin de course est signalée par le moteur par un bref démarrage, un arrêt, puis une reprise du mouvement (ESI : indicateur d'état des fins de course). Après que les positions de fin de course ont été correctement reconnues 3 fois de suite (3 montées et descentes), le moteur mémorise définitivement ces positions.

4. Activation de la compensation cyclique de la longueur du tablier (optionnelle)

En maintenant la touche de programmation du kit de réglage enfoncée pendant 10 secondes, la compensation cyclique de la longueur du tablier est activée. Le moteur confirme l'opération par trois clics.

Après la fin de la programmation (3 montées et descentes complètes), le volet roulant s'arrête juste avant d'atteindre la position de fin de course supérieure et ne vient en butée qu'une fois toutes les 32 manœuvres (course de correction).



MOTEUR DU TYPE E03

Plaque signalétique

- 1 Désignation du type : par ex. R8-E03
 - R Dimension du moteur (diamètre du tube)
 - P - 35mm
 - R - 45mm
 - 8-17 Couple nominal/Vitesse de sortie
 - E Fin de course électronique
 - 03 Type de motorisation
- 2 Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

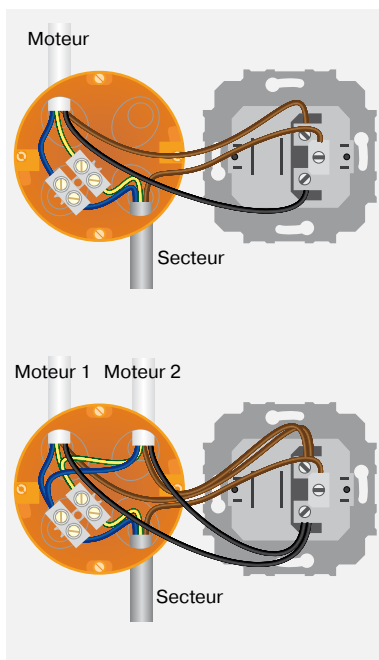
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- 3 Numéro de série : par ex. 243043656
 - 24 Année 2024
 - 30 Semaine calendaire
 - 43656 Numéro d'ordre



Branchement

Pour l'exploitation de l'installation ou les travaux de remise en état, il convient de respecter les indications du manuel de l'installateur ainsi que la notice de montage et d'utilisation fournie avec le produit. En cas de manipulation inappropriée, Becker-Antriebe n'assume aucune responsabilité pour les dommages qui en résultent.

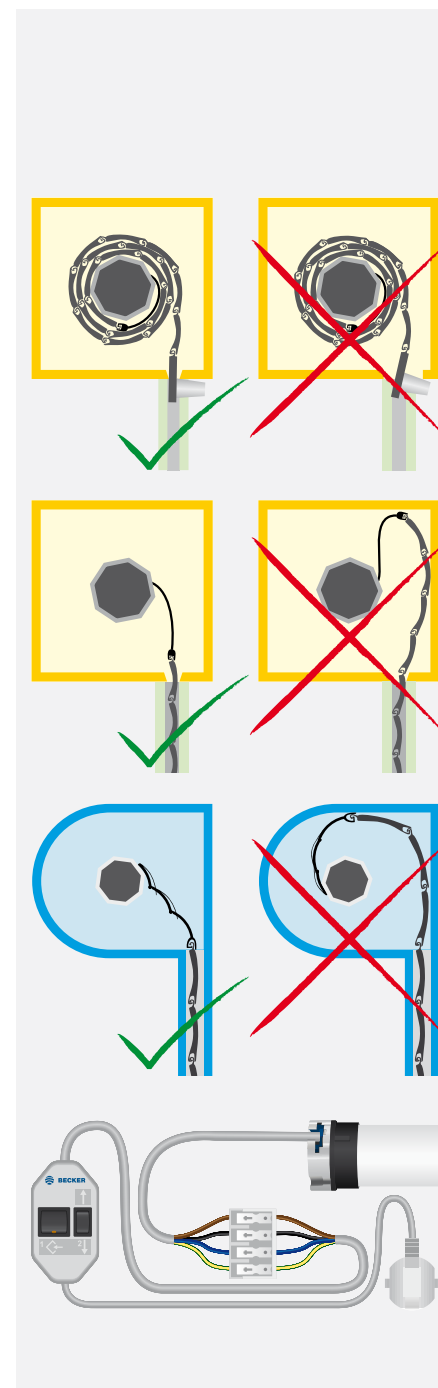
Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de MONTÉE et de DESCENTE.



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique du type E03 identifient et programment automatiquement les deux positions de fin de course. En l'absence de butées, il y a programmation des points d'arrêt finaux.

Pour que le moteur reconnaisse automatiquement la position de fin de course supérieure, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).



Installation avec attaches

Il ne doit pas y avoir plus d'une lame de volet roulant dépassant au-dessus de l'entonnoir d'enroulement. En position de fin de course inférieure, les ressorts doivent agir à l'encontre du mouvement de rotation de l'arbre. Les ressorts doivent être montés avec un entraxe d'environ 30 cm.

Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.

Les positions de fin de course peuvent être réglées à partir de n'importe quel élément de commande.

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

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

MOTEUR DU TYPE E03

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

1. Apprentissage de la position de fin de course supérieure

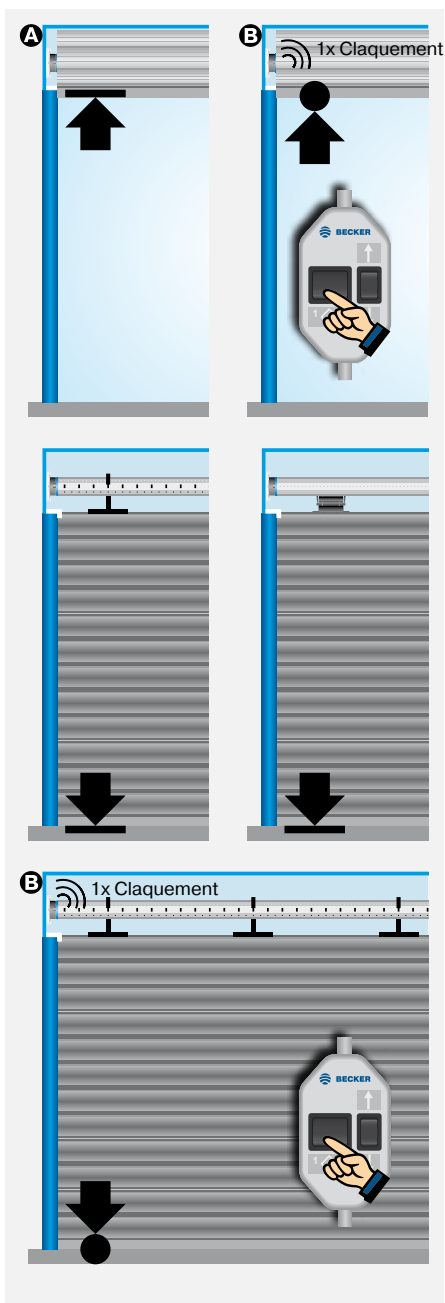
Raccordez, en respectant les couleurs, les conducteurs des câbles de raccordement du moteur et du kit de réglage Becker.

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

Amenez le volet roulant à la position supérieure souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur émette un clic.



2. Apprentissage de la position de fin de course inférieure

A Vers la butée inférieure

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

B Vers le point inférieur

Amenez le volet roulant à la position souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur émette un clic.



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.

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 contordre (dégagement) pour redémarrer le moteur jusqu'à ce qu'il atteigne la position de fin de course supérieure.

L'absence d'une position de fin de course est signalée par le moteur par un bref démarrage, un arrêt, puis une reprise du mouvement (ESI : indicateur d'état des fins de course). Après que les positions de fin de course ont été correctement reconnues 3 fois de suite (3 montées et descentes), le moteur mémorise définitivement ces positions.

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

Faites monter le volet roulant contre la position de fin de course supérieure et maintenez la touche MONTÉE enfoncée.

Appuyez également sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur claque 3 fois.

Pour activer la sécurité antigel supérieure, il est également possible d'appuyer sur la touche de programmation pendant 10 secondes depuis n'importe quelle position du volet roulant. Le moteur confirme l'opération par un triple claquement.

Après la fin de la programmation (3 montées et descentes complètes), le volet roulant s'arrête juste avant d'atteindre la position de fin de course supérieure et ne vient en butée qu'une fois toutes les 32 manœuvres (course de correction).



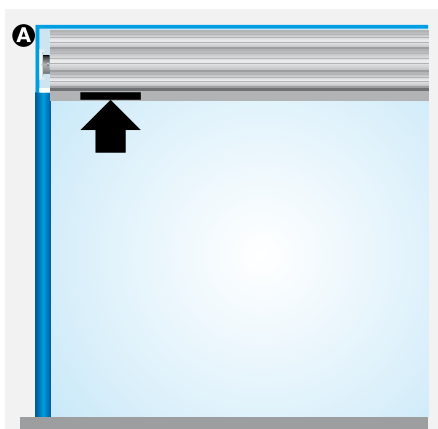
MOTEUR DU TYPE E03

Réglage des positions de fin de course avec l'élément de commande

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

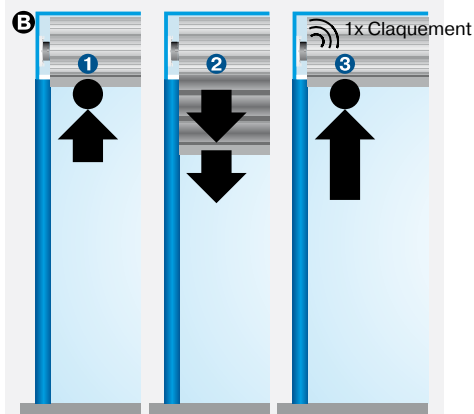
A Vers la butée supérieure

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



B Vers le point supérieur

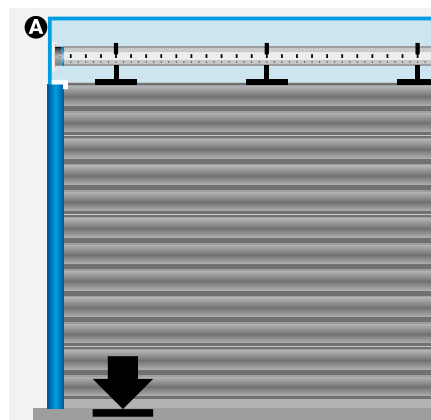
Faites monter le volet roulant dans la position de fin de course supérieure ①. Faites ensuite descendre 2 fois brièvement le volet roulant ②, puis faites-le remonter jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et claque 1 fois ③.



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

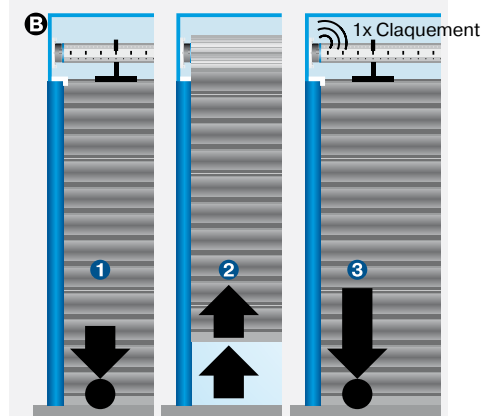
A Vers la butée inférieure

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 claque 1 fois ③.

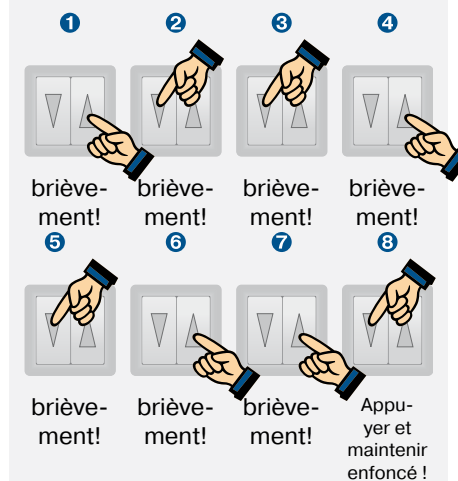


3. Effacement des positions de fin de course avec un élément de commande quelconque

Faites tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens MONTÉE ou DESCENTE.

Puis effectuez rapidement les opérations ① à 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 d'ARRÊT après chaque ordre de déplacement bref.



MOTEUR DU TYPE E14

Plaque signalétique

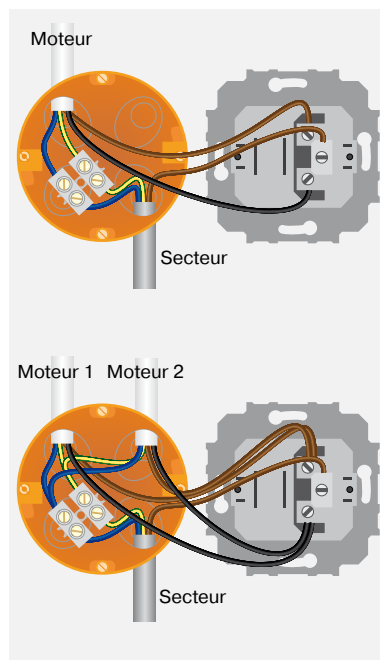
- 1 Désignation du type : par ex. R8-17-E14
 R Dimension du moteur (diamètre du tube)
 R - 45mm
 8-17 Couple nominal/Vitesse de sortie
 E Fin de course électronique
 14 Type de motorisation
- 2 Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)
 Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- 3 Numéro de série : par ex. 170112501
 17 Année 2017
 01 Semaine calendaire
 12501 Numéro d'ordre



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.

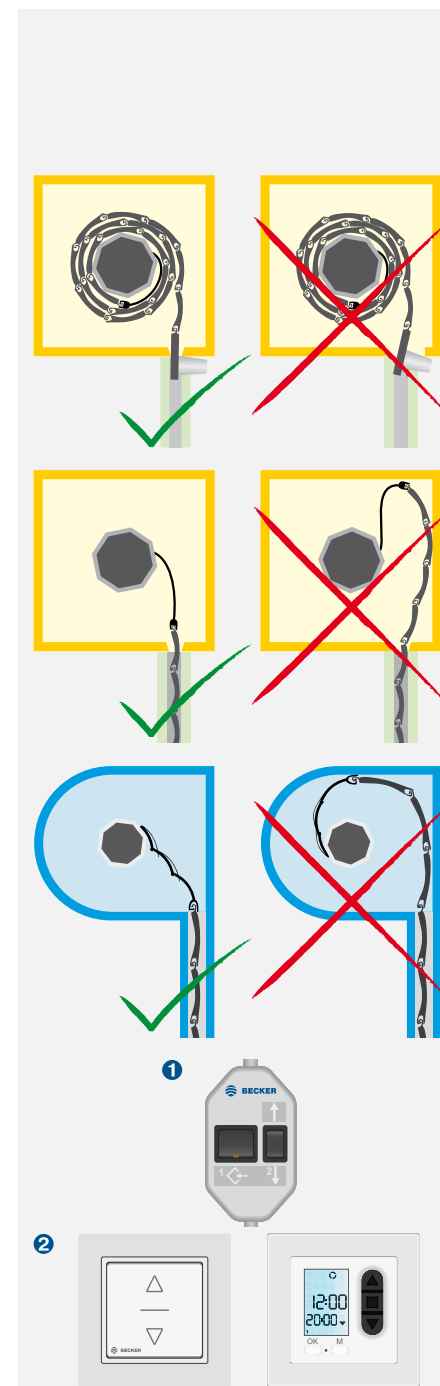
Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de MONTÉE et de DESCENTE.



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 y a programmation des points d'arrêt finaux.

Pour que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).



Installation avec attaches

Il ne doit pas y avoir plus d'une lame de volet roulant dépassant au-dessus de l'entonnoir d'enroulement. En position de fin de course inférieure, les ressorts doivent agir à l'encontre du mouvement de rotation de l'arbre. Les ressorts doivent être montés avec un entraxe d'environ 30 cm.

Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.

Les positions de fin de course peuvent être réglées à partir de n'importe quel élément de commande.

Raccordez les fils du câble de connexion du moteur et ceux de la même couleur du 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. Élément de commande



MOTEUR 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

Amenez le volet roulant à la position souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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

Amenez le volet roulant à la position souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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

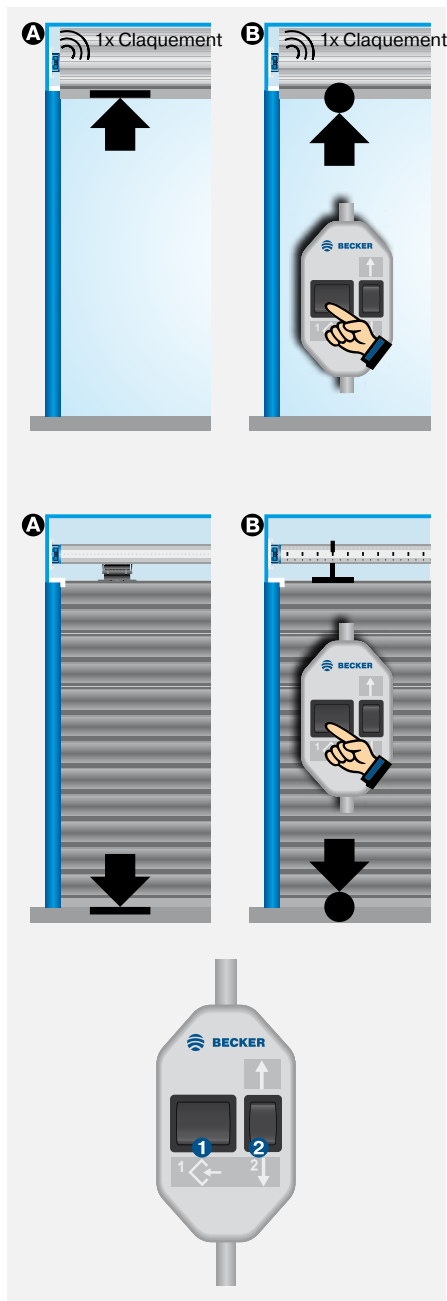
- Appuyez sur la touche de programmation ① et maintenez-la enfoncée

- ↓ 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 l'élément de commande

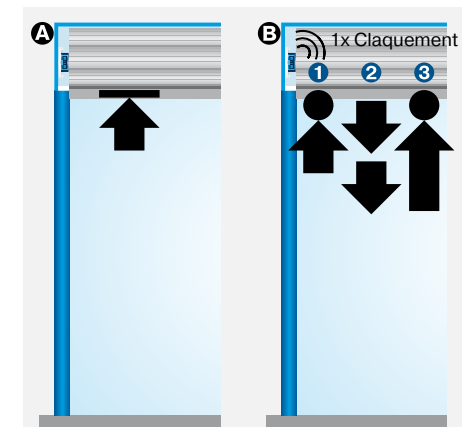
1. Réglage de la position de fin de course supérieure avec l'élément de commande

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.



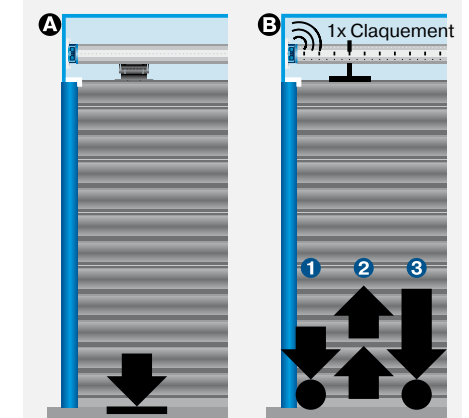
2. Réglage de la position de fin de course inférieure avec l'élément de commande

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.

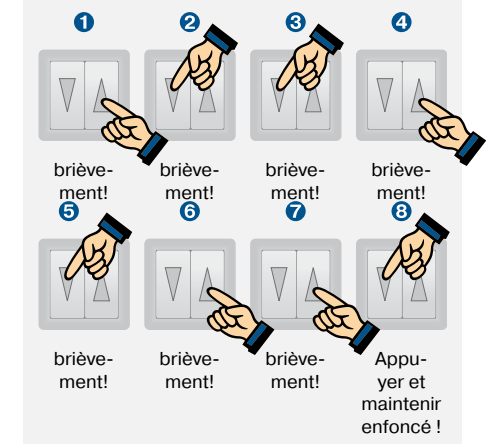


3. Effacement des positions de fin de course avec un élément de commande quelconque

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 d'ARRÊT après chaque ordre de déplacement bref.



MOTEUR 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 raccordement 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)

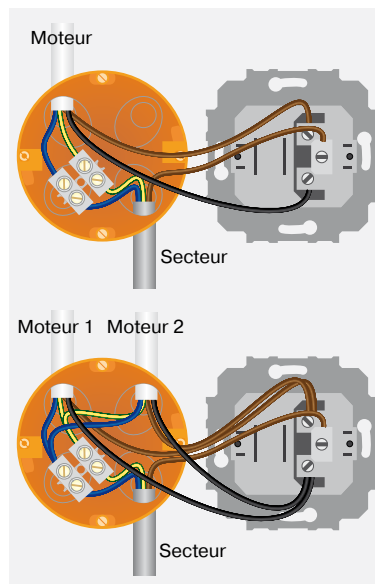
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- ❸ Numéro de série : par ex. 08 40 961630
 - 08 Année 2008
 - 40 Semaine calendaire
 - 961630 Numéro d'ordre



Branchement

Pour l'exploitation de l'installation ou les travaux de remise en état, il convient de respecter les indications du manuel de l'installateur ainsi que la notice de montage et d'utilisation fournie avec le produit. En cas de manipulation inappropriée, Becker-Antriebe n'assume aucune responsabilité pour les dommages qui en résultent.

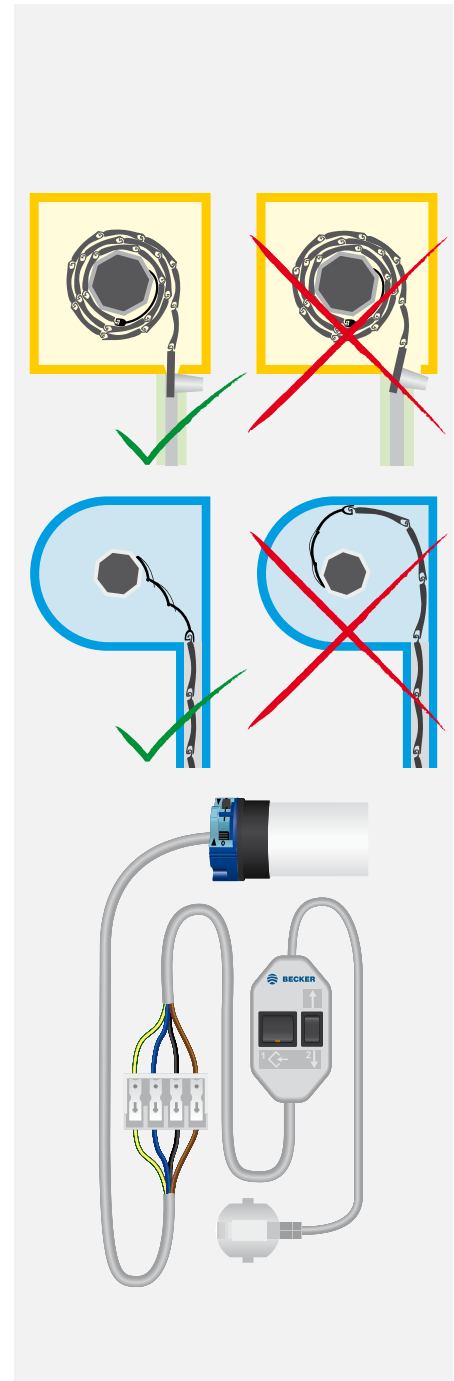
Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de MONTÉE et de DESCENTE.



Informations

Les motorisations à fin de course électronique de type PR+ détectent et mémorisent automatiquement les positions de fin de course lorsqu'il y a des butées. En l'absence de butées, des points de fin de course sont programmés.

Pour que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).



Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.

Les positions de fin de course peuvent être réglées à l'aide du kit de réglage ou via les interrupteurs situés sur la tête moteur.

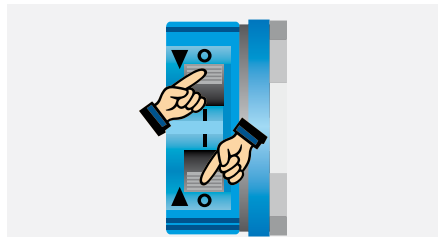
Raccordez les fils du câble de connexion du moteur et ceux de la même couleur du kit de réglage.

MOTEUR DU TYPE PR+

Réglage des positions de fin de course à l'aide des interrupteurs

1. Effacement des deux positions de fin de course à l'aide des interrupteurs

Placez les deux interrupteurs sur **O** et donnez un bref ordre de mouvement.



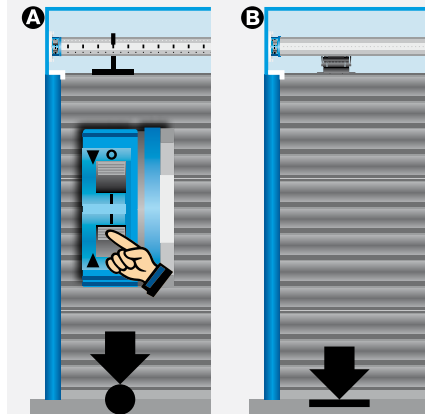
2. Réglage de la position de fin de course inférieure à l'aide des interrupteurs

A Vers le point inférieur

Amenez le volet roulant à la position souhaitée et placez l'interrupteur correspondant de **O** sur **I**.

B Vers la butée inférieure

Placez 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.



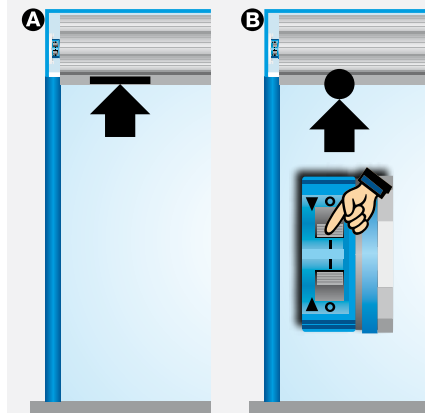
3. Réglage de la position de fin de course supérieure à l'aide des interrupteurs

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

Amenez le volet roulant à la position supérieure souhaitée et placez l'interrupteur correspondant de **O** sur **I** (en présence de dispositifs anti-soulèvement, ce réglage n'est possible qu'avec le kit de réglage).



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

1. Réglage de la position de fin de course inférieure à l'aide du kit de réglage

Raccordez, en respectant les couleurs, les conducteurs des câbles de raccordement du moteur et du kit de réglage Becker. Faites coulisser les deux interrupteurs en position de programmation (I).

A Vers le point inférieur

Amenez le volet roulant à la position souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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 à l'aide du 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

Amenez le volet roulant à la position supérieure souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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

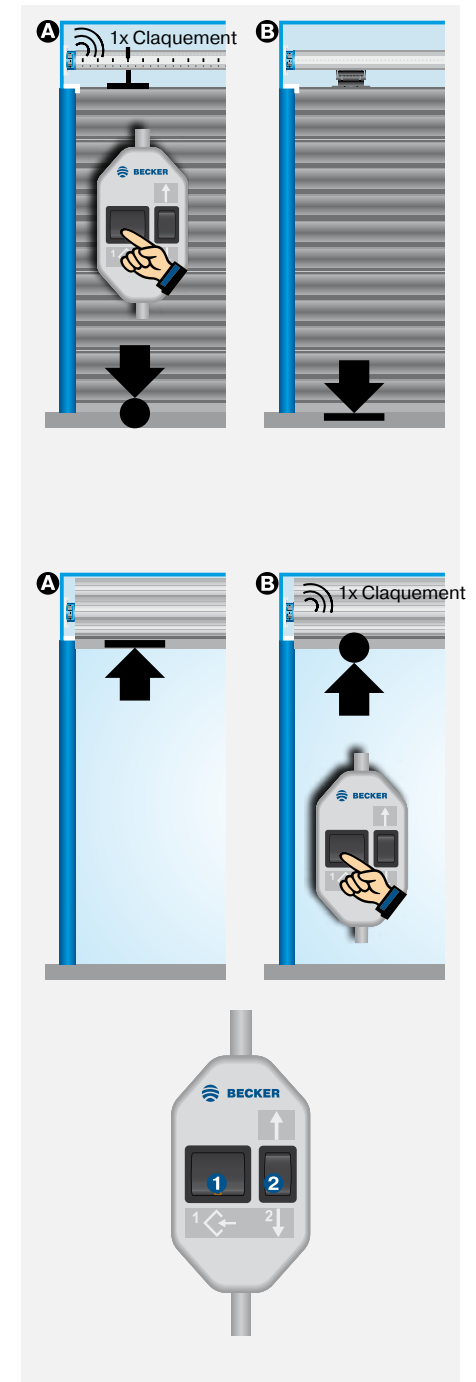
- Appuyez sur la touche de programmation **1** et maintenez-la enfoncée

- ↓ 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.



MOTEUR DU TYPE E01

Plaque signalétique

- Désignation du type : par ex. R8-E01

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

8-17 Couple nominal/Vitesse de sortie

E Fin de course électronique

01 Type de motorisation
- Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- Numéro de série : par ex. 243061007

24 Année 2024

30 Semaine calendaire

61007 Numéro d'ordre

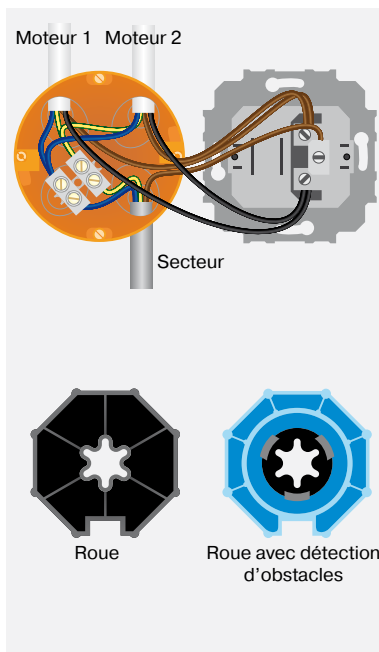


Branchement

Pour l'exploitation de l'installation ou les travaux de remise en état, il convient de respecter les indications du manuel de l'installateur ainsi que la notice de montage et d'utilisation fournie avec le produit. En cas de manipulation inappropriée, Becker-Antriebe n'assume aucune responsabilité pour les dommages qui en résultent.

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 que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).

Installation avec attaches

Il ne doit pas y avoir plus d'une lame de volet roulant dépassant au-dessus de l'entonnoir d'enroulement. En position de fin de course inférieure, les ressorts doivent agir à l'encontre du mouvement de rotation de l'arbre. Les ressorts doivent être montés avec un entraxe d'environ 30 cm.

Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.

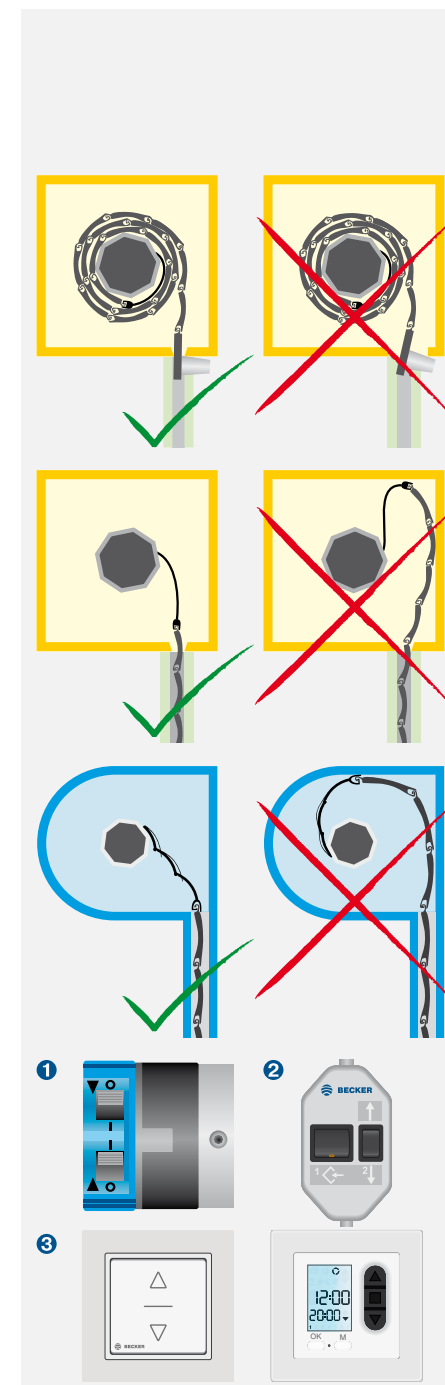
Les positions de fin de course peuvent être réglées à partir de n'importe quel élément de commande.

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

Réglage des positions de fin de course

Les fins de course peuvent être réglées de 3 façons :

- Interrupteur sur le moteur
- Kit de réglage
- Élément de commande

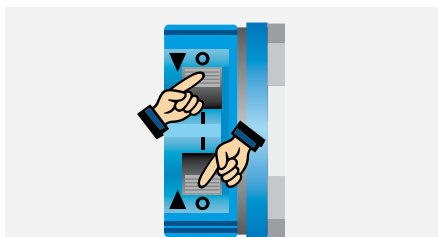


MOTEUR DU TYPE E01

Réglage des positions de fin de course à l'aide des interrupteurs

1. Effacement des deux positions de fin de course à l'aide des interrupteurs

Placez les deux interrupteurs sur **O** et donnez un bref ordre de mouvement.



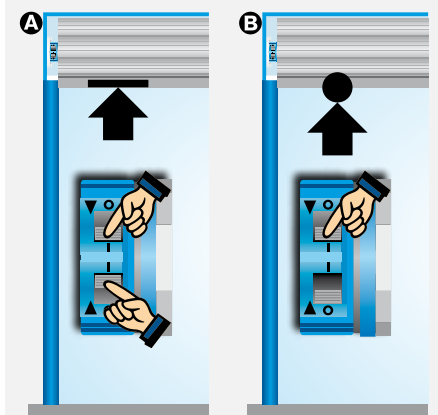
2. Réglage de la position de fin de course supérieure à l'aide des interrupteurs

A Vers la butée supérieure

Placez 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

Amenez le volet roulant à la position supérieure souhaitée et placez l'interrupteur correspondant de **O** sur **I**.



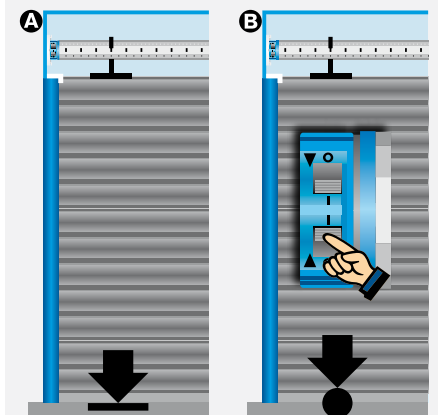
3. Réglage de la position de fin de course inférieure à l'aide des interrupteurs

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 l'élément de commande

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

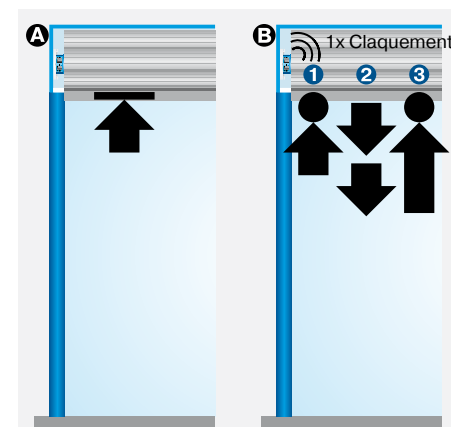
Poussez les deux interrupteurs situés sur le moteur dans la position de programmation **I**.

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**.



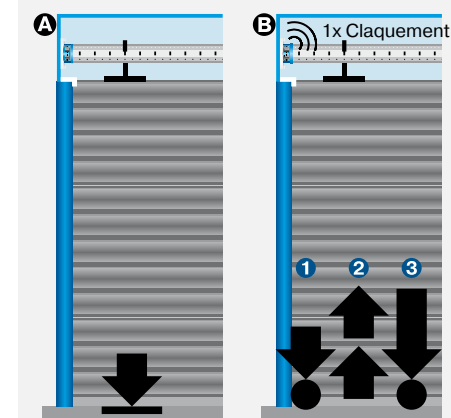
2. Réglage de la position de fin de course inférieure avec l'élément de commande

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**.

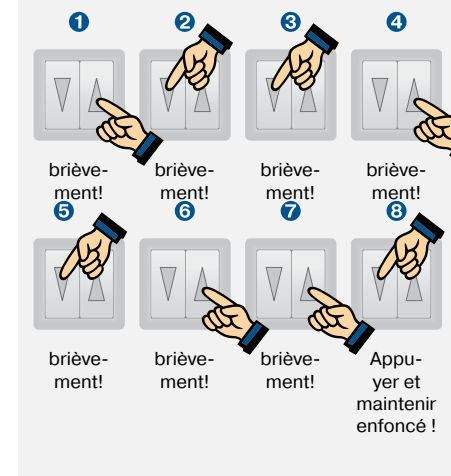


3. Effacement des positions de fin de course avec un élément de commande quelconque

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 émette un double claquement.

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



MOTEUR 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

Amenez le volet roulant à la position souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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.

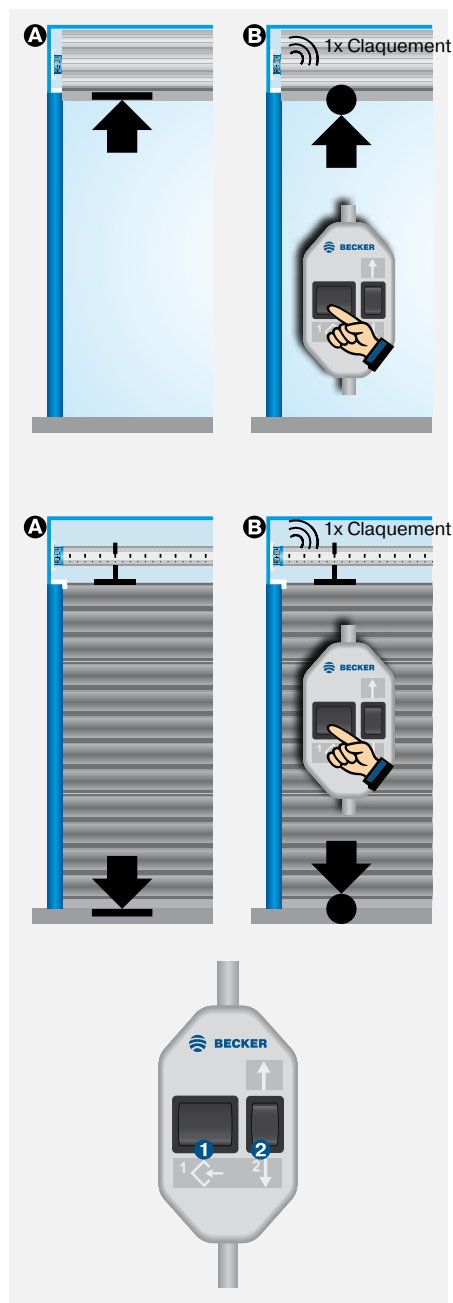
B Vers le point inférieur

Amenez le volet roulant à la position souhaitée et appuyez sur la touche de programmation du kit de réglage jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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 :

L'absence d'une position de fin de course est signalée par le moteur par un bref démarrage, un arrêt, puis une reprise du mouvement (ESI : indicateur d'état des fins de course). Après que les positions de fin de course ont été correctement reconnues 3 fois de suite (3 montées et descentes), le moteur mémorise définitivement ces positions.

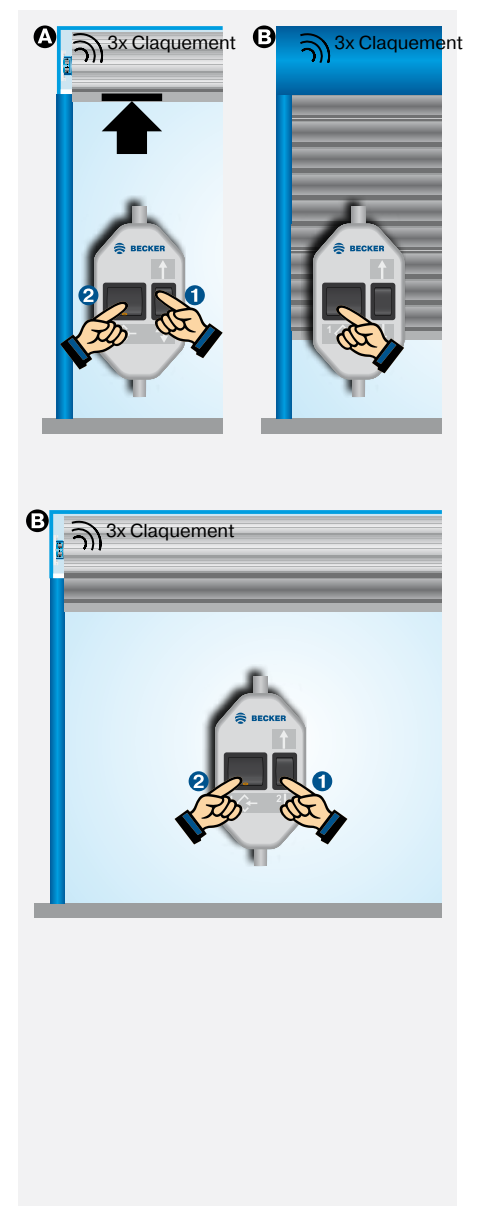
Activation de fonctions spéciales

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 quitter au volet roulant la position de fin de course supérieure et, dans la seconde qui suit, appuyez en plus sur la touche de programmation ② en même temps que sur la touche de déplacement ① jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.



MOTEUR DU TYPE EVO 20 R (BT)

Plaque signalétique

- ❶ Désignation du type : par ex. R8-EVO 20 R BT
 - R Dimension du moteur (diamètre du tube)
 - P - 35mm
 - R - 45mm
 - 8 Couple nominal
 - EVO Moteur de dernière génération à vitesse variable
 - 20 R Application de volet roulant
 - BT Récepteur Bluetooth® (en option)
- ❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

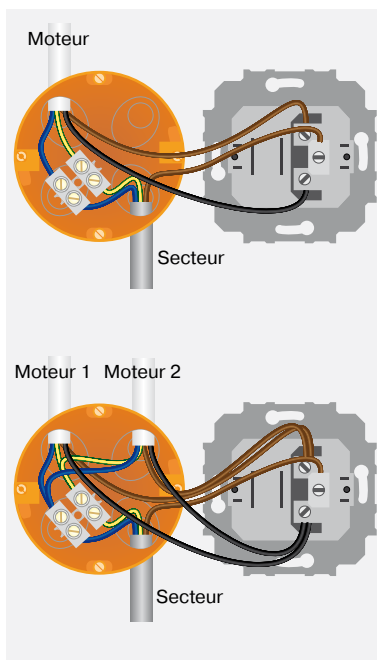
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- ❸ Numéro de série : par ex. 244153038
 - 24 Année 2024
 - 41 Semaine calendaire
 - 53038 Numéro d'ordre



Branchement

Pour l'exploitation de l'installation ou les travaux de remise en état, il convient de respecter les indications du manuel de l'installateur ainsi que la notice de montage et d'utilisation fournie avec le produit. En cas de manipulation inappropriée, Becker-Antriebe n'assume aucune responsabilité pour les dommages qui en résultent.

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 programmation des points d'arrêt finaux.

Pour que le moteur reconnaisse automatiquement la position de fin de course supérieure, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).

Installation avec attaches

Il ne doit pas y avoir plus d'une lame de volet roulant dépassant au-dessus de l'entonnoir d'enroulement. En position de fin de course inférieure, les ressorts doivent agir à l'encontre du mouvement de rotation de l'arbre. Les ressorts doivent être montés avec un entraxe d'environ 30 cm.

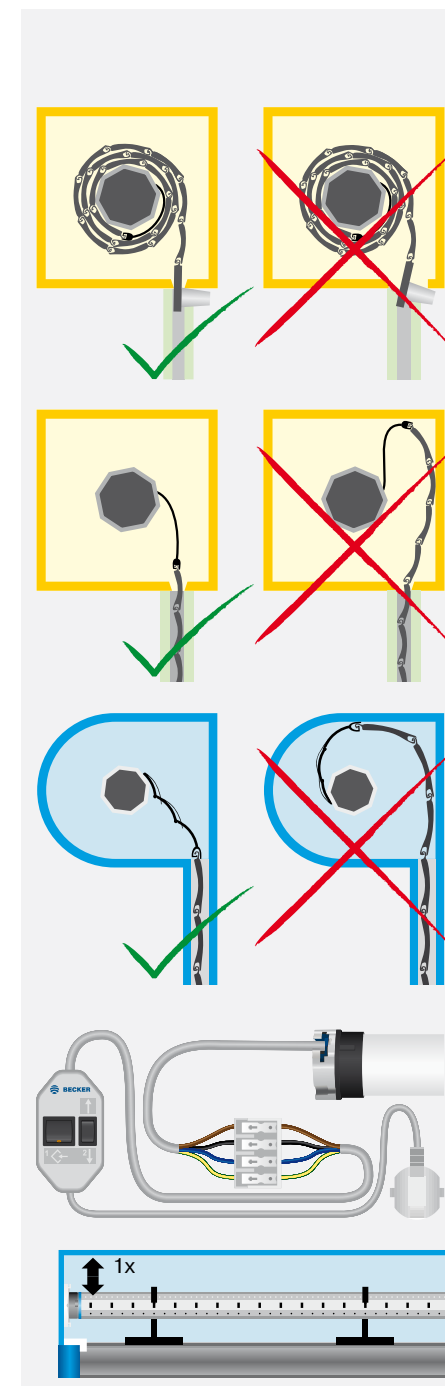
Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de 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 1x.



MOTEUR 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.

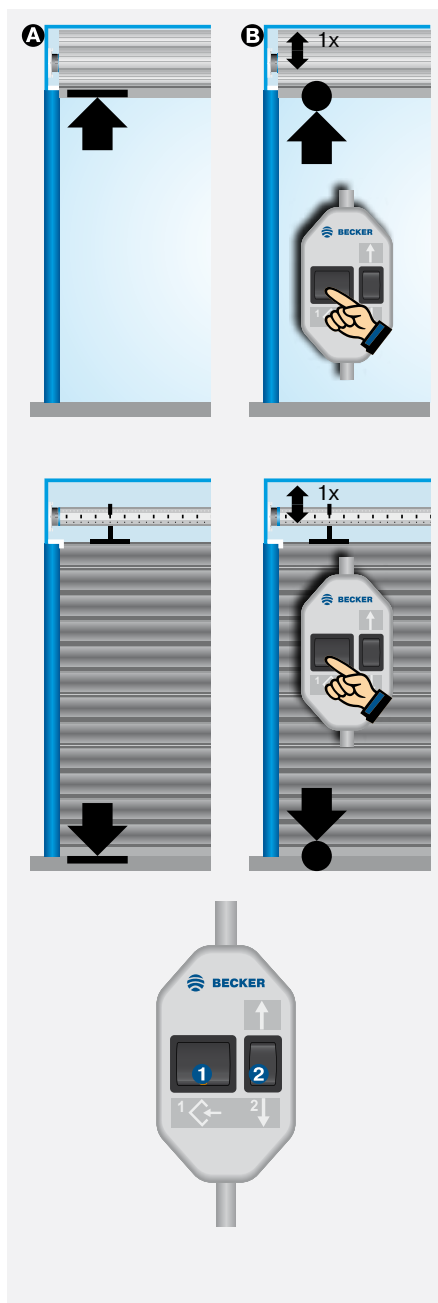
B Vers le point inférieur

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 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 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).

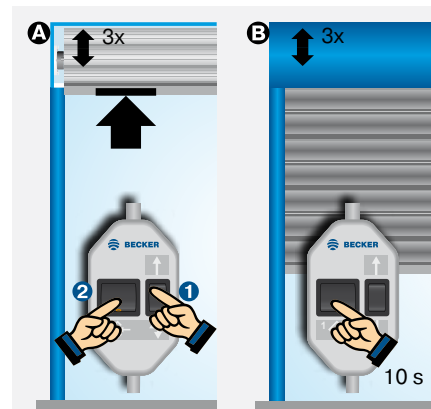
Le moteur sauvegarde définitivement les positions de fin de course après les avoir identifiées sans erreur 3 fois de suite (3 montées et 3 descentes), puis passe en profil de déplacement Mode standard.

Activation de fonctions spéciales

4. Activation de la sécurité antigel supérieure

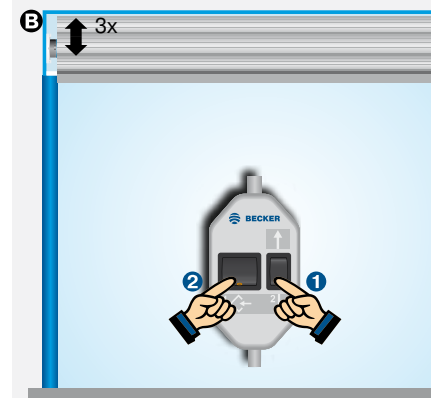
Il est possible d'activer la sécurité antigel de 2 façons :

- 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 ② en plus de la touche de déplacement ①, jusqu'à ce que le moteur confirme 3 fois.



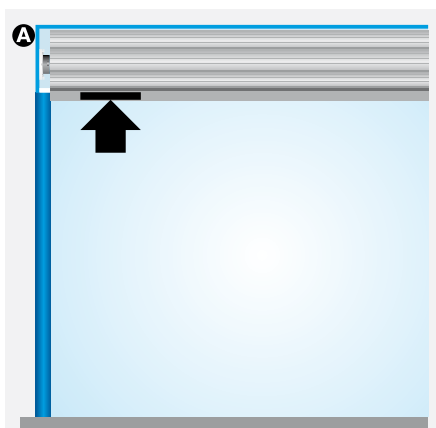
MOTEUR DU TYPE EVO 20 R (BT)

Réglage des positions de fin de course avec l'élément de commande

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

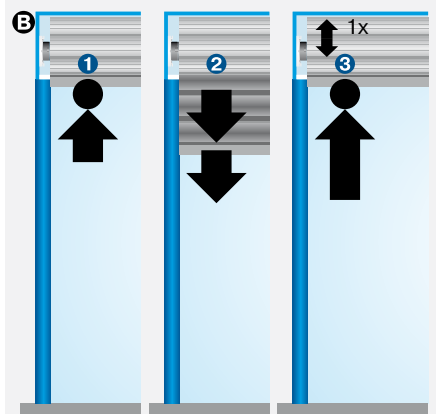
A Vers la butée supérieure

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



B Vers le point supérieur

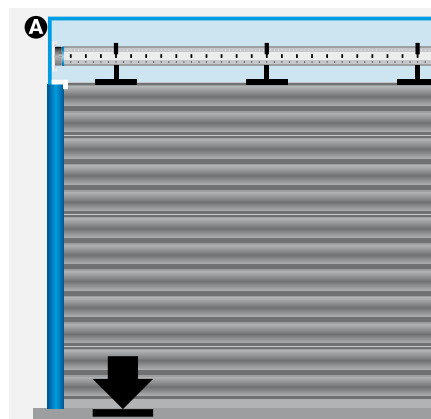
Faites monter le volet roulant dans la position de fin de course supérieure ①. Faites ensuite descendre 2 fois brièvement le volet roulant ②, puis faites-le remonter jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et confirme 1 fois ③.



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

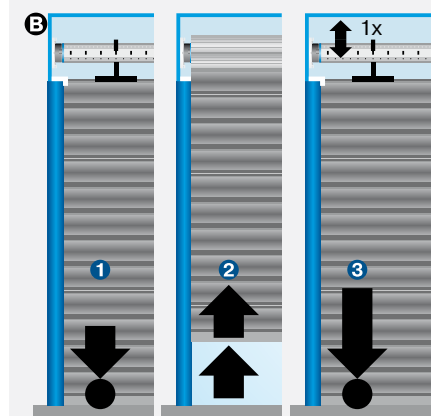
A Vers la butée inférieure

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.

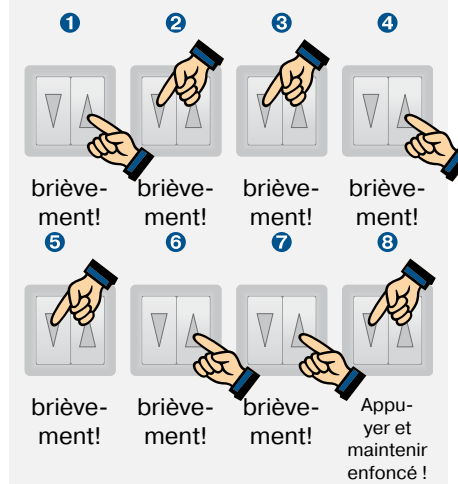


3. Effacement des positions de fin de course avec un élément de commande quelconque

Faites tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens MONTÉE ou DESCENTE.

Puis effectuez rapidement les opérations ① à ⑧ 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, donnez un ordre d'ARRÊT après chaque ordre de déplacement bref.



MOTEUR DU TYPE EVO 20 R (BT)

Profils de déplacement

1. Sélection du profil de déplacement

Déplacez le tablier dans une position intermédiaire.

Puis effectuez rapidement les opérations ① à ⑥ jusqu'à ce que le moteur confirme 1 fois.

Pour les éléments de commande avec auto-maintien, 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

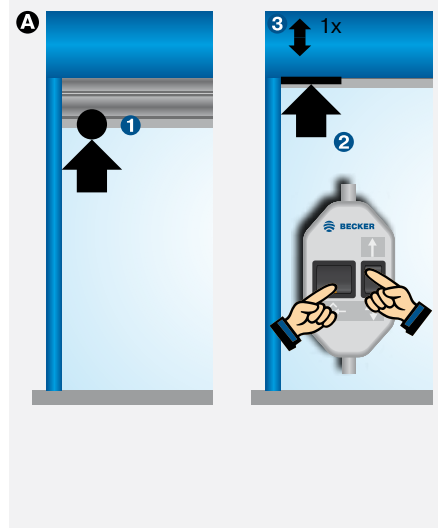
Le moteur se déplace en permanence à vitesse élevée.



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

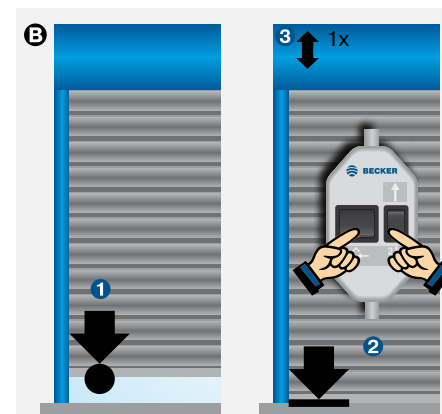
A Plage supérieure

Déplacez le tablier dans la position dans laquelle la plage supérieure doit débiter ①. Démarrez la montée du tablier 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 confirmez 1 fois ③.



B Plage inférieure

Déplacez le tablier dans la position dans laquelle la plage inférieure doit débiter ①. Démarrez la descente du tablier 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 inférieure et confirmez 1 fois ③.



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

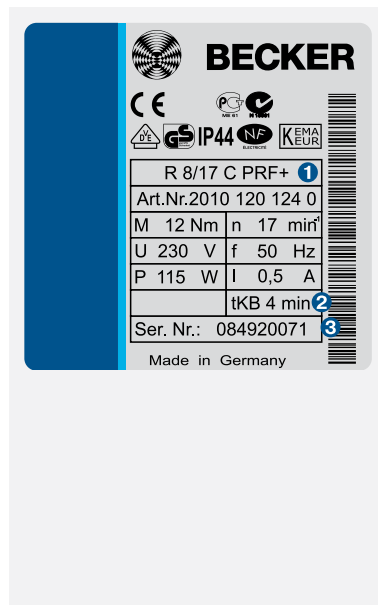


MOTEUR DU TYPE PRF+

Plaque signalétique

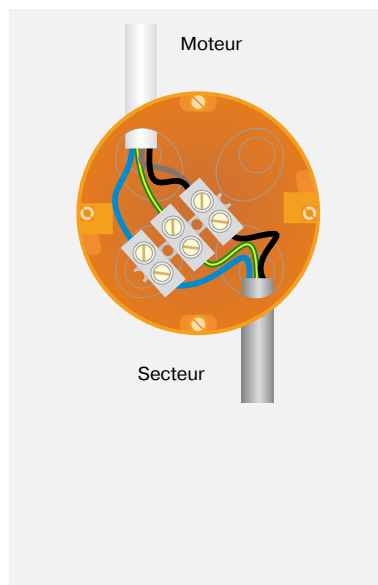
- ❶ Désignation du type : par ex. R8/17 C PRF+
 - R Dimension du moteur (diamètre du tube)
 - P - 35mm
 - R - 45mm
 - 8/17 Couple nominal/Vitesse de sortie
 - C Câble de raccordement enfichable
 - P Programmable point à point
 - R Fin de course électronique pour volet roulant
 - F Récepteur radio
 - + 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 49 20071
 - 08 Année 2008
 - 49 Semaine calendaire
 - 20071 Numéro d'ordre



Branchement

Les motorisations à fin de course électronique avec récepteur radio intégré sont raccordées directement à l'alimentation électrique. Les conducteurs marron et noir sont raccordés ensemble sur le conducteur de phase L1.



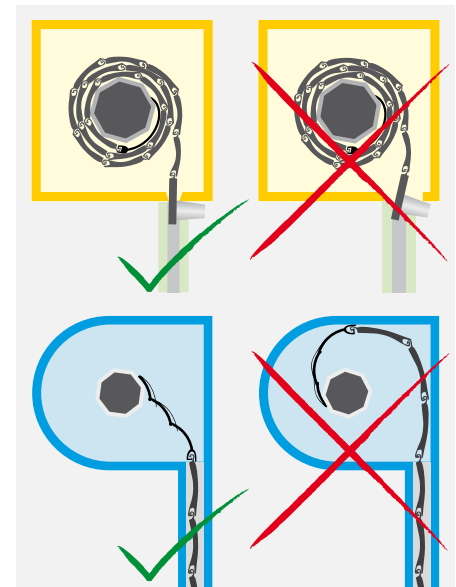
Informations

Les motorisations à fin de course électronique PRF+ détectent et mémorisent automatiquement les positions de fin de course lorsqu'il y a des butées. En l'absence de butées, des points de fin de course sont programmés.

Pour que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).

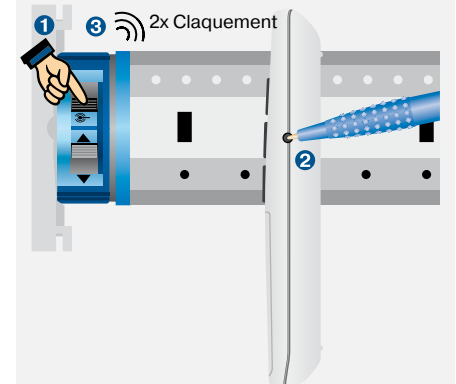
Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.



Programmation de l'émetteur maître

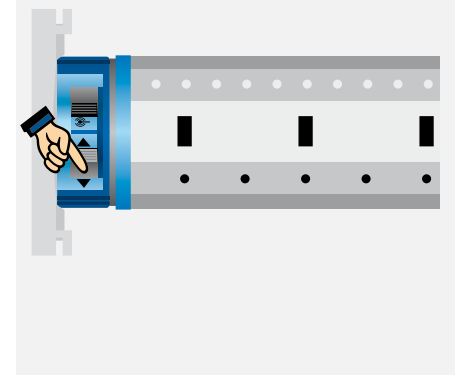
Placez le moteur en position de programmation en mettant l'alimentation sous tension (Power On) ou en actionnant l'interrupteur radio en mode d'apprentissage pendant 3 minutes. Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître souhaité, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. (3 secondes lors de la première installation, 10 secondes pour remplacer un émetteur maître déjà mémorisé.)



Correction du sens de rotation

En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le moteur.

Attention : le sens de rotation ne peut être inversé que si aucune position de fin de course n'a été mémorisée.



MOTEUR DU TYPE PRF+

Réglage des positions de fin de course

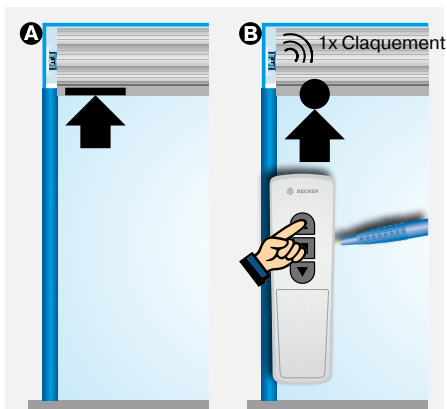
1. Programmation de la position de fin de course supérieure avec l'émetteur maître

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.



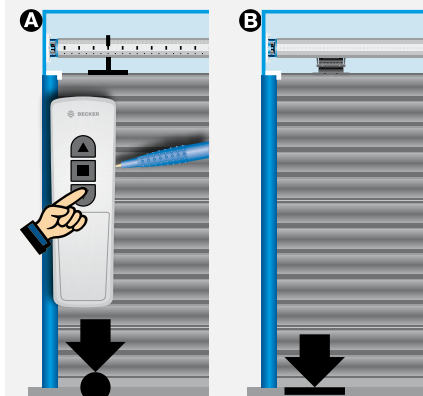
2. Programmation de la position de fin de course inférieure avec l'émetteur maître

A Vers le point inférieur

Faites descendre 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.

B Vers la butée inférieure (uniquement avec dispositifs anti-soulèvement)

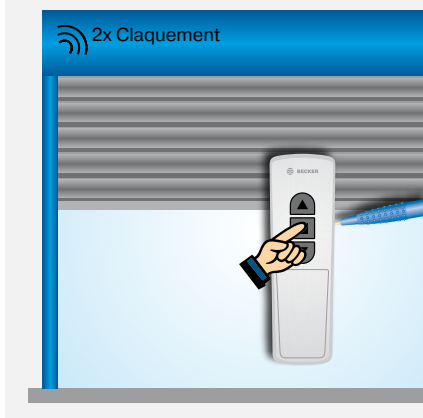
Faites descendre le volet roulant jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



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

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche STOP jusqu'à ce que le moteur émette deux clics au bout de 10 secondes.

Si le volet roulant se trouve entre les positions de fin de course, l'opération d'effacement supprime les deux positions de fin de course. S'il se trouve sur une position de fin de course, seule cette dernière est effacée.

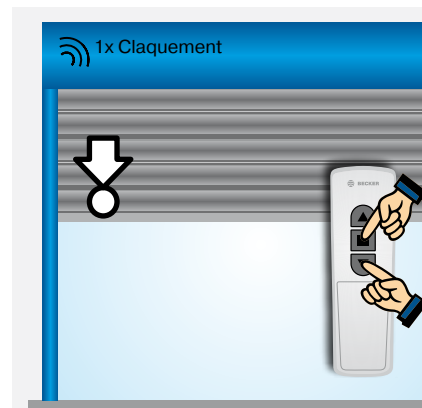


Réglage des positions intermédiaires

4. Apprentissage de la position intermédiaire I

Amenez le volet roulant en position intermédiaire I souhaitée et appuyez sur les touches STOP et DESCENTE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

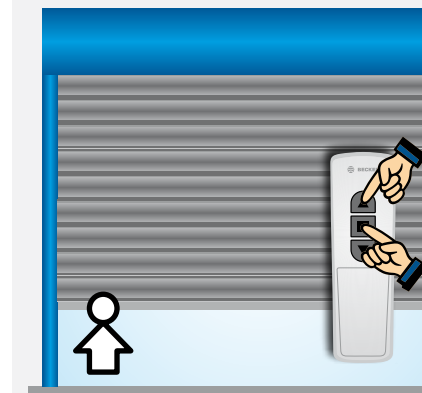
Pour atteindre la position intermédiaire I, appuyez deux fois sur la touche DESCENTE dans un délai d'une seconde (double appui).



5. Apprentissage de la position intermédiaire II

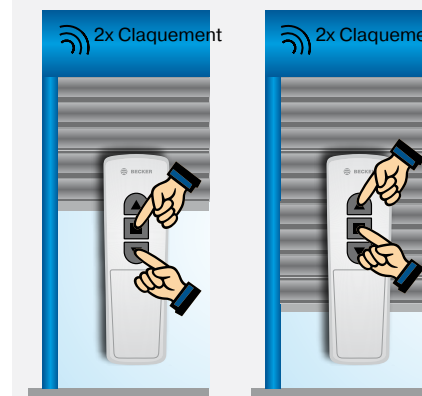
Amenez le volet roulant en position intermédiaire II souhaitée et appuyez sur les touches STOP et MONTÉE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

Pour atteindre la position intermédiaire II, appuyez deux fois sur la touche MONTÉE dans un délai d'une seconde (double appui).



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

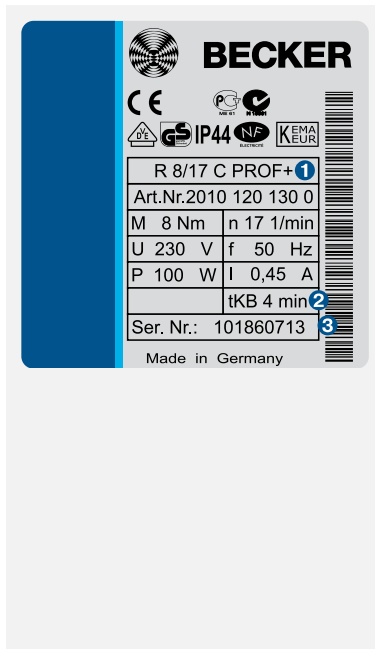
Amenez le volet roulant à la position à effacer et répétez la procédure d'apprentissage (appuyez sur les touches STOP et DESCENTE ou STOP et MONTÉE) jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.



MOTEUR DU TYPE PROF+

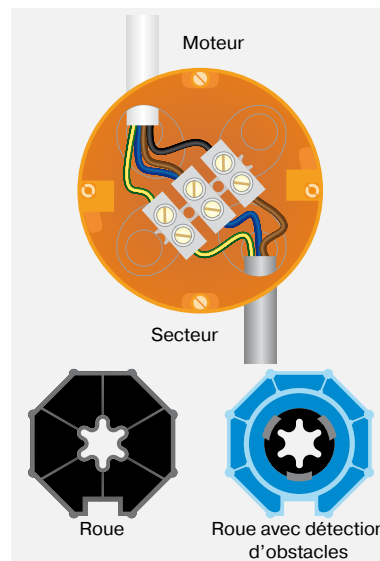
Plaque signalétique

- ❶ Désignation du type : par ex. R8/17 C PROF+
- R Dimension du moteur (diamètre du tube)
P - 35mm
R - 45mm
- 8/17 Couple nominal/Vitesse de sortie
- C Câble de raccordement enfichable
- P Programmable point à point
- R Fin de course électronique pour volet roulant
- O Détection d'obstacles sensible
- F Récepteur radio
- + 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. 10 18 60713
10 Année 2010
18 Semaine calendaire
60713 Numéro d'ordre



Branchement

Les motorisations à fin de course électronique avec récepteur radio intégré sont raccordées directement à l'alimentation électrique. Le conducteur marron est serré avec le conducteur bleu sur le 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.

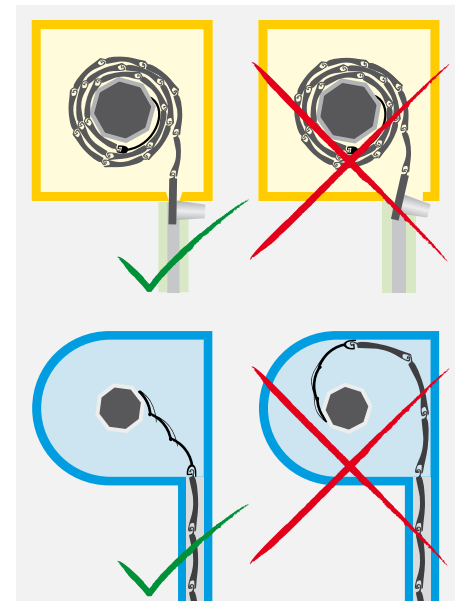
Informations

Les motorisations à fin de course électronique PROF+ détectent et mémorisent automatiquement les positions de fin de course lorsqu'il y a des butées. En l'absence de butées, des points de fin de course sont programmés.

Pour que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).

Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.



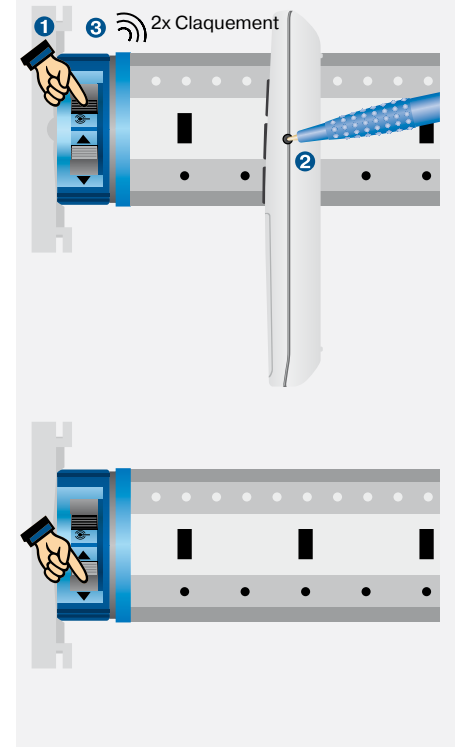
Programmation de l'émetteur maître

Placez le moteur en position de programmation en mettant l'alimentation sous tension (Power On) ou en actionnant l'interrupteur radio en mode d'apprentissage pendant 3 minutes. ❶ Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître souhaité ❷, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. ❸ (3 secondes lors de la première installation, 10 secondes pour remplacer un émetteur maître déjà mémorisé.)

Correction du sens de rotation

En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le moteur.

Attention : le sens de rotation ne peut être inversé que si aucune position de fin de course n'a été mémorisée.



MOTEUR DU TYPE PROF+

Réglage des positions de fin de course

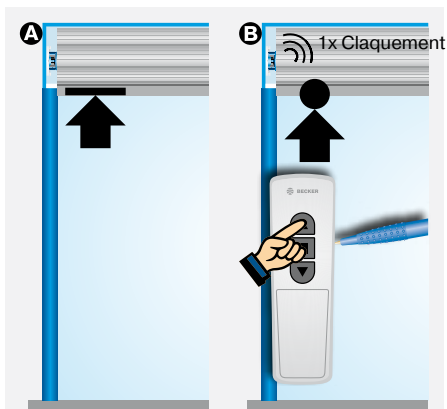
1. Programmation de la position de fin de course supérieure avec l'émetteur maître

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.



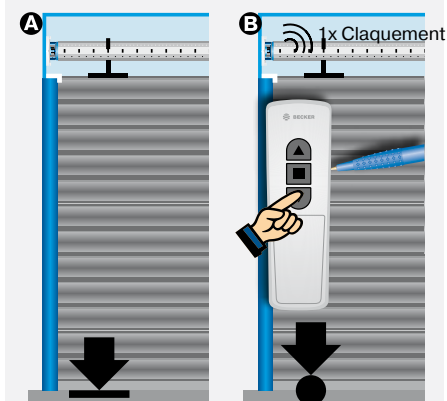
2. Programmation de la position de fin de course inférieure avec l'émetteur maître

A Vers la butée inférieure

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

B Vers le point inférieur

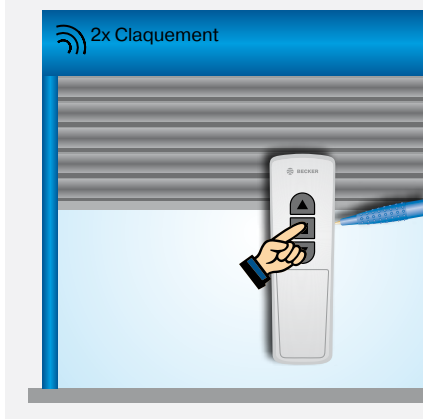
Faites descendre le volet roulant dans la position voulue. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche DESCENTE jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



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

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche STOP jusqu'à ce que le moteur émette deux clics au bout de 10 secondes.

Si le volet roulant se trouve entre les positions de fin de course, l'opération d'effacement supprime les deux positions de fin de course. S'il se trouve sur une position de fin de course, seule cette dernière est effacée.

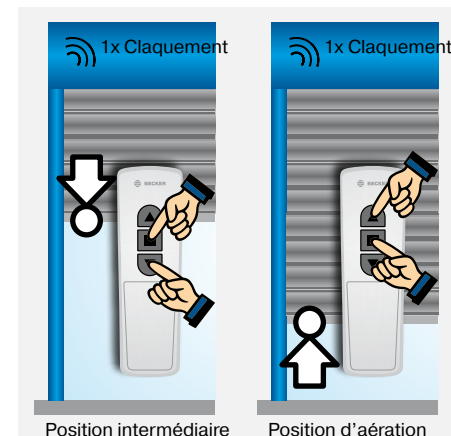


Réglage des positions intermédiaires

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).



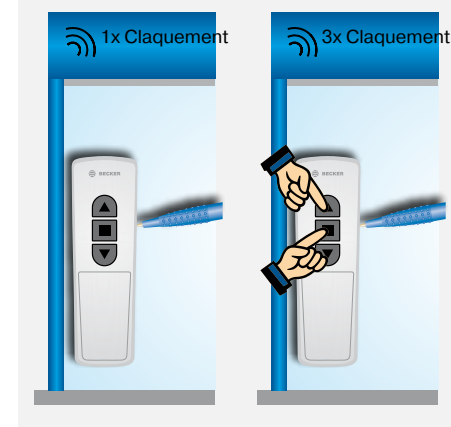
5. Effacement de la position intermédiaire/position d'aération

Amenez le volet roulant à la position à effacer et répétez la procédure d'apprentissage (appuyez sur les touches STOP et DESCENTE ou STOP et MONTÉE) jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.

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

Amenez le volet roulant contre la butée supérieure. Appuyez ensuite sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur émette un clic. Puis appuyez sur les touches Programmation, STOP et MONTÉE jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.

La même procédure permet de désactiver à nouveau la protection anti-gel en position supérieure.



Remarque :

Lors de la course d'installation (première montée ou première descente), le moteur fonctionne en mode « homme mort ». L'absence d'une position de fin de course est signalée par le moteur par un bref démarrage, un arrêt, puis une reprise du mouvement (ESI : indicateur d'état des fins de course). Après que les positions de fin de course ont été correctement reconnues 3 fois de suite (3 montées et descentes), le moteur mémorise définitivement ces positions.



MOTEUR DU TYPE C01

Plaque signalétique

- Désignation du type : par ex. R8-C01

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

8-17 Couple nominal/Vitesse de sortie

C Radio Centronic

01 Type de motorisation
- Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- Numéro de série : par ex. 240591500

24 Année 2024

05 Semaine calendaire

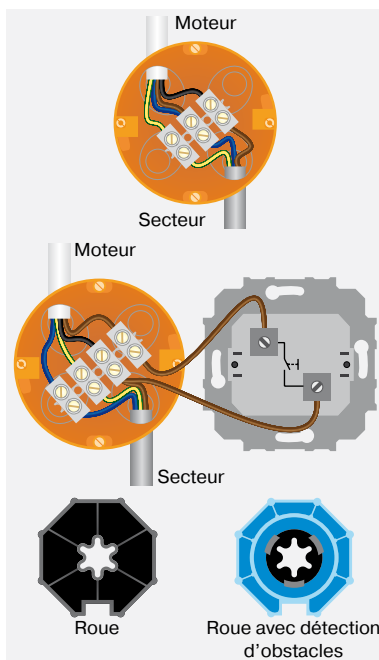
91500 Numéro d'ordre



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

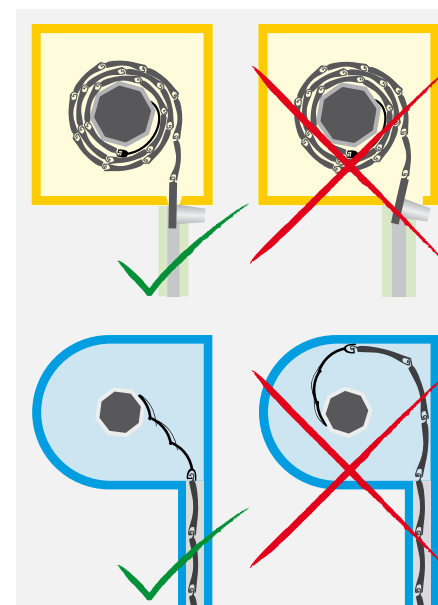
Pour la commande sur place, raccordez le fil marron du moteur avec la phase de l'alimentation secteur via un bouton poussoir. Le commutateur ne doit pas être actionné dans les 5 secondes suivant la mise sous tension. Il est ensuite possible de commander le moteur à l'aide du bouton poussoir avec la séquence 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 que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).

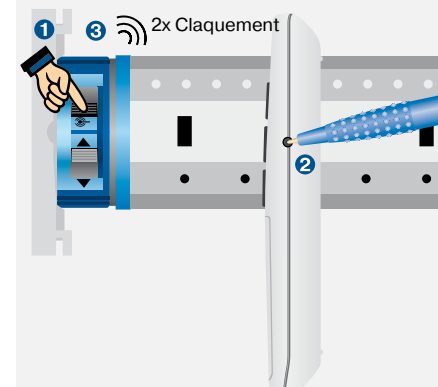


Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.

Programmation de l'émetteur maître

Placez le moteur en position de programmation en mettant l'alimentation sous tension (Power On) ou en actionnant l'interrupteur radio en mode d'apprentissage pendant 3 minutes. 1. Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître souhaité 2, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. 3 (3 secondes lors de la première installation, 10 secondes pour remplacer un émetteur maître déjà mémorisé.)

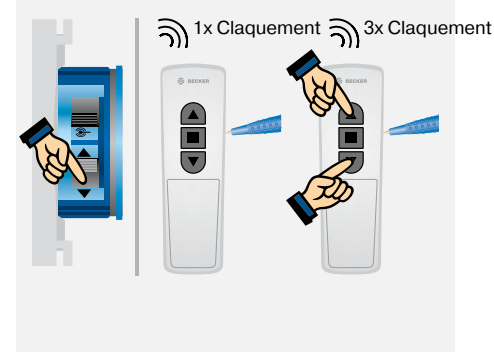


Correction du sens de rotation

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

Avec l'interrupteur sur le moteur : En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le 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 et la touche MONTÉE et DESCENTE jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.



MOTEUR DU TYPE C01

Réglage des positions de fin de course

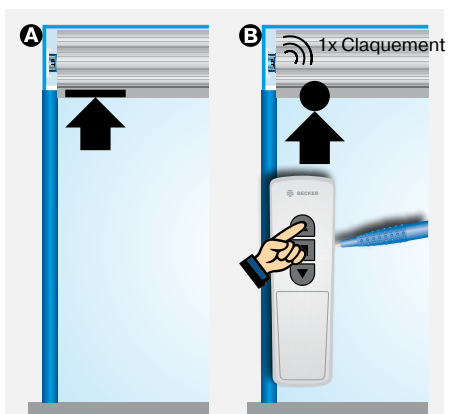
1. Programmation de la position de fin de course supérieure avec l'émetteur maître

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.



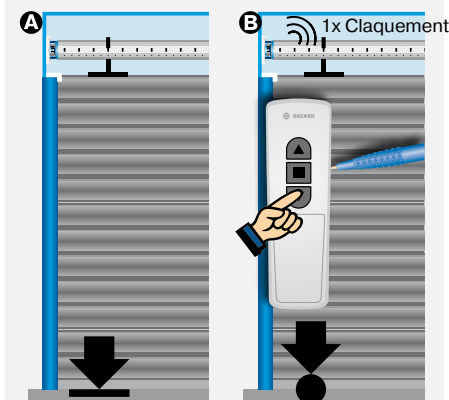
2. Programmation de la position de fin de course inférieure avec l'émetteur maître

A Vers la butée inférieure

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

B Vers le point inférieur

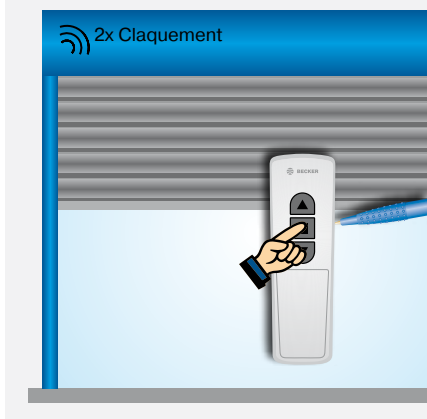
Faites descendre le volet roulant dans la position voulue. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche DESCENTE jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



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

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche STOP jusqu'à ce que le moteur émette deux clics au bout de 10 secondes.

Si le volet roulant se trouve entre les positions de fin de course, l'opération d'effacement supprime les deux positions de fin de course. S'il se trouve sur une position de fin de course, seule cette dernière est 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)

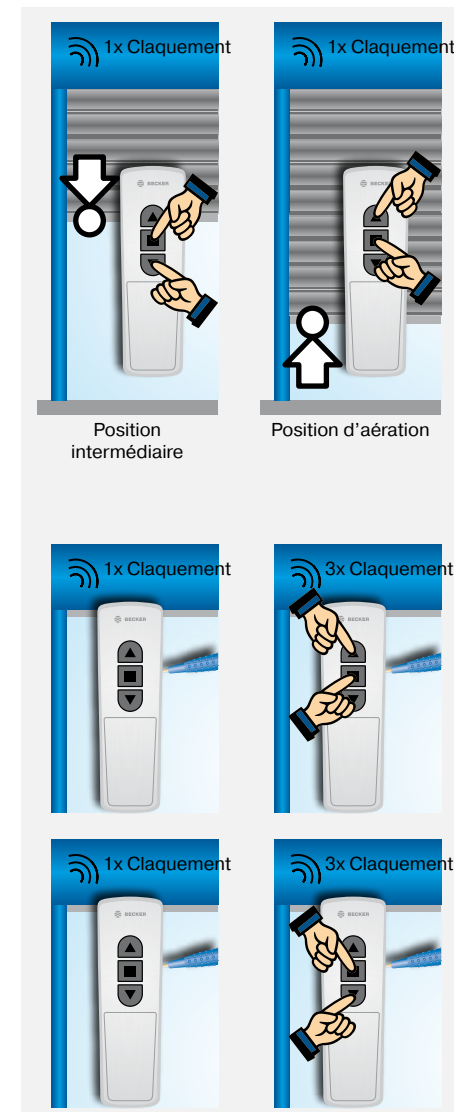
Amenez le volet roulant contre la butée supérieure. Appuyez ensuite sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur émette un clic. Puis appuyez sur les touches Programmation, STOP et MONTÉE jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.

7. Activation de la fonction de moustiquaire (optional)

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). L'absence d'une position de fin de course est signalée par le moteur par un bref démarrage, un arrêt, puis une reprise du mouvement (ESI : indicateur d'état des fins de course). Après que les positions de fin de course ont été correctement reconnues 3 fois de suite (3 montées et descentes), le moteur mémorise définitivement ces positions.



MOTEUR DU TYPE C01 PLUS

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R8-17-C01 PLUS

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

8-17 Couple nominal/Vitesse de sortie

C Radio Centronic

01 Type de motorisation

PLUS Radio Centronic PLUS

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. 250513854

25 Année 2025

05 Semaine calendaire

13854 Numéro d'ordre



Branchement

Branchement sans commande sur place

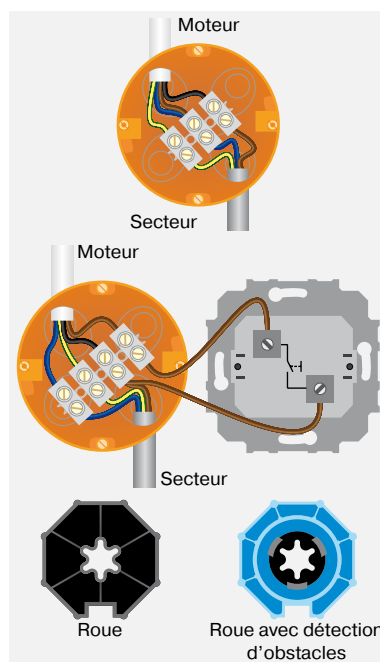
Raccordez les fils bleu et vert-jaune du moteur avec ceux de la même couleur de l'alimentation secteur. Raccordez le fil noir du moteur avec la phase (L) et le fil marron en outre avec le fil bleu (N) de l'alimentation secteur.

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.

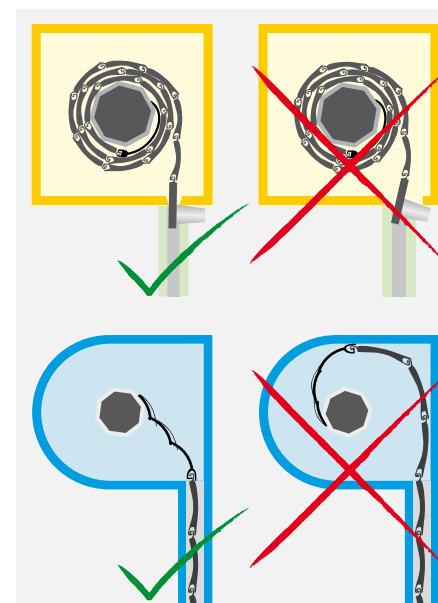
Il faut, pour que la détection d'obstacles sensible puisse être activée, que la Roue avec détection d'obstacles soit montée sur le moteur.



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique C01 PLUS 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 que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).



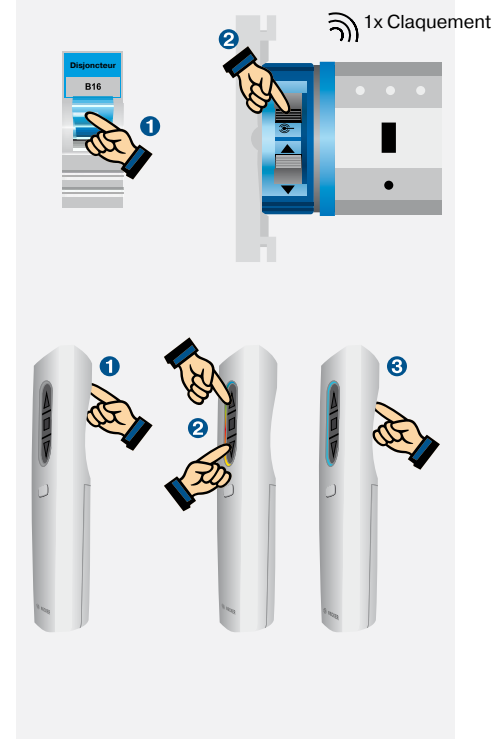
Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.

Activation du mode de programmation

Commutez le moteur en mode de programmation (pendant 3 minutes pour Centronic, pendant 15 minutes pour CentronicPlus) en connectant l'alimentation électrique ❶ (Power On ; le moteur claque 1 fois) ou en mettant le commutateur radio ❷ en position ☁ Vous pouvez désormais programmer un émetteur maître Centronic (voir les moteurs du type C01) ou un émetteur CentronicPlus pour la suite de la mise en service.

Le moteur peut également être mis en mode de programmation pour un émetteur maître Centronic en activant le mode de réglage d'un émetteur CentronicPlus déjà programmé. Pour cela, démarrez une recherche sur l'émetteur en appuyant pendant 3 s sur la touche de programmation ❶ jusqu'à ce que l'anneau de LED change continuellement de couleur. Sélectionnez le moteur voulu à l'aide de la touche MONTÉE et DESCENTE ❷ (1 claquement). Appuyez de nouveau sur la touche de programmation ❸ pendant 1 s jusqu'à ce que l'anneau de LED clignote en bleu clair.



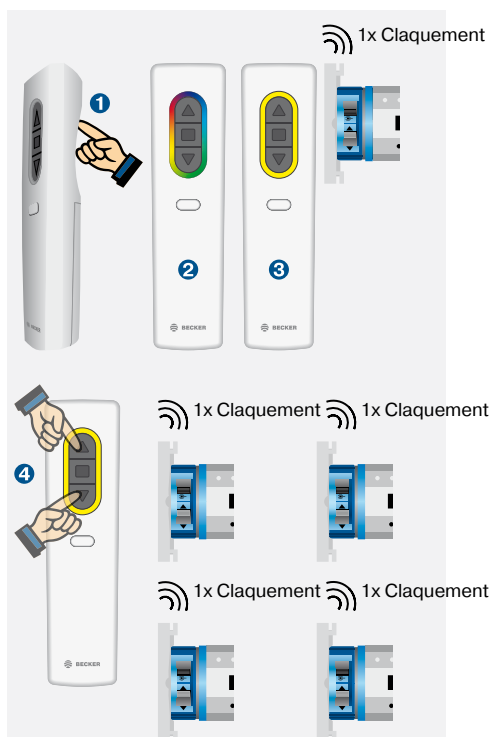
MOTEUR DU TYPE C01 PLUS

Programmation de l'émetteur et affectation du canal

1. Sélection d'un moteur se trouvant en mode de programmation

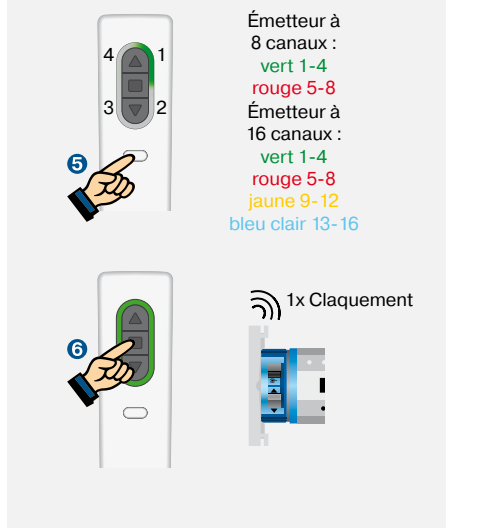
Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation ❶ pour que l'émetteur démarre la recherche de tous les moteurs se trouvant en mode de programmation. La recherche est indiquée par un changement de couleur continu de l'anneau de LED ❷. L'émetteur se connecte automatiquement avec le moteur le plus proche (1 claquement), l'anneau de LED s'allume en jaune ❸.

Si plusieurs moteurs se trouvent simultanément en mode de programmation, sélectionnez le moteur voulu à l'aide de la touche MONTÉE ou DESCENTE ❹.



2. Sélection du canal émetteur

La touche de fonction ❺ permet de sélectionner le canal émetteur voulu d'un émetteur à plusieurs canaux. L'anneau de LED est divisé en 4 champs, eux-mêmes répartis en niveaux de couleurs. Dans l'exemple ci-contre, le canal émetteur 1 est sélectionné.

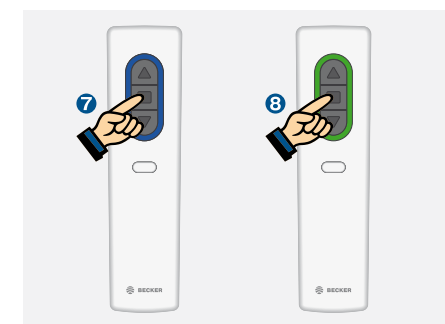


3. Constitution d'un réseau et activation d'un canal émetteur

En appuyant sur la touche ARRÊT ❻ pour constituer un nouveau réseau. Le canal émetteur sélectionné est activé, il permettra ensuite de commander le moteur. L'anneau de LED s'allume en vert. Le moteur acquitte l'opération par un claquement.

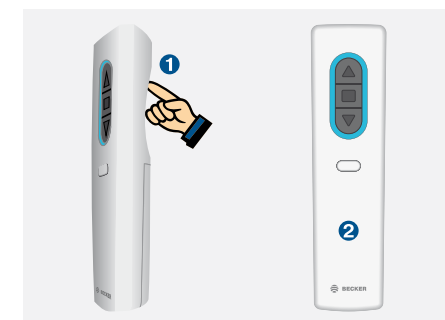
4. Activation/Désactivation d'un canal émetteur

Appuyez une nouvelle fois sur la touche ARRÊT pour désactiver le canal émetteur ❷. L'anneau de LED s'allume en bleu. La mise en service (réglage des positions de fin de course, activation des fonctions spéciales, etc.) peut également se faire alors que le canal émetteur est désactivé. Appuyez une nouvelle fois sur la touche ARRÊT pour réactiver le canal émetteur ❸.



Mettez le mode de réglage sous tension

Appuyez brièvement sur la touche de programmation ❶ pour activer le mode de réglage. L'anneau de LED clignote en bleu clair ❷. Le moteur se trouve maintenant en mode « homme mort ».



Remarque :

Pour la programmation d'un nouvel émetteur dans un nouveau moteur, un réseau séparé est constitué. Pour éviter de constituer différents réseaux, mettez en service avec le même émetteur tous les autres moteurs devant être affectés au réseau.

Correction du sens de rotation

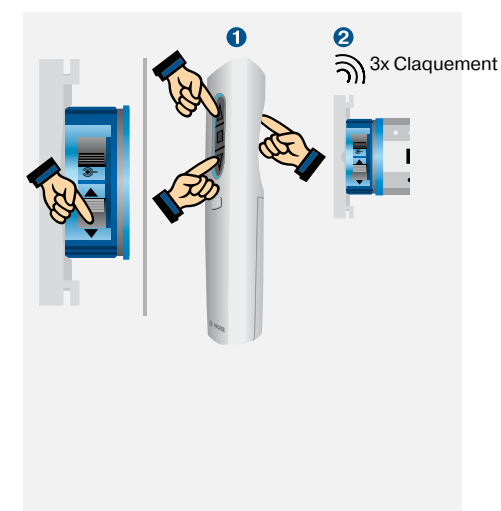
Aucune position de fin de course ne doit déjà être programmée.

Avec l'interrupteur sur le moteur :

En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le moteur.

Avec l'émetteur (en mode de réglage) :

Le mode de réglage étant activé, appuyez sur la touche de programmation, la touche MONTÉE et la touche DESCENTE ❶, jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement ❷. L'anneau de LED affiche une lumière défilante rouge/bleue.



MOTEUR DU TYPE C01 PLUS

Réglage des positions de fin de course (en mode de réglage)

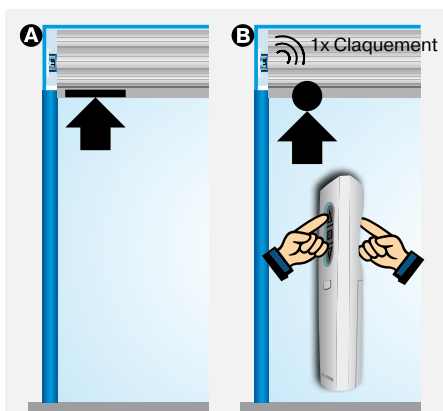
1. Programmation de la fin de course supérieure (en mode de réglage)

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



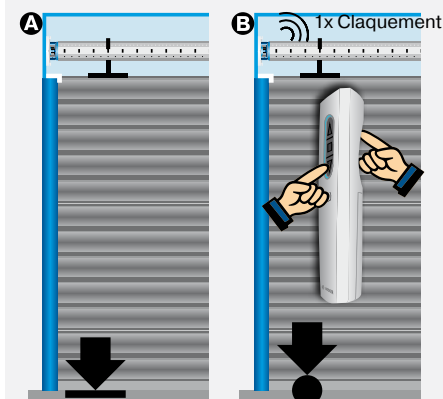
2. Programmation de la fin de course inférieure (en mode de réglage)

A Vers la butée inférieure

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

B Vers le point inférieur

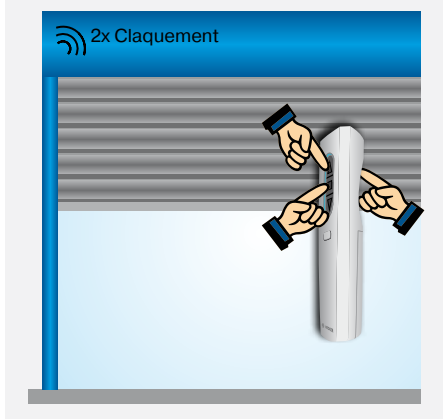
Faites descendre le volet roulant dans la position voulue. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche DESCENTE jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



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

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche ARRÊT jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement au bout de 6 secondes.

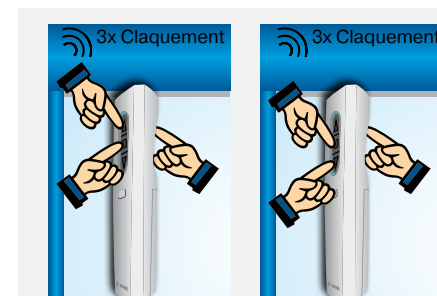
Si le volet roulant se trouve entre les positions de fin de course, l'opération d'effacement supprime les deux positions de fin de course. S'il se trouve sur une position de fin de course, seule cette dernière est effacée.



Activation des fonctions spéciales (en mode de réglage)

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

Appuyez sur la touche de programmation, la touche ARRÊT et la touche MONTÉE jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.

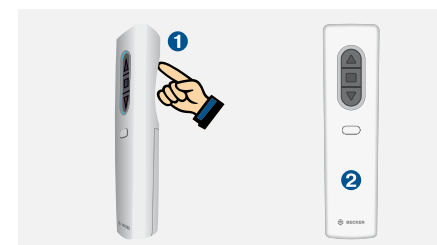


2. Activation de la fonction de moustiquaire (en option)

Faites monter le volet roulant dans la position de fin de course supérieure. Puis appuyez sur la touche de programmation, la touche ARRÊT et la touche DESCENTE jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement.

Quittez le mode de réglage

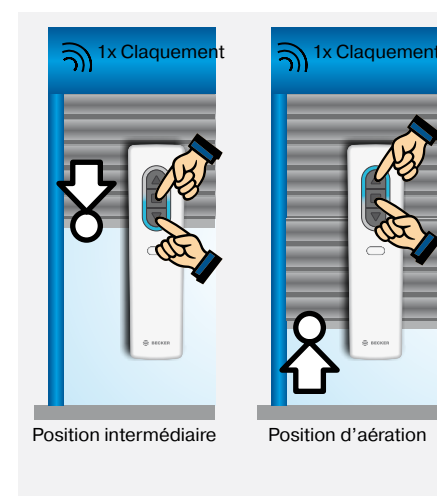
Appuyez longuement (3 secondes) sur la touche de programmation ① pour activer le mode de réglage. L'anneau de LED s'éteint ②. Le moteur se trouve maintenant en mode normal.



Réglage des positions intermédiaires

1. 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).



2. 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.

Remarque :

En mode de réglage, le moteur fonctionne en mode « homme mort ». 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).



MOTEUR DU TYPE EVO PLUS BT

Plaque signalétique

- Désignation du type :
par ex. R8-17-EVO PLUS BT
R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
P - 35mm
R - 45mm
8-17 Couple nominal/Vitesse de sortie
EVO Motorisations de dernière génération à vitesse variable
PLUS Centronic et radio CentronicPlus
BT Récepteur Bluetooth®
- Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- Numéro de série : par ex. 250512003
25 Année 2025
05 Semaine calendaire
12003 Numéro d'ordre



Branchement

Branchement sans commande sur place

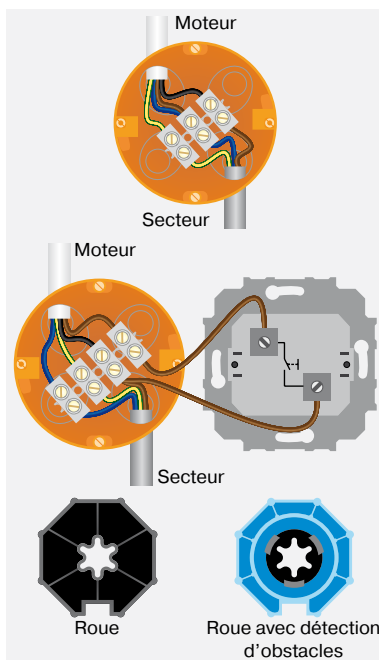
Raccordez les fils bleu et vert-jaune du moteur avec ceux de la même couleur de l'alimentation secteur. Raccordez le fil noir du moteur avec la phase (L) et le fil marron en outre avec le fil bleu (N) de l'alimentation secteur.

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.



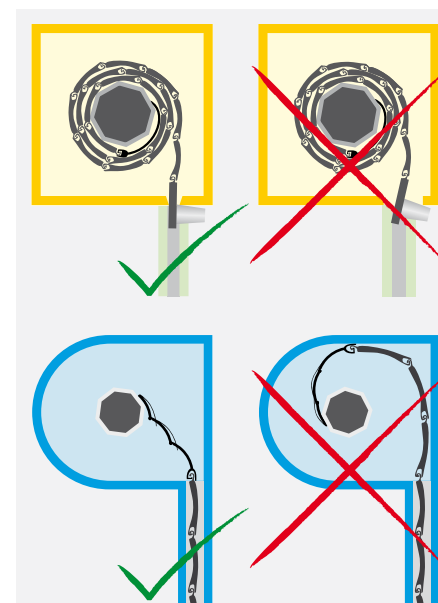
Informations

Les motorisations à fin de course électronique EVO PLUS BT détectent et mémorisent automatiquement les positions de fin de course lorsqu'il y a des butées. En l'absence de butées, des points de fin de course sont programmés.

Pour que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).

Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.



Activation du mode de programmation

Mettez le moteur en mode d'apprentissage en mettant l'alimentation sous tension ① (Power On – simple mouvement montée/descente) ou en actionnant l'interrupteur radio ② (en Centronic pendant 3 min, en CentronicPlus pendant 15 min). Vous pouvez maintenant mémoriser un émetteur maître Centronic (voir motorisations type C01) ou un émetteur CentronicPlus pour la suite de la mise en service.

Le moteur peut également être mis en mode d'apprentissage pour un émetteur maître Centronic en activant le mode de réglage d'un émetteur CentronicPlus déjà mémorisé. Pour cela, lancez la recherche sur l'émetteur en maintenant la touche de programmation enfoncée pendant 3 secondes ① jusqu'à ce que l'anneau LED change de couleur en continu. Sélectionnez le moteur souhaité à l'aide des touches MONTÉE et DESCENTE ② (1 mouvement montée/descente). Appuyez de nouveau sur la touche de programmation ③ pendant 1 seconde, jusqu'à ce que l'anneau LED pulse en bleu clair.



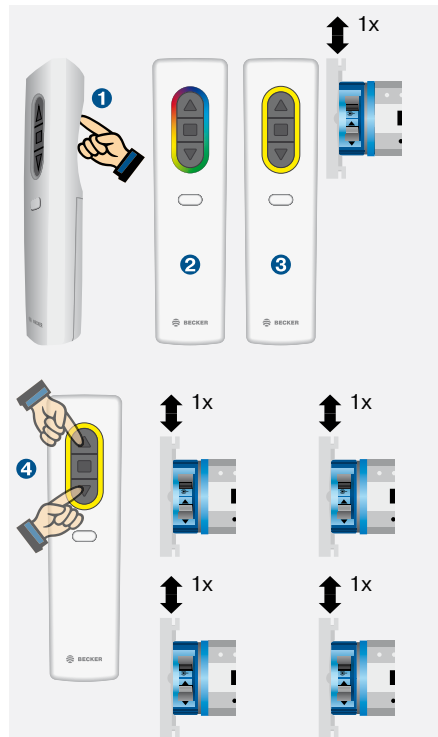
MOTEUR DU TYPE EVO PLUS BT

Programmation de l'émetteur et affectation du canal

1. Sélection d'un moteur se trouvant en mode de programmation

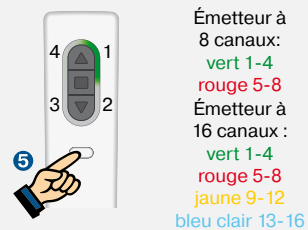
Appuyez sur la touche de programmation ❶ jusqu'à ce que l'anneau LED affiche un changement de couleur continu ❷. L'émetteur recherche tous les moteurs en mode d'apprentissage et se connecte automatiquement au moteur le plus proche (acquiescement 1x) ; l'anneau LED s'allume en jaune ❸.

Si plusieurs moteurs se trouvent simultanément en mode de programmation, sélectionnez le moteur voulu à l'aide de la touche MONTÉE ou DESCENTE ❹.



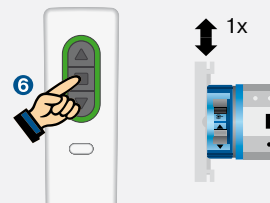
2. Sélection du canal émetteur

La touche de fonction ❺ permet de sélectionner le canal émetteur voulu d'un émetteur à plusieurs canaux. L'anneau de LED est divisé en 4 champs, eux-mêmes répartis en niveaux de couleurs. Dans l'exemple ci-contre, le canal émetteur 1 est sélectionné.



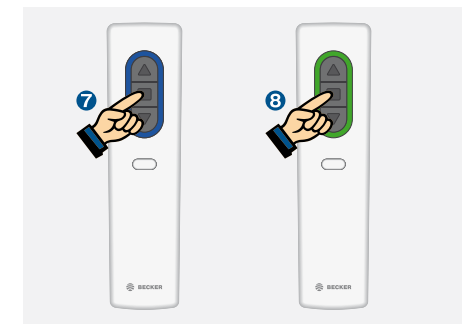
3. Constitution d'un réseau et activation d'un canal émetteur

En appuyant sur la touche ARRÊT ❻ un nouveau réseau de secteurs est créé. Le canal d'émission sélectionné est activé et pourra commander le moteur ultérieurement. L'anneau LED s'allume en vert. Le moteur confirme l'opération.



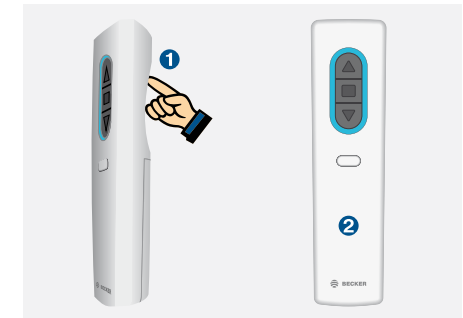
4. Activation/Désactivation d'un canal émetteur

Appuyez une nouvelle fois sur la touche ARRÊT pour désactiver le canal émetteur ❼. L'anneau LED s'allume en bleu. La mise en service (réglage des positions de fin de course, activation des fonctions spéciales, etc.) peut également être effectuée lorsque le canal d'émission est désactivé. Un nouvel appui sur la touche STOP réactive le canal d'émission ❽.



Mettez le mode de réglage sous tension

Appuyez brièvement sur la touche de programmation ❶ pour activer le mode de réglage. L'anneau de LED clignote en bleu clair ❷. Le moteur se trouve maintenant en mode « homme mort ».



Remarque :

Pour la programmation d'un nouvel émetteur dans un nouveau moteur, un réseau séparé est constitué. Pour éviter de constituer différents réseaux, mettez en service avec le même émetteur tous les autres moteurs devant être affectés au réseau.

Correction du sens de rotation

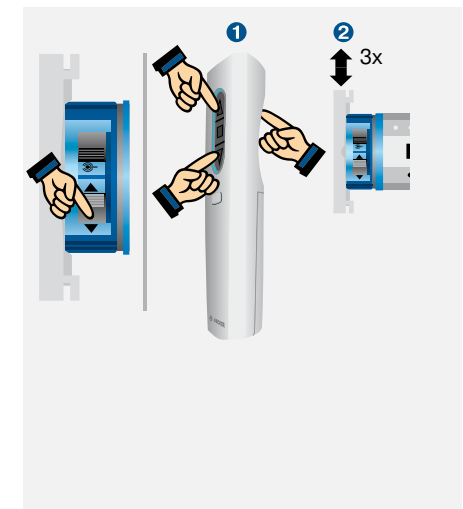
Aucune position de fin de course ne doit déjà être programmée.

Avec l'interrupteur sur le moteur :

En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le moteur.

Avec l'émetteur (en mode de réglage) :

Le mode de réglage étant activé, appuyez sur la touche de programmation, la touche MONTÉE et la touche DESCENTE ❶ jusqu'à ce que le moteur confirme l'opération trois fois ❷. L'anneau de LED affiche une lumière défilante rouge/bleue.



MOTEUR DU TYPE EVO PLUS BT

Réglage des positions de fin de course (en mode de réglage)

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

Amenez le volet roulant à la position supérieure souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et sur la touche MONTÉE jusqu'à ce que le moteur confirme l'opération une fois.

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

A Vers la butée inférieure

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

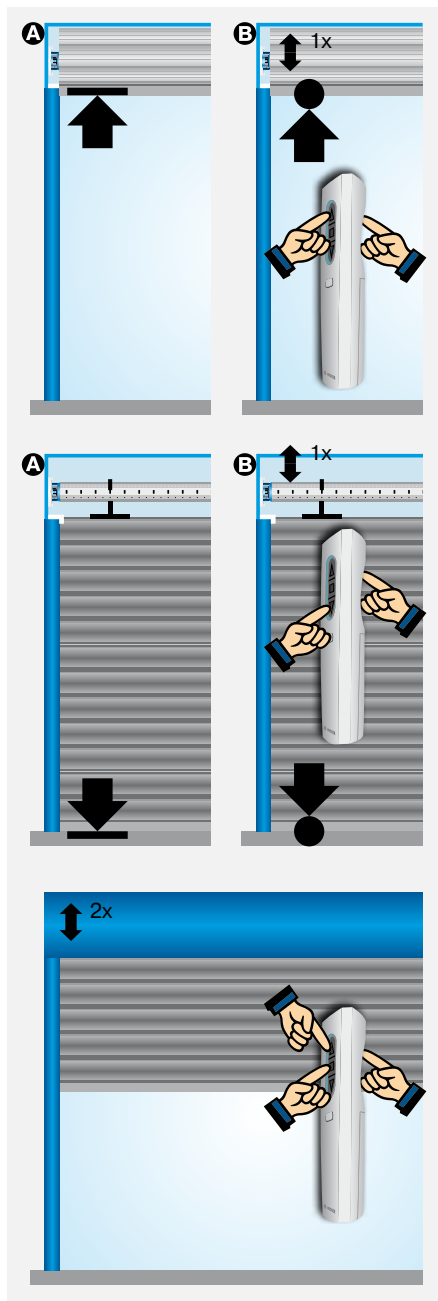
B Vers le point inférieur

Amenez le volet roulant à la position souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et sur la touche DESCENTE jusqu'à ce que le moteur confirme l'opération une fois.

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

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche STOP jusqu'à ce que le moteur confirme l'opération deux fois au bout de 6 secondes.

Si le volet roulant se trouve entre les positions de fin de course, l'opération d'effacement supprime les deux positions de fin de course. S'il se trouve sur une position de fin de course, seule cette dernière est effacée.



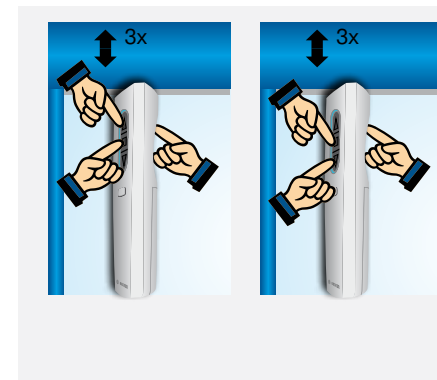
Activation des fonctions spéciales (en mode de réglage)

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

Appuyez sur les touches Programmation, STOP et MONTÉE jusqu'à ce que le moteur confirme l'opération trois fois.

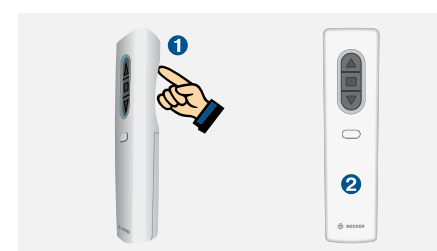
2. Activation de la fonction de moustiquaire (en option)

Faites monter le volet roulant dans la position de fin de course supérieure. Appuyez ensuite sur les touches Programmation, STOP et DESCENTE jusqu'à ce que le moteur confirme l'opération trois fois.



Quittez le mode de réglage

Appuyez longuement (3 secondes) sur la touche de programmation 1 pour activer le mode de réglage. L'anneau de LED s'éteint 2. Le moteur se trouve maintenant en mode normal.



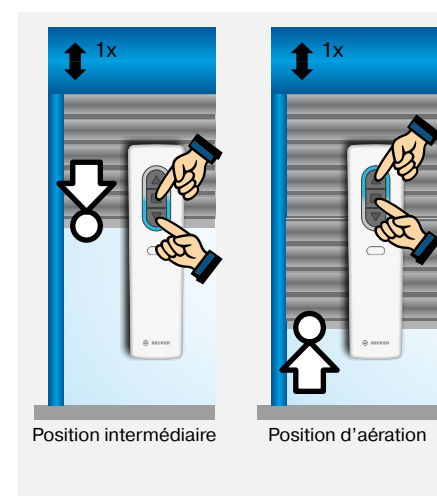
Réglage des positions intermédiaires

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

Amenez le volet roulant en position intermédiaire / position d'aération souhaitée et appuyez sur les touches STOP et DESCENTE ou STOP et MONTÉE jusqu'à ce que le moteur confirme l'opération une 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).

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

Amenez le volet roulant à la position à effacer et répétez la procédure d'apprentissage jusqu'à ce que le moteur confirme l'opération deux fois.



Remarque :

En mode de réglage, le moteur fonctionne en mode « homme mort ». 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).



MOTEUR DU TYPE EVO PLUS

Profils de déplacement

1. Sélection du profil de déplacement

Appuyez sur la touche de programmation ❶ jusqu'à ce que l'anneau LED affiche un changement de couleur continu ❷. L'émetteur se connecte au moteur le plus proche (le moteur confirme par un mouvement). Le cas échéant, sélectionnez le moteur souhaité à l'aide de la touche MONTÉE ou DESCENTE (l'anneau LED s'allume en vert ou en bleu) ❸.

Appuyez ensuite brièvement sur la touche de programmation ❹, l'anneau LED pulse en bleu clair ❺.

Appuyez ensuite sur la touche de fonction ❻ et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que l'anneau LED indique le profil de course sélectionné par un éclairage vert.

Touche MONTÉE : Mode dynamique

Le moteur se déplace en permanence à vitesse élevée.

Touche STOP : Mode standard

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

Touche DESCENTE : Mode silencieux

Le moteur se déplace en permanence à vitesse réduite.



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

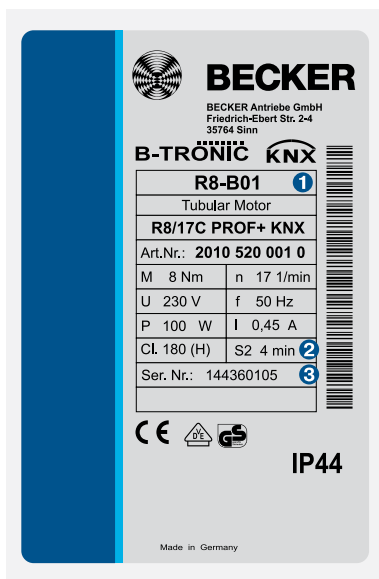


MOTEUR DU TYPE B01

Plaque signalétique

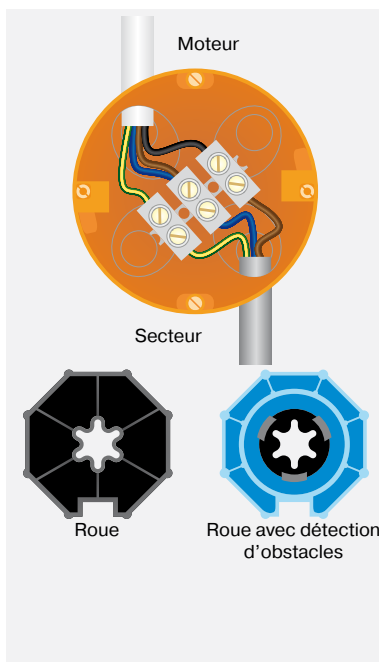
- Désignation du type : par ex. R8-B01
 - R Dimension du moteur (diamètre du tube)
 - P - 35mm
 - R - 45mm
 - 8 Couple nominal
 - B Moteur radio B-Tronic
 - 01 Type de motorisation
- Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- Numéro de série : par ex. 14 43 60105
 - 14 Année 2014
 - 43 Semaine calendaire
 - 60105 Numéro d'ordre



Branchement

Les motorisations à fin de course électronique avec récepteur radio intégré sont raccordées directement à l'alimentation électrique. Le conducteur marron est serré avec le conducteur bleu sur le 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.

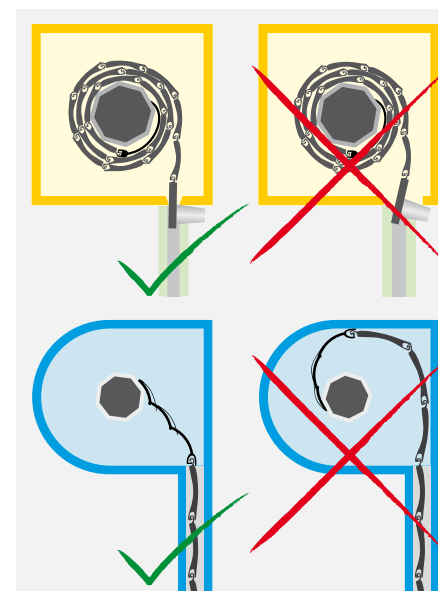
Informations

Les motorisations à fin de course électronique B01 détectent et mémorisent automatiquement les positions de fin de course lorsqu'il y a des butées. En l'absence de butées, des points de fin de course sont programmés.

Pour que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).

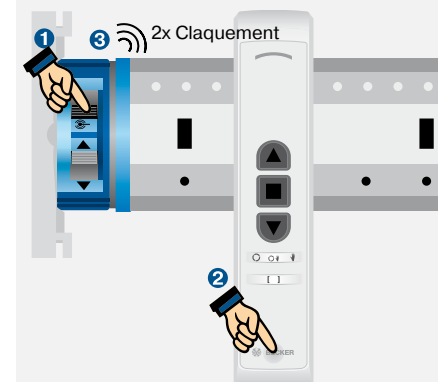
Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.



Apprentissage de l'émetteur

Placez le moteur en position de programmation en mettant l'alimentation sous tension (Power On) ou en actionnant l'interrupteur radio en mode d'apprentissage pendant 3 minutes. 1. Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître souhaité 2, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. 3.



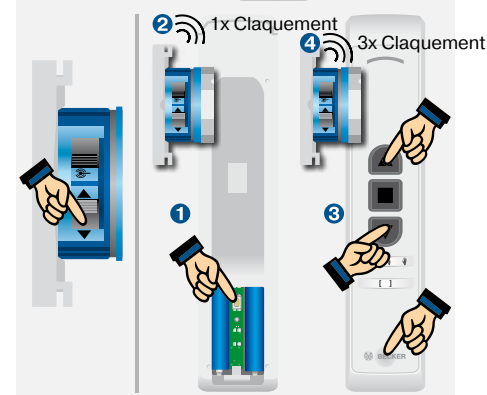
Correction du sens de rotation

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

Avec l'interrupteur sur le moteur : En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le moteur.

Avec l'émetteur : Appuyez plusieurs fois sur la touche maître 1 située sous le couvercle du compartiment de la pile, jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

Appuyez ensuite sur les touches Programmation, MONTÉE et DESCENTE 3, jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement 4.



MOTEUR DU TYPE B01

Réglage des positions de fin de course

Mettez d'abord l'émetteur en mode maître

Appuyez plusieurs fois sur la touche maître située sous le couvercle du compartiment de la pile, jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

1. Apprentissage de la position de 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. Apprentissage de la position de 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 (pour l'installation avec attaches, il faut utiliser la roue de détection d'obstacles).

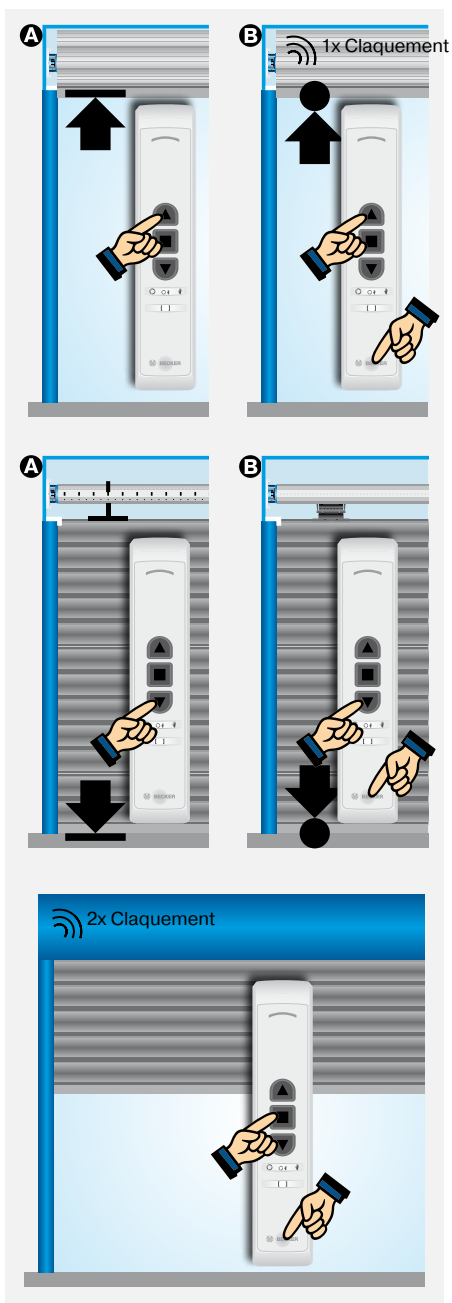
B Vers le point inférieur

Faites descendre 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 sur la touche STOP jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.

Si le volet roulant se trouve entre les positions de fin de course, l'opération d'effacement supprime les deux positions de fin de course. S'il se trouve sur une position de fin de course, seule cette dernière est effacée.



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

Amenez le volet roulant contre la butée supérieure. Appuyez ensuite sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur émette un clic. Puis appuyez sur les touches Programmation, STOP et 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.

Quitter le mode maître

Pour cela, appuyez sur la touche manuel/automatique située sur la face avant de l'émetteur, jusqu'à ce que la LED de mode manuel/automatique ne clignote plus.

Remarque :

En mode maître, le moteur fonctionne en mode « homme mort ». L'absence d'une position de fin de course est signalée par le moteur par un bref démarrage, un arrêt, puis une reprise du mouvement (ESI : indicateur d'état des fins de course). Après que les positions de fin de course ont été correctement reconnues 3 fois de suite (3 montées et descentes), le moteur mémorise définitivement ces positions.

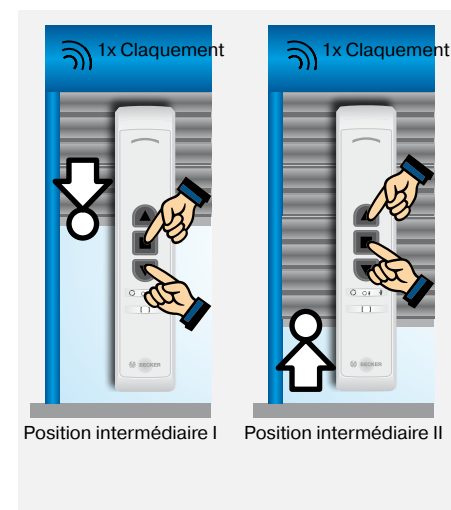
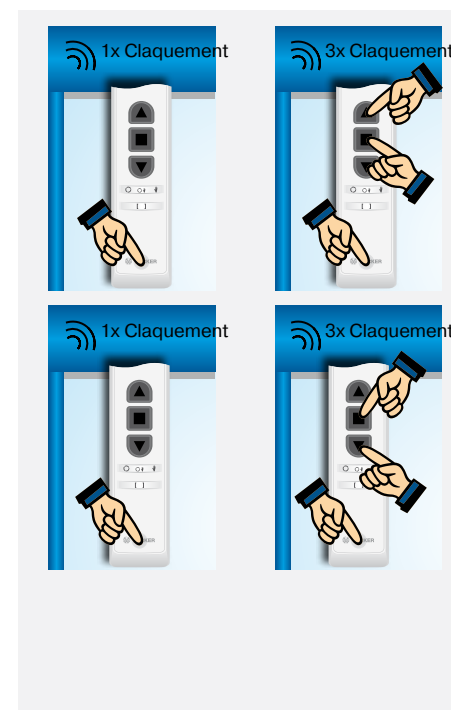
6. Apprentissage de la position intermédiaire

Amenez le volet roulant à la position souhaitée et appuyez sur les touches STOP et DESCENTE (position intermédiaire I) ou sur les touches STOP et MONTÉE (position intermédiaire II) jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

Pour atteindre la position intermédiaire correspondante, appuyez deux fois sur la touche DESCENTE ou sur la touche MONTÉE dans un délai d'une seconde (double appui).

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.



MOTEUR DU TYPE N01

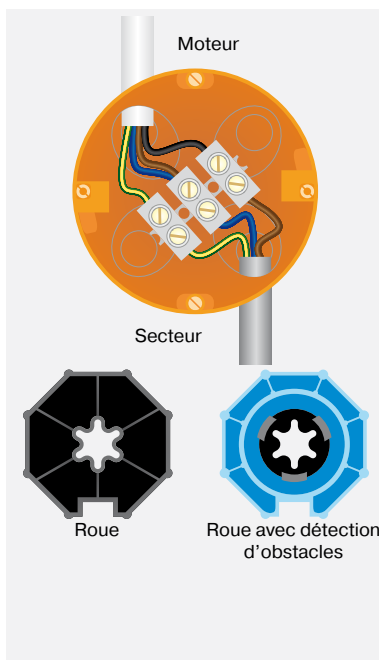
Plaque signalétique

- 1 Désignation du type : par ex. R8-17-N01
 R Dimension du moteur (diamètre du tube)
 P - 35mm
 R - 45mm
 8 Couple nominal
 N Moteur radio EnOcean
 01 Type de motorisation
- 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. 20 08 52247
 20 Année 2020
 08 Semaine calendaire
 52247 Numéro d'ordre
- 4 Code QR
 Informations en ligne relatives au moteur



Branchement

Les motorisations à fin de course électronique avec récepteur radio intégré sont raccordées directement à l'alimentation électrique. Le conducteur marron est serré avec le conducteur bleu sur le 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.

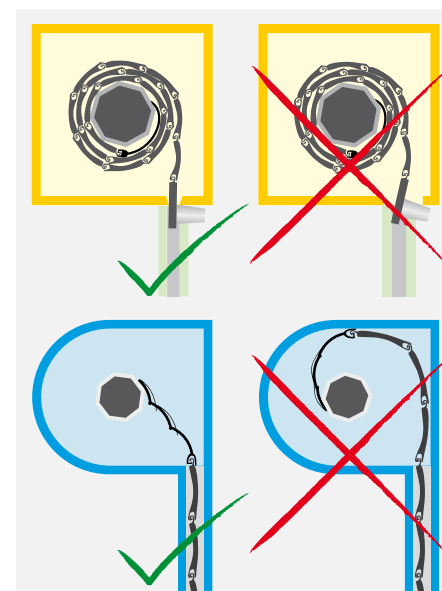
Informations

Les moteurs avec fin de course électronique N01 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 que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).

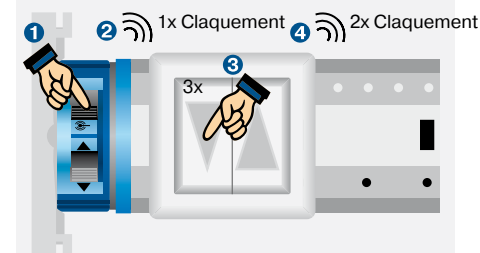
Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.



Apprentissage de l'émetteur

Mettez le moteur en mode d'apprentissage en mettant l'alimentation sous tension (Power On), le moteur claque 1 fois 2. ou en mettant le commutateur radio en position 3 en mode d'apprentissage pendant 3 minutes 1. Appuyez ensuite brièvement trois fois consécutives sur une touche de l'émetteur EnOcean 3, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. 4.

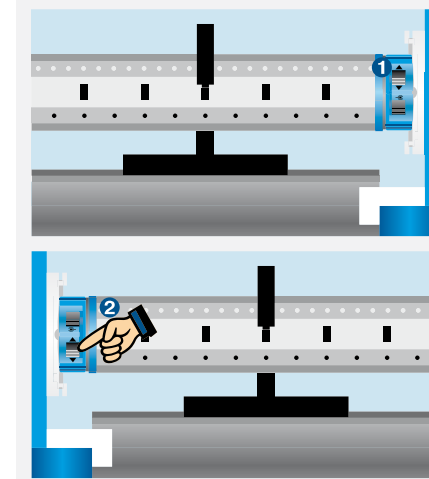


Correction du sens de rotation

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

Le commutateur de sens de rotation 1 du moteur permet de corriger le sens de rotation 2.

Comme sur l'exemple ci-contre, veillez à ce que le commutateur soit positionné correctement lors du montage à gauche ou à droite.



MOTEUR DU TYPE N01

Réglage des positions de fin de course

Mettez le moteur en mode de réglage pour commencer

Placez le moteur en position de programmation en mettant l'alimentation sous tension (Power On) ou en actionnant l'interrupteur radio (☺) en mode d'apprentissage pendant 3 minutes ①. Le moteur claque 1 fois ②. Appuyez ensuite pendant 5 secondes sur une touche de l'émetteur EnOcean ③, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. ④.

Remarque :

En mode de réglage, les ordres de montée et de descente sont exécutés avec une temporisation de 1 s.

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

Amenez le volet roulant à la position supérieure souhaitée. Appuyez ensuite brièvement 2 fois consécutives sur la touche Montée. Le moteur claque 1 fois.

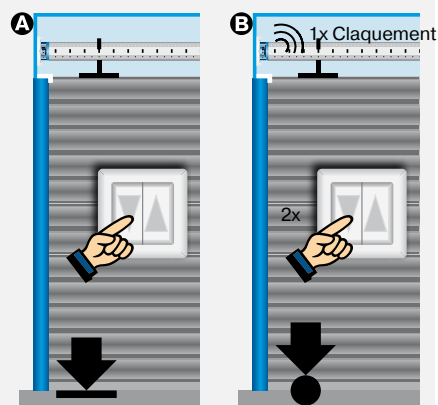
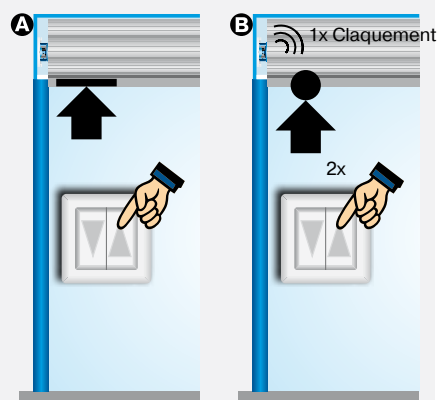
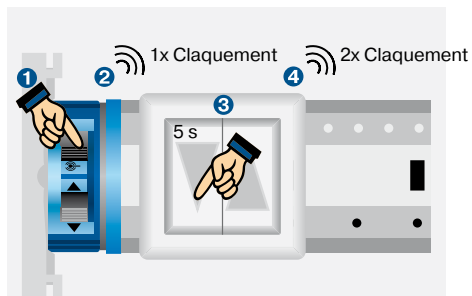
2. Apprentissage de la position de fin de course inférieure (en mode de réglage)

A Vers la butée inférieure

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

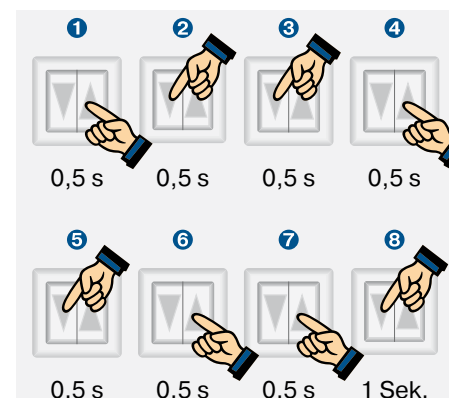
B Vers le point inférieur

Amenez le volet roulant à la position souhaitée. Appuyez ensuite brièvement à 2 reprises sur la touche Descende jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



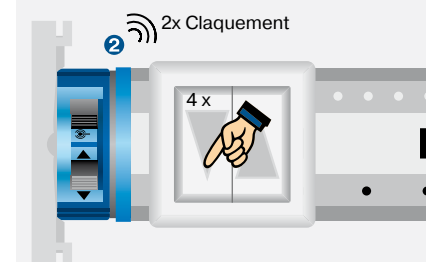
3. Effacement des positions de fin de course (en mode de réglage)

Effectuez les opérations ① à ③ de la séquence d'effacement illustrée ci-contre. En raison de la réaction temporisée en mode de réglage, le moteur n'effectue pas de déplacement. La procédure d'effacement est effectuée avec succès lorsque le moteur émet un double claquement.



Fermeture du mode de réglage

Appuyez brièvement 4 fois consécutives sur l'une des touches de l'émetteur ①. Le moteur émet un double claquement ②.



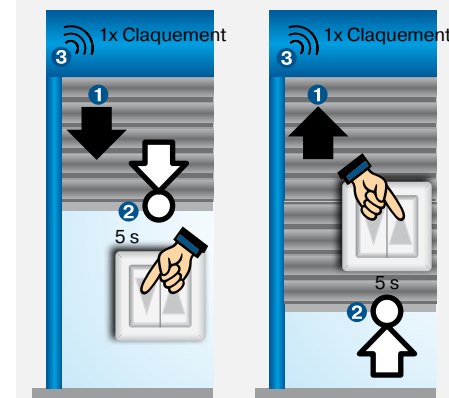
Apprentissage de la position intermédiaire

A Position intermédiaire I

Faites descendre le volet roulant ①. Pendant la descente, appuyez sur la touche DESCENTE au niveau de la position voulue ② et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que le moteur confirme la programmation par 1 claquement au bout de 5 secondes ③.

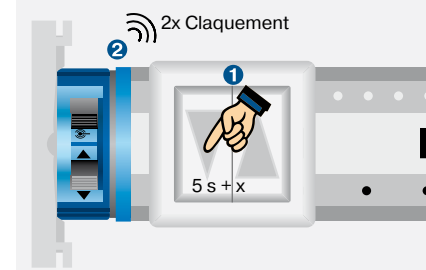
B Position intermédiaire II

Faites monter le volet roulant ①. Pendant la montée, appuyez sur la touche MONTÉE au niveau de la position voulue ② et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que le moteur confirme la programmation par 1 claquement au bout de 5 secondes ③.



Effacement de la position intermédiaire

Appuyez sur la touche MONTÉE ou DESCENTE ① et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que le moteur se déplace vers la position intermédiaire après 5 secondes et confirme la procédure d'effacement par un double claquement ②.



MOTEUR DU TYPE D01

Plaque signalétique

- 1 Désignation du type : par ex. R8-17-D01
 R Dimension du moteur (diamètre du tube)
 P - 35mm
 R - 45mm
 8 Couple nominal
 D Moteur radio DECT
 01 Type de motorisation
- 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. 20 16 0854
 20 Année 2020
 16 Semaine calendaire
 0854 Numéro d'ordre
- 4 Code QR
 Informations en ligne relatives au moteur



Branchement

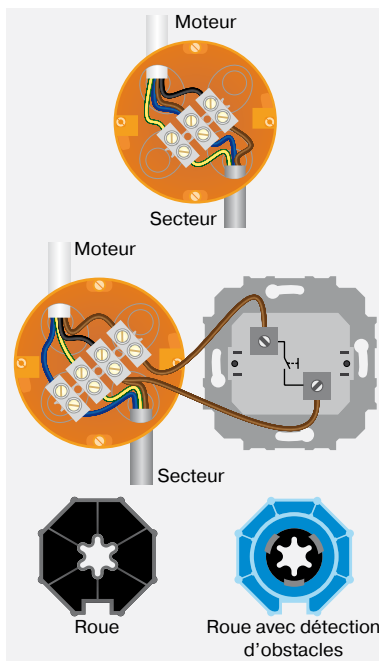
Branchement sans commande sur place

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 site, le conducteur marron du moteur est raccordé à la phase de l'alimentation secteur via un poussoir simple. Le poussoir ne doit pas être actionné pendant les 5 premières secondes suivant la mise sous tension du secteur. Ensuite, le moteur peut être commandé via le poussoir simple selon la séquence d'ordres montée, stop, descente, stop, 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 motorisations à fin de course électronique D01 détectent et mémorisent automatiquement les positions de fin de course lorsqu'il y a des butées. En l'absence de butées, des points de fin de course sont programmés.

Pour que la position de fin de course supérieure soit correctement détectée, un butoir défini doit être présent (cornière d'arrêt ou butées).

Installation avec verrous

Le dispositif anti-soulèvement doit être enclenché et presser le volet roulant contre l'appui de fenêtre.

Apprentissage de la station de base DECT

Mettez le moteur en mode d'apprentissage en mettant l'alimentation sous tension 1 (Power On – le moteur claque une fois) ou en actionnant l'interrupteur radio 2 en mode d'apprentissage pendant 3 minutes. Poursuivez en suivant les instructions de la station de base DECT.

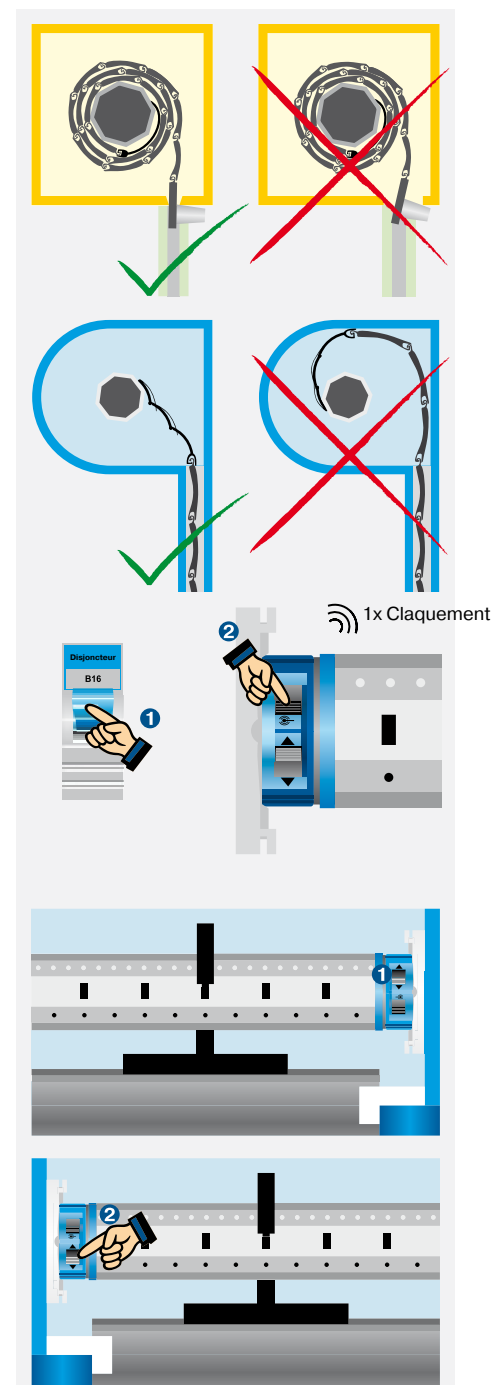
Correction du sens de rotation

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

Le commutateur de sens de rotation 1 du moteur permet de corriger le sens de rotation 2.

Comme sur l'exemple ci-contre, veillez à ce que le commutateur soit positionné correctement lors du montage à gauche ou à droite.

Le moteur dispose d'une correction automatique du sens de rotation. En cas de sens de rotation incorrect, le moteur s'arrête lors de la descente après le réglage de la position de fin de course supérieure, émet trois clics et corrige automatiquement son sens de rotation.



MOTEUR DU TYPE D01

Réglage des positions de fin de course via la commande sur site

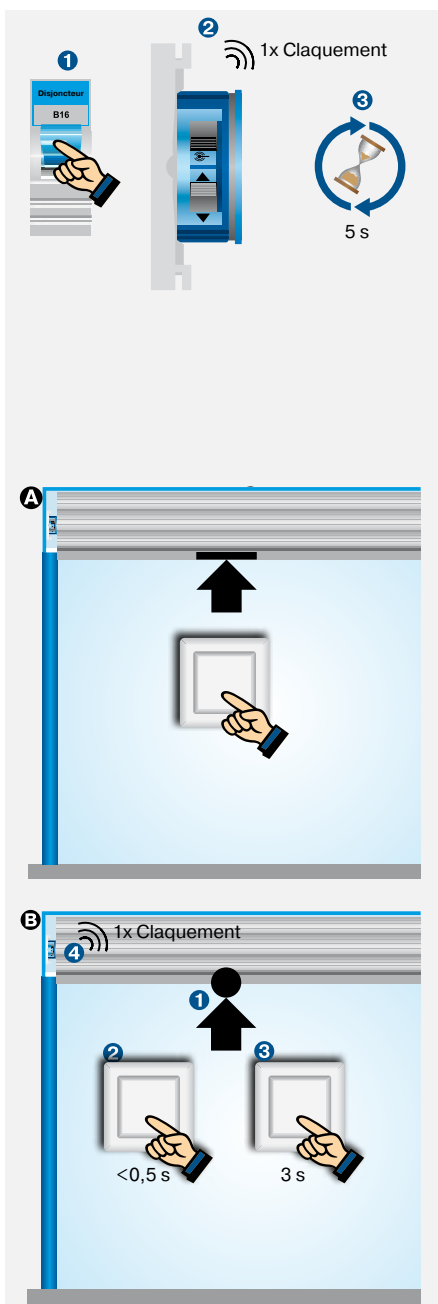
Mettez l'alimentation sous tension (Power On) ①. Le moteur émet ensuite un clic ②. Attendez ensuite 5 s ③ avant de commencer la programmation.

Remarque :

Le moteur fonctionne en mode « homme mort » et ne réagit, en alternant montée et descente, qu'après un appui prolongé sur le bouton de plus de 0,5 s. Après que les deux positions de fin de course ont été programmées, le poussoir commande le moteur par de brèves impulsions selon la séquence montée – stop – descente – stop.

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

Aenez le volet roulant à la position supérieure souhaitée ①. Appuyez d'abord très brièvement sur la touche ② et, juste après, une seconde fois en la maintenant appuyée un peu plus longtemps ③ jusqu'à ce que le moteur émette un clic ④.

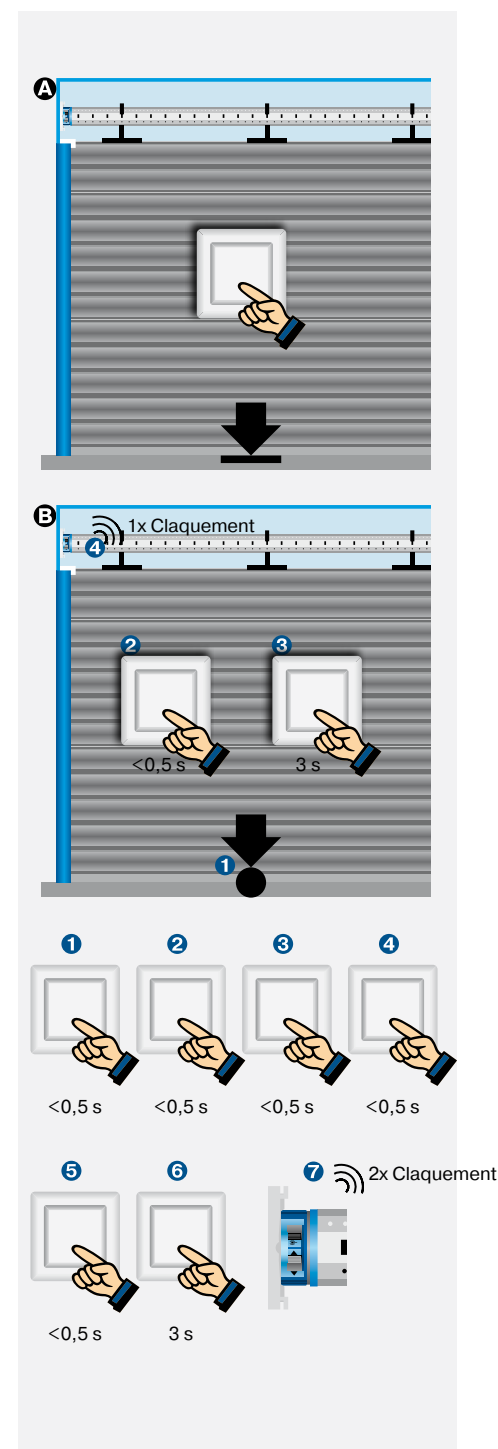
2. Apprentissage de la position de fin de course inférieure (en mode de réglage)

A Vers la butée inférieure

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

B Vers le point inférieur

Aenez le volet roulant à la position inférieure souhaitée ①. Appuyez d'abord très brièvement sur la touche ② et, juste après, une seconde fois en la maintenant appuyée un peu plus longtemps ③ jusqu'à ce que le moteur émette un clic ④.



3. Effacement des positions de fin de course

Appuyez 5 fois de suite très brièvement sur la touche (étapes ① à ⑤). Juste après, appuyez de nouveau sur la touche en la maintenant appuyée un peu plus longtemps ⑥, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. ⑦.

Remarque

Les positions de fin de course peuvent également être programmées à l'aide du kit de réglage universel ou de la FRITZ!Box.



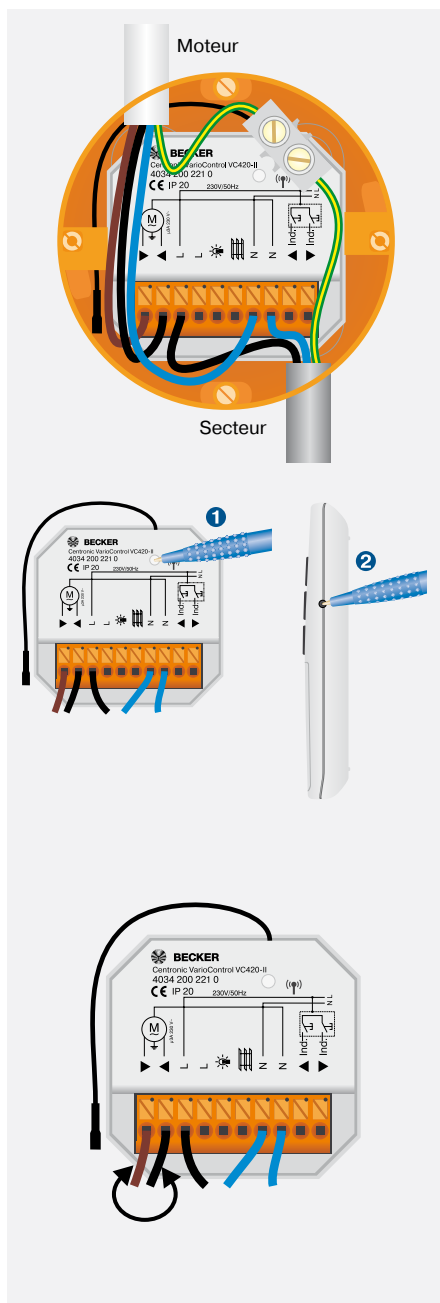
COMMANDE VC420-II

Mise en service

Branchement

Les récepteurs radio externes VC420-II permettent de mettre à niveau des moteurs filaires pour les adapter à la technique radio. Une entrée supplémentaire sur la commande VC420-II permet de commander un commutateur Montée/Descente externe.

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



Programmation de l'émetteur maître

Commutez la commande en mode de programmation pendant 3 minutes en appuyant brièvement sur la touche de programmation radio ou en connectant l'alimentation électrique (Power On) ①. Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître souhaité 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, intervertissez les fils marron et noir du câble de connexion du moteur.

Fonctions de la VC420-II


Entrées individuelles

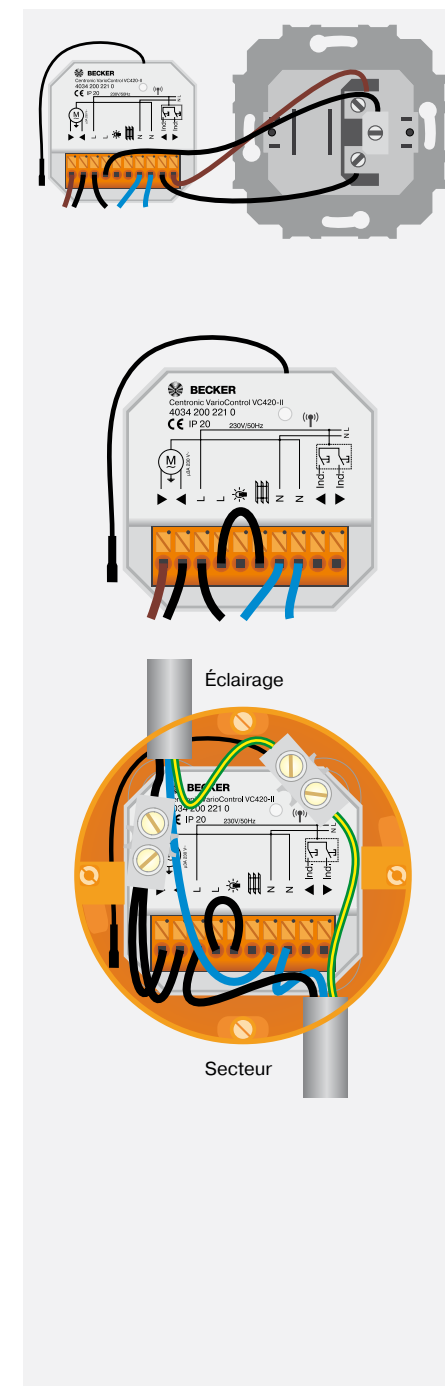
Il est possible de brancher un commutateur Montée/Descente sur les entrées individuelles. Exercez une pression prolongée sur la touche pour déclencher un ordre de montée ou de descente. Une pression brève entraîne un ordre d'arrêt. Pour arriver à la position intermédiaire correspondante, appuyez deux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



COMMANDE VC4200B

Mise en service

Branchement du boîtier de commande moteur

Sur le récepteur radio bidirectionnel VC4200B, il est possible de raccorder des moteurs conventionnels (moteurs tubulaires, moteurs de stores vénitiens) pour des applications de volets roulants et de protection solaire. Grâce à une détection de courant, le VC4200B calcule automatiquement le temps de course entre les positions de fin de course et renvoie la position du tablier à l'émetteur ou à la commande centrale. Après l'installation, le tablier doit être déplacé 3 fois complètement, sans interruption, jusqu'aux positions de fin de course.

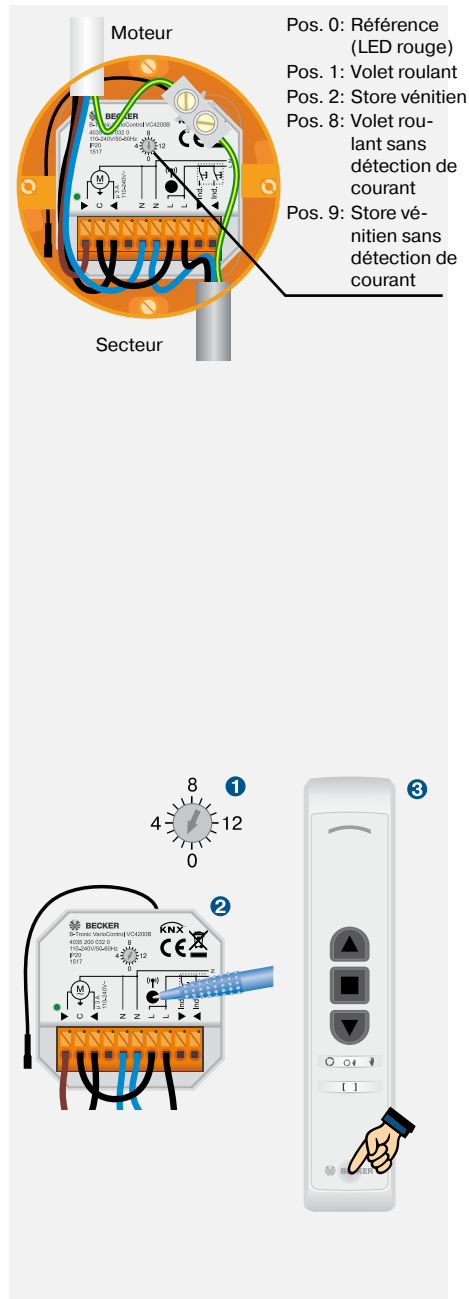
En position 8 du sélecteur de fonctions (volet roulant) et en position 9 (store vénitien), la détection de courant est désactivée. Pour l'affichage de la position dans la commande centrale (CentralControl), le temps de course doit être programmé. Pour cela, amenez le tablier en position haute en mode maître, puis maintenez enfoncées pendant 3 s les touches Prog. et Montée. Ensuite, amenez le tablier en position basse, puis maintenez enfoncées pendant 3 s les touches Prog. et Descente.

Apprentissage de l'émetteur

Mettez le sélecteur de fonctions sur la position 1 (exemple : volet roulant) ❶. Ensuite, mettez la commande en mode d'apprentissage pendant 3 minutes en maintenant la touche d'appairage radio enfoncée pendant 3 s ou en rétablissant l'alimentation (Power On) ❷. Ensuite, appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur souhaité ❸, jusqu'à ce que la commande confirme l'apprentissage par l'allumage vert de la LED.

Remarque :

Avant l'appairage, il faut également régler la fonction correspondante sur l'émetteur.



Fonctions

Correction du sens de rotation

Pour corriger le sens de rotation, intervertissez les fils marron et noir du câble de connexion du moteur. Le sens de rotation peut également être corrigé à l'aide d'une télécommande Becker (voir moteurs type B01, correction du sens de rotation).

Raccordement du module de commande d'éclairage/interrupteur radio

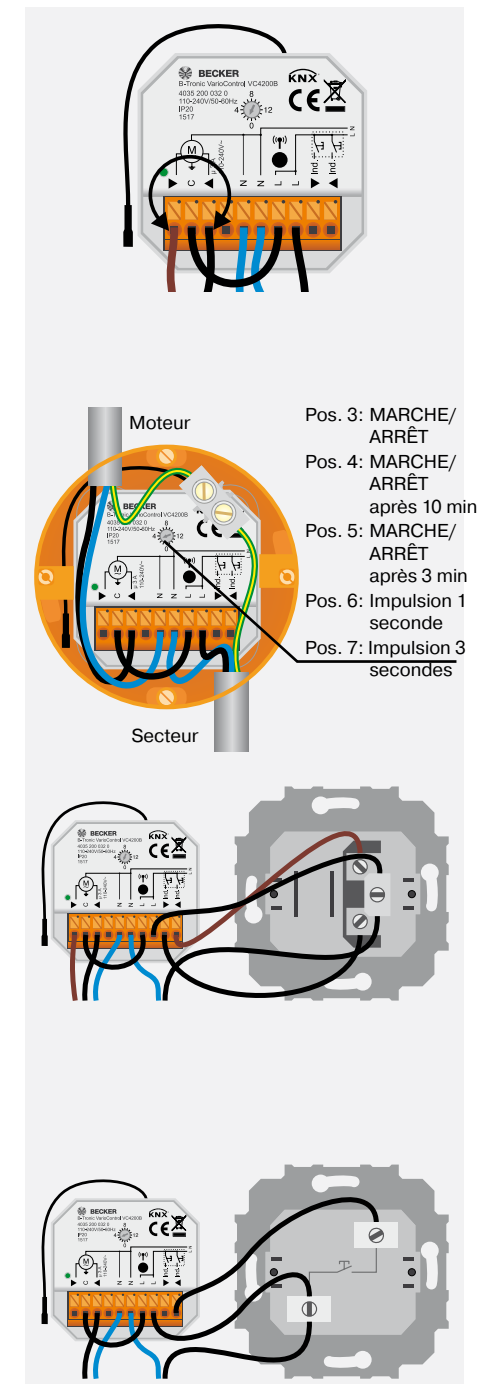
Le VC4200B peut être utilisé comme interrupteur radio. Le sélecteur de fonctions est placé sur la position souhaitée avant l'apprentissage de l'émetteur.

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. En appuyant deux fois brièvement sur la touche Montée ou Descente, la position intermédiaire correspondante est atteinte.

Fonction : Marche/Arrêt

Un bouton-poussoir peut être raccordé à l'entrée individuelle « MONTÉE ». En appuyant sur le bouton-poussoir, la sortie « MONTÉE » est activée ou désactivée.

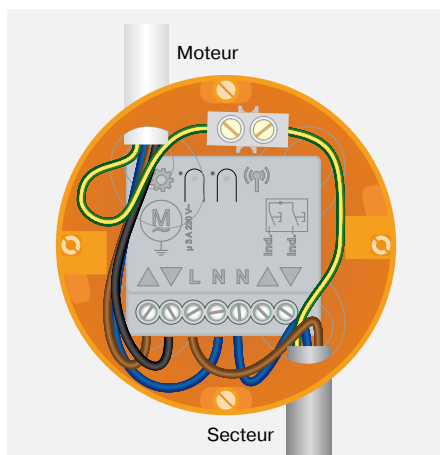


COMMANDE VC420 PLUS

Mise en service

Branchement du boîtier de commande moteur

Il est possible de brancher sur le récepteur radio bidirectionnel VC420 PLUS des moteurs filaires (moteurs tubulaires, moteurs pour stores vénitiens) pour commander des volets roulants et protections solaires. La commande VC420 PLUS calcule la position du tablier/de la toile et la retourne à l'émetteur ou à la commande CentralControl. Pour cela, le déplacement et l'inversion maximale du store vénitien doivent être réglés après l'installation.

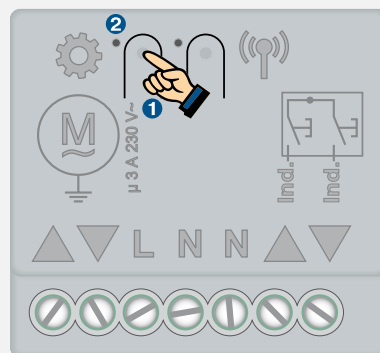


Vérification ou commutation du mode de fonctionnement

Appuyez brièvement sur la touche Mode ❶ pour afficher le mode de fonctionnement actuel par le clignotement en orange de la LED ❷.

Une pression prolongée de la touche Mode ❶ fait passer la commande dans le mode suivant. Une nouvelle pression brève permet de sélectionner le mode voulu. Une fois le mode sélectionné, la LED ❷ s'allume en vert après un bref instant et confirme ainsi le changement de mode.

Pour réinitialiser le mode de fonctionnement, maintenez la touche Mode ❶ enfoncée jusqu'à ce que la LED ❷ clignote en rouge, puis s'allume en vert.



Volet roulant (à la livraison)	Clignote 1 fois
Protection solaire	Clignote 2 fois
Store vénitien	Clignote 3 fois
Actionneur de commutation	Clignote 4 fois

Mise en mode de programmation

Passez la commande VC420 PLUS en mode de programmation en la mettant sous tension (Power On) ou en appuyant sur la touche de programmation radio ❶. La LED ❷ clignote en vert pendant 3 minutes (Centronic et CentronicPlus en mode de programmation), puis en orange (CentronicPlus en mode de programmation).

Si un réseau est déjà disponible (installation maillée), la mise en service doit se faire avec un émetteur qui se trouve déjà dans le réseau.

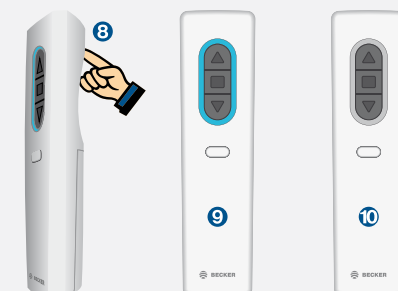
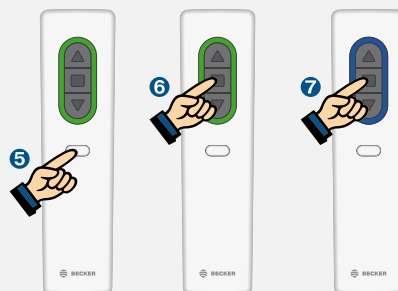
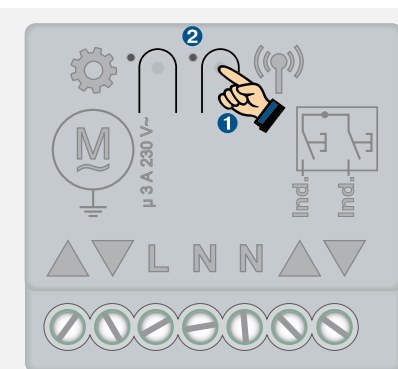
Programmation d'un émetteur CentronicPlus

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation ❶ pour que l'émetteur démarre la recherche des appareils CentronicPlus se trouvant en mode de programmation. La recherche est indiquée par un changement de couleur continu de l'anneau de LED ❷. L'émetteur se connecte avec la commande VC420 PLUS, l'anneau de LED s'allume en jaune ❸ et la VC420 PLUS effectue un déplacement. Si plusieurs récepteurs se trouvent simultanément en mode de programmation, il est possible de sélectionner le récepteur voulu à l'aide des touches MONTÉE et DESCENTE ❹. Dans le cas des télécommandes multicanaux, sélectionnez le canal émetteur voulu avec la touche de fonction ❺.

Une pression de la touche ARRÊT active le canal émetteur, l'anneau de LED s'allume en vert ❻. Une nouvelle pression de la touche ARRÊT permet de désactiver le canal émetteur, l'anneau de LED s'allume en bleu ❼. Une pression supplémentaire de la touche ARRÊT réactive le canal émetteur ❸ l'anneau de LED se rallume alors en vert ❹.

Appuyez brièvement sur la touche de programmation ❸ pour passer en mode de réglage. L'anneau de LED clignote en bleu clair ❹.

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation ❹ pour passer la télécommande en mode normal. L'anneau de LED s'éteint ❺.



COMMANDE VC420 PLUS

Programmation de l'émetteur maître Centronic

Une fois la commande VC420 PLUS mise en mode de programmation, appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître voulu 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).

Activation du mode de réglage après la programmation de l'émetteur CentronicPlus

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation **1** pour connecter l'émetteur avec un récepteur de l'installation (réseau). Après un changement de couleur en continu de l'anneau de LED **2** le récepteur confirme la connexion. L'anneau de LED s'allume en vert ou en bleu pour indiquer que le canal émetteur est actif **3** ou inactif **4**. Les touches MONTÉE et DESCENTE permettent de sélectionner la commande VC420 PLUS voulue **5**. Appuyez brièvement sur la touche de programmation **6** pour activer le mode de réglage, l'anneau de LED clignote en bleu clair **7**.

Modification du sens de rotation à l'aide de la télécommande

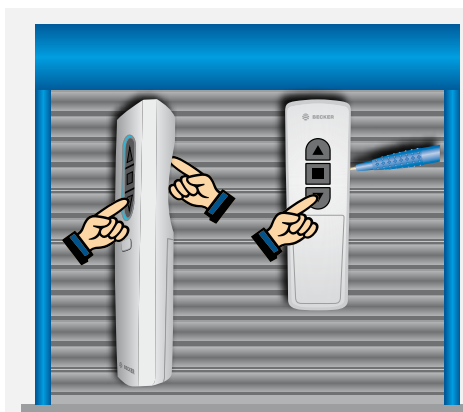
Il est uniquement possible de modifier le sens de rotation tant qu'aucun déplacement n'a été programmé.

Appuyez sur les touches de programmation, MONTÉE et DESCENTE de l'émetteur CentronicPlus (en mode de réglage) ou de l'émetteur maître Centronic jusqu'à ce que la commande confirme le changement du sens de rotation.

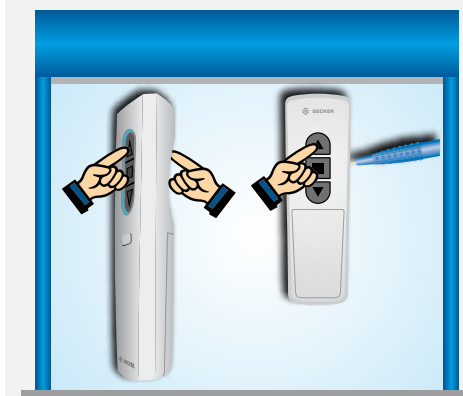


Réglage du déplacement

Faites descendre le tablier/la toile (volet roulant, protection solaire ou store vénitien) dans la position de fin de course inférieure. Appuyez sur les touches de programmation et DESCENTE de l'émetteur CentronicPlus (en mode de réglage) ou de l'émetteur maître Centronic jusqu'à ce que la commande confirme.

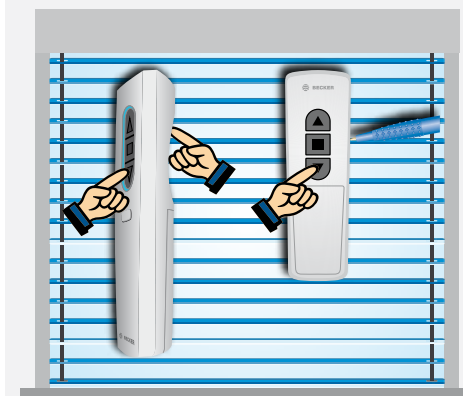


Faites ensuite monter le tablier/la toile (volet roulant, protection solaire ou store vénitien) dans la position de fin de course supérieure. Appuyez sur les touches de programmation et MONTÉE de l'émetteur CentronicPlus (en mode de réglage) ou de l'émetteur maître Centronic jusqu'à ce que la commande confirme.



Réglage de l'inversion maximale (uniquement dans le cas des stores vénitiens)

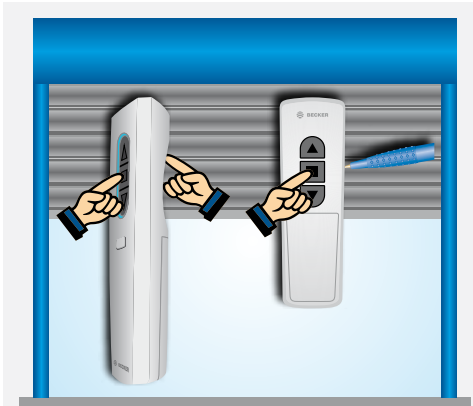
Faites monter le store vénitien depuis la position de fin de course inférieure jusqu'à ce que les lames soient entièrement ouvertes. Appuyez sur les touches de programmation et DESCENTE de l'émetteur CentronicPlus (en mode de réglage) ou de l'émetteur maître Centronic jusqu'à ce que la commande confirme.



COMMANDE VC420 PLUS

Effacement du déplacement et de l'inversion maximale (uniquement dans le cas des stores vénitiens)

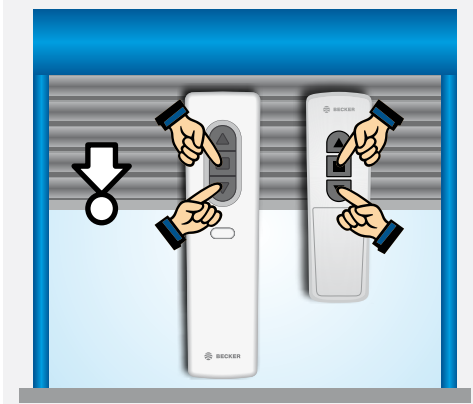
Déplacez le tablier/la toile (volet roulant, protection solaire ou store vénitien) entre les positions de fin de course. Appuyez sur les touches de programmation et ARRÊT de l'émetteur CentronicPlus (en mode de réglage) ou de l'émetteur maître Centronic jusqu'à ce que la commande confirme.



Réglage des positions intermédiaires

Apprentissage de la position intermédiaire I

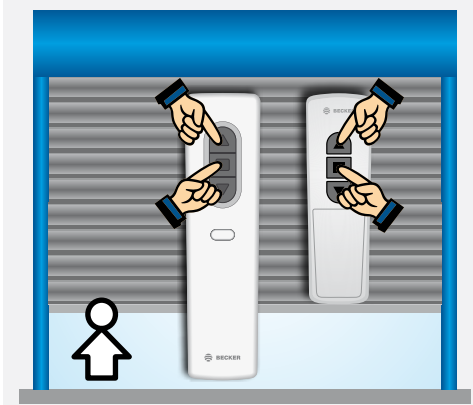
Déplacez le tablier/la toile dans la position intermédiaire souhaitée (avec inversion en mode store vénitien) et appuyez sur les touches ARRÊT et DESCENTE de l'émetteur CentronicPlus ou de l'émetteur Centronic, jusqu'à ce que la commande confirme le réglage par un déplacement.



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

Apprentissage de la position intermédiaire II

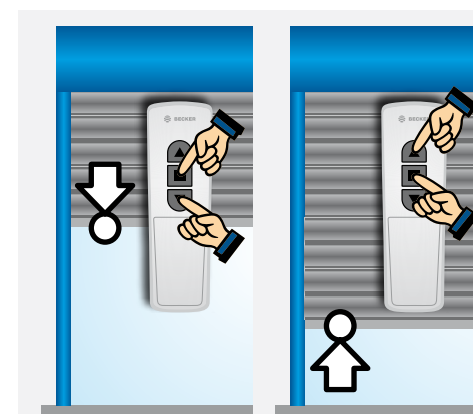
Déplacez le tablier/la toile dans la position intermédiaire souhaitée (avec inversion en mode store vénitien) et appuyez sur les touches ARRÊT et MONTÉE de l'émetteur CentronicPlus ou de l'émetteur Centronic, jusqu'à ce que la commande confirme le réglage par un déplacement.



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

Effacement de la position intermédiaire I / position intermédiaire II

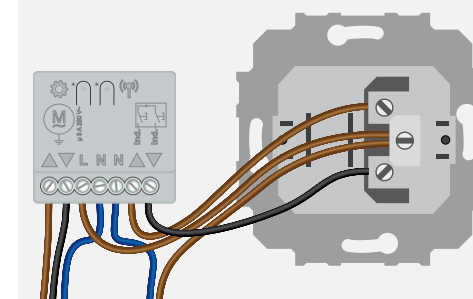
Déplacez le tablier/la toile vers la position intermédiaire à effacer en appuyant 2 fois sur la touche MONTÉE ou DESCENTE, puis répétez le processus de programmation avec l'émetteur CentronicPlus ou Centronic, jusqu'à ce que la commande confirme l'effacement par deux déplacements.



Entrées individuelles

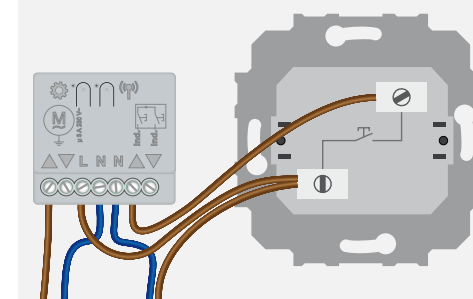
Fonction : Volet roulant/Protection solaire/Store vénitien

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 MONTÉE ou DESCENTE.



Fonction : Actionneur de commutation

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 ». Appuyez sur la touche MONTÉE ou DESCENTE d'un émetteur CentronicPlus ou Centronic pour connecter la sortie « MONTÉE » et appuyez sur la touche ARRÊT pour la déconnecter à nouveau.

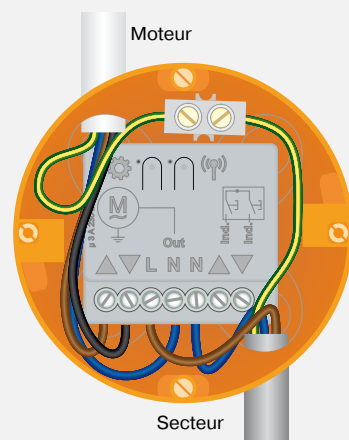


COMMANDE VC420 DECT

Mise en service

Branchement

Au récepteur radio bidirectionnel VC420 DECT, il est possible de raccorder des moteurs conventionnels (moteurs tubulaires, moteurs de stores vénitiens) pour des applications de volets roulants et de protection solaire. Le VC420 DECT calcule la position correspondante du tablier et la renvoie à la station de base DECT.

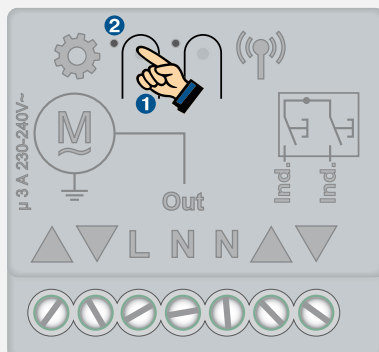


Vérifier ou changer le mode de fonctionnement

Appuyez brièvement sur la touche Mode ❶ le mode de fonctionnement actuel est indiqué par un clignotement orange de la LED ❷.

Une pression prolongée de la touche Mode ❶ fait passer la commande dans le mode suivant. La LED ❷ leuchtet s'allume en vert après un bref instant et confirme ainsi le changement de mode.

Pour réinitialiser le mode de fonctionnement, maintenez la touche Mode ❶ enfoncée jusqu'à ce que la LED ❷ clignote en rouge puis s'allume en vert.



Volet roulant (à la livraison)	Clignote 1 fois
Store vénitien	Clignote 3 fois

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 MONTÉE ou DESCENTE.

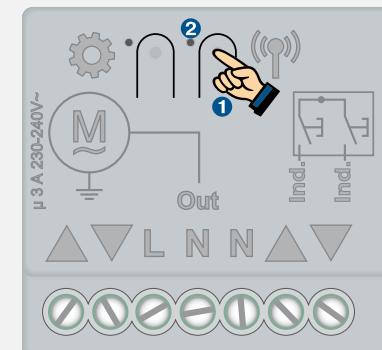
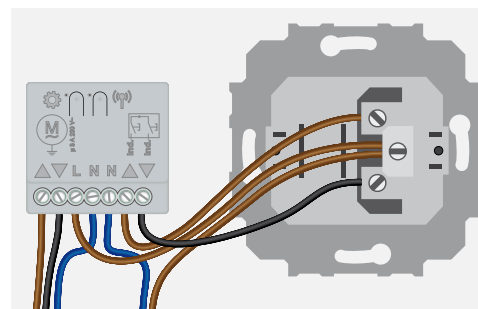
Mise en mode de programmation

En rétablissant l'alimentation (Power On) ou en appuyant sur la touche d'appairage radio ❶ le VC420 DECT passe en mode d'apprentissage. La LED ❷ la LED clignote en vert pendant 3 minutes. Si le VC420 DECT était déjà connecté à une autre station de base DECT, une tentative de rétablissement de la connexion existante est effectuée pendant 3 minutes. Pendant cette période, la LED clignote ❷ orange. Ensuite, le VC420 DECT passe à nouveau en mode d'apprentissage pendant 3 minutes supplémentaires.

Pour réinitialiser la programmation radio, appuyez sur la touche ❶ jusqu'à ce que la LED ❷ commence à clignoter en rouge puis s'allume en vert. Pendant l'allumage vert, relâchez à nouveau la touche ❶.

Fonctions supplémentaires

Les fonctions supplémentaires, telles que l'inversion du sens de rotation, le temps de course, la détection de fin de course basée sur le courant, etc., peuvent être réglées dans la FRITZ!Box.



COMMANDE LC422 DECT

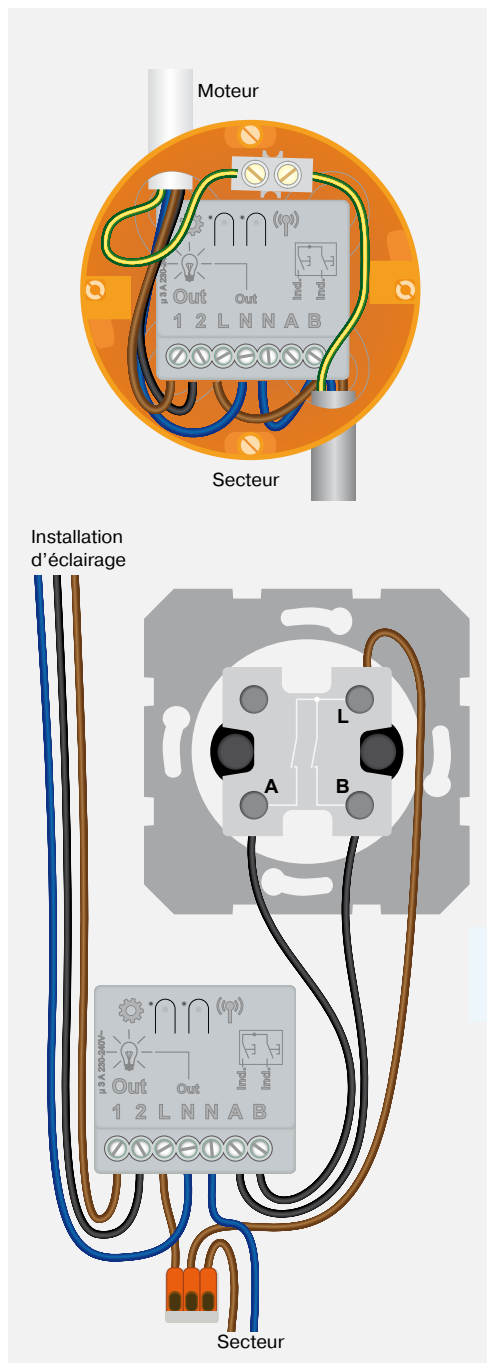
Mise en service

Branchement

Le module de commande LC422 DECT dispose de 2 sorties de commutation ainsi que de 2 entrées pour boutons-poussoirs. Une installation d'éclairage peut être raccordée à chaque sortie de commutation. Le LC422 DECT transmet l'état des sorties à la station de base. La fonction des sorties peut être réglée dans la FRITZ!Box.

Raccordement du bouton-poussoir

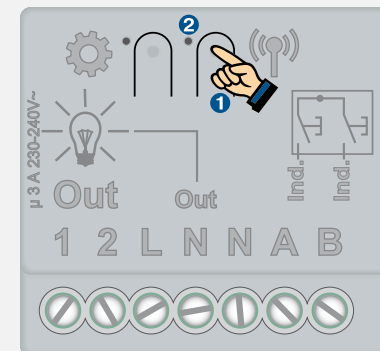
Via les deux entrées pour boutons-poussoirs, il est possible de générer des signaux radio DECT. La fonction des entrées peut être réglée dans la FRITZ!Box.



Mise en mode de programmation

En rétablissant l'alimentation (Power On) ou en appuyant sur la touche d'appairage radio ❶ le LC422 DECT passe en mode d'apprentissage. La LED ❷ la LED clignote en vert pendant 3 minutes. Si le LC422 DECT était déjà connecté à une autre station de base DECT, une tentative de rétablissement de la connexion existante est effectuée pendant 3 minutes. Pendant cette période, la LED clignote ❷ orange. Ensuite, le LC422 DECT passe en mode d'apprentissage pendant 3 minutes supplémentaires.

Pour réinitialiser la programmation radio, appuyez sur la touche ❶ jusqu'à ce que la LED ❷ commence à clignoter en rouge puis s'allume en vert. Pendant que la LED est allumée en vert, relâchez à nouveau la touche ❶.

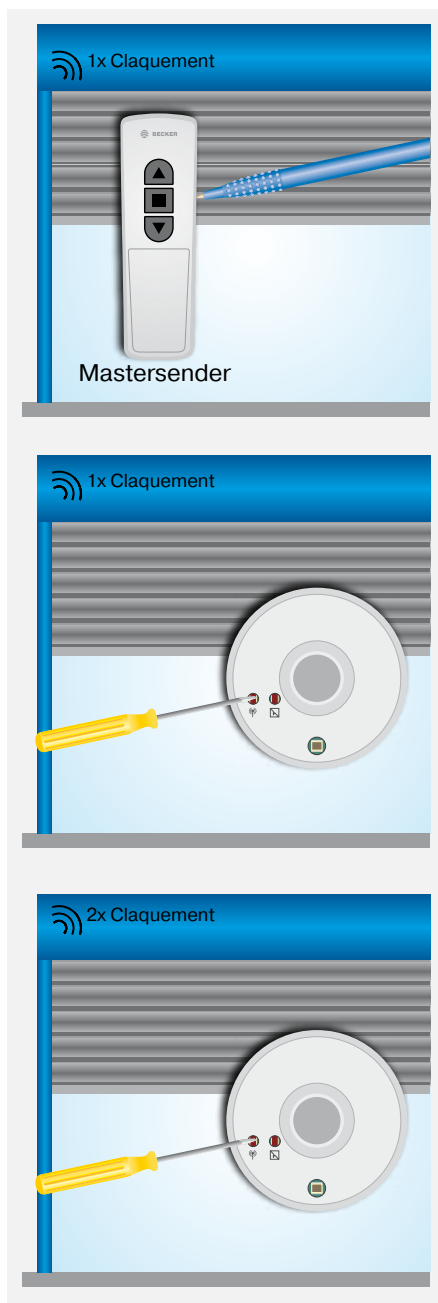


COMMANDE SC431-II

Mise en service du capteur de lumière radio SC431-II

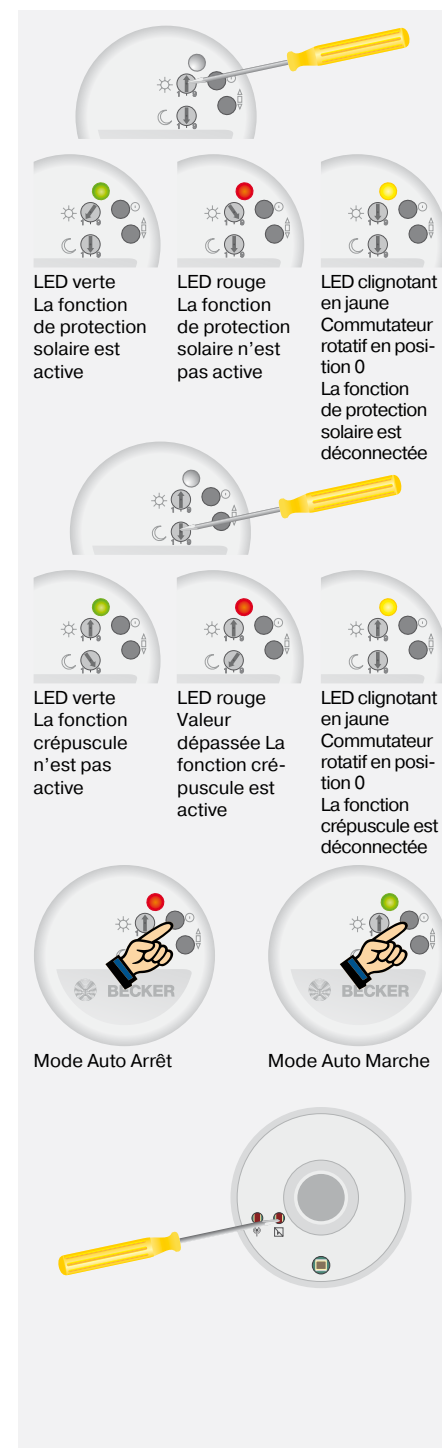
Programmation de la SC431-II

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.



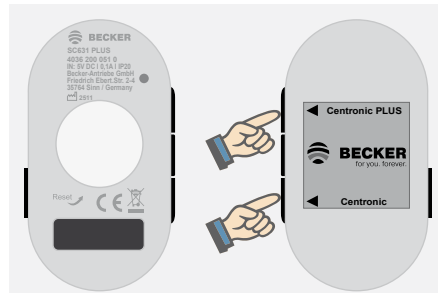
COMMANDE SC631 PLUS

Mise en service du capteur de luminosité radio SC631 PLUS

Fixer le capteur sur la vitre

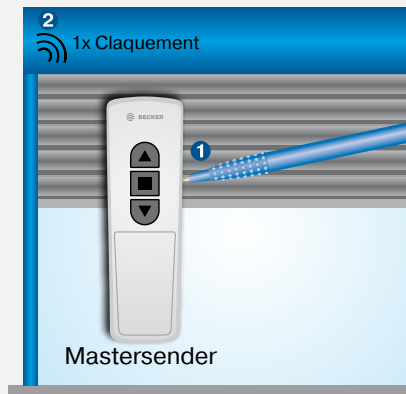
Installez le capteur sur la vitre à l'aide de la pastille adhésive située au dos. La lumière incidente réveille le capteur.

Sélectionnez maintenant le système radio.

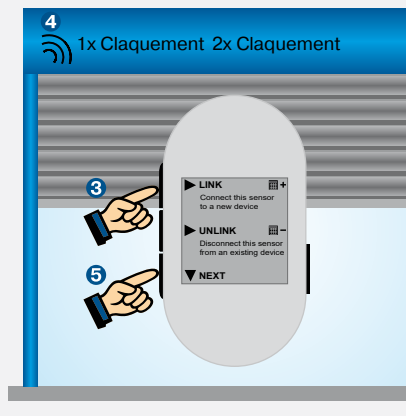


Appairer avec un récepteur Centronic

Appuyez sur la touche de programmation ❶, sur le côté droit de l'émetteur maître jusqu'à ce que le récepteur confirme (l'opération) ❷.



Appuyez sur la touche LINK supérieure ❸ jusqu'à ce que le récepteur confirme d'abord 1 fois, puis 2 fois ❹.



Pour quitter les réglages, appuyez 4 fois sur la touche inférieure ❺.

Appairer avec un récepteur CentronicPLUS

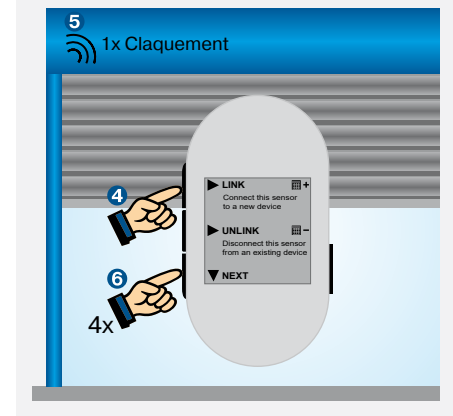
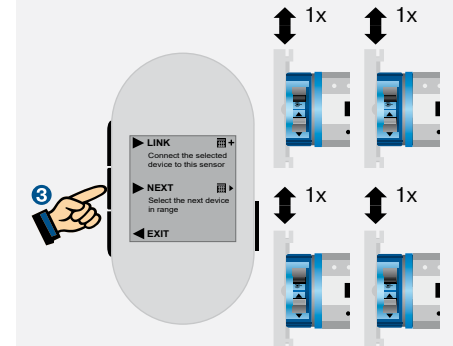
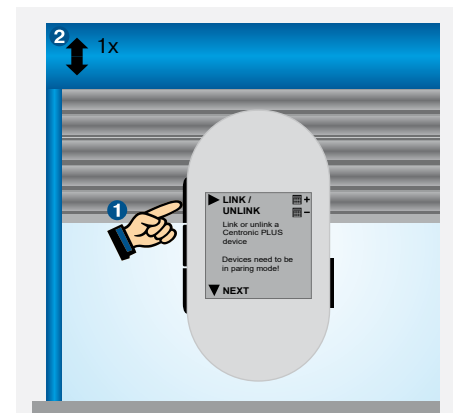
Appuyez sur la touche LINK supérieure ❶. Le SC631 PLUS recherche tous les récepteurs qui se trouvent en mode d'apprentissage, par exemple après une mise sous tension (Power On).

Après un court instant, le récepteur présentant la meilleure qualité de réception confirme (l'opération) ❷.

Le cas échéant, sélectionnez à l'aide de la touche NEXT centrale ❸ un autre récepteur.

En appuyant sur la touche LINK supérieure ❹ le SC631 PLUS est appairé avec le récepteur sélectionné. Le récepteur confirme l'appairage ❺.

Pour quitter les réglages, appuyez 4 fois sur la touche inférieure ❻.



COMMANDE SC631 PLUS

Accéder au menu

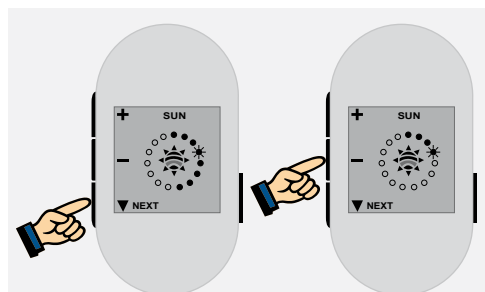
En appuyant simultanément sur les touches Montée et Descente, vous accédez au niveau de menu.

Menu SUN (seuil soleil)

Les points noirs indiquent la valeur de soleil réglée.

Le point représenté par un soleil indique la valeur de soleil actuellement mesurée.

Le seuil peut être réglé à l'aide des deux touches supérieures.

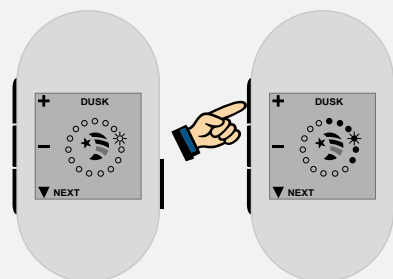


Menu DUSK (seuil crépuscule)

En appuyant sur la touche NEXT inférieure, vous accédez au menu de réglage du seuil crépuscule.

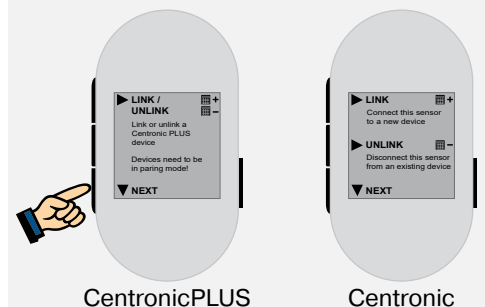
Le point représenté par un soleil indique la valeur de crépuscule actuellement mesurée.

Le seuil peut être réglé à l'aide des deux touches supérieures.



Menu LINK/UNLINK

Après avoir appuyé sur la touche NEXT inférieure, le menu permettant d'appairer / de désappairer d'autres récepteurs pour des appareils Centronic ou CentronicPLUS s'affiche.



CentronicPLUS

Centronic

Menu INFO/UPDATE

En appuyant de nouveau sur la touche NEXT inférieure ① vous accédez au menu INFO / UPDATE. Sous le point INFO ② la tension de la batterie (%), la luminosité actuellement mesurée (kLux), le temps écoulé depuis le redémarrage (h) et la version logicielle sont affichés. À l'aide de la touche EXIT inférieure ③ vous accédez de nouveau au menu INFO / UPDATE.

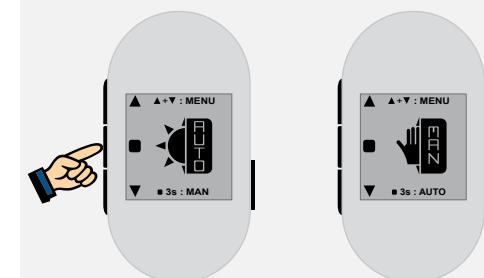
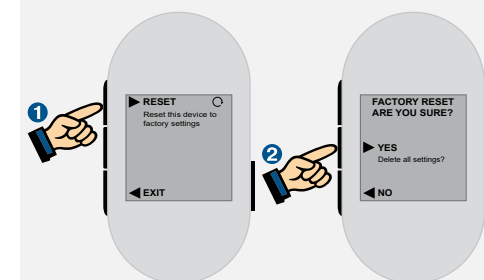
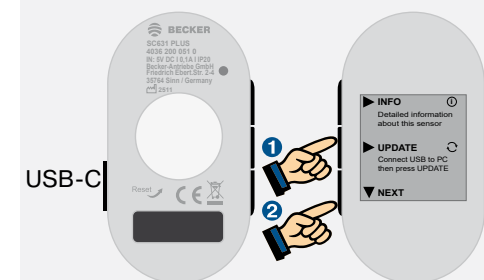
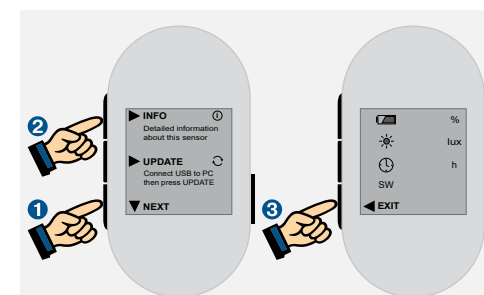
Sur le côté, à l'arrière, se trouve un port USB-C sous un capuchon de protection. Via ce port, il est possible de mettre à jour le logiciel via le point UPDATE ①.

En appuyant sur la touche NEXT inférieure ②, vous accédez au menu RESET.

En appuyant sur la touche RESET supérieure ①, vous ouvrez le menu de réinitialisation (RESET). Après validation avec la touche YES centrale ②, le SC631 PLUS est réinitialisé aux paramètres d'usine.

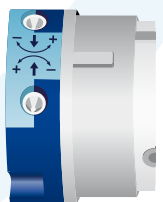
Basculement manuel / automatique

En maintenant la touche STOP centrale enfoncée pendant 3 s, il est possible de basculer entre le mode manuel et le mode automatique.

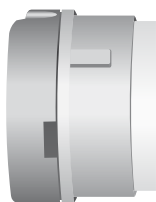


GÉNÉRALITÉS

Types de moteurs pour protections solaires



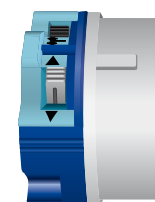
Type M:
Fin de course
mécanique



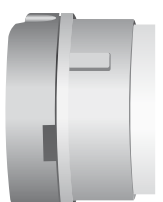
Typ S(+):
(1997-2003)
Moteur avec fin de
course électronique



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



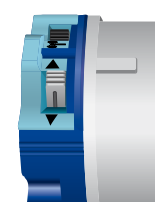
Typ SF(+):
(2000-2003)
Moteur avec fin de
course électronique et
récepteur radio
(40 MHz)



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



Type E12:
(à partir de 2017)
Moteur avec fin de
course électronique,
programmation point à
point et marche en sens
inverse (tension de la
toile)



Type C12:
(à partir de 2017)
Moteur avec récepteur
radio Centronic (868,3
MHz) et marche en sens
inverse (tension de la
toile)



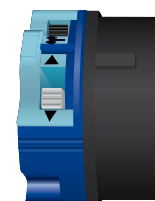
Typ SEB(+):
(2003-2016)
Moteur avec fin de
course électronique et
marche en sens inver-
se (tension de la toile)



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



Type E15:
(à partir de 2017)
Moteur avec fin de
course électronique,
programmation point à
point



Type C12 PLUS:
(à partir de 2021)
Moteur avec récepteur
radio Centronic, Cen-
tronicPlus et marche en
sens inverse (tension de
la toile)



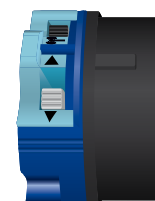
Typ SEI1 / Type E16:
(à partir de 2012 / à
partir de 2018)
Moteur avec fin de
course électronique,
pour système de ver-
rouillage



**Typ SEF11 /
Type C16:**
(à partir de 2012 / à
partir de 2018)
Moteur avec récepteur
radio Centronic (868,3
MHz) pour système de
verrouillage



Type C18 PLUS:
(à partir de 2021)
Moteur avec récep-
teur radio Centronic,
CentronicPlus et détec-
tion d'obstacles sensible
pour écrans ZIP



Type C16 PLUS:
(à partir de 2025)
Moteur avec récep-
teur radio Centronic,
CentronicPlus pour sys-
tème de verrouillage



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 l'outil de commande existant. Procédez pour cela comme suit :

Commencez par faire tourner le moteur pendant 6 secondes dans le sens montée ou 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 ❶.

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, C12 PLUS, C18 ou C18 PLUS.



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(+) (jusqu'en 2002), du type PSF(+) (de 2003 à 2017), du type SEFI1 (à partir de 2012), du type C18 (à partir de 2017), C12 (à partir de 2017), du type C16 (à partir de 2018), C12 PLUS (à partir de 2021) ou du type C18 PLUS (à partir de 2021).

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 SEFI1 ou du type E16 ou SEI1.

Si le moteur est intégré dans un écran ZIP, c'est un moteur du type C18 ou C18 PLUS.

Faites descendre la toile ❶ et appuyez à nouveau sur la touche de programmation ❷ 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 ❶ pendant 2 secondes. Si vous entendez un double claquement, le moteur installé est du type S(+) (jusqu'en 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 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.

Appuyez 2 fois successivement sur la touche de programmation ❶ 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).



MOTEUR DU TYPE M (M04)

Plaque signalétique

❶ Désignation du type : par ex. R8-17-M04

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

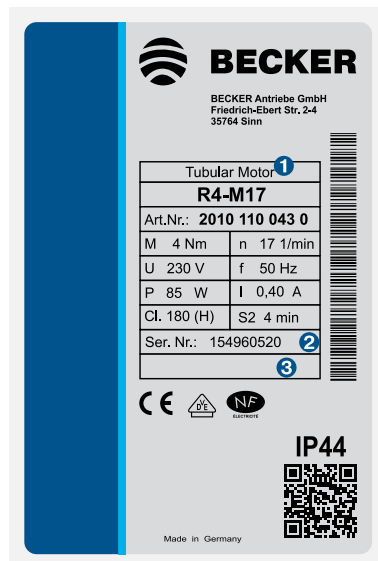
8/17 Couple nominal/Vitesse de sortie
M Fin de course mécanique
04 Type de motorisation

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. 252036567

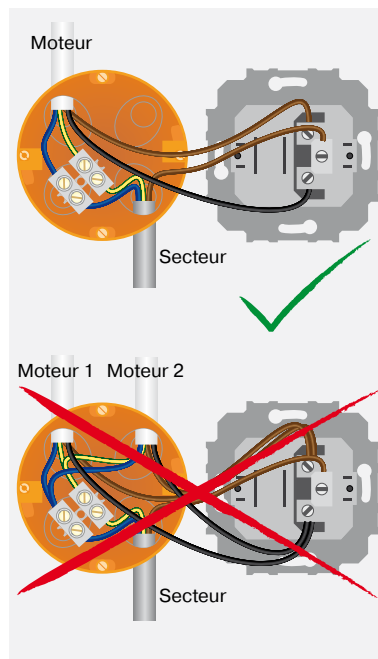
25 Année 2025
20 Semaine calendaire
36567 Numéro d'ordre



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).

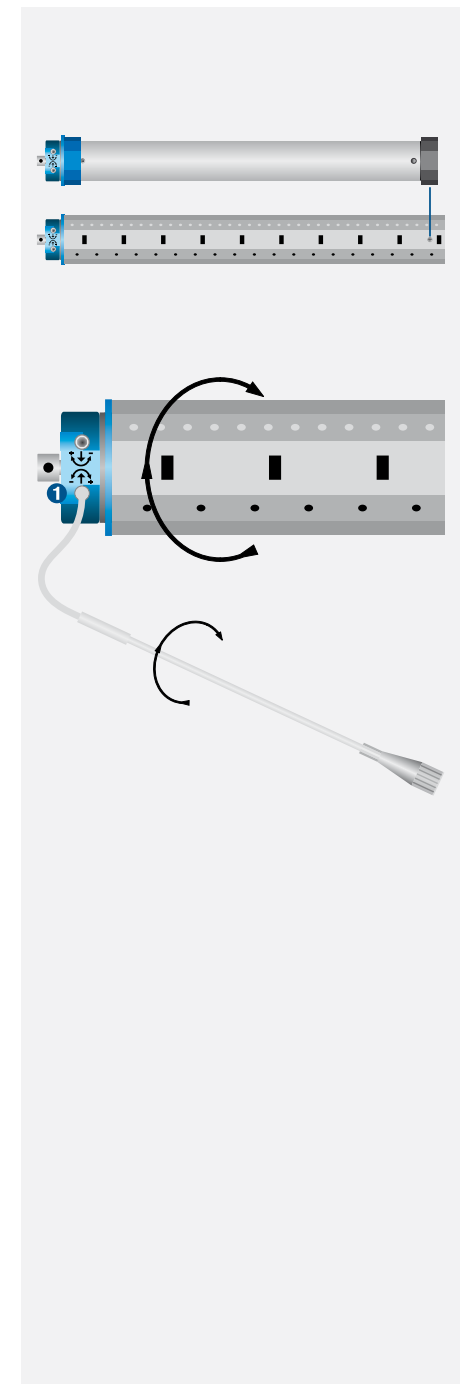
Marquez la position de la roue sur l'arbre et percez à cet endroit un trou de 4 mm.

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 ❶. Sur le réglage correspondant, la position de fin de course est réglée à l'aide de l'outil de réglage flexible (réf. 4933 200 002 0).

La rotation dans le sens + élargit la plage ; la rotation dans le sens - la réduit.

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



MOTEUR DU TYPE M (M04)

Réglage des positions de fin de course

1. Réglage de la fin de course de sortie

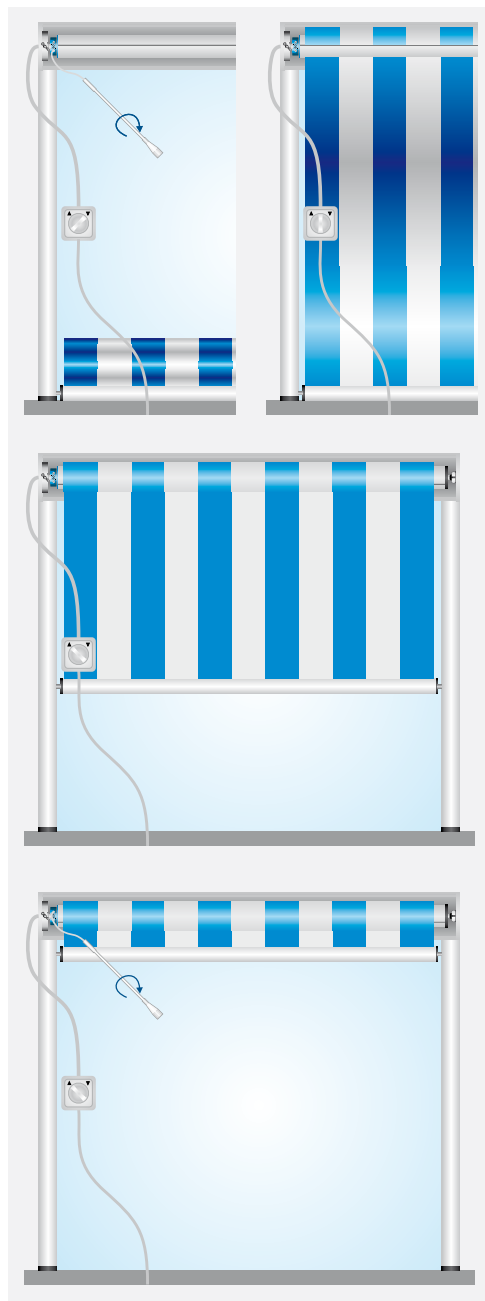
Après le montage de l'arbre, faites tourner le moteur dans le sens de sortie jusqu'à ce qu'il s'arrête automatiquement. À l'aide de l'outil de réglage flexible, tournez le réglage correspondant dans le sens + (sens horaire) jusqu'à ce que l'arbre se trouve dans une position appropriée pour relier le tablier à l'arbre.

Reliez le tablier à l'arbre.

Faites rentrer le tablier jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement au niveau de la fin de course de rentrée via le fin de course.

Remarque : À l'état de livraison (réglage usine), la plage de fin de course est pré-réglée sur 2 tours en sens de rentrée et en sens de sortie. Lors de la rentrée, le moteur s'arrête après 4 à 5 tours.

À l'aide de l'outil de réglage flexible, tournez le réglage correspondant dans le sens + (sens horaire) jusqu'à ce que le tablier se trouve en fin de course de rentrée.

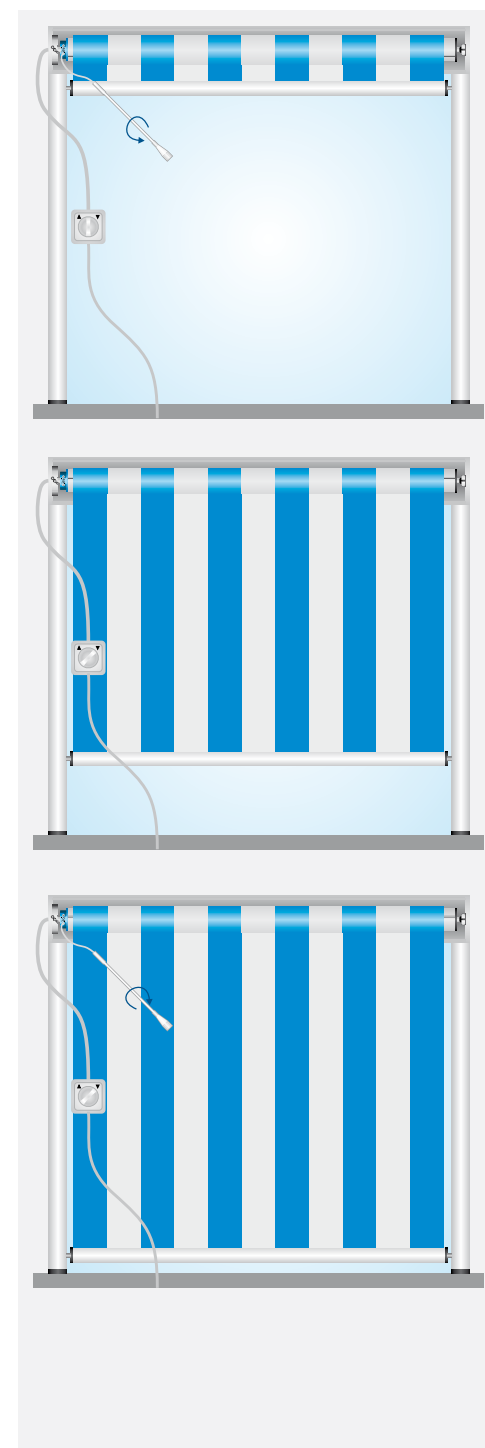


Coupez la commande de rentrée. À l'aide de l'outil de réglage flexible, tournez le réglage de la fin de course de sortie de 3 à 10 tours dans le sens - (selon le nombre d'enroulements de la toile sur l'arbre lorsque le tablier est sorti).

2. Réglage de la fin de course de rentrée

Faites descendre la toile jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement lorsqu'il atteint le fin de course de sortie.

À l'aide de l'outil de réglage flexible, tournez le réglage de la fin de course de sortie dans le sens + (sens horaire) jusqu'à atteindre la position de sortie souhaitée.



MOTEUR DU TYPE S(+)

Plaque signalétique

- ❶ Désignation du type : par ex. R 20/17 S+
 - R Dimension du moteur (diamètre du tube)
R - 45mm
L - 58mm
 - 20/17 Couple nominal/Vitesse de sortie
 - S Fin de course électronique pour protection solaire
 - + Force de fermeture accrue pour stores bannes coffres
- 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. 05 48 50572
 - 05 Année 2005
 - 48 Semaine calendaire
 - 50572 Numéro d'ordre



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.

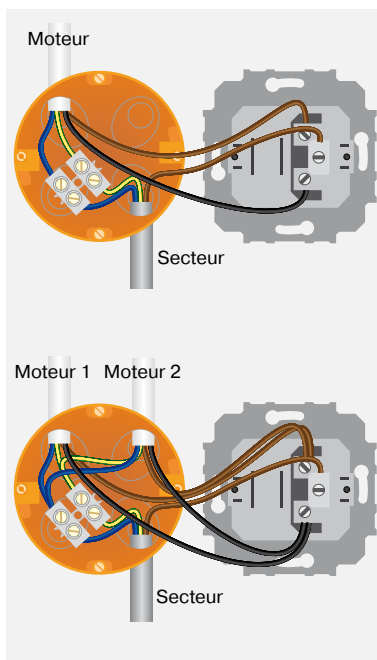
Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de MONTÉE et de DESCENTE.

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

R8/17 S - R12/17 S(+) =
max. 5 moteurs

R20/17 S(+) - R60/17 S(+) =
max. 3 moteurs

L70/17 S(+) - L120/11 S(+) =
max. 2 moteurs



Informations

Les moteurs à fin de course électronique S(+) détectent et programment automatiquement la fin de course de rentrée lorsqu'une butée permanente est présente.

Moteurs Type S

Les moteurs S sont utilisés pour le fonctionnement des screens, des stores bannes et des stores de véranda.

Moteurs Type S+

Les moteurs S+ sont utilisés pour le fonctionnement de stores bannes coffres nécessitant un couple de fermeture accru. Dans ce cas, le coffre est toujours entièrement fermé.

Les fins de course peuvent être réglées 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.



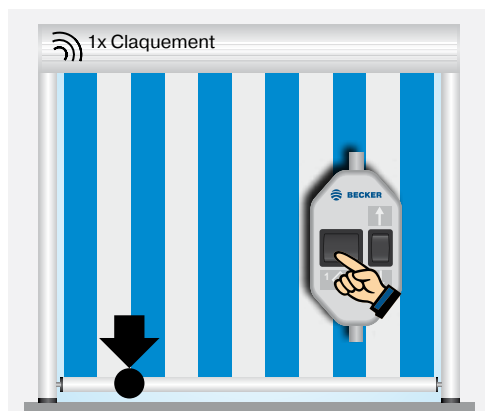
MOTEUR DU TYPE S(+)

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

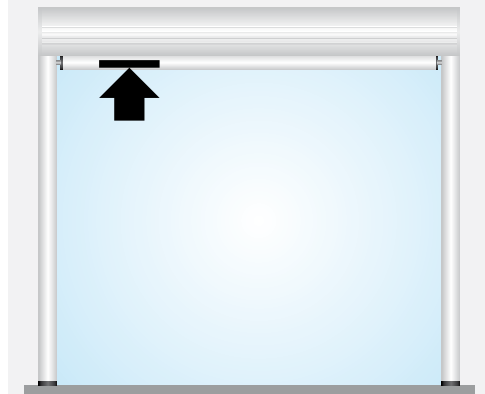
Raccordez, en respectant les couleurs, les conducteurs des câbles de raccordement du moteur et du kit de réglage Becker.

Amenez le tablier à la position souhaitée et maintenez la touche de programmation enfoncée jusqu'à ce que le moteur émette 1 clic.



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

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



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

Appuyez sur la touche de programmation am Kit de réglage, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.



MOTEUR 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 raccordement enfichable
 - P Programmable point à point
 - S Fin de course électronique pour protection solaire
 - + Force de fermeture accrue pour stores bannes coffres
- 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



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.

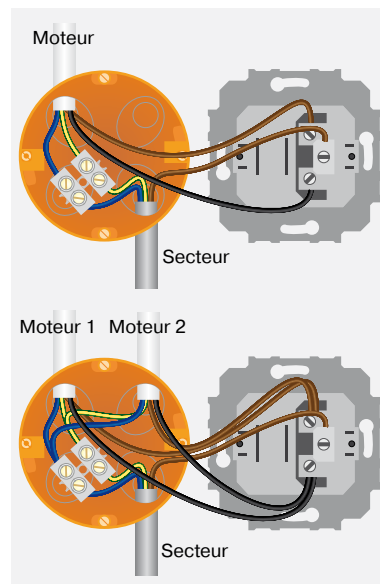
Le temps de commutation en cas de changement de direction doit être de 0,5 seconde au minimum. Le commutateur et les commandes ne doivent pas exécuter d'ordres simultanés de MONTÉE et de DESCENTE.

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

R5/20 PS - R12/17 C PS(+) = max. 5 moteurs

R20/17 C PS(+) - R60/17 C PS(+) = max. 3 moteurs

L70/17 C PS(+) - L120/11 C PS(+) = max. 2 moteurs



Informations

Les moteurs à fin de course électronique PS(+) détectent et programment automatiquement la fin de course de rentrée lorsqu'une butée permanente est présente.

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

Moteurs Type PS

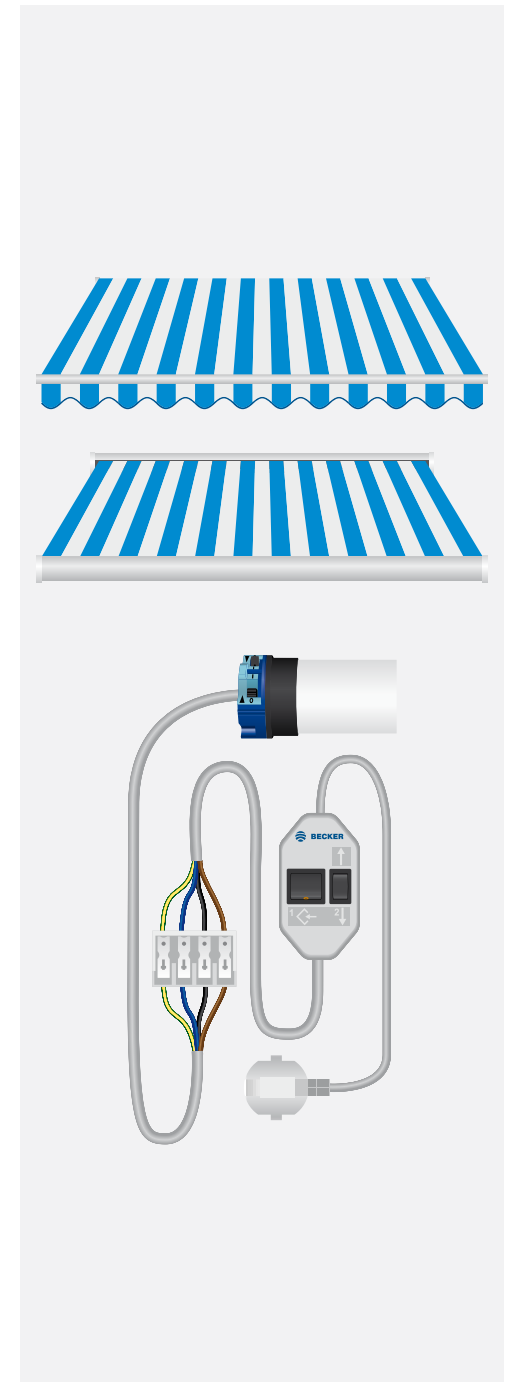
Les moteurs PS sont utilisés pour le fonctionnement des screens, des stores bannes et des stores de véranda.

Moteurs Type PS+

Les moteurs PS+ sont utilisés pour le fonctionnement de stores bannes coffres nécessitant un couple de fermeture accru. Dans ce cas, le coffre est toujours entièrement fermé.

Les positions de fin de course peuvent être réglées à l'aide du kit de réglage ou via les interrupteurs situés sur la tête moteur.

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

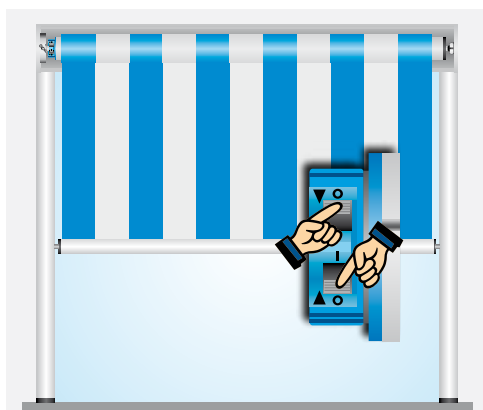


MOTEUR DU TYPE PS(+)

Réglage des positions de fin de course à l'aide des interrupteurs

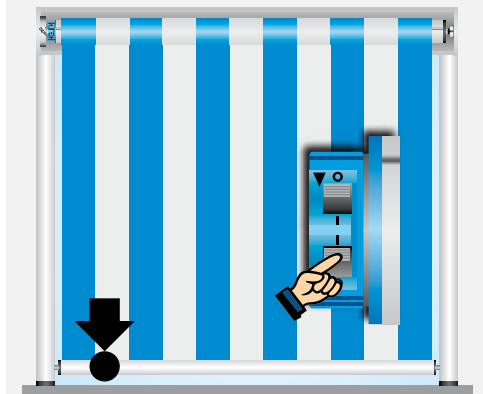
1. Effacement des deux positions de fin de course à l'aide des interrupteurs

Placez les deux interrupteurs sur **O** et donnez un bref ordre de mouvement.



2. Apprentissage de la fin de course de sortie

Amenez le tablier à la position souhaitée et mettez l'interrupteur correspondant de **O** sur **I**.



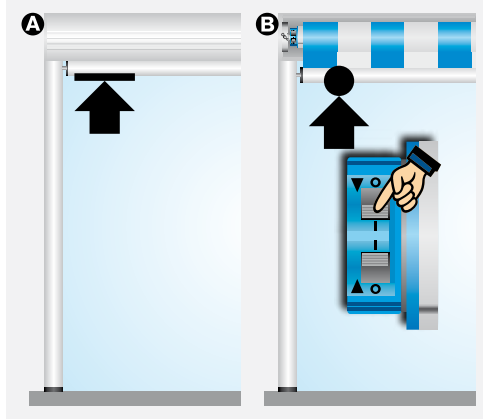
3. Apprentissage de la fin de course de rentrée

A Butée de fin de course de rentrée

Amenez le tablier contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de rentrée

Amenez le tablier à la position souhaitée et mettez l'interrupteur correspondant de **O** sur **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.

Au moins un interrupteur sur la tête du moteur doit être en position **I**.

Amenez le tablier à la position souhaitée et maintenez la touche de programmation enfoncée jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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 rentrée

Amenez le tablier contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de rentrée

Amenez le tablier à la position haute souhaitée et maintenez la touche de programmation du kit de réglage enfoncée jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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

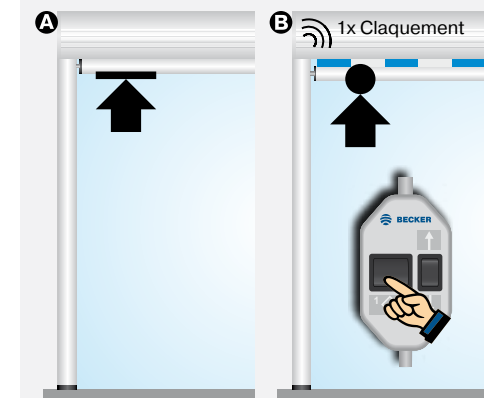
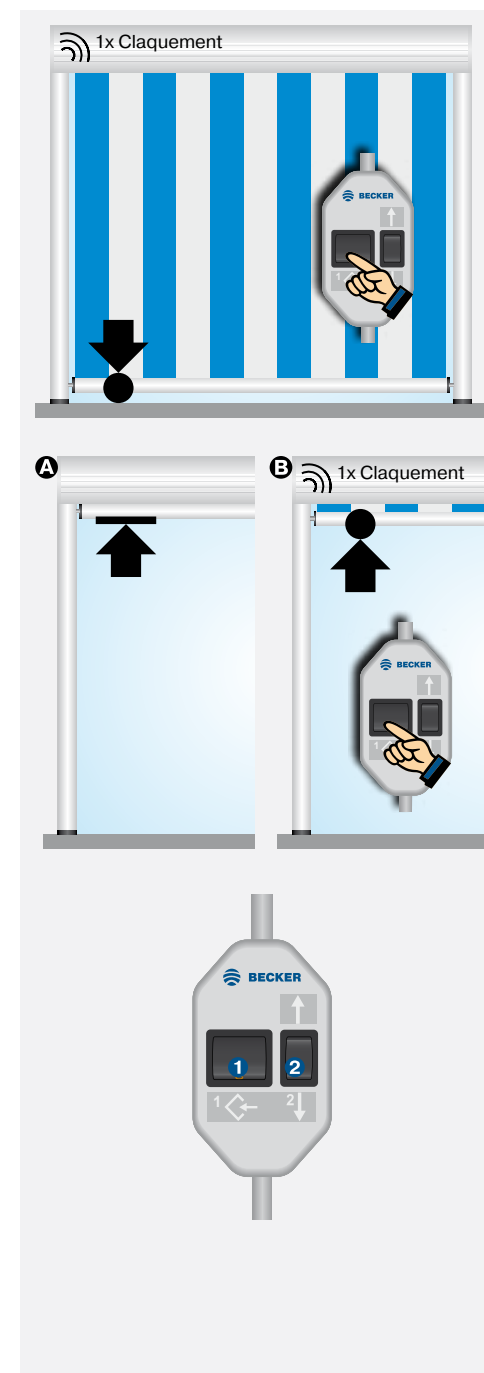
- Appuyez sur la touche de programmation **1** et maintenez-la enfoncée.

- 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 les fins de course, les deux fins de course sont effacées. Si le moteur se trouve sur une fin de course, seule la fin de course correspondante est effacée.



MOTEUR DU TYPE E15

Plaque signalétique

- 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 Type de motorisation
- Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)
 Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- Numéro de série : par ex. 17 01 12504
 17 Année 2017
 01 Semaine calendaire
 12504 Numéro d'ordre



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.

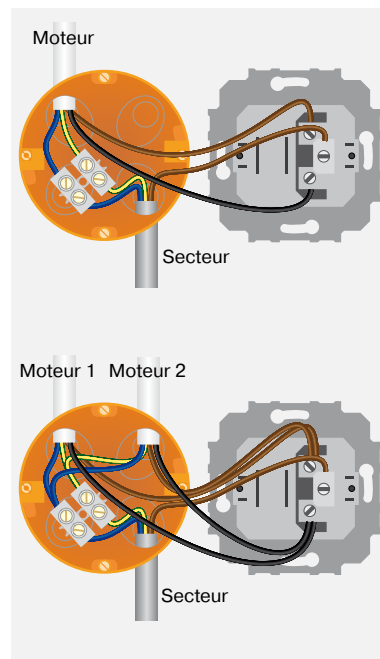
Règle applicable pour des éléments de commande d'une capacité de charge du contact de 5 A :

R8-17-E15 bis R12-17-E15 =
max. 5 moteurs

R20-17-E15 bis R60-17-E15 =
max. 3 moteurs

L70-17-E15 bis L120-11-E15 =
max. 2 moteurs

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

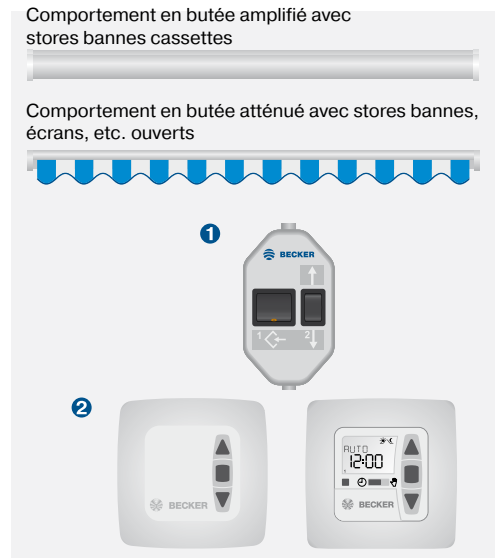
Comportement en butée

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 :

- Kit de réglage
- Élément de commande

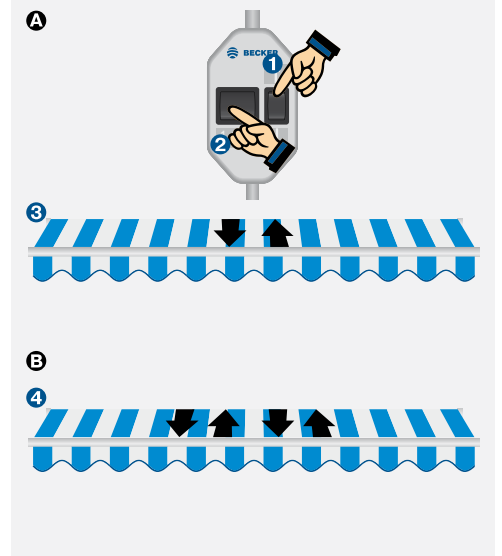


Réglage du comportement en butée

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 Connexion 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 la toile confirme la commutation par un unique aller-retour ③.



B Connexion 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.



MOTEUR 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.

Amenez le tablier à la position souhaitée et maintenez la touche de programmation enfoncée jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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 rentrée

Amenez le tablier contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de rentrée

Amenez le tablier à la position haute souhaitée et maintenez la touche de programmation du kit de réglage enfoncée jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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

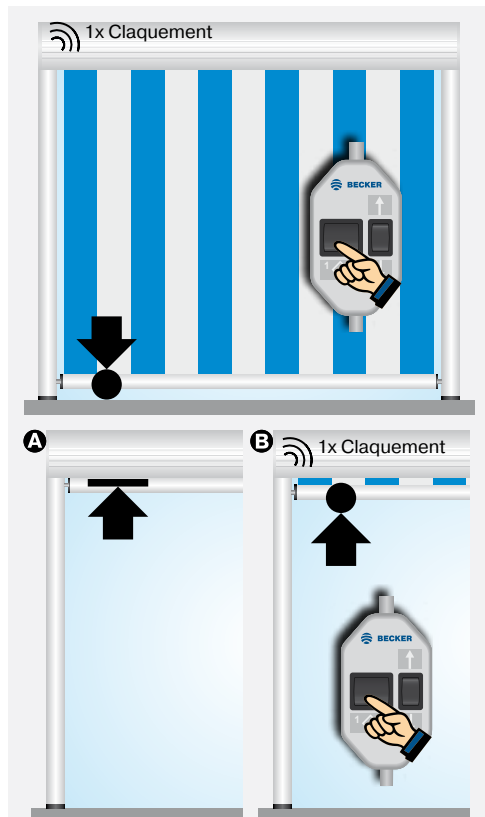
- Appuyez sur la touche de programmation ① et maintenez-la enfoncée.

- 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 les fins de course, les deux fins de course sont effacées. Si le moteur se trouve sur une fin de course, seule la fin de course correspondante est effacée. Les fonctions spéciales du moteur sont remises à l'état de livraison.

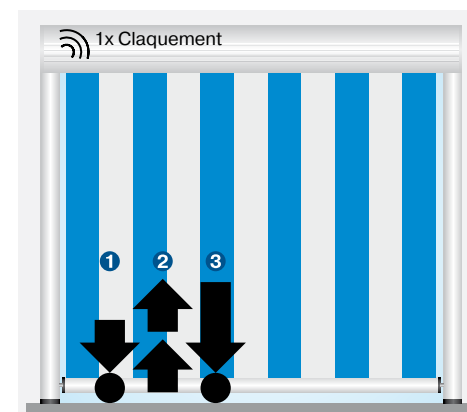


Réglage des positions de fin de course avec l'élément de commande

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

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 puis de nouveau en descente jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et émette 1 clic après 3 s ③.



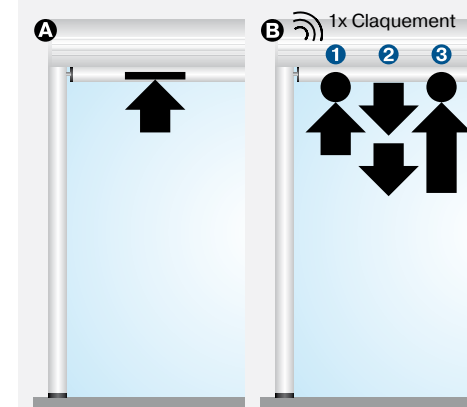
2. Réglage de la position de fin de course de montée avec l'élément de commande

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 puis de nouveau en sens de rentrée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et émette 1 clic après 3 s ③.

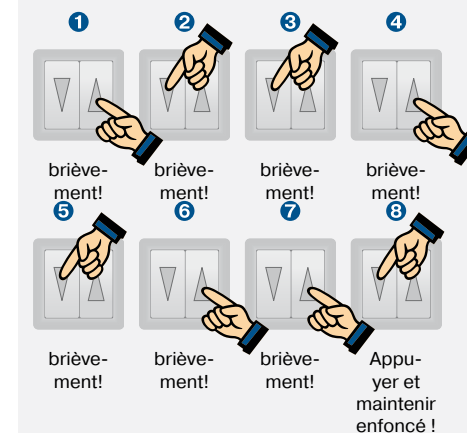


3. Effacement des positions de fin de course avec l'élément de commande

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.



MOTEUR 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 Type de motorisation

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. 242501511

24 Année 2024
25 Semaine calendaire
01511 Numéro d'ordre



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.

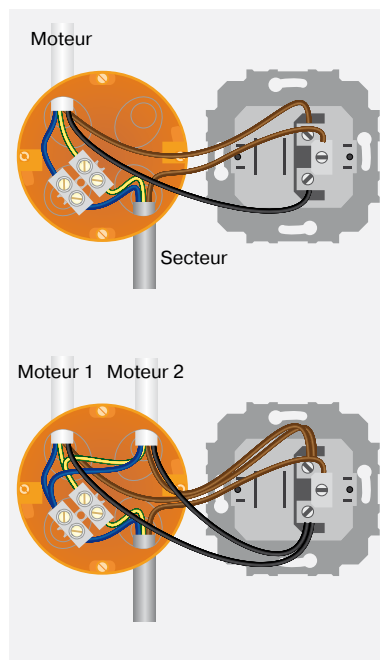
Règle applicable pour des éléments de commande d'une capacité de charge du contact de 5 A :

R8-17-E12 bis R12-17-E12 =
max. 5 moteurs

R20-17-E12 bis R60-17-E12 =
max. 3 moteurs

L70-17-E12 bis L120-11-E12 =
max. 2 moteurs

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

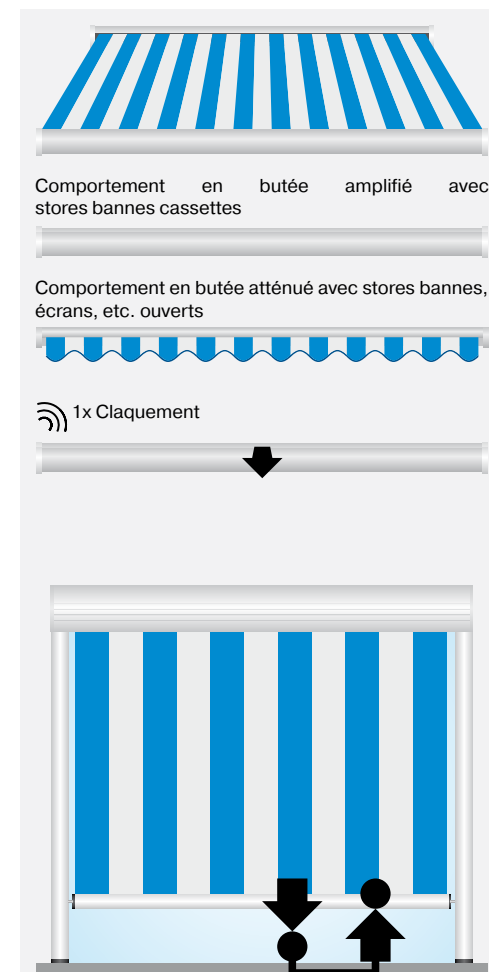
Il est possible de régler le moteur E12 sur un comportement en butée amplifié ou atténué.

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

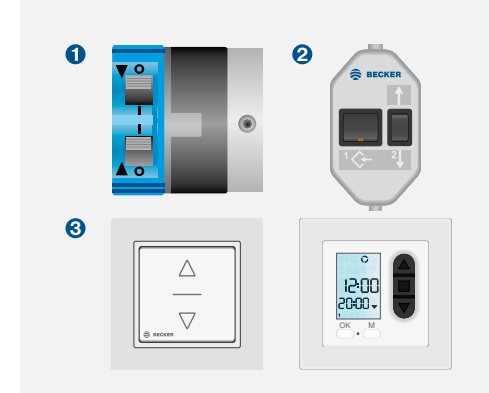
Une fonction programmable de tension de la toile assure une tension de la toile après la descente en fin de course inférieure.



Réglage des positions de fin de course

Les fins de course peuvent être réglées de 3 façons :

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



MOTEUR DU TYPE E12

Réglage des positions de fin de course avec Auto-Install

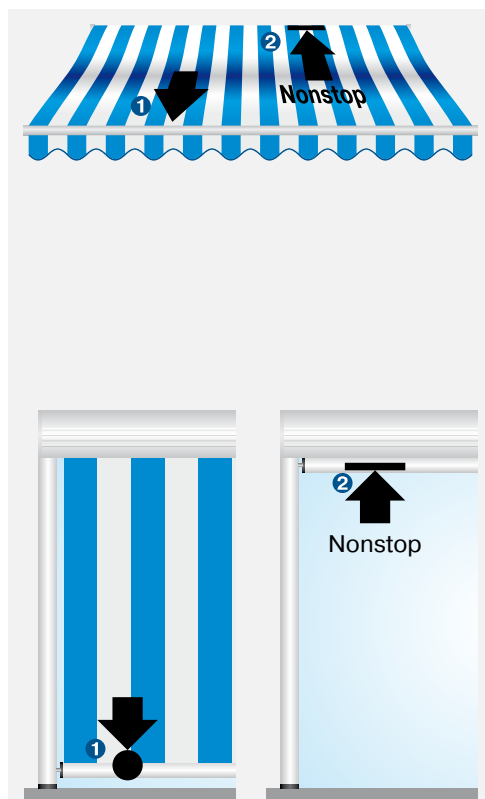
A Auto-Install pour stores à bras articulé et stores bannes cassettes

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 ❶.

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

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

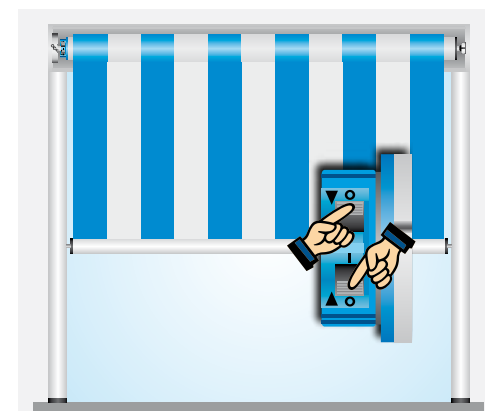
Faites descendre la toile dans la position de fin de course de descente souhaitée ❶. Effectuez ensuite une montée sans interruption jusqu'à ce que la toile s'arrête automatiquement au niveau de la butée supérieure ❷.



Réglage des positions de fin de course à l'aide des interrupteurs

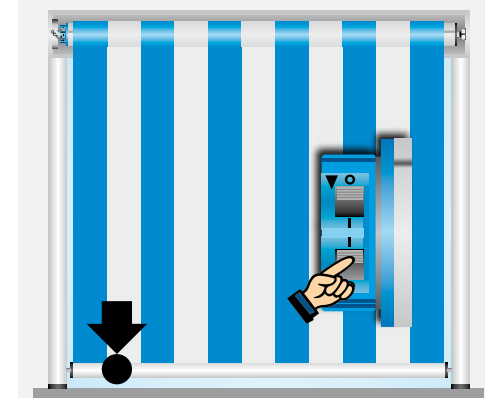
1. Effacement des deux positions de fin de course avec les interrupteurs

Placez les deux interrupteurs sur **O** et donnez un bref ordre de mouvement.



2. Apprentissage de la fin de course de sortie

Amenez le tablier à la position souhaitée et mettez l'interrupteur correspondant de **O** à **I**.



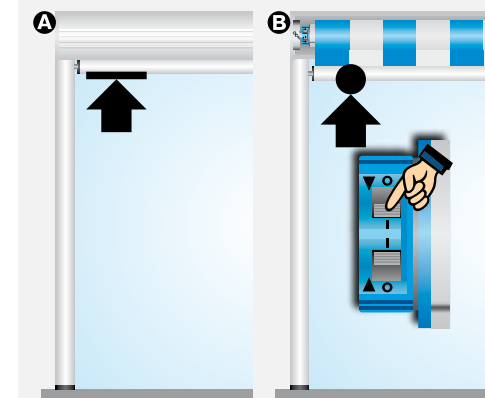
3. Apprentissage de la fin de course de rentrée

A Butée de fin de course de rentrée

Amenez le tablier contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de rentrée

Amenez le tablier à la position souhaitée et mettez l'interrupteur correspondant de **O** à **I**.



MOTEUR 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 stehen. Amenez le tablier à la position souhaitée et maintenez la touche de programmation enfoncée jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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 rentrée

Amenez le tablier contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de rentrée

Amenez le tablier à la position haute souhaitée et maintenez la touche de programmation du kit de réglage enfoncée jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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

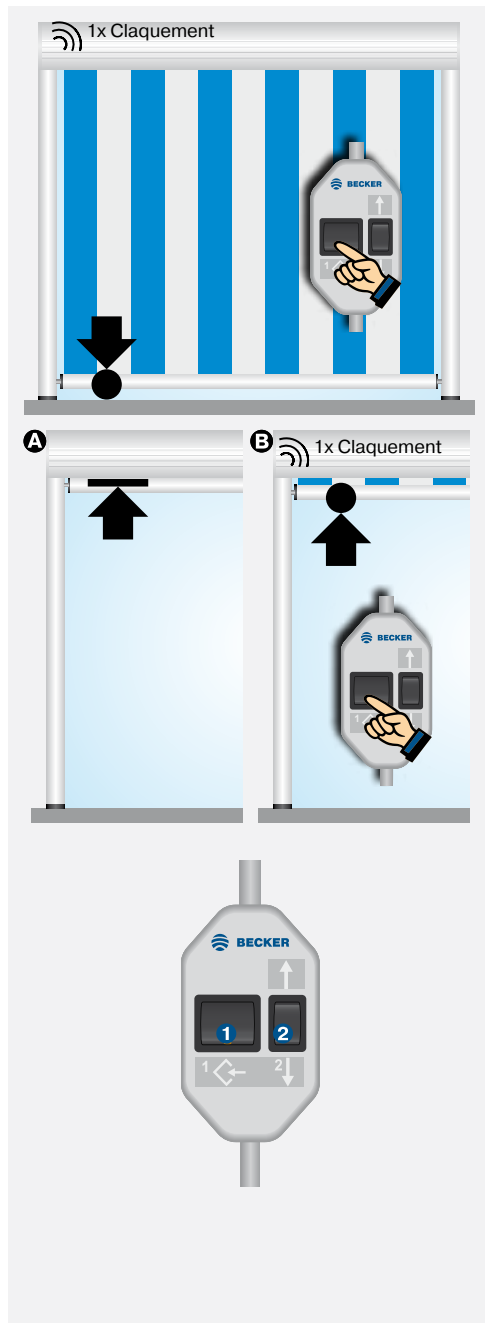
- Appuyez sur la touche de programmation ① et maintenez-la enfoncée.

- 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 les fins de course, les deux fins de course sont effacées. Si le moteur se trouve sur une fin de course, seule la fin de course correspondante est effacée. Les fonctions spéciales du moteur sont remises à l'état de livraison.



Réglage des positions de fin de course avec l'élément 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 la toile dans la position de fin de course inférieure ①. Faites ensuite monter 2 fois brièvement la toile ② puis de nouveau en descente jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et émette 1 clic après 3 s ③.

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

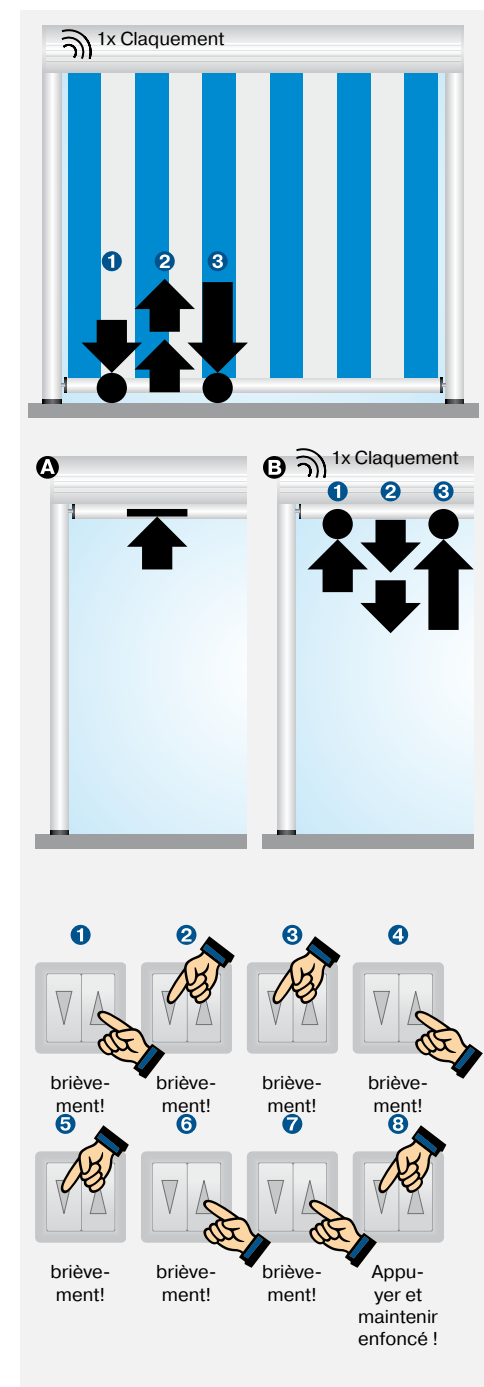
Déplacez la toile dans la position de fin de course supérieure ①. Faites ensuite descendre 2 fois brièvement la toile ② puis de nouveau en sens de rentrée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et émette 1 clic après 3 s ③.

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.



MOTEUR DU TYPE E12

Réglage du comportement en butée

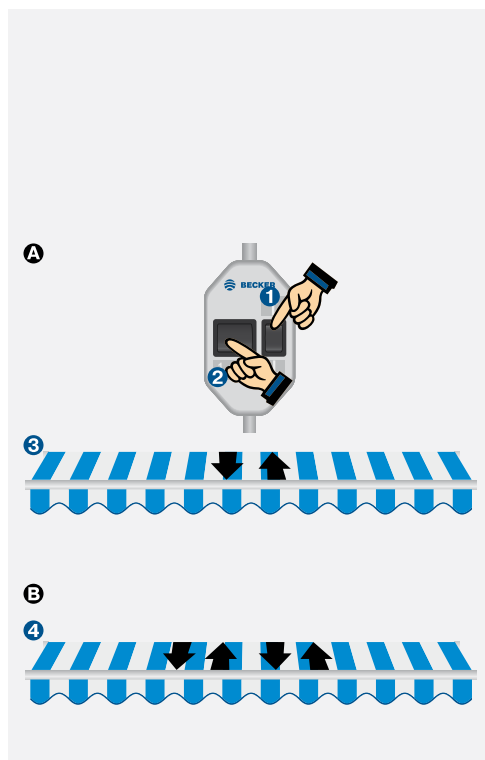
À la livraison, le comportement en butée est atténué pour les modèles de moteurs Ø 35 et amplifié pour les modèles de moteurs Ø 45 et Ø 58. Le comportement en butée ne peut être modifié que pendant les 3 premiers déplacements contre la butée supérieure.

A Connexion 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 la toile confirme la commutation par un unique aller-retour **3**.

B Connexion 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**.



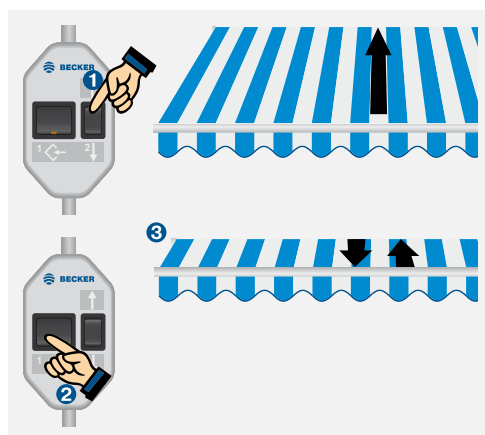
Réglage de la fonction spéciale de détente de la toile

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**.



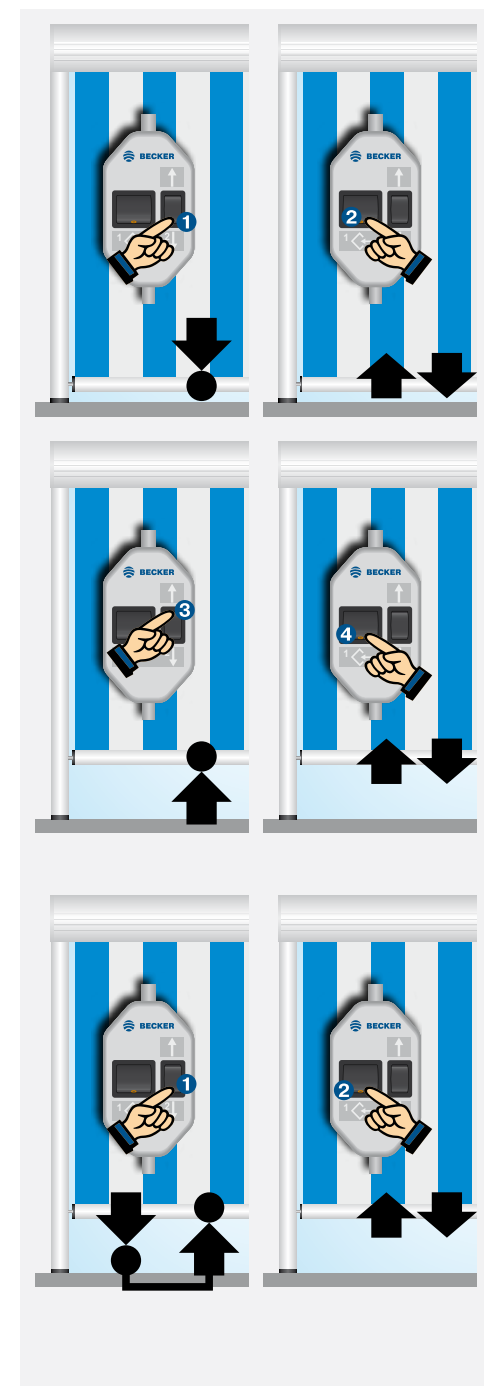
Réglage de la fonction spéciale de tension de la toile

1. Activation de la fonction de tension de la toile

Faites descendre la toile dans la position de fin de course de descente **1**.

Appuyez ensuite sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur confirme par une montée et une descente de la toile **2**.

Déplacez ensuite la toile dans la position de tension de la toile **3** 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 **4**.



2. Désactivation de la fonction de tension de la toile

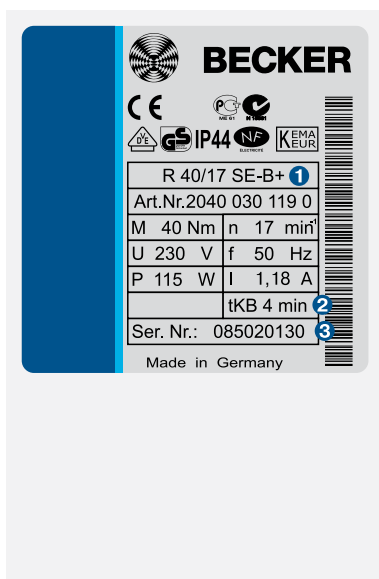
Déplacez la toile dans la position de tension de la toile **1** et appuyez sur la touche de programmation jusqu'à ce que le moteur confirme par une montée et une descente de la toile **2**.



MOTEUR DU TYPE SE-B(+)

Plaque signalétique

- ❶ Désignation du type : par ex. R 40/17 SE-B+
 - R Dimension du moteur (diamètre du tube)
R - 45mm
L - 58mm
 - 40/17 Couple nominal/Vitesse de sortie
 - S Fin de course électronique pour protection solaire
 - E-B Tension automatique de la toile en fin de course de sortie
 - + Force de fermeture accrue pour stores bannes coffres
- 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 50 20130
 - 08 Année 2008
 - 50 Semaine calendaire
 - 20130 Numéro d'ordre



Branchement

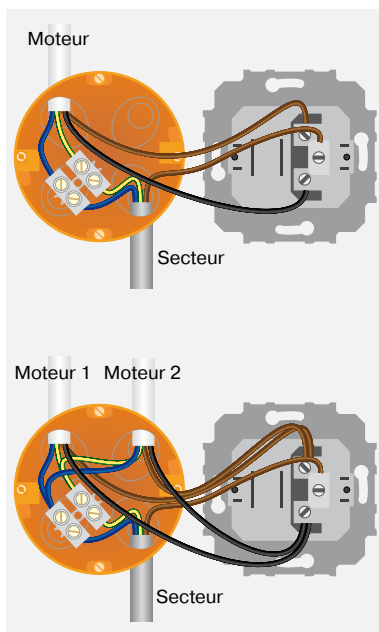
Il est possible de brancher en parallèle sur un point de commande plusieurs moteurs avec fin de course électronique. Le nombre maximum de moteurs commandés de manière synchrone dépend de la capacité de l'élément de commande.

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 :

R20/17 SE-B(+)- R60/17 SE-B(+)= max. 3 moteurs

L70/17 SE-B(+)- L120/11 SE-B(+)= max. 2 moteurs



Informations

Les moteurs à fin de course électronique SE-B(+) détectent et programment automatiquement la fin de course de rentrée. En fin de course de rentrée, une butée fixe doit être présente.

Une fonction automatique d'inversion en fin de course de sortie assure une toile bien tendue.

Moteurs Type SE-B

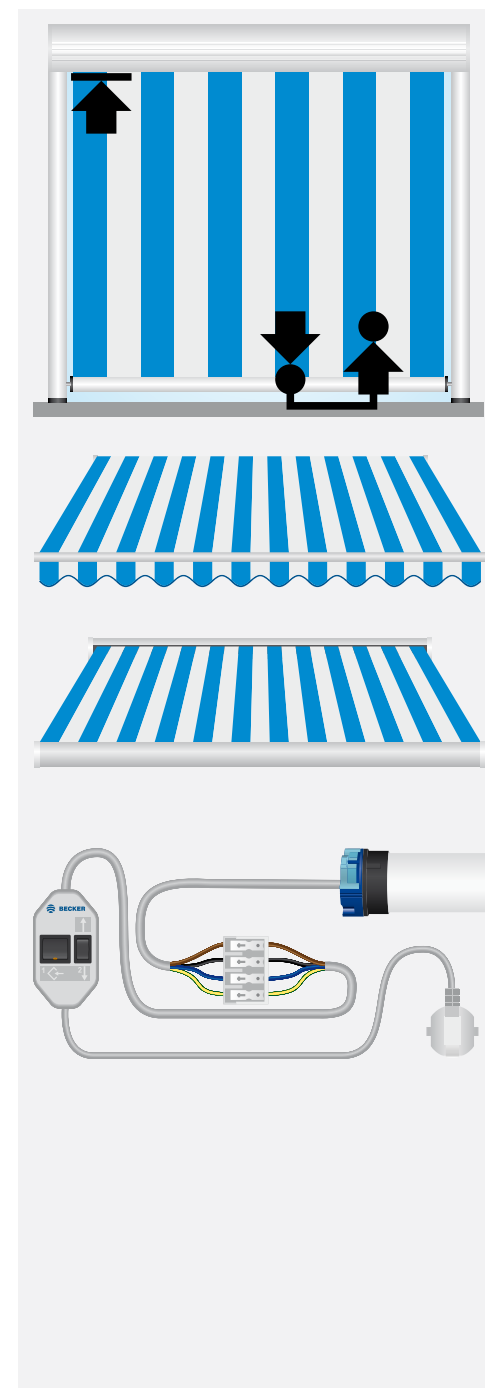
Les moteurs SE-B sont utilisés pour le fonctionnement des screens, des stores bannes et des stores de véranda.

Moteurs Type SE-B+

Les moteurs SE-B+ sont utilisés pour le fonctionnement de stores bannes coffres nécessitant un couple de fermeture accru. Dans ce cas, le coffre est toujours entièrement fermé.

Les fins de course sont réglées 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.



MOTEUR DU TYPE SE-B(+)

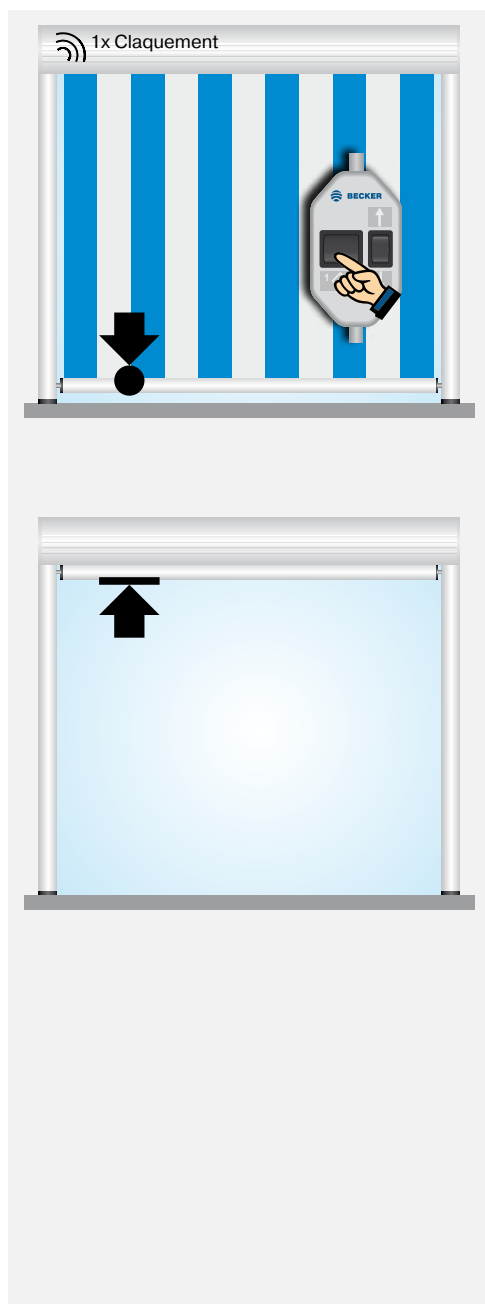
Réglage des positions de fin de course avec le kit de réglage

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

Raccordez les fils de raccordement du moteur tubulaire à ceux du kit de réglage en respectant le code couleur.

Amenez le tablier à la position souhaitée et maintenez la touche de programmation enfoncée jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

Remarque : Si le moteur émet 2 clics, cela signifie qu'une fin de course de sortie était déjà mémorisée et vient d'être effacée. Dans ce cas, appuyez de nouveau sur la touche de programmation jusqu'à entendre 1 clic.



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

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

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.

Si le moteur se trouve entre les fins de course, les deux fins de course sont effacées. Si le moteur se trouve sur une fin de course, seule la fin de course correspondante est effacée.



MOTEUR DU TYPE E18

Plaque signalétique

- ❶ 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 Type de motorisation

- 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. 243502161

24 Année 2024

35 Semaine calendaire

02161 Numéro d'ordre



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 bis R12-17-E18 =

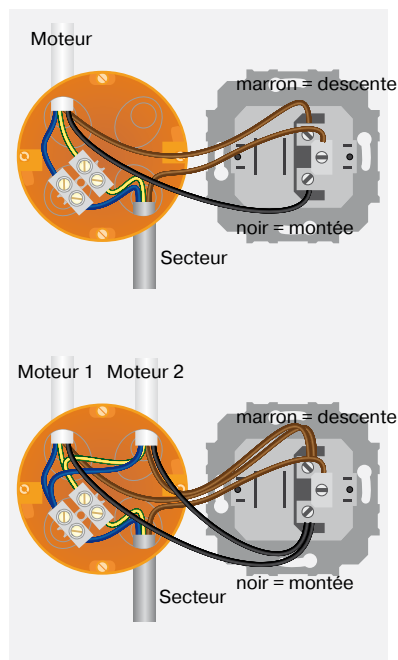
max. 5 moteurs

R20-17-E18 bis R40-17-E18 =

max. 3 moteurs

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.

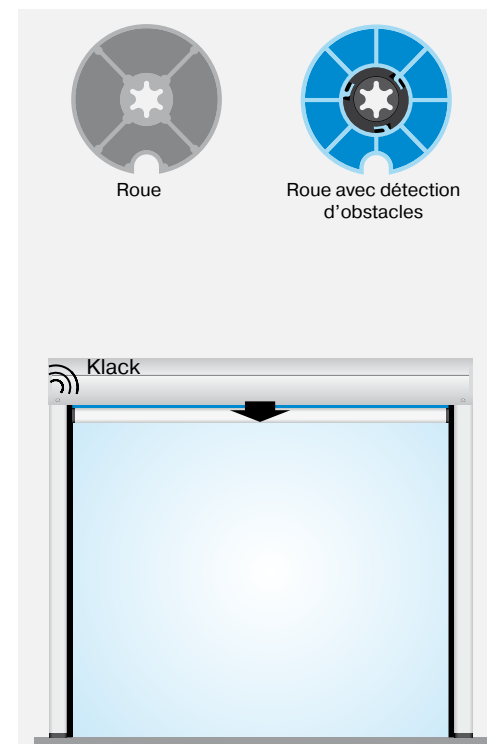


Informations

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 Élément de commande



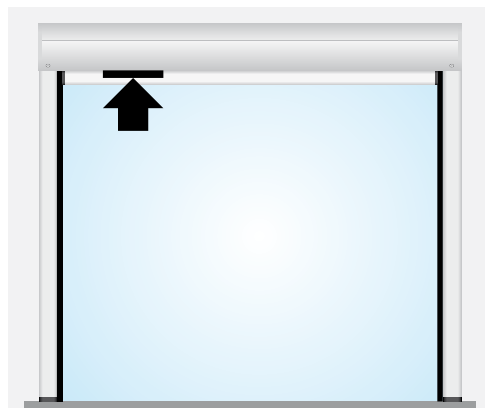
MOTEUR DU TYPE E18

Réglage des positions de fin de course avec Auto-Install

1. Programmation de la fin de course de montée

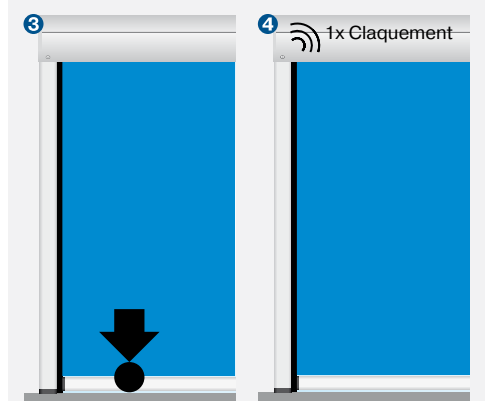
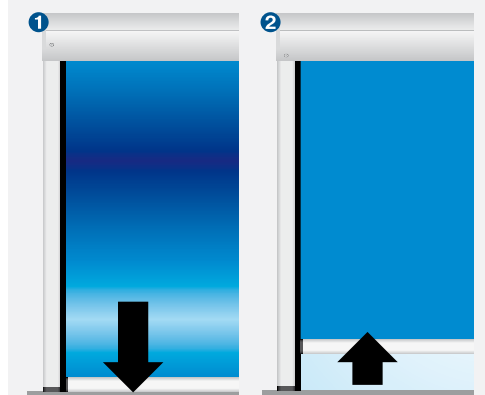
Il faut qu'au moins un interrupteur sur la tête du moteur se trouve en position I.

Amenez le tablier contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



2. Programmation de la fin de course de descente

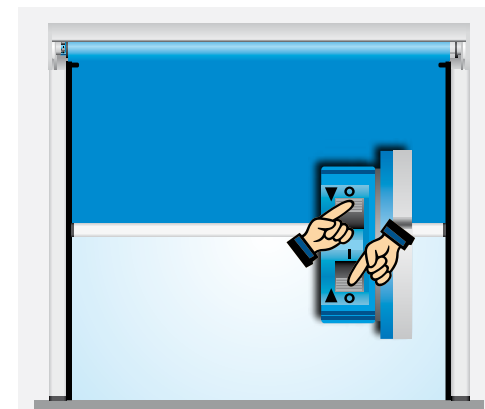
Effectuez une descente et maintenez la touche de déplacement enfoncée jusqu'à ce que le moteur dépasse la position de fin de course de descente ①, puis remonte ② et descende une nouvelle fois ③ pour s'arrêter finalement en position de fin de course de descente et confirmer la programmation par un claquement ④.



Réglage des positions de fin de course à l'aide des interrupteurs

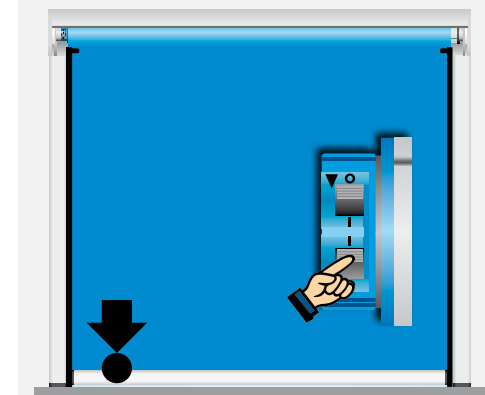
1. Effacement des deux positions de fin de course avec les interrupteurs

Placez les deux interrupteurs sur O et donnez un bref ordre de mouvement.



2. Apprentissage de la fin de course de sortie

Amenez le tablier à la position souhaitée et mettez l'interrupteur correspondant de O à I.



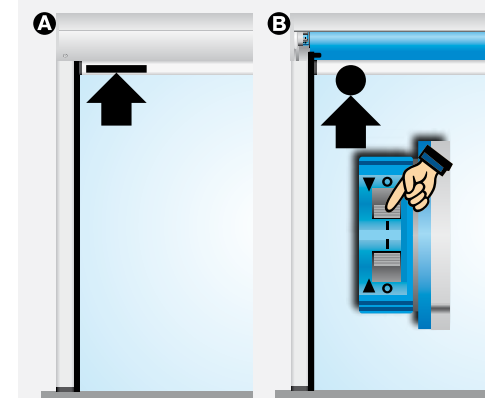
3. Apprentissage de la fin de course de rentrée

A Butée de fin de course de rentrée

Amenez le tablier contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.

B Vers le point de fin de course de rentrée

Amenez le tablier à la position souhaitée et mettez l'interrupteur correspondant de O à I.



MOTEUR 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. Amenez le tablier à la position souhaitée et maintenez la touche de programmation enfoncée jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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

A Vers la butée de fin de course de rentrée

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 rentrée

Amenez le tablier à la position haute souhaitée et maintenez la touche de programmation du kit de réglage enfoncée jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

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

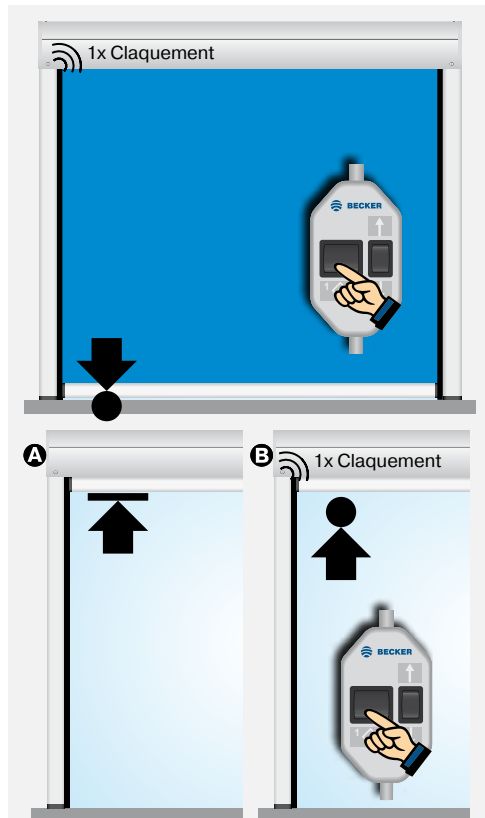
- Appuyez sur la touche de programmation ① et maintenez-la enfoncée.

- 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 les fins de course, les deux fins de course sont effacées. Si le moteur se trouve sur une fin de course, seule la fin de course correspondante est effacée. Les fonctions spéciales du moteur sont remises à l'état de livraison.



Réglage des positions de fin de course avec l'élément de commande

1. Réglage des positions de fin de course avec l'élément de commande

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

Faites descendre la toile dans la position de fin de course inférieure

①. Faites ensuite monter 2 fois brièvement la toile ② puis de nouveau en sens de sortie jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et émette 1 clic après 3 s ③.

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 rentrée

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 rentrée

Déplacez la toile dans la position de fin de course de montée

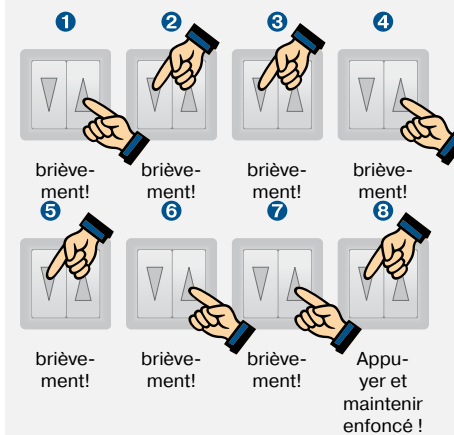
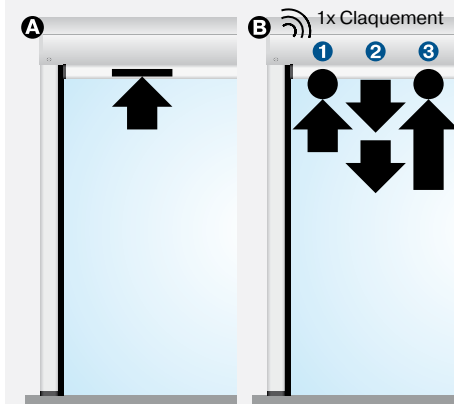
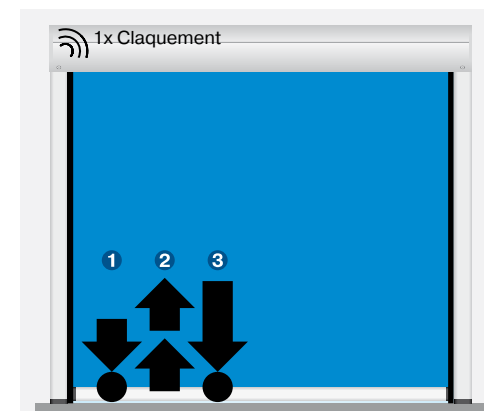
①. Faites ensuite descendre 2 fois brièvement la toile ② puis de nouveau en sens de rentrée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement et émette 1 clic après 3 s ③.

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.



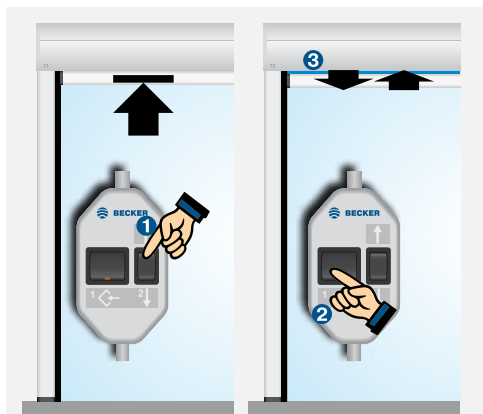
MOTEUR DU TYPE E18

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.

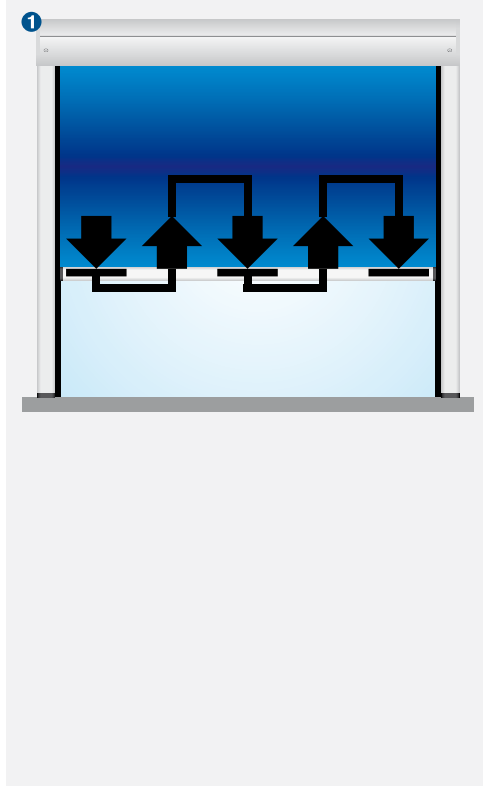


Détection d'obstacles sensible

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 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.



MOTEUR DU TYPE E16 (SE I1)

Plaque signalétique

- Désignation du type : par ex. R8-17-E16

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

8-17 Couple nominal/Vitesse de sortie

E Fin de course électronique

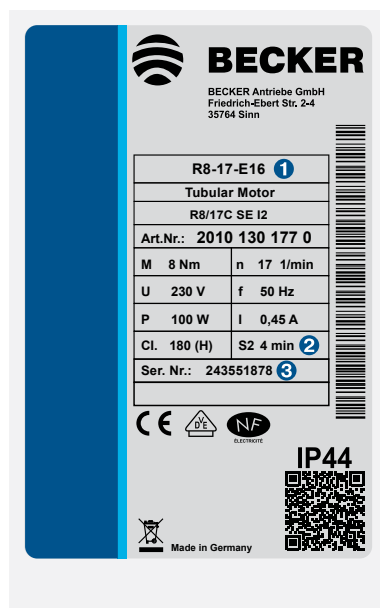
16 Type de motorisation
- Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- Numéro de série : par ex. 243551878

24 Année 2024

35 Semaine calendaire

51878 Numéro d'ordre



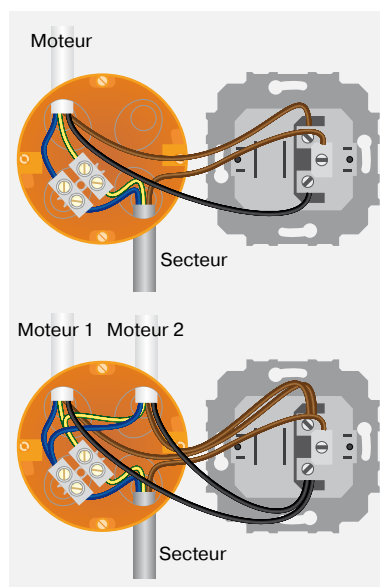
Branchement

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 :

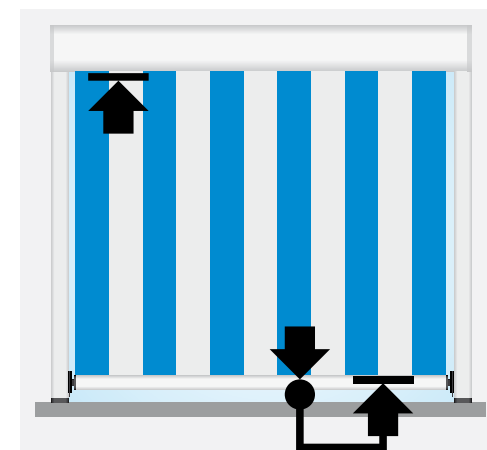
- R8 - R60 = max. 3 moteurs
- L70 - L120 = max. 2 moteurs



Informations

Les moteurs avec fin de course électronique SE 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, la toile est automatiquement verrouillée et tendue.

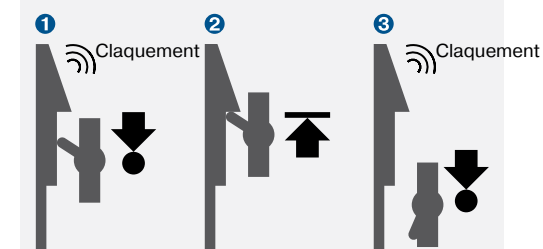


Principe du verrouillage

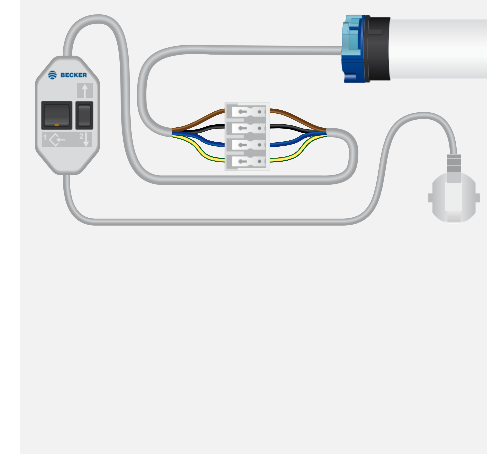
La toile descend jusqu'à ce que verrou dépasse le point de verrouillage (le verrou s'encliquette). Le premier point est programmé ici ①.

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

La toile est ensuite déplacée hors du trajet de verrouillage. Un nouveau point est également programmé ici ③.



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



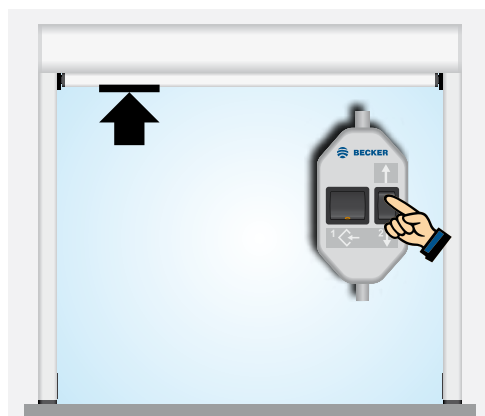
MOTEUR DU TYPE E16 (SE I1)

Réglage des positions de fin de course

1. Apprentissage de la fin de course de rentrée

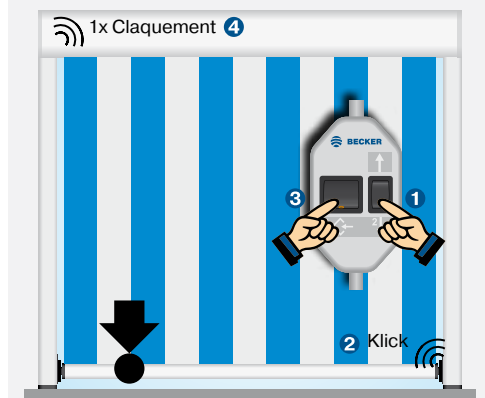
Reliez les fils du moteur tubulaire à ceux du kit de réglage en faisant correspondre les couleurs.

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



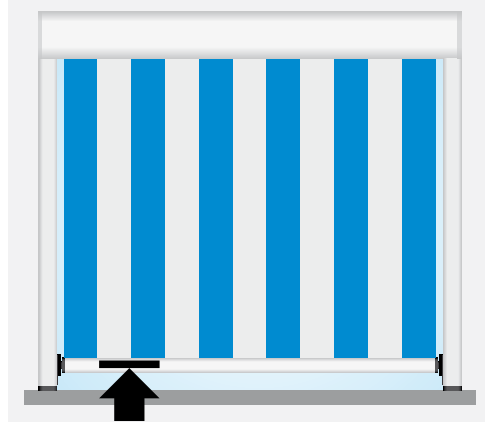
2. Programmation de la position de fin de course de verrouillage

Faites descendre la toile ①, jusqu'à ce que le verrouillage s'encliquette ②. Appuyez ensuite sur la touche de programmation du kit de réglage ③ jusqu'à ce que le moteur émette un clic ④.



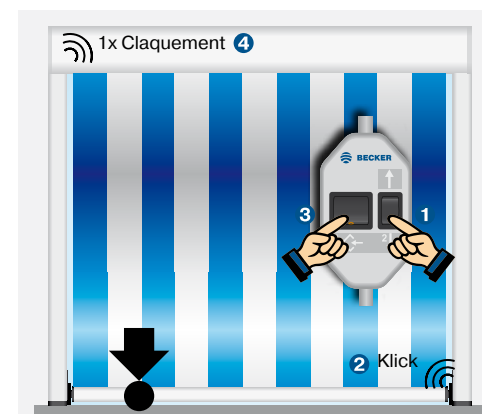
3. Déplacement de la toile dans la position de verrouillage

Faites monter 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

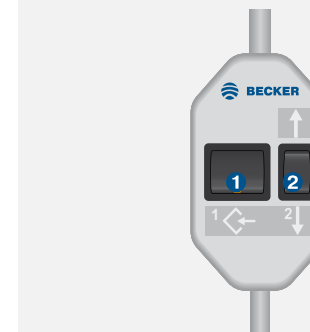
Faites descendre la toile depuis la position de verrouillage ①, jusqu'à ce que le verrouillage s'encliquette ②. Appuyez ensuite sur la touche de programmation du kit de réglage ③ jusqu'à ce que le moteur émette un clic ④.



5. 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.

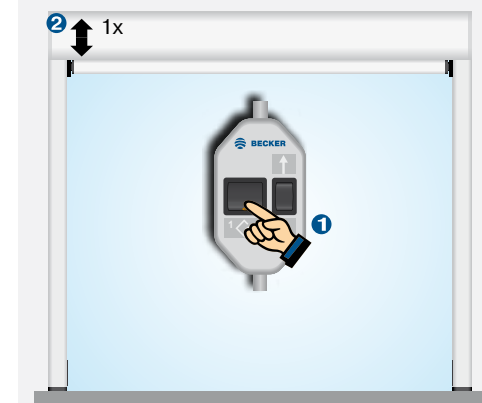
Si le moteur se trouve entre les fins de course, les deux fins de course sont effacées. Si le moteur se trouve sur une fin de course, seule la fin de course correspondante est effacée.



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

Faites monter la toile contre la butée supérieure. Appuyez sur la touche de programmation ①, jusqu'à ce que le moteur confirme l'activation de la fonction Détente de la toile par un aller-retour ②.

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



MOTEUR DU TYPE PSF(+)

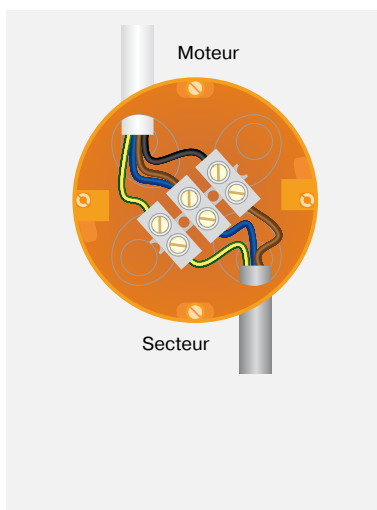
Plaque signalétique

- 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 raccordement enfichable
P Programmable point à point
S Fin de course électronique pour protection solaire
F Récepteur radio
+ Force de fermeture accrue pour stores bannes coffres
- 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



Branchement

Les motorisations à fin de course électronique avec récepteur radio intégré sont raccordées directement à l'alimentation électrique. Le conducteur marron est serré avec le conducteur bleu sur le neutre.



Informations

Les moteurs à fin de course électronique PSF(+) détectent et programment automatiquement la fin de course de rentrée lorsqu'une butée permanente est présente.

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

Moteurs Type PSF

Les moteurs PSF sont utilisés pour le fonctionnement des screens, des stores bannes et des stores de véranda.

Moteurs Type PSF+

Les moteurs PSF+ sont utilisés pour le fonctionnement de stores bannes coffres nécessitant un couple de fermeture accru. Dans ce cas, le coffre est toujours entièrement fermé.

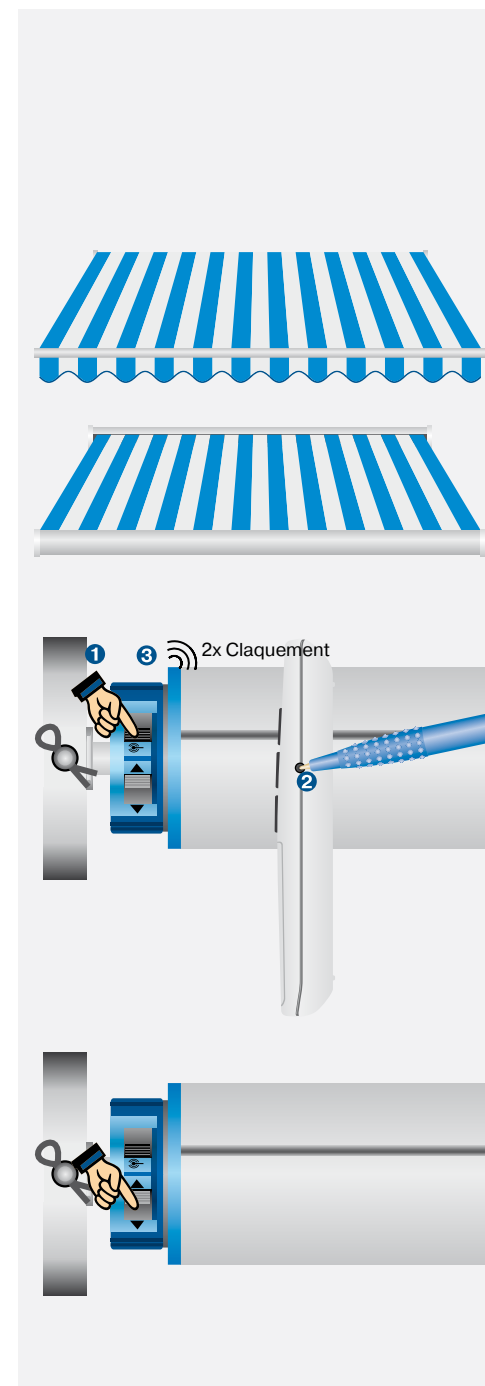
Programmation de l'émetteur maître

En rétablissant l'alimentation (Power On) ou en plaçant l'interrupteur radio en position mettez le moteur en mode d'apprentissage pendant 3 minutes 1. Ensuite, appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître 2, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. 3 (3 s pour les moteurs neufs, 10 s pour écraser un émetteur maître déjà appairé).

Correction du sens de rotation

En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le moteur.

Attention : le sens de rotation ne peut être inversé que si aucune position de fin de course n'a été mémorisée.

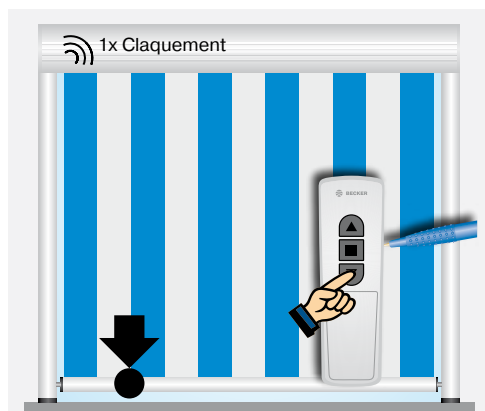


MOTEUR DU TYPE PSF(+)

Réglage des positions de fin de course

1. Apprentissage de la fin de course de sortie avec l'émetteur maître

Amenez le tablier en position de sortie. Ensuite, appuyez sur les touches Programmation et SORTIE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.



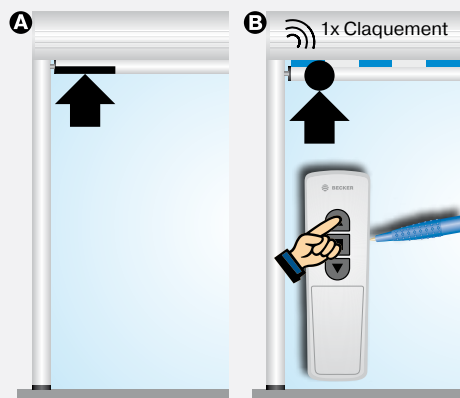
2. Programmation de la fin de course de montée avec l'émetteur maître

A Butée de fin de course de rentrée

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 rentrée

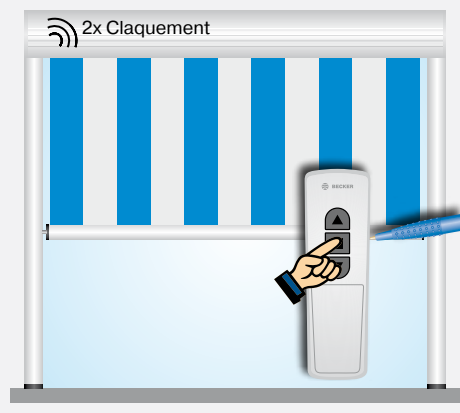
Faites monter la toile dans la position de montée souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche MONTÉE jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



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

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche STOP jusqu'à ce que le moteur émette deux clics au bout de 10 secondes.

Si le tablier se trouve entre les fins de course, la procédure d'effacement supprime les deux fins de course. Si le tablier se trouve sur une fin de course, seule celle-ci est effacée.

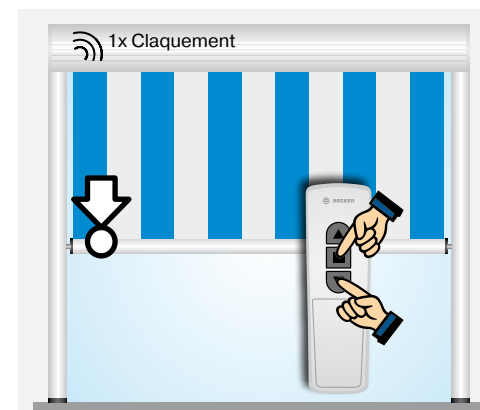


Réglage des positions intermédiaires

1. Apprentissage de la position intermédiaire I

Amenez le tablier à la position intermédiaire souhaitée, puis appuyez sur les touches STOP et SORTIE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

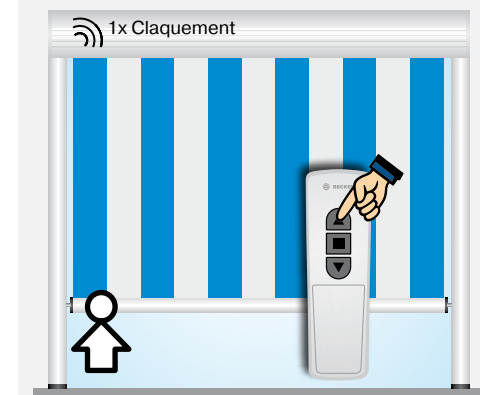
Pour atteindre la position intermédiaire I, appuyez 2 fois sur la touche SORTIE en l'espace d'une seconde.



2. Apprentissage de la position intermédiaire II

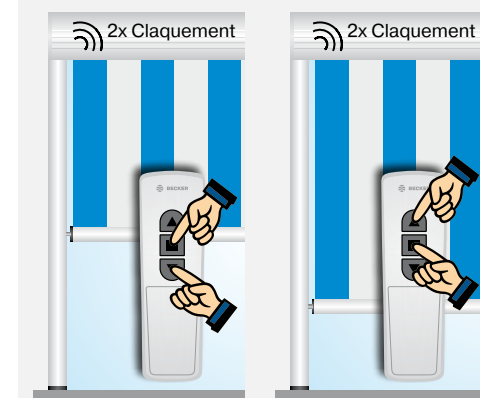
Amenez le tablier à la position intermédiaire souhaitée, puis appuyez sur les touches STOP et RENTRÉE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

Pour atteindre la position intermédiaire II, appuyez 2 fois sur la touche RENTRÉE en l'espace d'une seconde.



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

Amenez le moteur dans la position intermédiaire à effacer et répétez la procédure d'apprentissage (appuyez sur STOP + SORTIE ou STOP + RENTRÉE) jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.



MOTEUR DU TYPE C16 (SEF I1)

Plaque signalétique

- Désignation du type : par ex. R8-17-C16

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 Type de motorisation
- Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- Numéro de série : par ex. 253155187

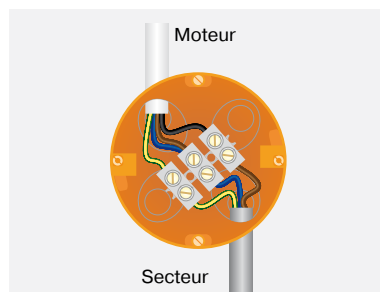
25 Année 2018
 31 Semaine calendaire
 55187 Numéro d'ordre



Branchement

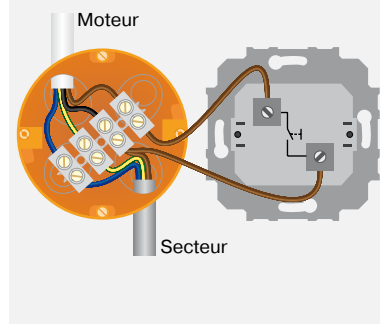
Branchement sans commande sur place

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 sur site, le conducteur marron du moteur est raccordé à la phase de l'alimentation secteur via un poussoir simple. Le poussoir ne doit pas être actionné pendant les 5 premières secondes suivant la mise sous tension du secteur. Ensuite, le moteur peut être commandé via le poussoir simple selon la séquence d'ordres montée, stop, descente, stop, 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.

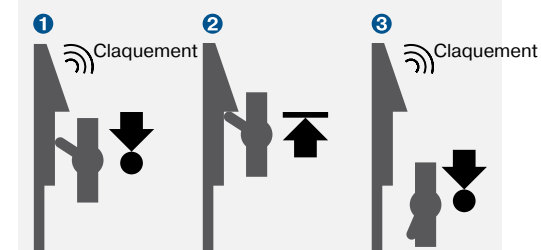
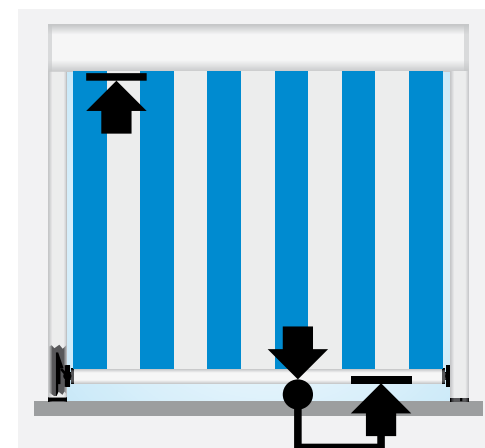
En position de descente, la toile est automatiquement verrouillée et tendue.

Principe du verrouillage

La toile descend jusqu'à ce que verrou dépasse le point de verrouillage (le verrou s'encliquette). Le premier point est programmé ici ①.

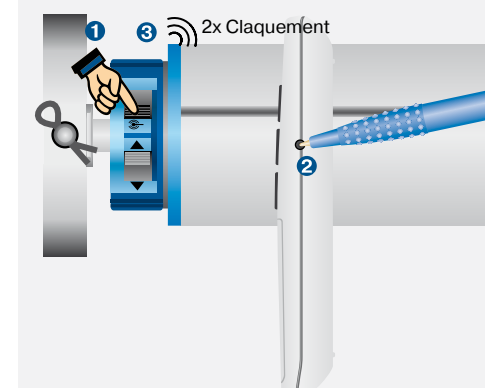
La toile remonte ensuite, jusqu'à ce que le moteur tende la toile et s'arrête automatiquement ②.

La toile est ensuite déplacée hors du trajet de verrouillage. Un nouveau point est également programmé ici ③.



Programmation de l'émetteur maître

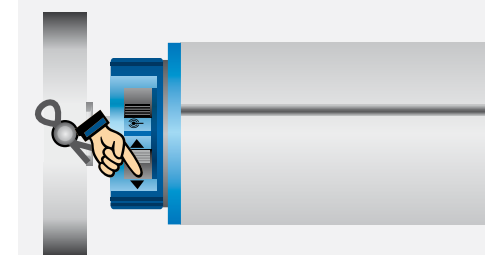
En rétablissant l'alimentation (Power On) ou en plaçant l'interrupteur radio en position (Ⓜ), mettez le moteur en mode d'apprentissage pendant 3 minutes ①. Ensuite, appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître ②, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. ③ (3 s pour les moteurs neufs, 10 s pour écraser un émetteur maître déjà appairé).



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 inversé que si aucune position de fin de course n'a été mémorisée.



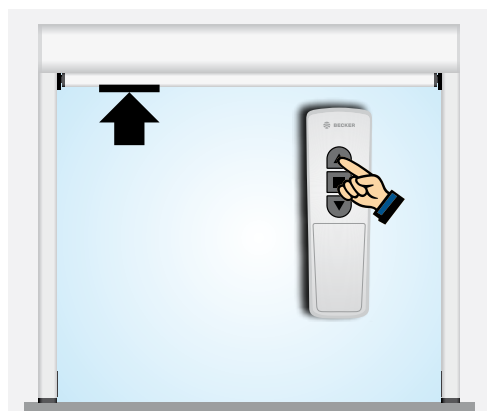
MOTEUR DU TYPE C16 (SEF I1)

Réglage des positions de fin de course

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

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

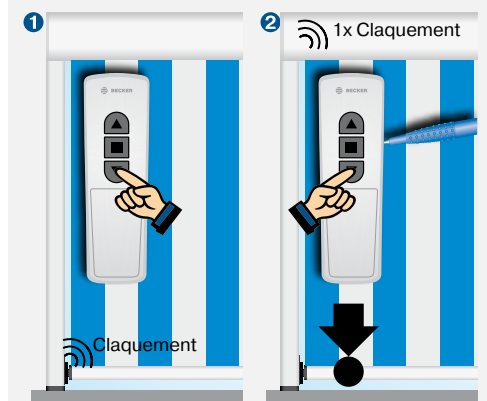
Faites monter la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



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

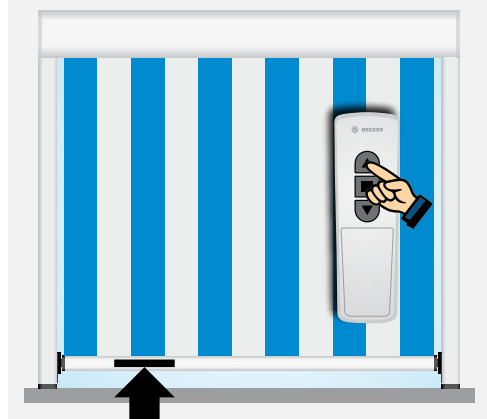
Faites descendre la toile, jusqu'à ce que le verrouillage s'encliquette ①.

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



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

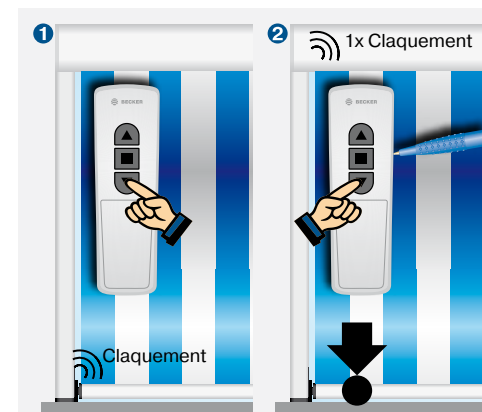
Faites monter la toile dans la position de verrouillage, jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



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

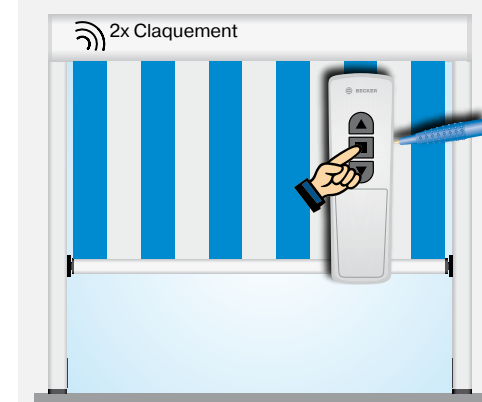
Faites descendre la toile, jusqu'à ce que le verrouillage s'encliquette ①.

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



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

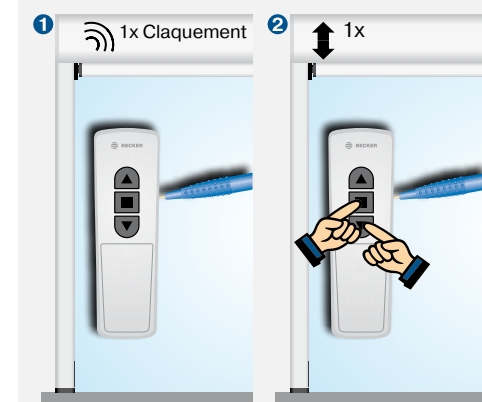
Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche STOP jusqu'à ce que le moteur émette deux clics au bout de 10 secondes.



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

Déplacez 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 ①. 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 ②.

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



MOTEUR DU TYPE C16 PLUS

Plaque signalétique

- Désignation du type : par ex. R8-17-C16 PLUS

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

8 Couple nominal

C Radio Centronic

16 Type de motorisation

PLUS Radio Centronic PLUS
- Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)

Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- Numéro de série : par ex. 253334561

25 Année 2025

33 Semaine calendaire

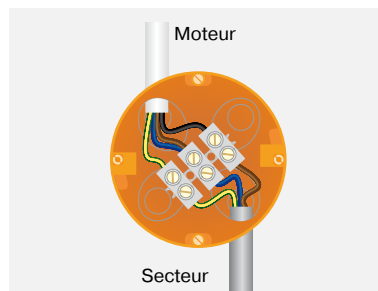
34561 Numéro d'ordre



Branchement

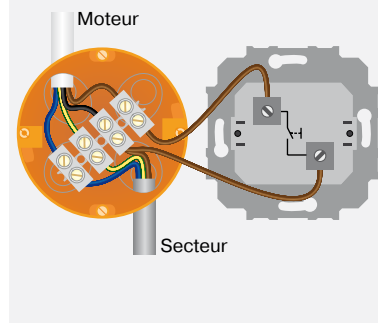
Branchement sans commande sur place

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 sur site, le conducteur marron du moteur est raccordé à la phase de l'alimentation secteur via un poussoir simple. Le poussoir ne doit pas être actionné pendant les 5 premières secondes suivant la mise sous tension du secteur. Ensuite, le moteur peut être commandé via le poussoir simple selon la séquence d'ordres montée, stop, descente, stop, etc.



Informations

Les moteurs à fin de course électronique C16 PLUS détectent et programment automatiquement la fin de course de rentrée. En fin de course de rentrée, une butée fixe doit être présente.

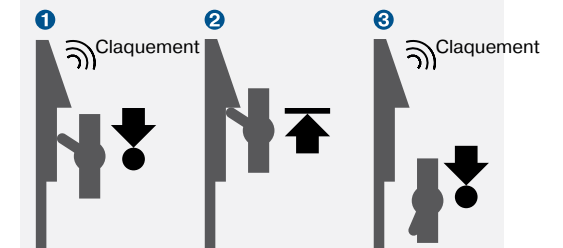
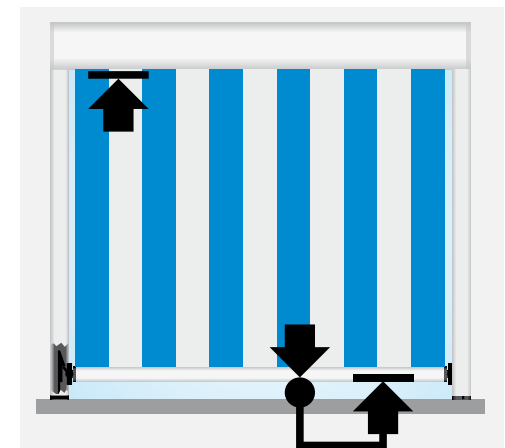
En position de descente, la toile est automatiquement verrouillée et tendue.

Principe du verrouillage

La toile descend jusqu'à ce que verrou dépasse le point de verrouillage (le verrou s'encliquette). Le premier point est programmé ici ①.

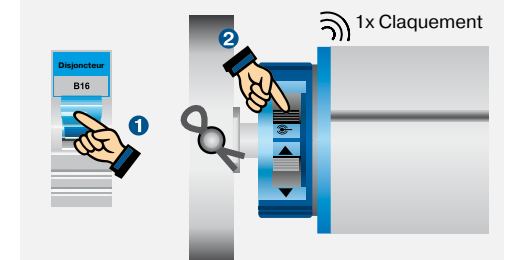
La toile remonte ensuite, jusqu'à ce que le moteur tende la toile et s'arrête automatiquement ②.

La toile est ensuite déplacée hors du trajet de verrouillage. Un nouveau point est également programmé ici ③.



Activation du mode de programmation

Mettez le moteur en mode d'apprentissage en mettant l'alimentation sous tension ① (Power On - le moteur claque une fois) ou en actionnant l'interrupteur radio ② en position en mode d'apprentissage (3 min en Centronic, 15 min en CentronicPlus). Vous pouvez maintenant appairer un émetteur maître Centronic (voir moteurs type C16) ou un émetteur CentronicPlus pour la mise en service.



MOTEUR DU TYPE C16 PLUS

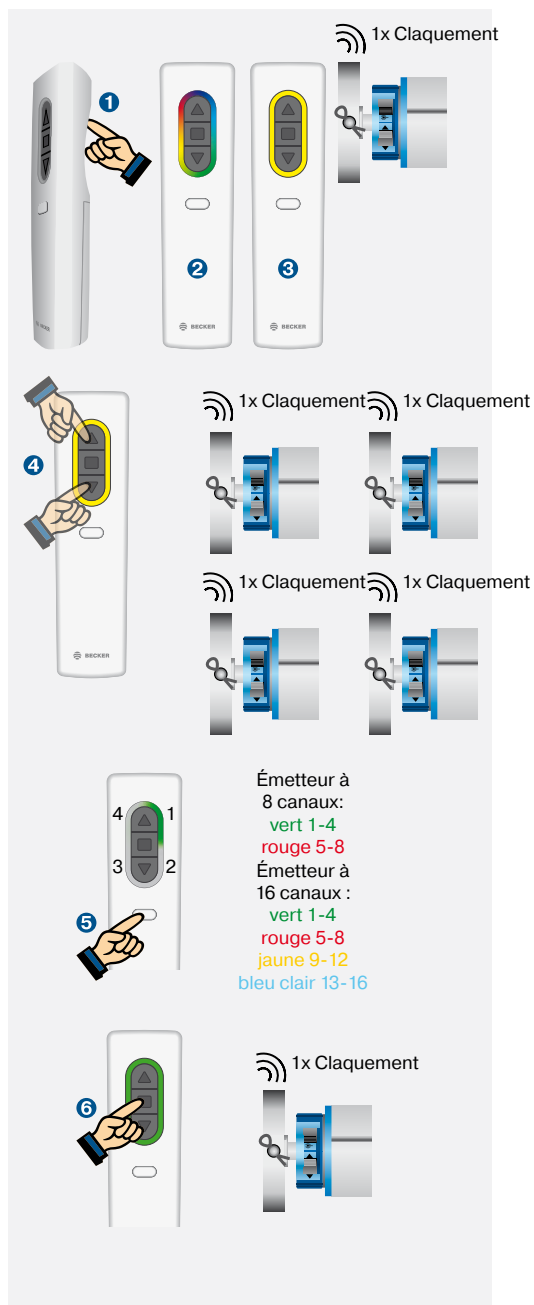
Programmation de l'émetteur et affectation du canal

1. Sélectionner un moteur en mode d'apprentissage

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation ❶ pour que l'émetteur démarre la recherche de tous les moteurs se trouvant en mode de programmation.

La recherche est indiquée par un changement de couleur continu de l'anneau de LED ❷. L'émetteur se connecte automatiquement au prochain moteur (moteur sans fins de course programmées : 1 clic ; moteur avec fins de course programmées : 1 va-et-vient), et l'anneau LED s'allume en jaune.

Si plusieurs moteurs se trouvent simultanément en mode de programmation, sélectionnez le moteur voulu à l'aide de la touche MONTÉE ou DESCENTE ❹.



2. Sélection du canal émetteur

La touche de fonction ❺ avec un émetteur multicanal, sélectionnez le canal souhaité. L'anneau LED est divisé en 4 segments, auxquels sont attribués des niveaux de couleur. Dans l'exemple ci-contre, le canal d'émission 1 est sélectionné.

3. Mettre en place le réseau de secteurs et activer le canal d'émission

En appuyant sur la touche ARRÊT ❻ pour constituer un nouveau réseau. Le canal émetteur sélectionné est activé, il permettra ensuite de commander le moteur. L'anneau de LED s'allume en vert. Le moteur acquitte l'opération par un claquement.

4. Activation/Désactivation d'un canal émetteur

Appuyez une nouvelle fois sur la touche ARRÊT ❼ pour désactiver le canal émetteur ❼. L'anneau de LED s'allume en bleu. La mise en service (réglage des positions de fin de course, activation des fonctions spéciales, etc.) peut également se faire alors que le canal émetteur est désactivé. Appuyez une nouvelle fois sur la touche ARRÊT ❸ pour réactiver le canal émetteur ❸.

Mettez le mode de réglage sous tension

Appuyez brièvement sur la touche de programmation ❶ pour activer le mode de réglage. L'anneau de LED clignote en bleu clair ❷. Le moteur se trouve maintenant en mode « homme mort ».

Remarque :

Lors de l'appairage d'un nouvel émetteur avec un nouveau moteur, un réseau de secteurs propre est créé. Mettez en service tous les autres moteurs devant appartenir à ce réseau de secteurs avec le même émetteur, afin d'éviter la création de plusieurs réseaux de secteurs.

Correction du sens de rotation

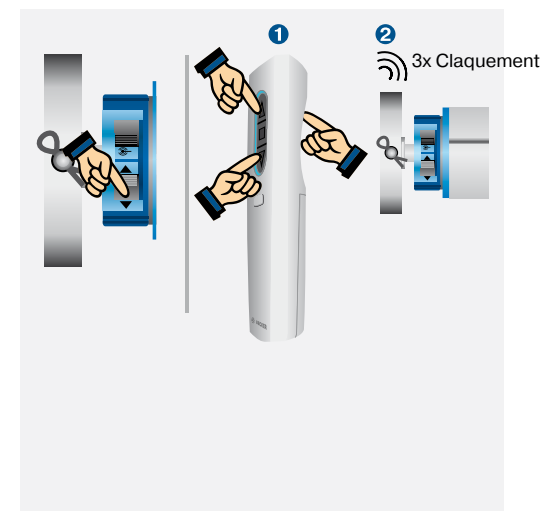
Aucune position de fin de course ne doit déjà être programmée.

Avec l'interrupteur sur le moteur :

En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le moteur.

Avec l'émetteur (en mode de réglage) :

Le mode de réglage étant activé, appuyez sur la touche de programmation, la touche MONTÉE et la touche DESCENTE ❶, jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement ❷. L'anneau de LED affiche une lumière défilante rouge/bleue.

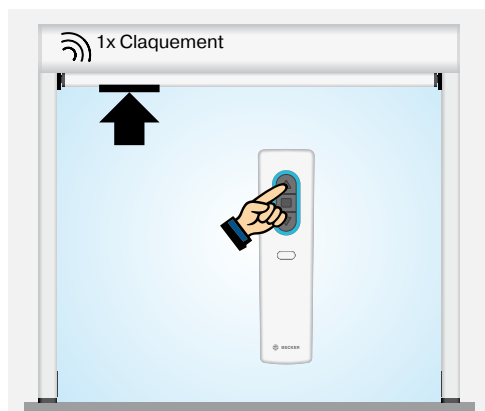


MOTEUR DU TYPE C16 PLUS

Réglage des positions de fin de course

1. Programmation de la fin de course de montée (en mode de réglage)

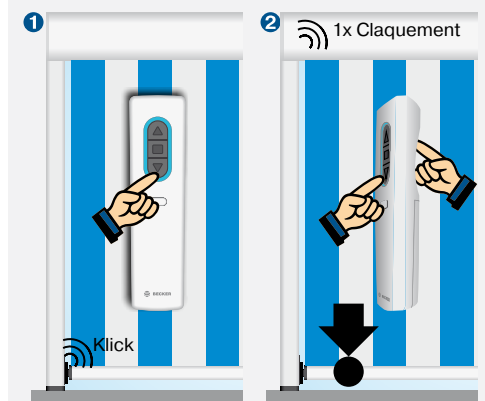
Faites monter la toile contre la butée supérieure jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



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

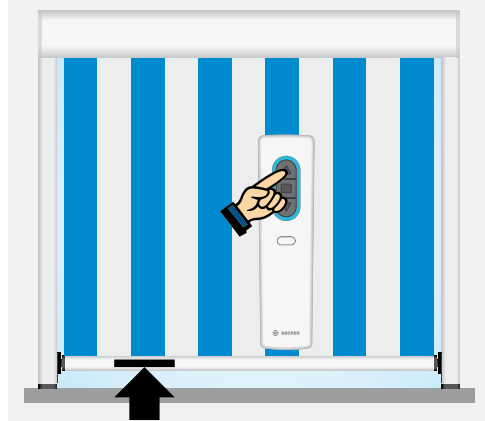
Faites descendre la toile, jusqu'à ce que le verrouillage s'encliquette ①.

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



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

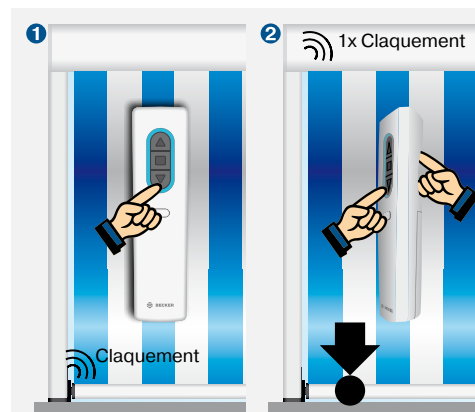
Faites monter la toile dans la position de verrouillage, jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



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

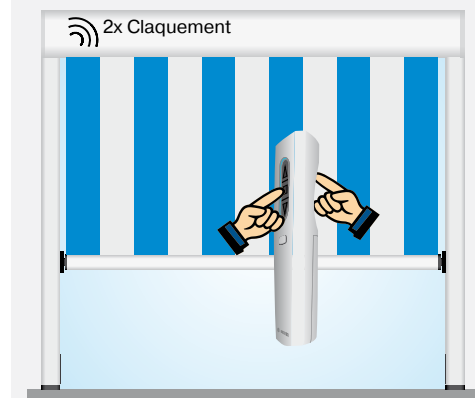
Faites descendre la toile, jusqu'à ce que le verrouillage s'encliquette ①.

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



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

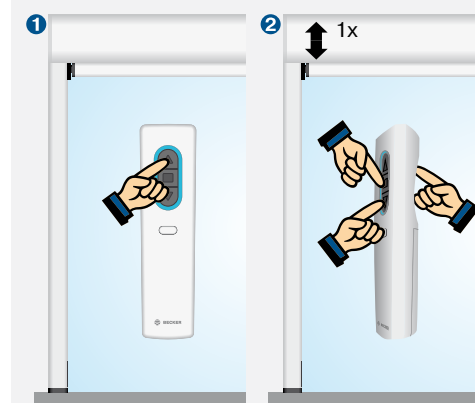
Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche STOP jusqu'à ce que le moteur émette deux clics au bout de 10 secondes.



6. Activation de la fonction spéciale Détente de la toile

Amenez le tablier vers la fin de course haute ①. 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 ②.

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



MOTEUR DU TYPE C12

Plaque signalétique

❶ 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 Type de motorisation

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. 252012503

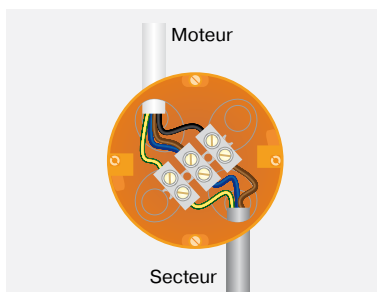
25 Année 2025
20 Semaine calendaire
12503 Numéro d'ordre



Branchement

Branchement sans commande sur place

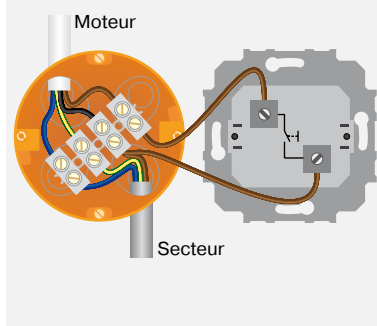
Raccordez les fils bleu et vert-jaune du moteur avec ceux de la même couleur de l'alimentation secteur. Raccordez le fil noir du moteur avec la phase (L) et le fil marron en outre avec le fil bleu (N) de l'alimentation secteur.



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

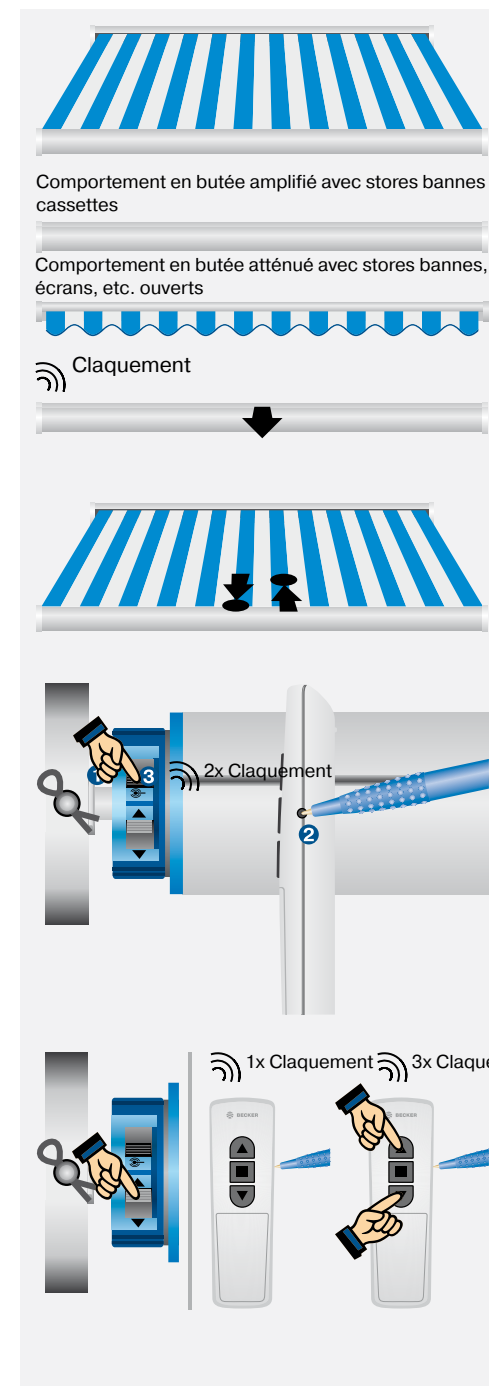
En rétablissant l'alimentation (Power On) ou en plaçant l'interrupteur radio en position mettez le moteur en mode d'apprentissage pendant 3 minutes ❶. Ensuite, appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître ❷, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. ❸ (3 s pour les moteurs neufs, 10 s pour écraser un émetteur maître déjà appairé).

Correction du sens de rotation

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

Avec l'interrupteur sur le moteur : En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le 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.



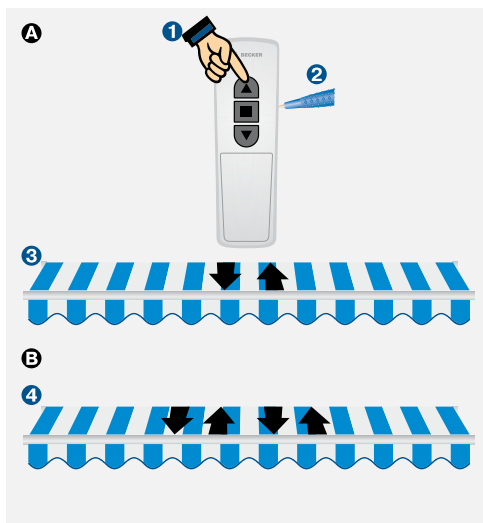
MOTEUR DU TYPE C12

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 Connexion du comportement en butée atténué

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 un unique aller-retour ③.



B Connexion du comportement en butée amplifié

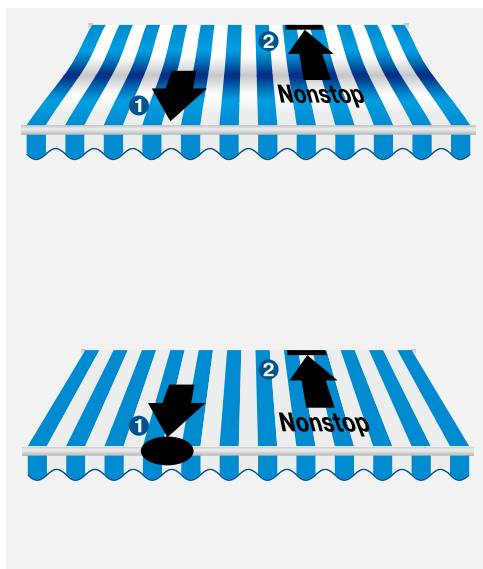
Répétez la procédure décrite sous A jusqu'à ce que le moteur confirme la commutation par deux allers-retours ④.

Réglage des positions de fin de course avec Auto-Install

A Auto-Install pour stores à bras articulés 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.



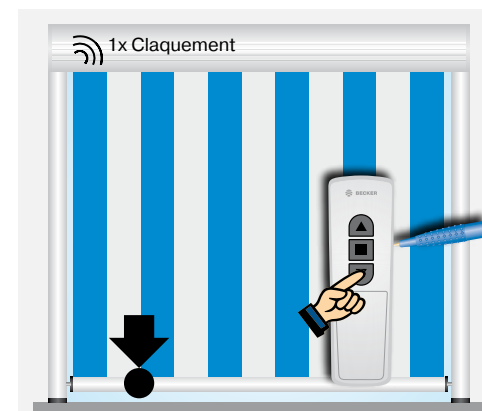
B Auto-Install (point inférieur librement sélectionnable vers la butée supérieure)

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. Apprentissage de la fin de course de sortie avec l'émetteur maître

Amenez le tablier en position de sortie. Ensuite, appuyez sur les touches Programmation et SORTIE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

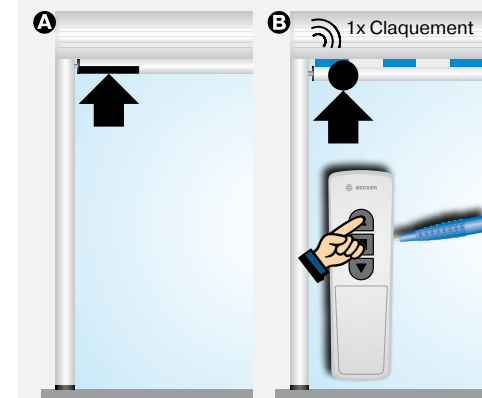


2. Programmation de la fin de course de montée avec l'émetteur maître

A Butée de fin de course de rentrée
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 rentrée

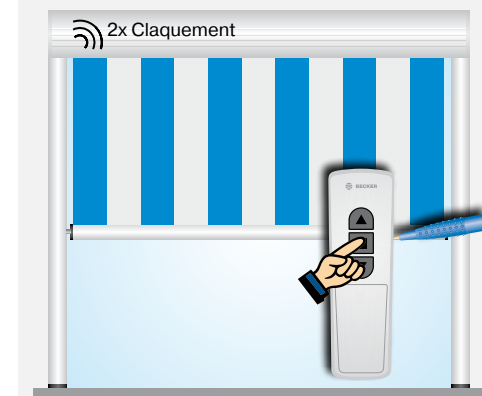
Faites monter la toile dans la position de montée souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche MONTÉE jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



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

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche STOP jusqu'à ce que le moteur émette deux clics au bout de 10 secondes.

Si le tablier se trouve entre les fins de course, la procédure d'effacement supprime les deux fins de course. Si le tablier se trouve sur une fin de course, seule celle-ci est effacée. Les fonctions spéciales du moteur sont remises à l'état de livraison.



MOTEUR DU TYPE C12

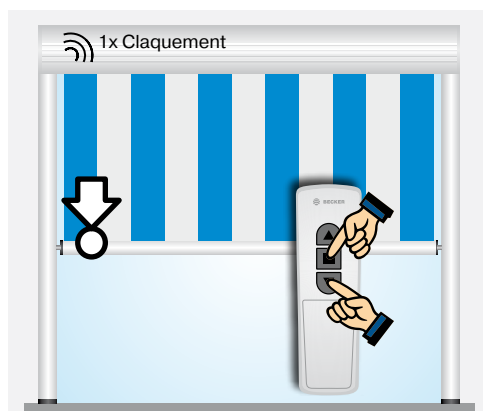
Réglage des positions intermédiaires

1. Apprentissage de la position intermédiaire I

Amenez le tablier à la position intermédiaire souhaitée, puis appuyez sur les touches STOP et SORTIE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

Pour atteindre la position intermédiaire I, appuyez 2 fois sur la touche SORTIE en l'espace d'une seconde.

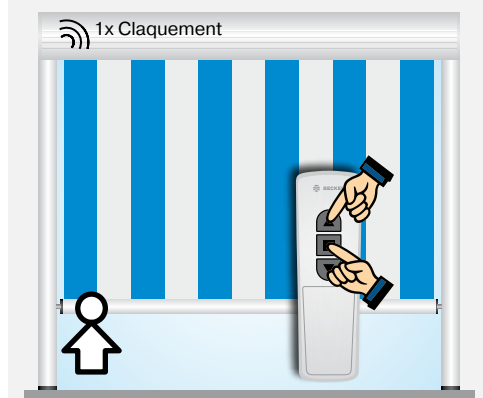


2. Apprentissage de la position intermédiaire II

Amenez le tablier à la position intermédiaire souhaitée, puis appuyez sur les touches STOP et RENTRÉE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

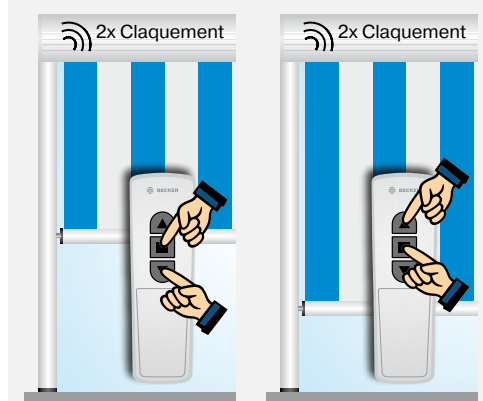
Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

Pour atteindre la position intermédiaire II, appuyez 2 fois sur la touche RENTRÉE en l'espace d'une seconde.



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

Amenez le moteur dans la position intermédiaire à effacer et répétez la procédure d'apprentissage (appuyez sur STOP + SORTIE ou STOP + RENTRÉE) jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.

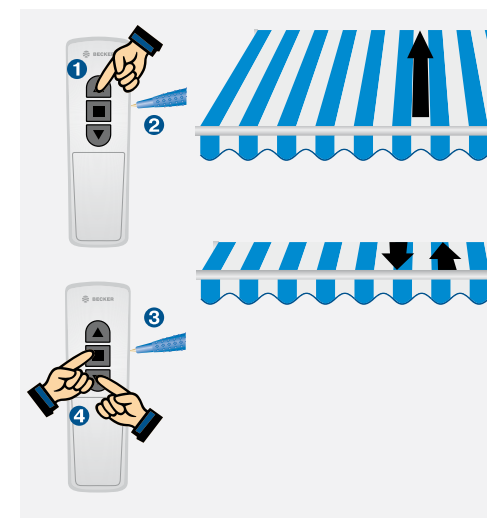


Réglage de la fonction spéciale de détente de la toile

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 claquer 1 fois. Appuyez de 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.

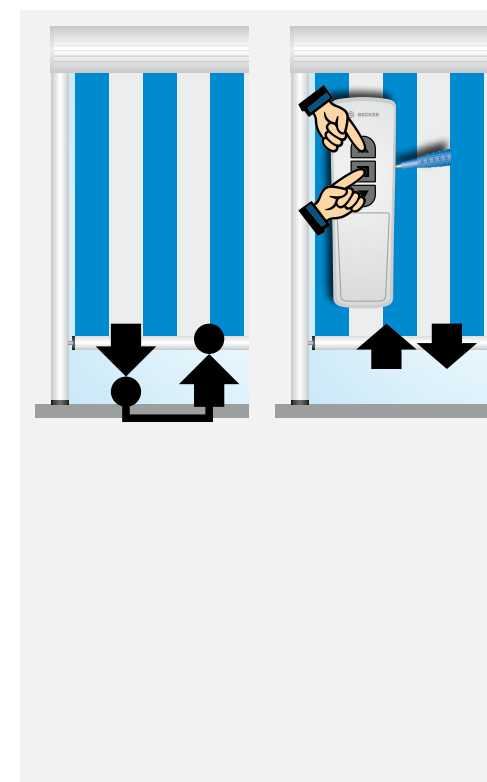


Réglage de la fonction spéciale de tension de la toile

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.



MOTEUR DU TYPE C12 PLUS

Plaque signalétique

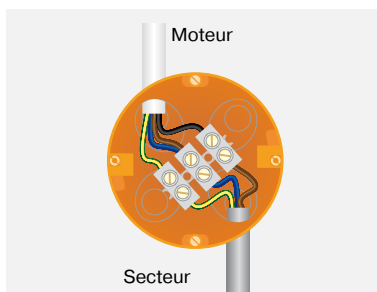
- ❶ Désignation du type : par ex. R30-17-C12 PLUS
 - R Dimension du moteur (diamètre du tube)
 - P - 35mm
 - R - 45mm
 - L - 58mm
 - 30-17 Couple nominal/Vitesse de sortie
 - C Radio Centronic
 - 12 Type de motorisation
 - PLUS Radio Centronic PLUS
- ❷ Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)
 - Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- ❸ Numéro de série : par ex. 253017986
 - 25 Année 2025
 - 01 Semaine calendaire
 - 17986 Numéro d'ordre



Branchement

Branchement sans commande sur place

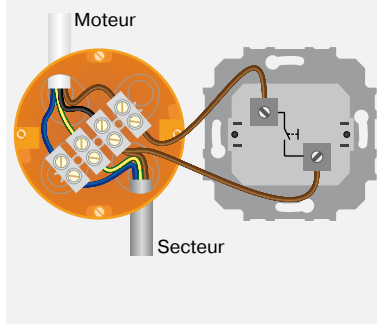
Raccordez les fils bleu et vert-jaune du moteur avec ceux de la même couleur de l'alimentation secteur. Raccordez le fil noir du moteur avec la phase (L) et le fil marron en outre avec le fil bleu (N) de l'alimentation secteur.



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 PLUS d'identifier et de programmer automatiquement la fin de course de descente maximale optimale pour des stores à bras articulés et des stores bannes cassettes.

Comportement en butée

Il est possible de régler le moteur C12 PLUS 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 tension de la toile programmable assure une tension de la toile après la descente en fin de course inférieure.

Activation du mode de programmation

Mettez le moteur en mode d'apprentissage en mettant l'alimentation sous tension ❶ (Power On ; le moteur claque 1 fois) ou en mettant le commutateur radio ❷ en position \mathbb{R} . Vous pouvez désormais programmer un émetteur maître Centronic (voir les moteurs du type C12) ou un émetteur CentronicPlus pour la suite de la mise en service.



MOTEUR DU TYPE C12 PLUS

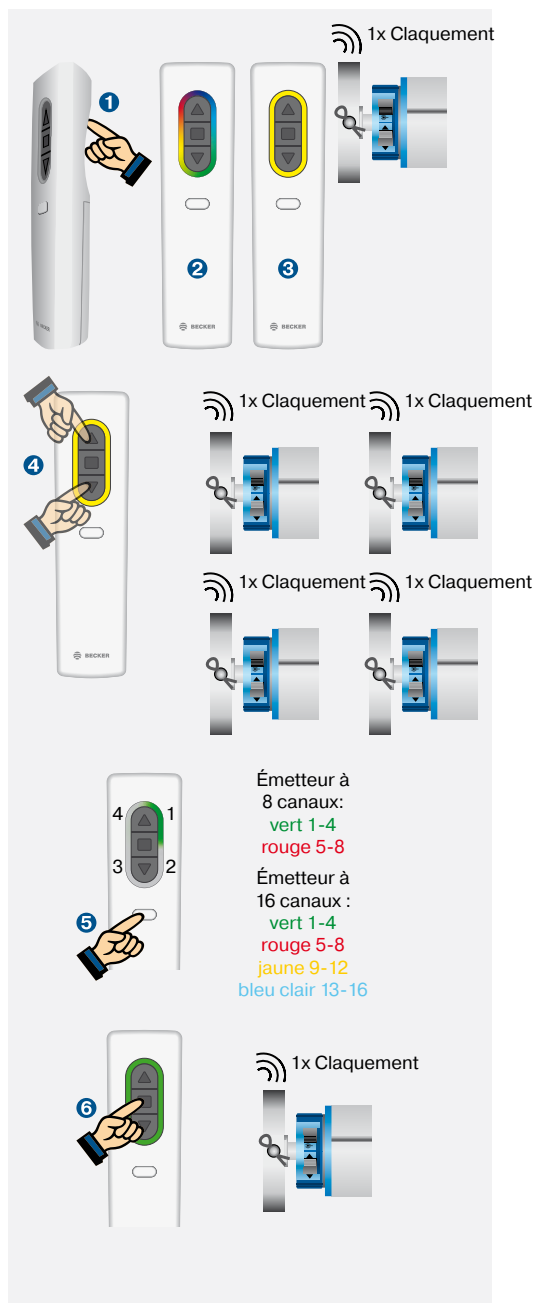
Programmation de l'émetteur et affectation du canal

1. Sélectionner un moteur en mode d'apprentissage

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation ❶ pour que l'émetteur démarre la recherche de tous les moteurs se trouvant en mode de programmation.

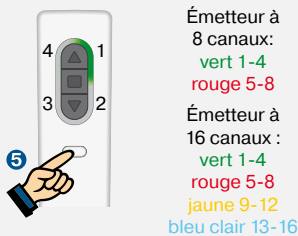
La recherche est indiquée par un changement de couleur continu de l'anneau de LED ❷. L'émetteur se connecte automatiquement au prochain moteur (moteur sans fins de course programmées : 1 clic ; moteur avec fins de course programmées : 1 va-et-vient), et l'anneau LED s'allume en jaune.

Si plusieurs moteurs se trouvent simultanément en mode de programmation, sélectionnez le moteur voulu à l'aide de la touche MONTÉE ou DESCENTE ❸.



2. Sélection du canal émetteur

La touche de fonction ❸ avec un émetteur multicanal, sélectionnez le canal souhaité. L'anneau LED est divisé en 4 segments, auxquels sont attribués des niveaux de couleur. Dans l'exemple ci-contre, le canal d'émission 1 est sélectionné.



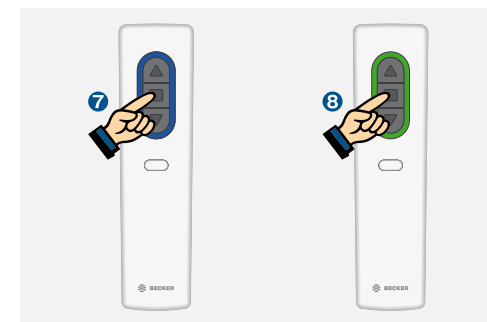
3. Mettre en place le réseau de secteurs et activer le canal d'émission

En appuyant sur la touche ARRÊT ❹ pour constituer un nouveau réseau. Le canal émetteur sélectionné est activé, il permettra ensuite de commander le moteur. L'anneau de LED s'allume en vert. Le moteur acquitte l'opération par un claquement.



4. Activation/Désactivation d'un canal émetteur

Appuyez une nouvelle fois sur la touche ARRÊT pour désactiver le canal émetteur ❺. L'anneau LED s'allume en bleu. La mise en service (réglage des positions de fin de course, activation des fonctions spéciales, etc.) peut également être effectuée lorsque le canal d'émission est désactivé. Un nouvel appui sur la touche STOP réactive le canal d'émission ❻.



Mettez le mode de réglage sous tension

Appuyez brièvement sur la touche de programmation ❶ pour activer le mode de réglage. L'anneau de LED clignote en bleu clair ❷. Le moteur se trouve maintenant en mode « homme mort ».



Remarque :

Lors de l'appairage d'un nouvel émetteur avec un nouveau moteur, un réseau de secteurs propre est créé. Mettez en service tous les autres moteurs devant appartenir à ce réseau de secteurs avec le même émetteur, afin d'éviter la création de plusieurs réseaux de secteurs.

Correction du sens de rotation

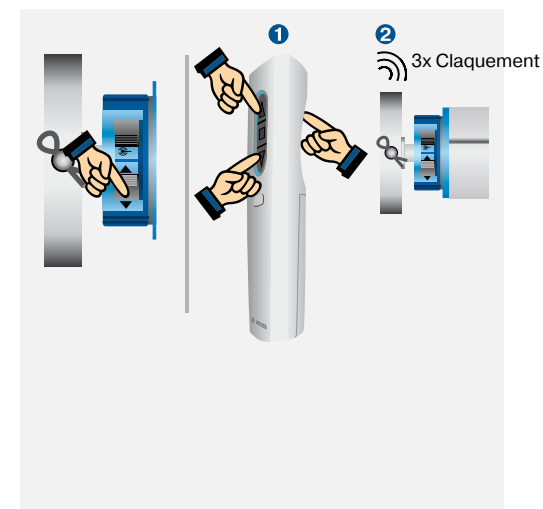
Aucune position de fin de course ne doit déjà être programmée.

Avec l'interrupteur sur le moteur :

En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le moteur.

Avec l'émetteur (en mode de réglage) :

Le mode de réglage étant activé, appuyez sur la touche de programmation, la touche MONTÉE et la touche DESCENTE ❶, jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement ❷. L'anneau de LED affiche une lumière défilante rouge/bleue.



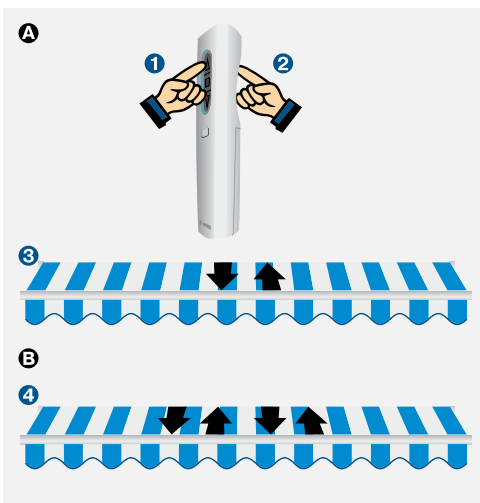
MOTEUR DU TYPE C12 PLUS

Réglage du comportement en butée (en mode de réglage)

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 Connexion du comportement en butée atténué

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 un unique aller-retour ③.



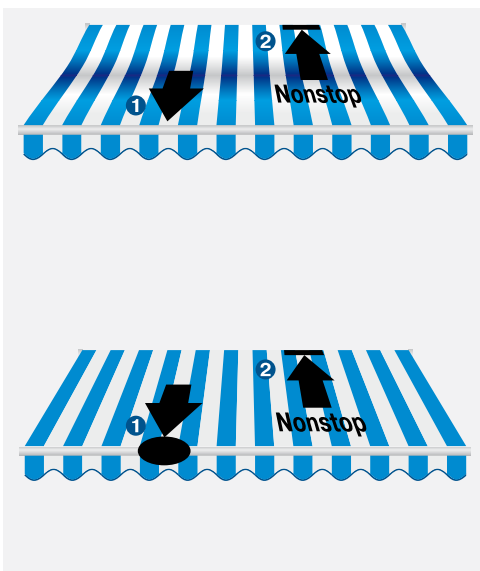
B Connexion du comportement en butée amplifié

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 (en mode de réglage)

A Auto-Install pour stores à bras articulés 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.



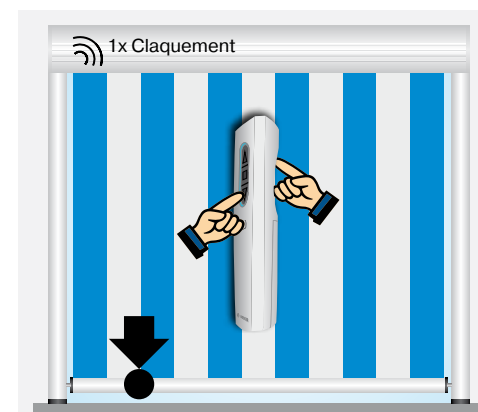
B Auto-Install (point inférieur librement sélectionnable vers la butée supérieure)

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 (en mode de réglage)

1. Apprentissage de la fin de course de sortie (en mode de réglage)

Amenez le tablier en position de sortie. Ensuite, appuyez sur les touches Programmation et SORTIE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.



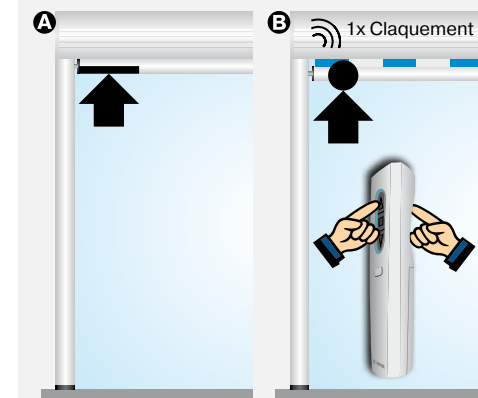
2. Programmation de la fin de course de montée (en mode de réglage)

A Butée de fin de course de rentrée

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 rentrée

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 (en mode de réglage)

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche ARRÊT jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement au bout de 6 secondes.

Si le tablier se trouve entre les fins de course, la procédure d'effacement supprime les deux fins de course. Si le tablier se trouve sur une fin de course, seule celle-ci est effacée. Les fonctions spéciales du moteur sont remises à l'état de livraison.

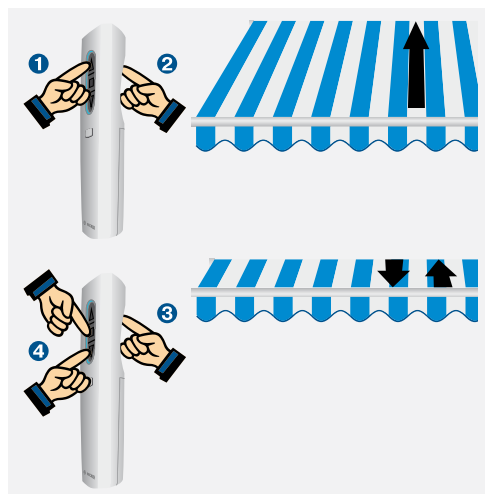


MOTEUR DU TYPE C12 PLUS

Réglage de la fonction spéciale de détente et de tension de la toile (en mode de réglage)

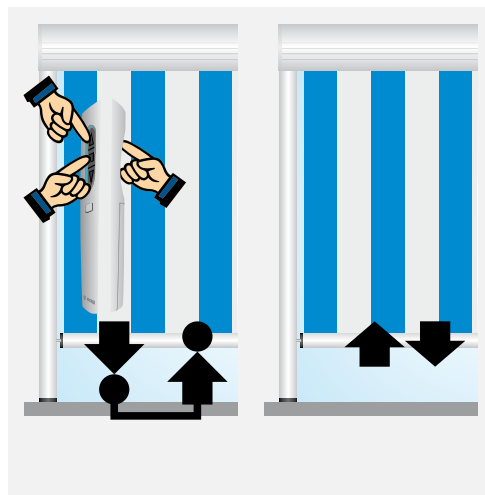
1. Activation/Désactivation de la détente de la toile (en mode de réglage)

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 de 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.



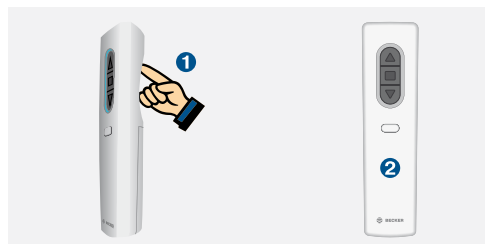
2. Activation/Désactivation de la tension de la toile (en mode de réglage)

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.



Quittez le mode de réglage

Appuyez longuement (3 secondes) sur la touche de programmation **1** pour activer le mode de réglage. L'anneau de LED s'éteint **2**. La télécommande se trouve maintenant en mode normal.



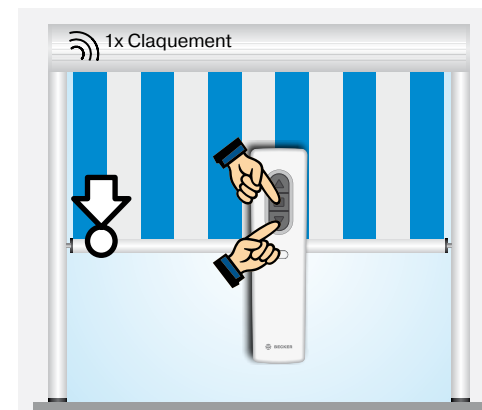
Réglage des positions intermédiaires

1. Apprentissage de la position intermédiaire I

Amenez le tablier à la position intermédiaire souhaitée, puis appuyez sur les touches STOP et SORTIE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

Pour atteindre la position intermédiaire I, appuyez 2 fois sur la touche SORTIE en l'espace d'une seconde.

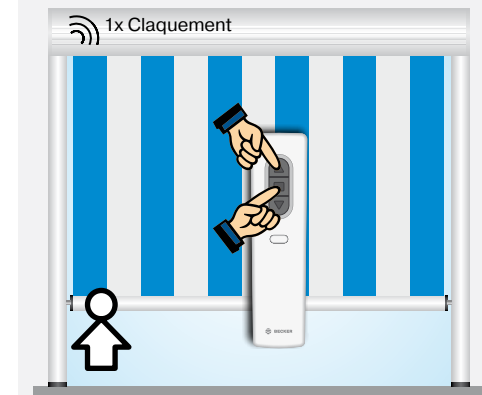


2. Apprentissage de la position intermédiaire II

Amenez le tablier à la position intermédiaire souhaitée, puis appuyez sur les touches STOP et RENTRÉE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

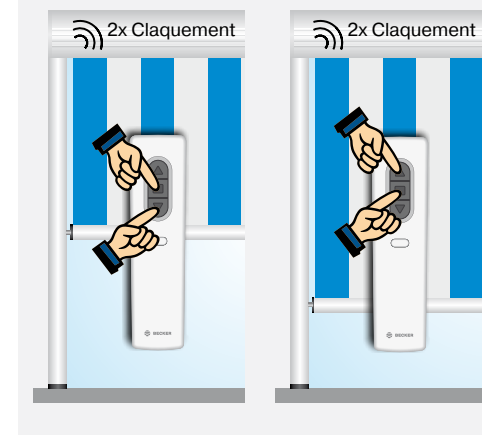
Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

Pour atteindre la position intermédiaire II, appuyez 2 fois sur la touche RENTRÉE en l'espace d'une seconde.



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

Amenez le moteur dans la position intermédiaire à effacer et répétez la procédure d'apprentissage (appuyez sur STOP + SORTIE ou STOP + RENTRÉE) jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.



MOTEUR 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

30-17 Couple nominal/Vitesse de sortie

C Radio Centronic

18 Type de motorisation

- 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. 253612500

25 Année 2025

36 Semaine calendaire

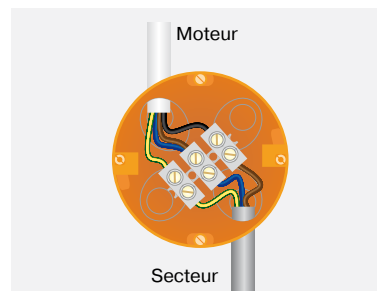
12500 Numéro d'ordre



Branchement

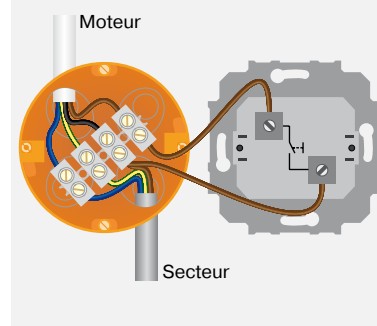
Branchement sans commande sur place

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.

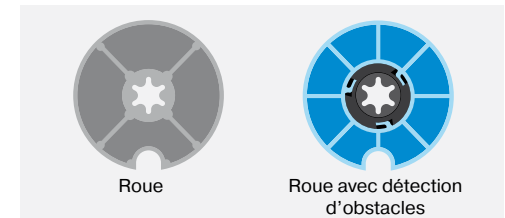


Informations

Détection d'obstacles

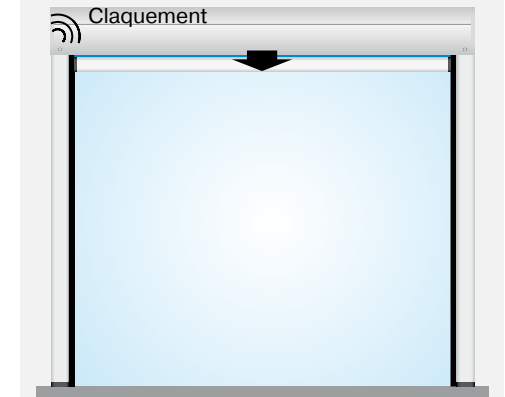
Les obstacles lors de la descente (par ex. sous la charge du vent) sont identifiés pour éviter un déroulement incontrôlé de la toile.

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.



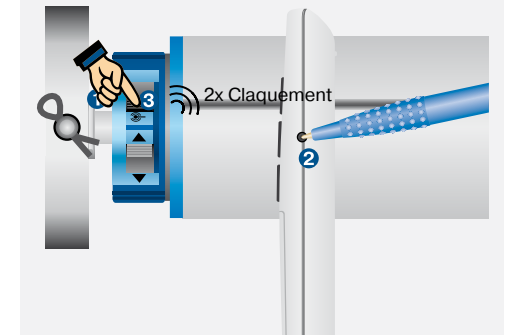
Détente de la toile

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

En rétablissant l'alimentation (Power On) ou en plaçant l'interrupteur radio en position mettez le moteur en mode d'apprentissage pendant 3 minutes ❶. Ensuite, appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître ❷, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. ❸ (3 s pour les moteurs neufs, 10 s pour écraser un émetteur maître déjà appairé).

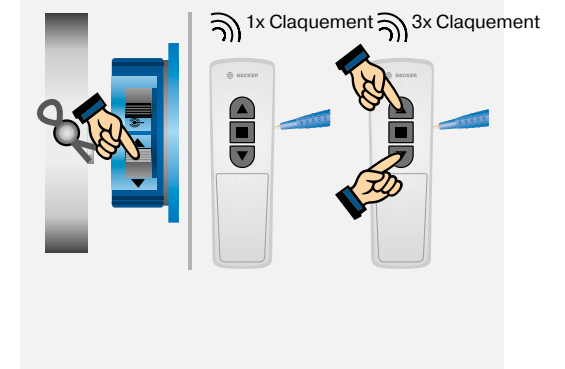


Correction du sens de rotation

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

Avec l'interrupteur sur le moteur : En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le 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.

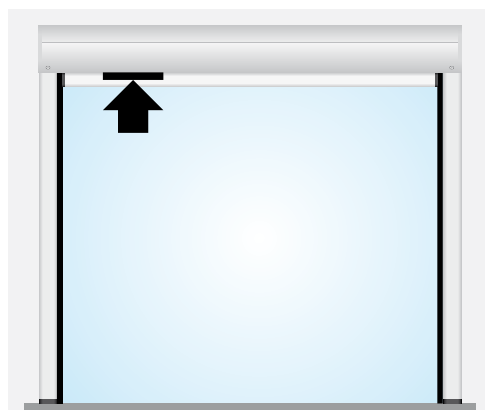


MOTEUR DU TYPE C18

Réglage des positions de fin de course avec Auto-Install

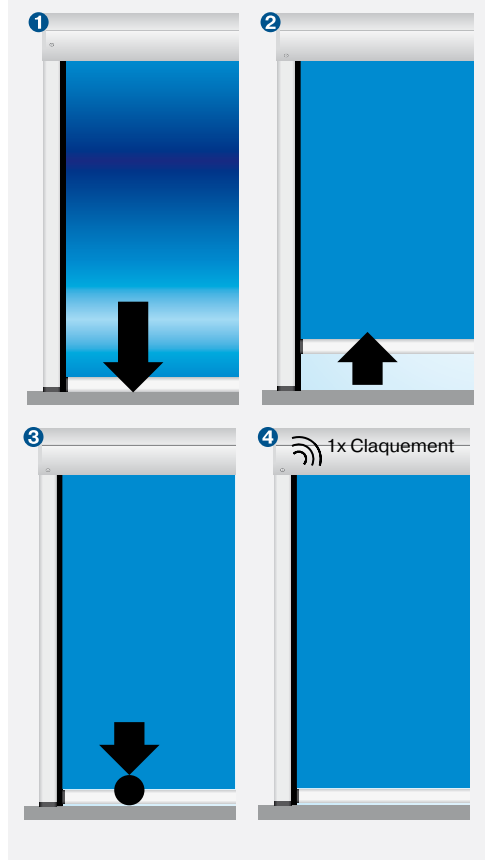
1. Apprentissage de la fin de course de rentrée

Amenez le tablier contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



2. Apprentissage de la fin de course de sortie

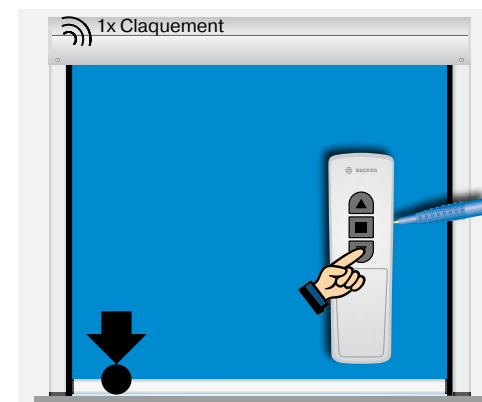
Effectuez une descente et maintenez la touche de déplacement enfoncée jusqu'à ce que le moteur dépasse la position de fin de course de descente ①, puis remonte ② et descende une nouvelle fois ③ pour s'arrêter finalement en position de fin de course de descente et confirmer la programmation par un claquement ④.



Réglage des positions de fin de course

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

Amenez le tablier en position de sortie. Ensuite, appuyez sur les touches Programmation et SORTIE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

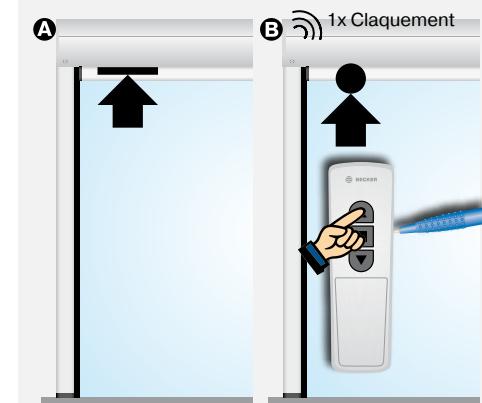


2. Programmation de la position de fin de course de montée avec l'émetteur maître

A Butée de fin de course de rentrée
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 rentrée

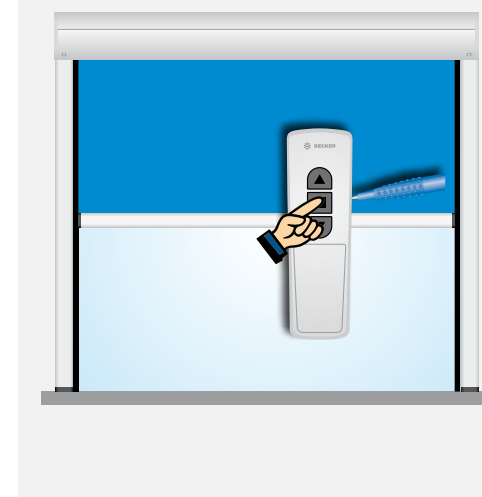
Faites monter la toile dans la position de montée souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche MONTÉE jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



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

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche STOP jusqu'à ce que le moteur émette deux clics au bout de 10 secondes.

Si le tablier se trouve entre les fins de course, la procédure d'effacement supprime les deux fins de course. Si le tablier se trouve sur une fin de course, seule celle-ci est effacée.



MOTEUR DU TYPE C18

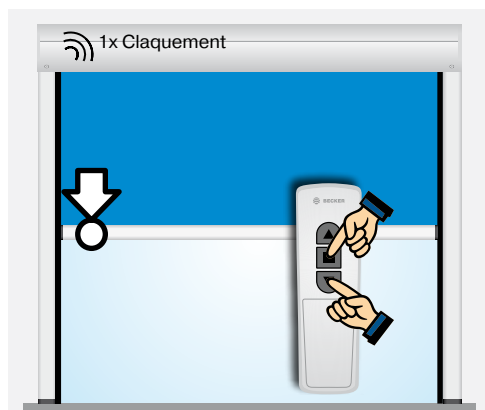
Réglage des positions intermédiaires

1. Apprentissage de la position intermédiaire I

Amenez le tablier à la position intermédiaire souhaitée, puis appuyez sur les touches STOP et SORTIE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

Pour atteindre la position intermédiaire I, appuyez 2 fois sur la touche SORTIE en l'espace d'une seconde.

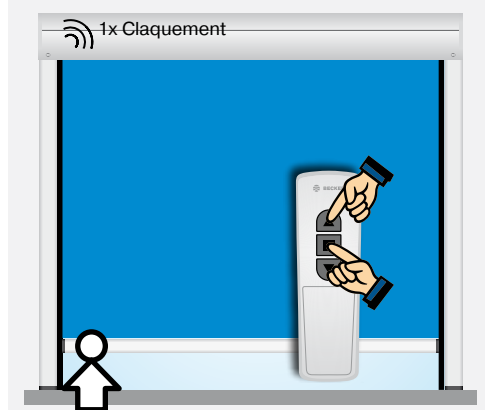


2. Apprentissage de la position intermédiaire II

Amenez le tablier à la position intermédiaire souhaitée, puis appuyez sur les touches STOP et RENTRÉE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

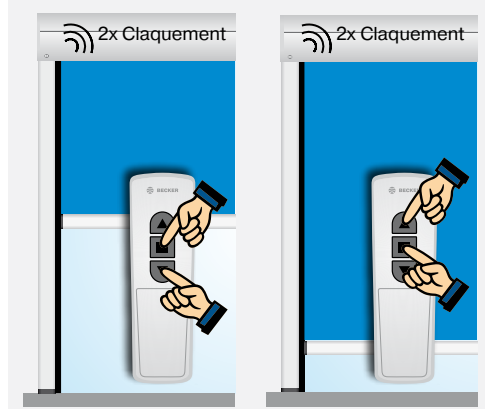
Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

Pour atteindre la position intermédiaire II, appuyez 2 fois sur la touche RENTRÉE en l'espace d'une seconde.



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

Amenez le moteur dans la position intermédiaire à effacer et répétez la procédure d'apprentissage (appuyez sur STOP + SORTIE ou STOP + RENTRÉE) jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.

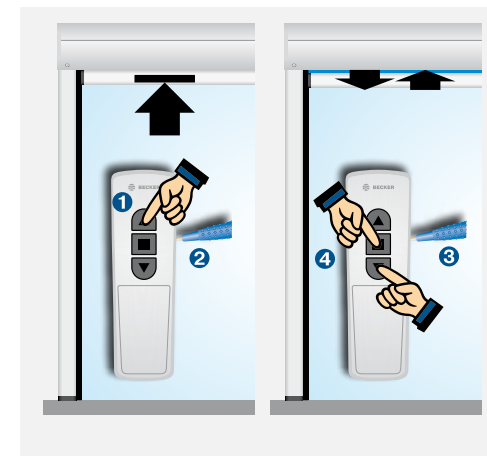


Réglage de la fonction spéciale de détente de la toile

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 type P - 35 mm et activée pour les moteurs de type R - 45 mm.

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 de 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.

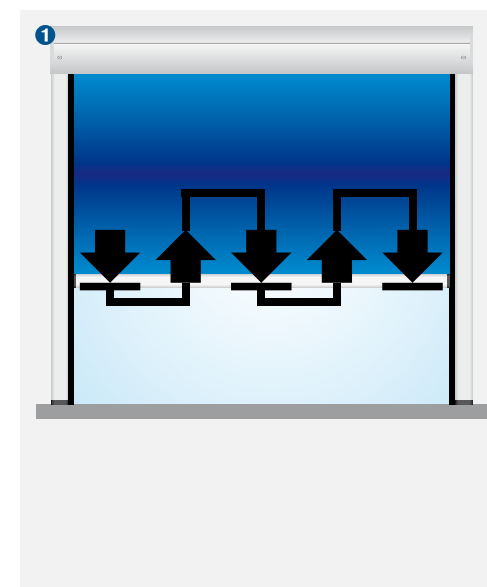


Détection d'obstacles sensible

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.



MOTEUR DU TYPE C18 PLUS

Plaque signalétique

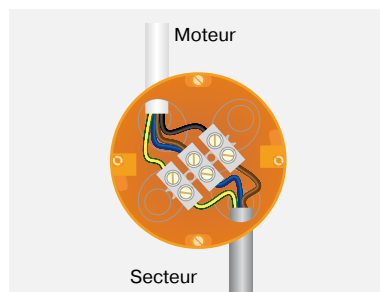
- 1 Désignation du type :
par ex. R30-17-C18 PLUS
R Dimension du moteur
(diamètre du tube)
P - 35mm
R - 45mm
30-17 Couple nominal/Vitesse de sortie
C Radio Centronic
18 Type de motorisation
PLUS Radio Centronic PLUS
- 2 Mode opératoire (fonctionnement de courte durée S2)
Il faut prévoir une phase de refroidissement au bout de 4 minutes de service continu.
- 3 Numéro de série : par ex. 251518963
2025 Année 2025
15 Semaine calendaire
18963 Numéro d'ordre



Branchement

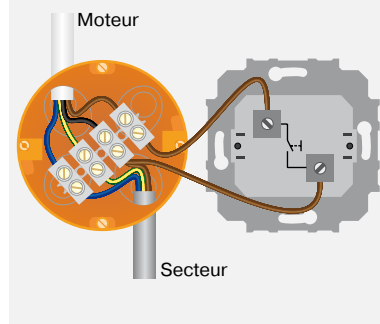
Branchement sans commande sur place

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

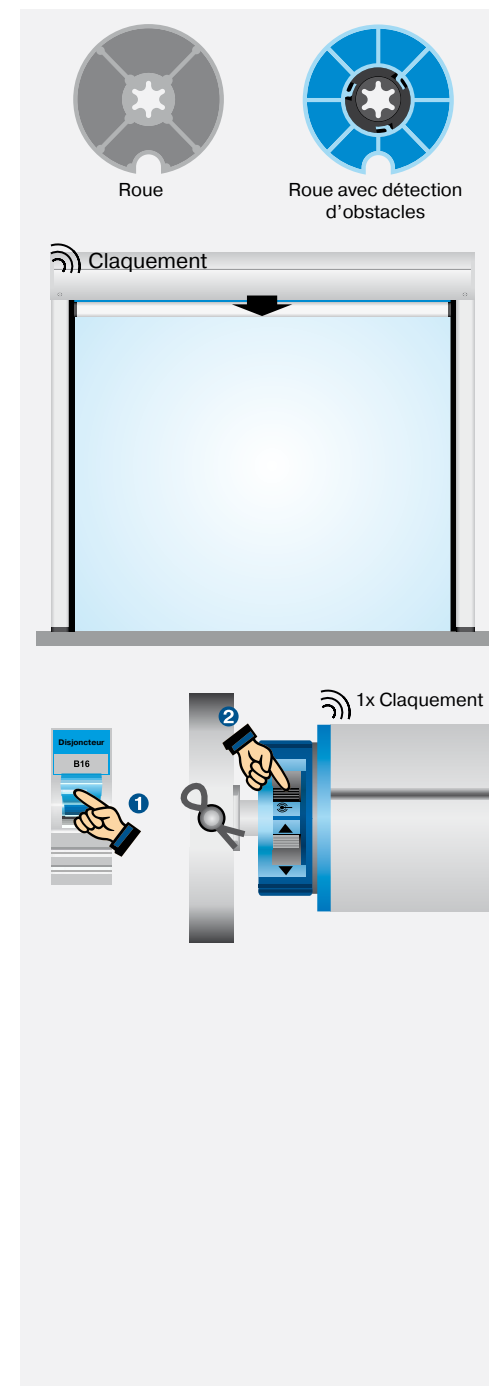
Détection d'obstacles

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.



Activation du mode de programmation

Mettez le moteur en mode d'apprentissage en mettant l'alimentation sous tension 1 (Power On – le moteur claque une fois) ou en actionnant l'interrupteur radio 2 en position Ⓜ . Vous pouvez désormais programmer un émetteur maître Centronic (voir les moteurs du type C18) ou un émetteur CentronicPlus pour la suite de la mise en service.



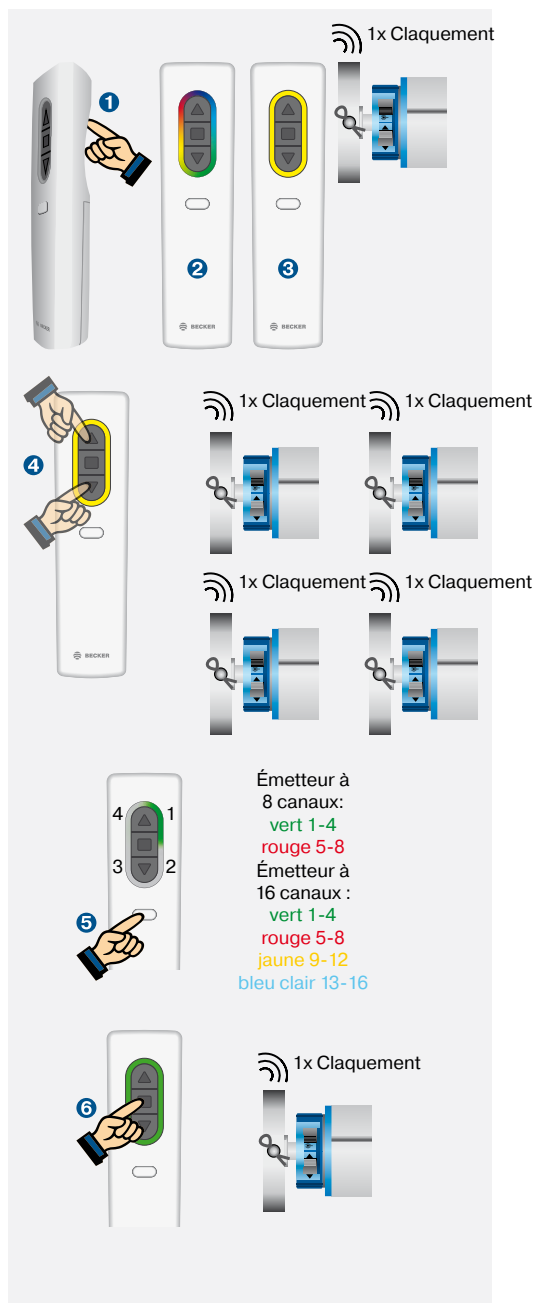
MOTEUR DU TYPE C18 PLUS

Programmation de l'émetteur et affectation du canal

1. Sélectionner un moteur en mode d'apprentissage

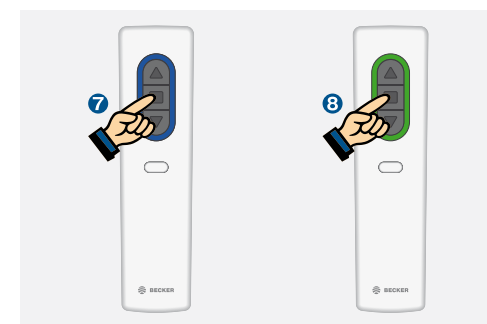
Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation ❶ pour que l'émetteur démarre la recherche de tous les moteurs se trouvant en mode de programmation. La recherche est indiquée par un changement de couleur continu de l'anneau de LED ❷. L'émetteur se connecte automatiquement au prochain moteur (moteur sans fins de course programmées : 1 clic ; moteur avec fins de course programmées : 1 va-et-vient), et l'anneau LED s'allume en jaune.

Si plusieurs moteurs se trouvent simultanément en mode de programmation, sélectionnez le moteur voulu à l'aide de la touche MONTÉE ou DESCENTE ❹.



Activation/Désactivation d'un canal émetteur

Appuyez une nouvelle fois sur la touche ARRÊT pour désactiver le canal émetteur ❷. L'anneau de LED s'allume en bleu. La mise en service (réglage des positions de fin de course, activation des fonctions spéciales, etc.) peut également se faire alors que le canal émetteur est désactivé. Appuyez une nouvelle fois sur la touche ARRÊT pour réactiver le canal émetteur ❸.



Mettez le mode de réglage sous tension

Appuyez brièvement sur la touche de programmation ❶ pour activer le mode de réglage. L'anneau de LED clignote en bleu clair ❷. Le moteur se trouve maintenant en mode « homme mort ».



Remarque :

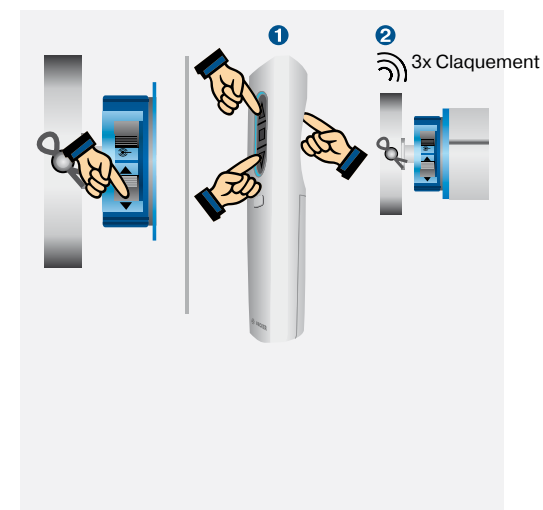
Lors de l'appairage d'un nouvel émetteur avec un nouveau moteur, un réseau de secteurs propre est créé. Mettez en service tous les autres moteurs devant appartenir à ce réseau de secteurs avec le même émetteur, afin d'éviter la création de plusieurs réseaux de secteurs.

Correction du sens de rotation

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

Avec l'interrupteur sur le moteur : En cas de sens de rotation incorrect, basculez l'inverseur de sens de rotation sur le moteur.

Avec l'émetteur (en mode de réglage) : Le mode de réglage étant activé, appuyez sur la touche de programmation, la touche MONTÉE et la touche DESCENTE ❶, jusqu'à ce que le moteur émette un triple claquement ❷. L'anneau de LED affiche une lumière défilante rouge/bleue.

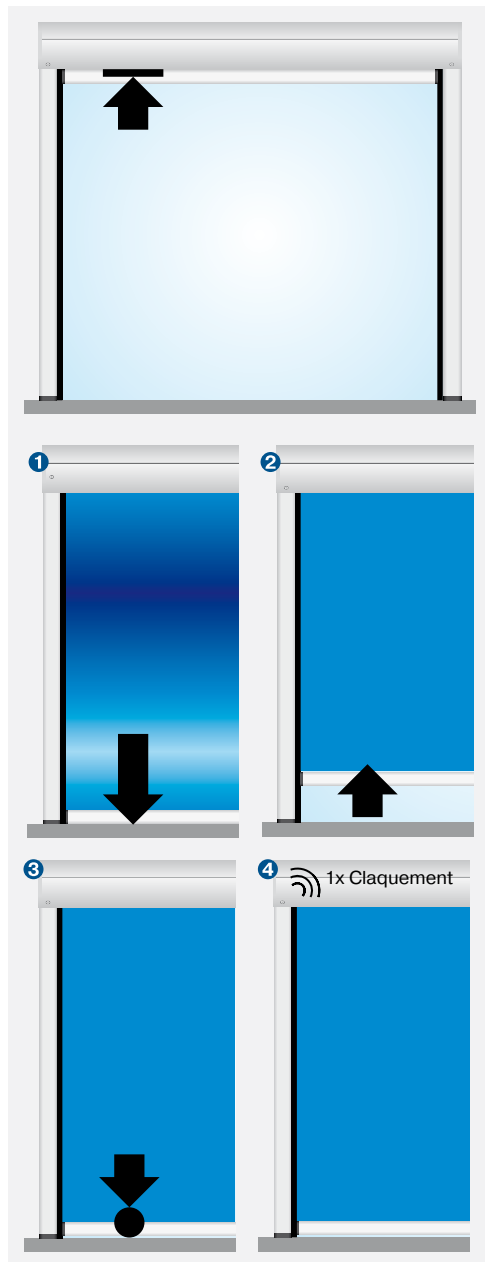


MOTEUR DU TYPE C18 PLUS

Réglage des positions de fin de course avec Auto-Install en mode de réglage ou en mode normal

1. Apprentissage de la fin de course de rentrée

Amenez le tablier contre la butée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



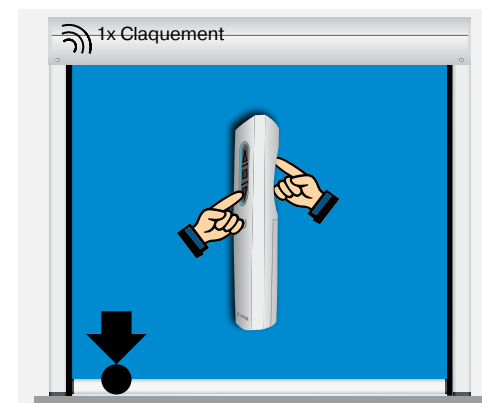
2. Programmation de la fin de course de descente

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 **1**, puis remonte **2** et descende une nouvelle fois **3** pour s'arrêter finalement en position de fin de course de descente et confirmer la programmation par un claquement **4**.

Réglage des positions de fin de course (en mode de réglage)

1. Apprentissage de la fin de course de sortie (en mode de réglage)

Amenez le tablier en position de sortie. Ensuite, appuyez sur les touches Programmation et SORTIE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

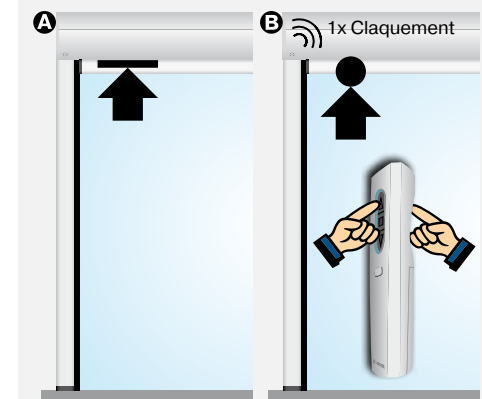


2. Programmation de la fin de course de montée (en mode de réglage)

A Butée de fin de course de rentrée
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 rentrée

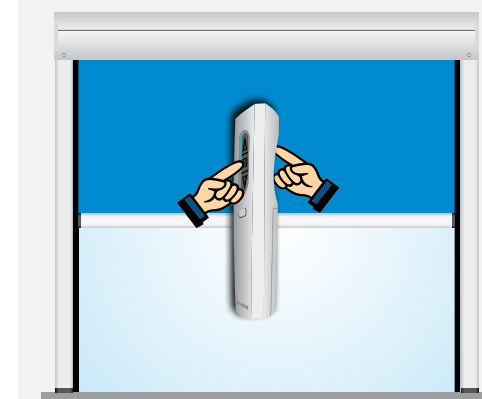
Faites monter la toile dans la position de montée souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et la touche MONTÉE jusqu'à ce que le moteur claque 1 fois.



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

Appuyez sur la touche de programmation et sur la touche ARRÊT jusqu'à ce que le moteur émette un double claquement au bout de 6 secondes.

Si le tablier se trouve entre les fins de course, la procédure d'effacement supprime les deux fins de course. Si le tablier se trouve sur une fin de course, seule celle-ci est effacée.



MOTEUR DU TYPE C18 PLUS

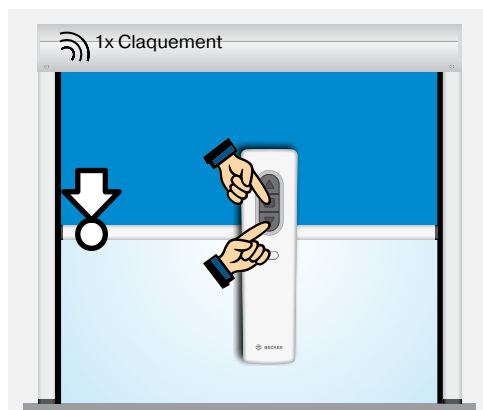
Réglage des positions intermédiaires

1. Apprentissage de la position intermédiaire I

Amenez le tablier à la position intermédiaire souhaitée, puis appuyez sur les touches STOP et SORTIE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

Pour atteindre la position intermédiaire I, appuyez 2 fois sur la touche SORTIE en l'espace d'une seconde.

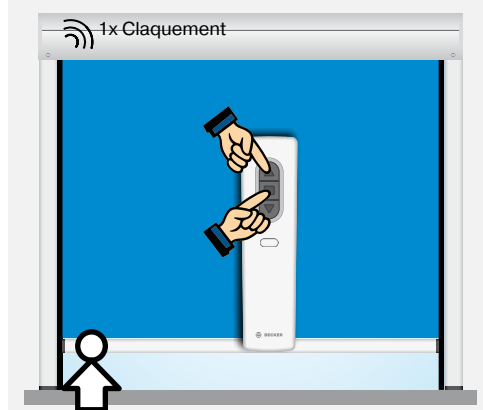


2. Apprentissage de la position intermédiaire II

Amenez le tablier à la position intermédiaire souhaitée, puis appuyez sur les touches STOP et RENTRÉE jusqu'à ce que le moteur émette un clic.

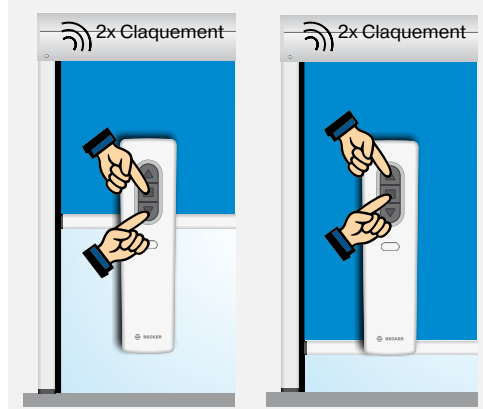
Répétez la procédure pour reprogrammer la position intermédiaire.

Pour atteindre la position intermédiaire II, appuyez 2 fois sur la touche RENTRÉE en l'espace d'une seconde.



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

Amenez le moteur dans la position intermédiaire à effacer et répétez la procédure d'apprentissage (appuyez sur STOP + SORTIE ou STOP + RENTRÉE) jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.



Réglage de la fonction spéciale de détente de la toile (en mode de réglage)

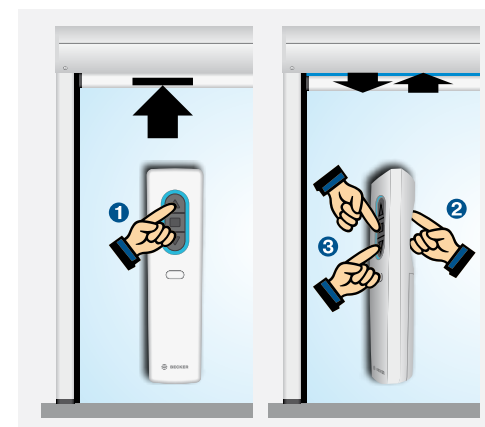
Activation / Désactivation de la détente de la toile (en mode de réglage)

À la livraison, la fonction de détente de la toile est désactivée pour les moteurs de type P - 35 mm et activée pour les moteurs de type R - 45 mm.

Faites monter la toile contre la butée supérieure ①. Appuyez sur la touche de programmation ② et en outre sur les touches Arrêt et DESCENTE ③ jusqu'à ce que le moteur confirme l'activation ou la désactivation de la détente de la toile.

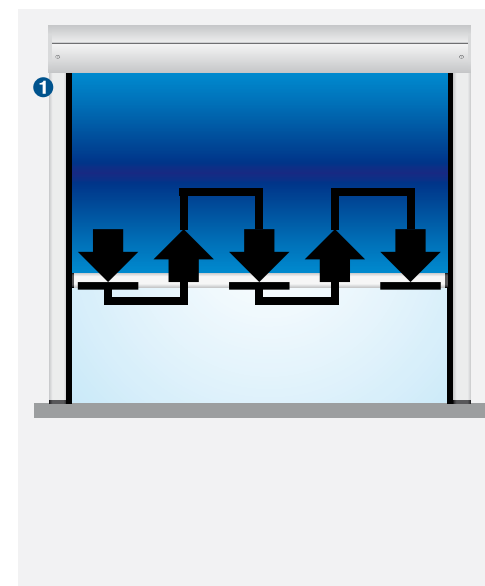
Quittez le mode de réglage

Appuyez longuement (3 secondes) sur la touche de programmation ① pour activer le mode de réglage. L'anneau de LED s'éteint ②. Le moteur se trouve maintenant en mode normal.



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.

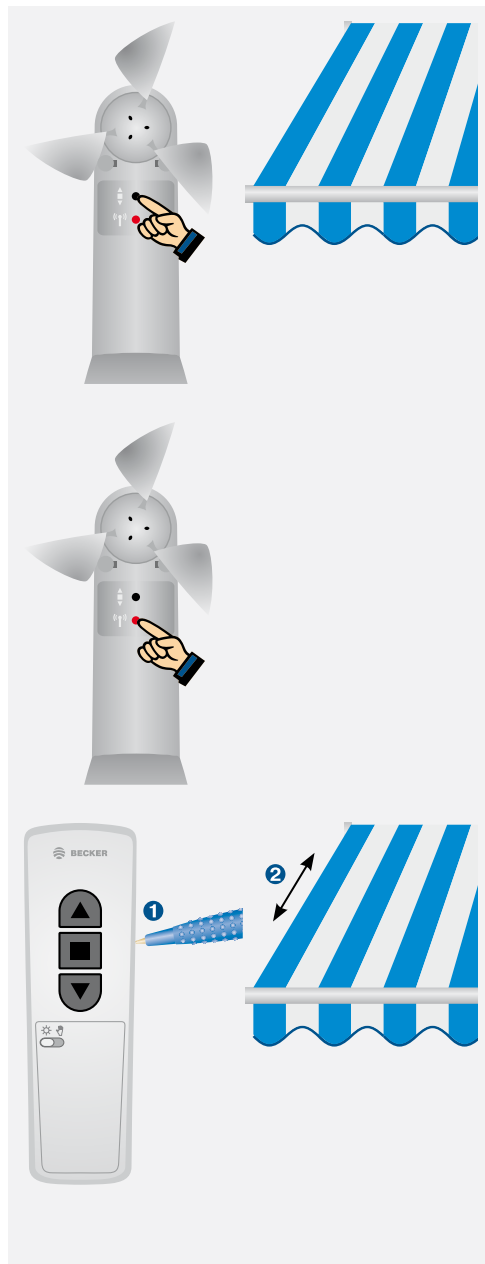


COMMANDES-SET SWS241

Mise en service du kit soleil/vent radiocommandé avec télécommande à capteur - SWS241

1. Programmation de l'émetteur maître

- Déplacez la toile dans une position intermédiaire en appuyant sur la touche de commutation **MON-TÉE/ARRÊT/DESCENTE** du couvercle.
 - Appuyez ensuite sur la touche de programmation du SWC510. Le SWC510 se trouve en mode de programmation pendant 3 minutes.
 - Appuyez sur la touche de programmation ❶ de la télécommande radio SWC441-II en mode de programmation, jusqu'à confirmation ❷ (réaction de la toile).
- Remarque : Pour pouvoir identifier clairement la réaction, la toile doit se trouver entre les positions de fin de course.



2. 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 la réaction de la toile.

3. Réglage de la valeur seuil pour le vent

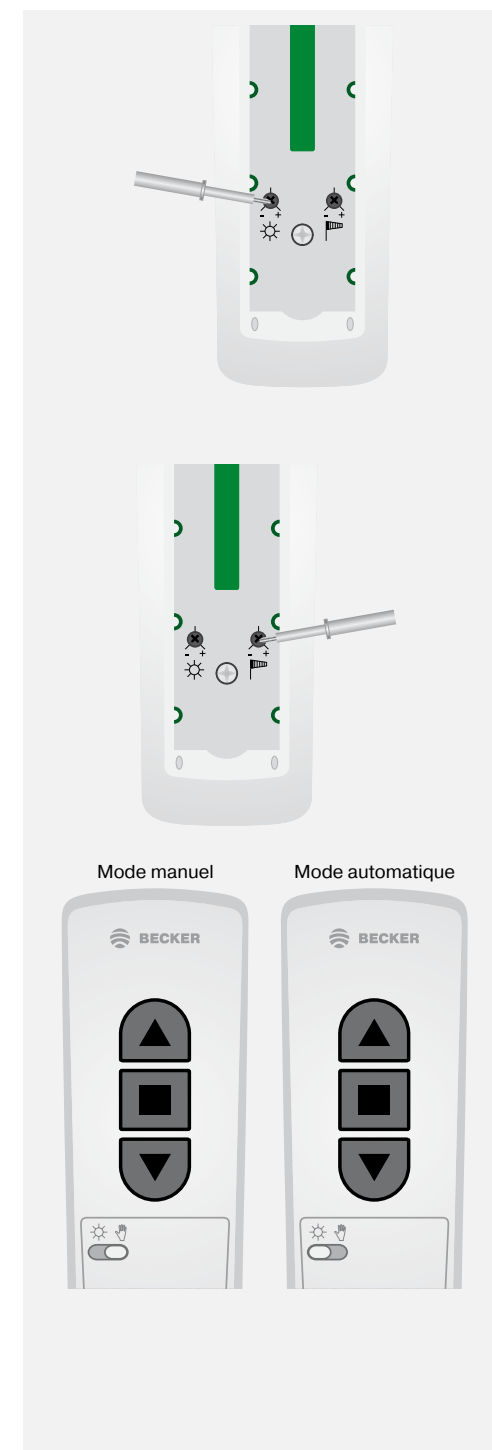
Tournez le régulateur de valeur seuil pour le vent à l'aide de l'outil de réglage joint jusqu'à ce que la valeur souhaitée soit atteinte.

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 une réaction de la toile.

4. 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 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 entre-temps.



COMMANDES-SET 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 C12 PLUS), puis reconnectez-la ①. Ensuite, appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître ②, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics. 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 du SC811/SC861

a) Appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître ①, jusqu'à ce que le moteur tubulaire claque 1 fois ②.

b) Appuyez ensuite sur la touche de programmation des SC811/SC861 ③, jusqu'à ce que le moteur tubulaire claque 1 fois ④.

c) Appuyez une nouvelle fois sur la touche de programmation du SC811/SC861 ⑤, jusqu'à ce que le moteur tubulaire émette un double claquement ⑥.



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

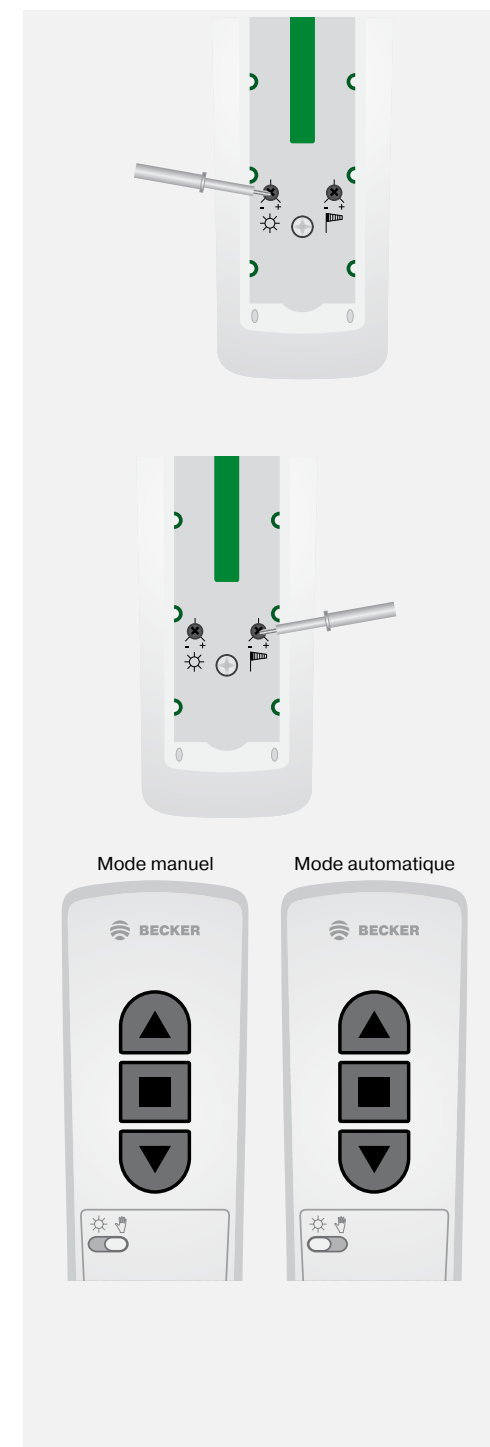
Tournez le régulateur de valeur seuil pour le vent à l'aide de l'outil de réglage joint jusqu'à ce que la valeur souhaitée soit atteinte.

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 entre-temps.



COMMANDES-SET SWS541 PLUS

Mise en service du kit radio soleil/vent/pluie avec la télécommande SWC541 PLUS et le capteur SC911 PLUS

Remarque : Consultez les chapitres C12 PLUS, C18 PLUS, VC420 PLUS et VC470 PLUS pour la programmation de l'émetteur dans le récepteur.

Pour ajouter le SWS541 PLUS à un réseau (maillé) déjà installé, commencez par programmer la télécommande SWC541 PLUS dans le réseau.

Pour cela, appuyez sur la touche de programmation d'un émetteur se trouvant déjà dans le réseau, jusqu'à ce que l'anneau de LED arrête de changer continuellement de couleur et s'allume en vert ou en bleu. Maintenez la touche de programmation du nouvel émetteur SWC541 PLUS encore réglé sur les paramètres usines, jusqu'à ce que l'anneau de LED des deux émetteurs se remplisse dans le sens des aiguilles d'une montre et clignote en vert (voir également : « La technique radio CentronicPlus » en annexe).

Ajout du capteur SC911 PLUS au réseau (activation) et affectation à un récepteur

Activation du mode de programmation du capteur

Commutez le SC911 PLUS en mode de programmation pendant 15 minutes en connectant l'alimentation électrique ① (Power On). Le SC911 PLUS confirme le mode de programmation par un clignotement unique en vert de la LED ②.



Sélection du capteur se trouvant en mode de programmation

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation ① pour que l'émetteur démarre la recherche de tous les récepteurs se trouvant en mode de programmation. La recherche est indiquée par un changement de couleur continu de l'anneau de LED ②. L'émetteur se connecte avec un récepteur (capteur) se trouvant en mode de programmation. L'anneau de LED s'allume en jaune ③.



Si plusieurs récepteurs (capteurs) se trouvent simultanément en mode de programmation, il est possible de sélectionner le SC911 PLUS voulu à l'aide de la touche MONTÉE ou DESCENTE ④. Le SC911 PLUS confirme la sélection par 3 clignotements en vert de la LED ⑤.

Activation du capteur

Appuyez brièvement sur la touche ARRÊT ⑥ pour activer le capteur et l'intégrer au réseau maillé. L'anneau de LED s'allume en blanc ⑦. Le capteur confirme l'activation par 3 clignotements en vert ⑧.

Sélection d'un récepteur dans le réseau

Après un bref actionnement de la touche de programmation ⑨ un récepteur dans le réseau confirme. L'anneau de LED s'allume en bleu/blanc. La touche MONTÉE ou DESCENTE ⑩ permet de sélectionner le récepteur auquel le capteur doit être affecté ⑪.

Affectation du capteur au récepteur

Appuyez brièvement sur la touche ARRÊT ⑫ pour affecter le capteur au récepteur. L'anneau de LED s'allume en vert/blanc. Les valeurs du capteur sont maintenant transmises au récepteur. Appuyez une nouvelle fois sur la touche ARRÊT pour lever l'affectation. L'anneau de LED s'allume à nouveau en bleu/blanc ⑬.



COMMANDES-SET SWS541 PLUS

Fin de la programmation

Appuyez longuement (3 secondes) sur la touche de programmation ① sur la touche de programmation pour achever la programmation. L'anneau de LED s'éteint ②.

Réglage des valeurs seuils et du comportement en cas de pluie dans le récepteur

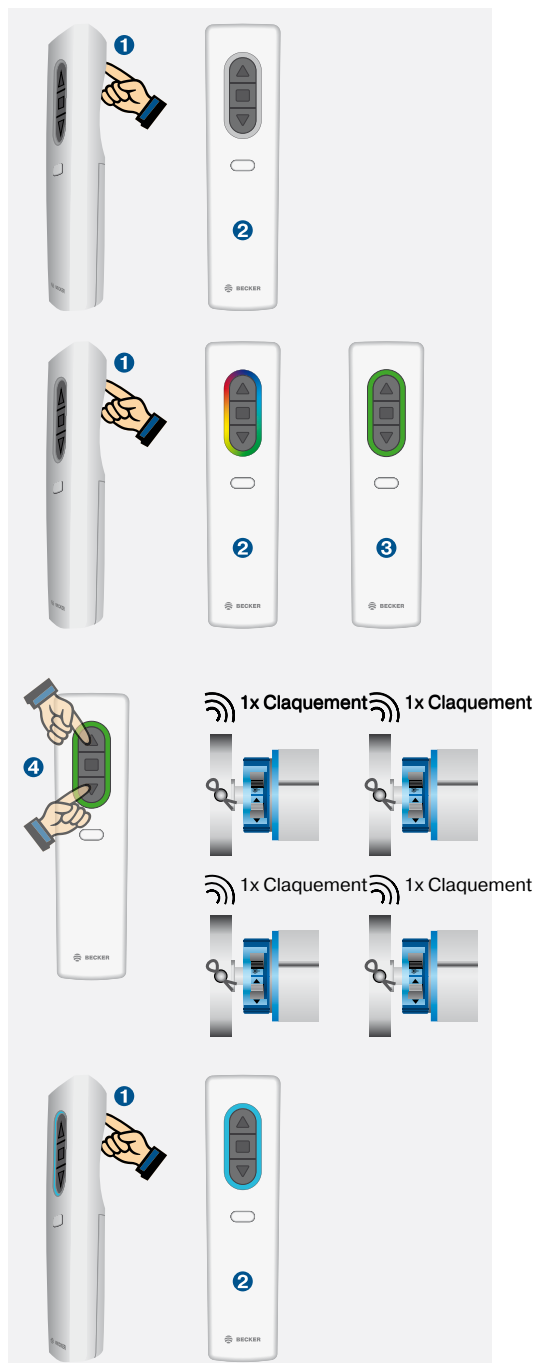
Sélection du récepteur

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation ① pour que l'émetteur démarre la recherche de tous les récepteurs se trouvant dans le même réseau. La recherche est indiquée par un changement de couleur continu de l'anneau de LED ②. L'émetteur se connecte automatiquement au récepteur le plus proche dans le réseau. L'anneau de LED s'allume en vert ③ (actif) ou en bleu (non actif).

Appuyez sur la touche MONTÉE ou DESCENTE pour sélectionner le récepteur voulu ④. Le récepteur confirme la sélection par un unique claquement ou un déplacement.

Activation du mode de réglage

Appuyez brièvement sur la touche de programmation ① pour activer le mode de réglage. L'anneau de LED clignote en bleu clair ②. Le récepteur se trouve maintenant en mode de réglage.



1. Réglage des valeurs seuils pour le soleil

Appuyez pendant 3 s sur la touche de fonction ① pour passer l'émetteur en mode de réglage des valeurs seuils pour le soleil. Actionnez la touche MONTÉE ou DESCENTE ② pour ajuster la valeur seuil pour le soleil. Appuyez sur la touche ARRÊT ③ pour sélectionner à nouveau la valeur préréglée.

2. Réglage des valeurs seuils pour le vent

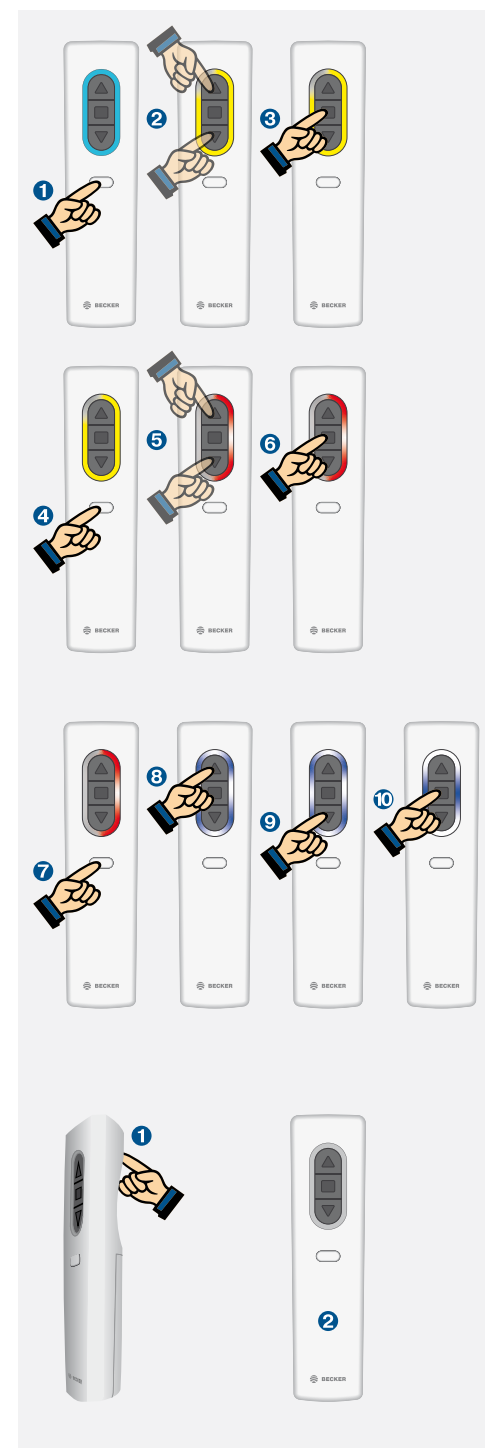
Appuyez pendant 1 s sur la touche de fonction ④ pour passer l'émetteur en mode de réglage des valeurs seuils pour le vent. Actionnez la touche MONTÉE ou DESCENTE pour ajuster la valeur seuil pour le vent ⑤. Appuyez sur la touche ARRÊT ⑥ pour sélectionner à nouveau la valeur préréglée.

3. Réglage du comportement en cas de pluie

Appuyez pendant 1 s sur la touche de fonction ⑦ pour passer l'émetteur en mode de réglage du comportement en cas de pluie. L'actionnement de la touche MONTÉE fait monter la toile en cas de pluie ⑧. L'actionnement de la touche DESCENTE fait descendre la toile en cas de pluie ⑨. L'actionnement de la touche ARRÊT n'entraîne aucune réaction en cas de pluie ⑩.

Fermeture du mode de réglage et enregistrement des réglages

Appuyez longuement (3 secondes) sur la touche de programmation ① pour activer le mode de réglage. L'anneau de LED s'éteint ②. Le récepteur enregistre les réglages.



SOLAR-KIT SK460

Mise en service SolarKit SK460

Remarque : Le kit solaire SK460 peut être utilisé pour des volets roulants ou pour la protection solaire (screen). La commande et l'électronique de charge se trouvent dans le moteur. Le moteur (type C28) est compatible avec les commandes radio EasyControl, Sun-WindControl et SensorControl de la gamme Centronic.

Installation

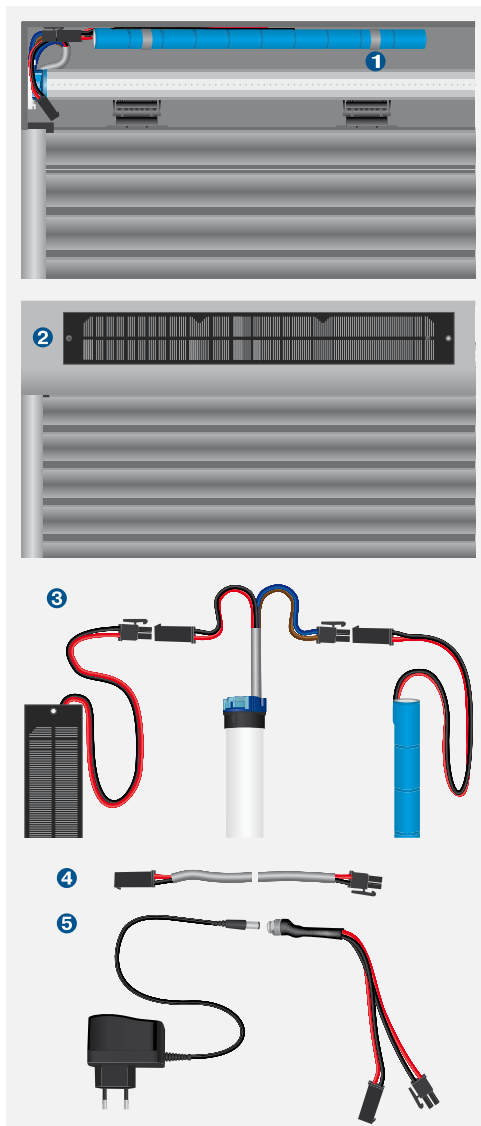
Montez l'accumulateur en barre au-dessus de l'arbre d'enroulement, du même côté que le moteur, à l'aide du kit de fixation fourni ❶. L'accumulateur en barre, ainsi que tous les connecteurs et câbles, ne doivent pas entrer en contact avec le tablier ou le screen.

Montez le panneau solaire ❷ du même côté que le moteur. Percez, conformément au mode d'emploi, les trous de fixation et de passage de câble. Faites passer le câble de raccordement à travers le passe-câble. Veillez au bon positionnement de la protection de bord. Collez le panneau en l'alignant sur les trous de fixation. Rivetez soigneusement le panneau avec les rivets fournis.

L'exemple ❸ ci-contre montre les connexions entre le moteur, le panneau solaire et l'accumulateur en barre.

Le panneau solaire doit recevoir autant que possible un ensoleillement direct. Pour obtenir un positionnement optimal, il est possible d'utiliser en option une rallonge (1,5 m) ❹ entre le moteur et le panneau solaire.

Pour recharger l'accumulateur, il est également possible d'installer en option une pièce secteur avec connecteur en Y ❺ entre le moteur et le panneau.



Mise en service

Mettre en mode d'apprentissage pour l'émetteur maître

Débranchez d'abord les connexions entre le moteur et l'accumulateur, ainsi qu'entre le moteur et le panneau solaire. Rebranchez ensuite les connexions. Le moteur est maintenant en mode d'apprentissage pendant 3 minutes et confirme par 1 clic ❶ (En option, cela est également possible en maintenant la touche de programmation d'un émetteur supplémentaire déjà appairé enfoncée pendant 10 s.)

Programmation de l'émetteur maître

Appuyez ensuite sur la touche de programmation de l'émetteur maître souhaité ❷ jusqu'à ce que le moteur confirme 2 fois ❸ (3 secondes lors de la première installation, 10 secondes pour remplacer un émetteur maître déjà mémorisé.)

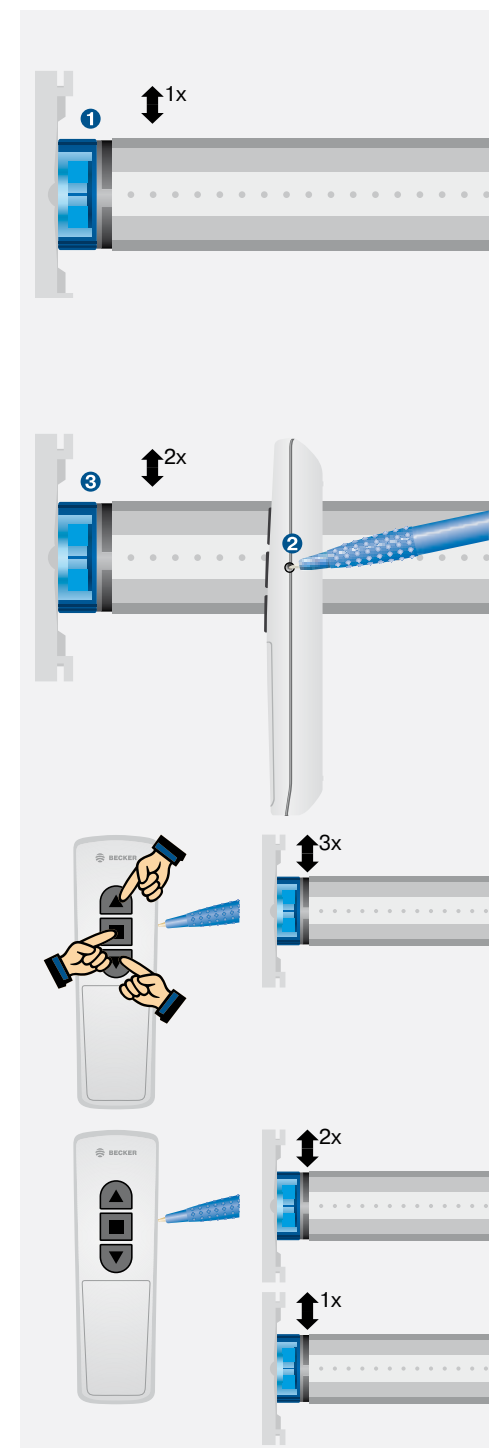
Correction du sens de rotation

Aucune position de fin de course ne doit déjà être programmée. Appuyez sur les touches Programmation, MONTÉE et DESCENTE de l'émetteur maître jusqu'à ce que le moteur confirme 3 fois.

Sélection du mode volet roulant ou screen

Appuyez sur les touches Programmation, MONTÉE, STOP et DESCENTE jusqu'à ce que le moteur confirme 2 fois (mode screen) ou 1 fois (mode volet roulant).

La réduction de vitesse et le comportement sur butée sont adaptés au mode de fonctionnement sélectionné.



SOLAR-KIT SK460

Réglage des fins de course en mode volet roulant / screen

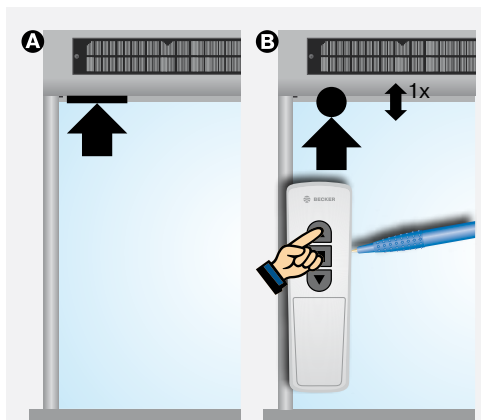
1. Programmation de la position de fin de course supérieure avec l'émetteur maître

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

Amenez le tablier à la position haute souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et sur la touche MONTÉE jusqu'à ce que le moteur confirme l'opération une fois.



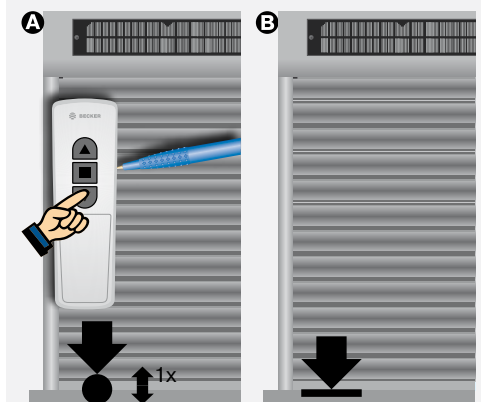
2. Programmation de la position de fin de course inférieure avec l'émetteur maître

A Vers le point inférieur

Amenez le tablier à la position souhaitée. Appuyez ensuite sur la touche de programmation et sur la touche DESCENTE jusqu'à ce que le moteur confirme l'opération une fois.

B Vers la butée inférieure (uniquement pour les volets roulants avec dispositif anti-relevage)

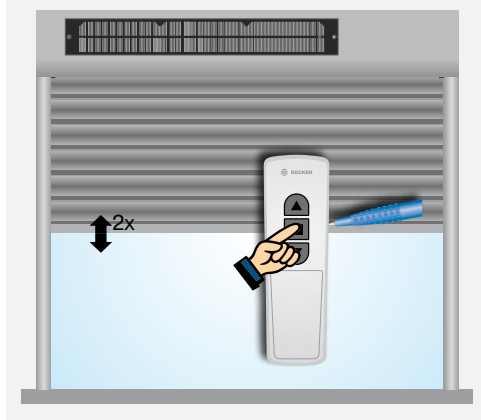
Amenez le tablier en descente jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.



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

Appuyez sur les touches Programmation et STOP jusqu'à ce que, après 10 secondes, le moteur confirme 2 fois.

Si le tablier se trouve entre les fins de course, la procédure d'effacement supprime les deux fins de course. Si le tablier se trouve sur une fin de course, seule celle-ci est effacée.

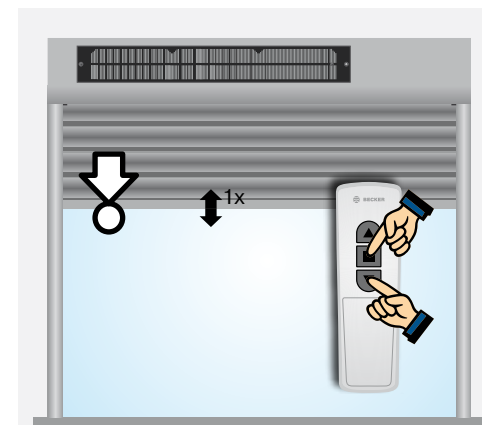


Réglage des positions intermédiaires

4. Apprentissage de la position intermédiaire

Amenez le tablier à la position intermédiaire souhaitée et appuyez sur les touches STOP et DESCENTE jusqu'à ce que le moteur confirme 1 fois.

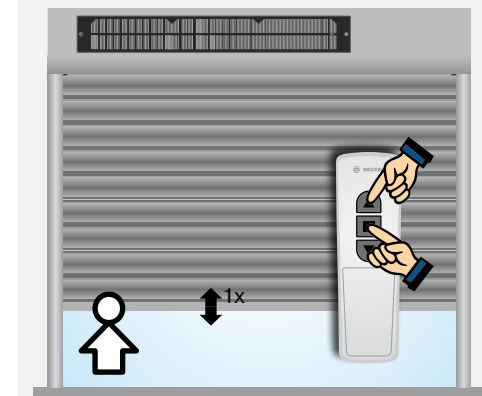
Pour atteindre la position intermédiaire, appuyez 2 fois sur la touche DESCENTE en l'espace d'une seconde (double appui).



5. Apprentissage de la position d'aération

Amenez le tablier à la position d'aération souhaitée et appuyez sur les touches STOP et MONTÉE jusqu'à ce que le moteur confirme 1 fois.

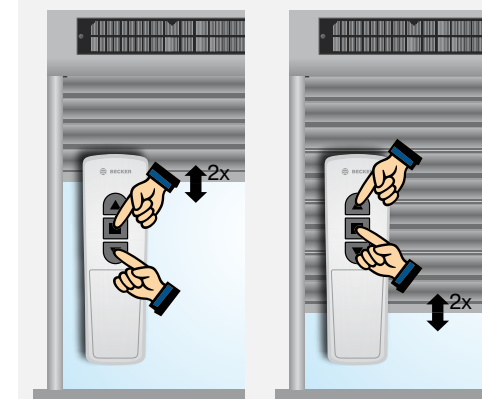
Pour atteindre la position d'aération, appuyez 2 fois sur la touche MONTÉE en l'espace d'une seconde (double appui).



6. Effacement de la position intermédiaire / Position d'aération

Amenez le tablier dans la position à effacer et répétez la procédure d'apprentissage (appuyez sur STOP + DESCENTE ou STOP + MONTÉE) jusqu'à ce que le moteur confirme 2 fois.

L'écrasement de la position intermédiaire / de la position d'aération est possible à tout moment, sans effacement préalable.



COMMANDE SC211-II

Mise en service du radiodétecteur de mouvements de stores SC211-II

1. Programmation de l'émetteur maître

Déconnectez la tension de raccordement sur le récepteur radio (moteur du type C12 PLUS), puis reconnectez-la ❶. Ensuite, appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître SWC241-II ❷, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics ❸.



2. Programmation de la SC211-II

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 ❶. Appuyez ensuite sur la touche de programmation ❷ jusqu'à ce que le moteur émette un clic ❸.



b) Appuyez ensuite sur la touche de programmation rouge ❹ du SC211-II, jusqu'à ce que le moteur tubulaire claque 1 fois ❺.



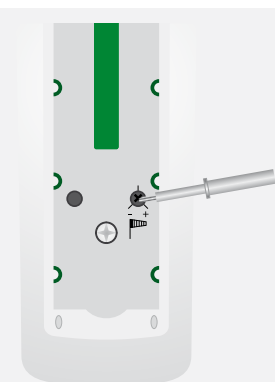
c) Appuyez une nouvelle fois sur la touche de programmation rouge ❻, jusqu'à ce que le moteur tubulaire émette un double claquement ❼.



3. Réglage de la valeur seuil pour le vent

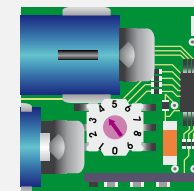
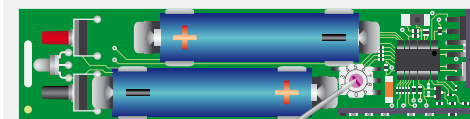
Tournez le régulateur de valeur seuil pour le vent du SWC241-II à l'aide de l'outil de réglage joint jusqu'à ce que la valeur souhaitée soit atteinte.

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.



COMMANDE VC470-II

Mise en service

Branchement

Le récepteur radio externe VC470-II permet de mettre à niveau des moteurs de stores vénitiens, de stores bannes et de volets roulants filaires pour les adapter à la technique radio. Le branchement se fait à l'aide du connecteur femelle Hirschmann STAS 3 du moteur et du connecteur mâle Hirschmann STAK 3 vers l'alimentation réseau.

1. Programmation de l'émetteur maître

Déconnectez la tension de raccordement sur le récepteur radio VC470-II, puis reconnectez-la **1**. Ensuite, appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître **2**, jusqu'à ce que la commande confirme le processus de programmation par une brève réaction (3 s lors de la première installation, 10 s en cas de reprogrammation d'un émetteur maître déjà programmé).

2. Correction du sens de rotation

Le sens de rotation peut être modifié en tournant prudemment le commutateur de sens de rotation côté alimentation secteur du VC470-II dans la position opposée.



3. Apprentissage de la position intermédiaire/Position d'inversion

Déplacez le store vénitien dans la position intermédiaire souhaitée à partir de la position de fin de course supérieure, puis appuyez sur la touche ARRÊT et la touche DESCENTE jusqu'à ce que le moteur confirme le processus de programmation par une réaction.

Déplacez le store dans la position d'inversion souhaitée, puis appuyez sur la touche ARRÊT et la touche MONTÉE jusqu'à ce que le moteur confirme le processus de programmation par une réaction.

4. Effacement de la position intermédiaire/Position d'inversion

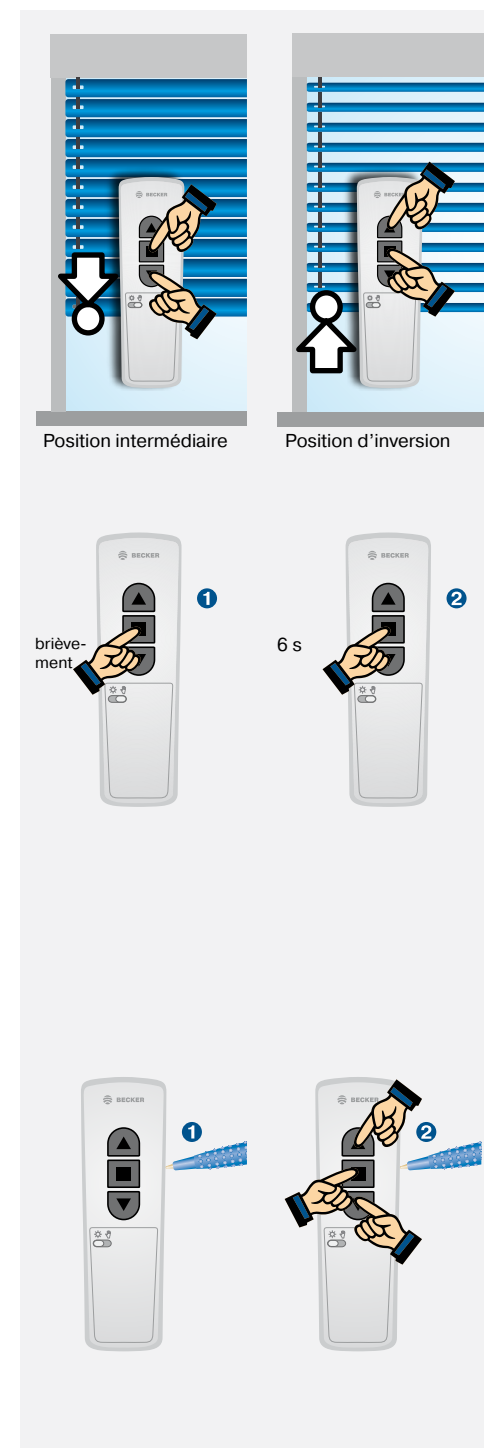
Appuyez brièvement sur la touche ARRÊT **1**, puis appuyez sur la touche ARRÊT et maintenez-la enfoncée pendant **2**, jusqu'à ce que le moteur confirme la procédure d'effacement par une réaction.

La commutation du mode store vénitien/volet roulant/store banne entraîne également l'effacement de la position intermédiaire et de la position d'inversion.

Il est également possible d'effacer les positions individuellement en atteignant la position intermédiaire ou la position d'inversion (double pression sur la touche MONTÉE ou double pression sur la touche DESCENTE), puis en répétant le processus de programmation.

5. Commutation : Mode store vénitien/volet roulant/store banne

Appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître pendant 3 s, jusqu'à ce que le moteur réagisse **1**. Puis appuyez sur la touche de programmation, la touche MONTÉE, la touche ARRÊT et la touche DESCENTE pendant 10 secondes, jusqu'à ce que le moteur confirme le processus de commutation par une réaction **2**.

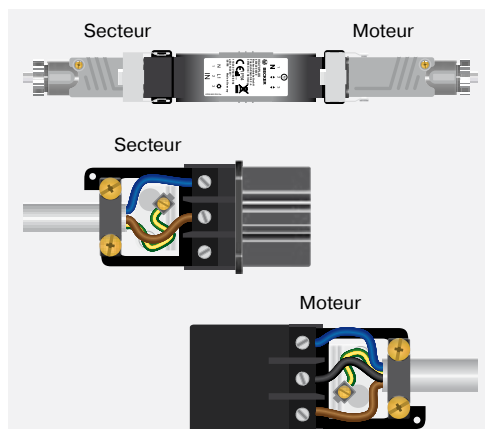


COMMANDE VC470 PLUS

Mise en service

Branchement

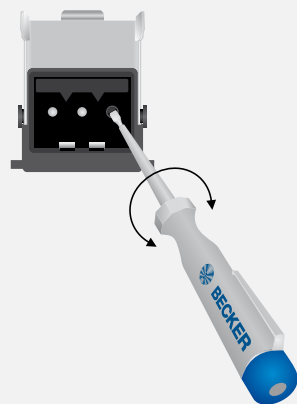
Le récepteur radio externe VC470 PLUS permet de mettre à niveau des moteurs de stores vénitiens, de stores bannes et de volets roulants conventionnels pour les adapter à la technique radio. Le branchement se fait à l'aide du connecteur femelle Hirschmann STAS 3 du moteur et du connecteur mâle Hirschmann STAK 3 vers l'alimentation réseau.



Vérification ou commutation du mode de fonctionnement

Tournez prudemment le commutateur de mode côté alimentation secteur du VC470 PLUS pour commuter le mode de fonctionnement. À la livraison, le mode de fonctionnement Store vénitien est activé.

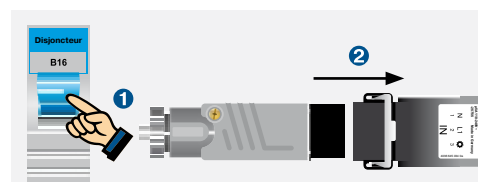
La commutation du mode et la mise sous tension de la commande VC470 PLUS entraîne l'effacement de toutes les programmations précédentes.



Volet roulant	Position 1 (butée de gauche)
Protection solaire	Position 2
Store vénitien (à la livraison)	Position 3
Actionneur de commutation	Position 4 (butée de droite)

Mise en mode de programmation

La mise sous tension ① ou le branchement du connecteur mâle Hirschmann ② côté réseau entraîne la mise en mode de programmation pendant 15 minutes de la VC470 PLUS. La VC470 PLUS confirme la mise en mode de programmation par un bref déplacement.



Programmation de l'émetteur CentronicPlus

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation ① pour que l'émetteur démarre la recherche de la VC470 PLUS se trouvant en mode de programmation. La recherche est indiquée par un changement de couleur continu de l'anneau de LED ②. L'émetteur se connecte avec la commande VC470 PLUS, l'anneau de LED s'allume en jaune ③ et la VC470 PLUS effectue un déplacement. Si plusieurs récepteurs se trouvent simultanément en mode de programmation, il est possible de sélectionner le récepteur voulu à l'aide de la touche MONTÉE ou DESCENTE ④. Dans le cas des télécommandes multicanaux, sélectionnez le canal émetteur voulu avec la touche de fonction ⑤.

Une pression de la touche ARRÊT active le canal émetteur, l'anneau de LED s'allume en vert ⑥. Une nouvelle pression de la touche ARRÊT permet de désactiver le canal émetteur, l'anneau de LED s'allume en bleu ⑦. Une pression supplémentaire de la touche ARRÊT réactive le canal émetteur, l'anneau de LED se rallume alors en vert ⑥.

Appuyez brièvement sur la touche de programmation ③ pour passer en mode de réglage. L'anneau de LED clignote en bleu clair ⑨.

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation ③ pour passer la télécommande en mode normal. L'anneau de LED s'éteint ⑩.



Centronic Programmation de l'émetteur maître

Une fois la commande VC470 PLUS mise en mode de programmation, appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur maître voulu 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).

Activation du mode de réglage après la programmation de l'émetteur CentronicPLUS

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation ① pour connecter l'émetteur avec un récepteur de l'installation (réseau). Après un changement de couleur en continu de l'anneau de LED ② le récepteur confirme la connexion. L'anneau de LED s'allume en vert ou en bleu pour indiquer que le canal émetteur est actif ③ ou inactif ④. Les touches MONTÉE et DESCENTE permettent de sélectionner la commande VC470 PLUS voulue ⑤. Appuyez brièvement sur la touche de programmation ⑥ pour activer le mode de réglage, l'anneau de LED clignote en bleu clair ⑦.

Modification du sens de rotation à l'aide de la télécommande

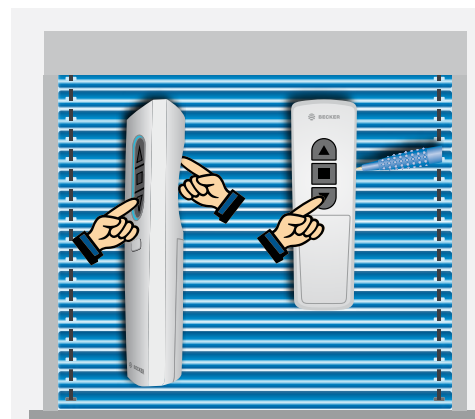
Il est uniquement possible de modifier le sens de rotation tant qu'aucun déplacement n'a été programmé.

Appuyez sur les touches de programmation, MONTÉE et DESCENTE de l'émetteur CentronicPlus (en mode de réglage) ou de l'émetteur maître Centronic jusqu'à ce que la commande confirme le changement du sens de rotation.



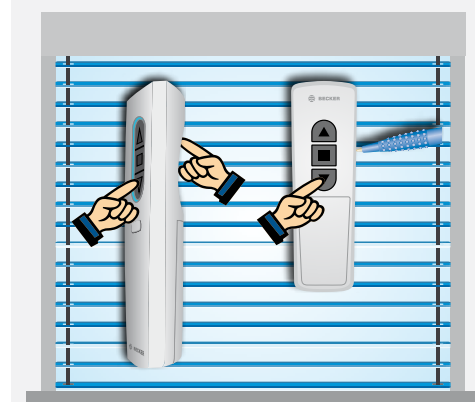
Réglage du déplacement

Faites descendre le tablier/la toile (volet roulant, protection solaire ou store vénitien) dans la position de fin de course inférieure. Appuyez sur les touches de programmation et DESCENTE de l'émetteur CentronicPlus (en mode de réglage) ou de l'émetteur maître Centronic jusqu'à ce que la commande confirme.

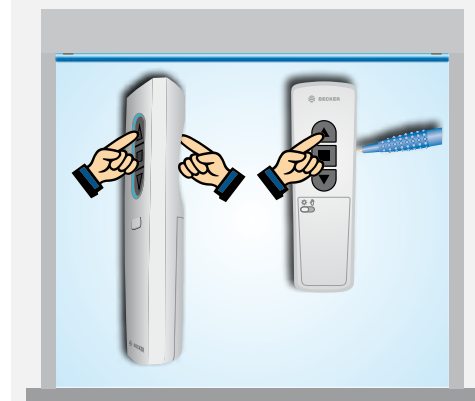


Réglage de l'inversion maximale (uniquement dans le cas des stores vénitiens)

Faites remonter le store vénitien depuis la fin de course basse jusqu'à ce que les lamelles soient complètement ouvertes. Appuyez sur les touches Programmation et SORTIE sur l'émetteur CentronicPlus (en mode réglage) ou sur l'émetteur maître Centronic, jusqu'à ce que la commande confirme.



Amenez ensuite le tablier (volet roulant, protection solaire ou store vénitien) en fin de course haute. Appuyez sur les touches Programmation et RENTRÉE sur l'émetteur CentronicPlus (en mode réglage) ou sur l'émetteur maître Centronic, jusqu'à ce que la commande confirme.



Effacement du déplacement et de l'inversion maximale (uniquement dans le cas des stores vénitiens)

Déplacez le tablier/la toile (volet roulant, protection solaire ou store vénitien) entre les positions de fin de course. Appuyez sur les touches de programmation et ARRÊT de l'émetteur CentronicPlus (en mode de réglage) ou de l'émetteur maître Centronic jusqu'à ce que la commande confirme.

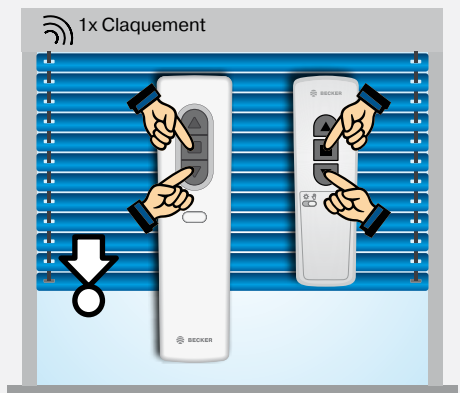


Réglage des positions intermédiaires

Apprentissage de la position intermédiaire I

Déplacez le tablier/la toile dans la position intermédiaire souhaitée (avec inversion en mode store vénitien) et appuyez sur les touches ARRÊT et DESCENTE de l'émetteur CentronicPlus ou de l'émetteur Centronic, jusqu'à ce que la commande confirme le réglage par un déplacement.

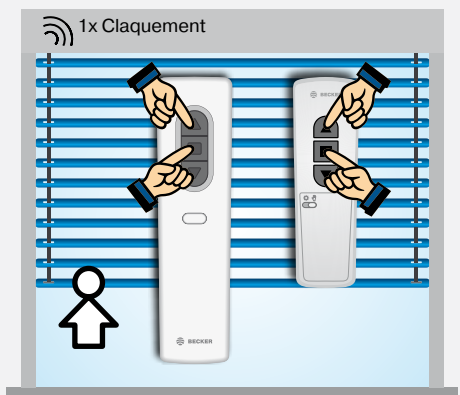
Pour atteindre la position intermédiaire I, appuyez 2 fois sur la touche SORTIE en l'espace d'une seconde.



Apprentissage de la position intermédiaire II

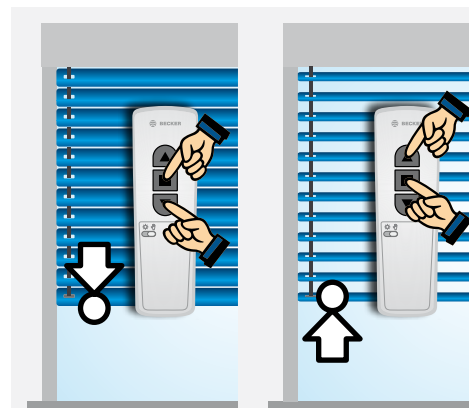
Déplacez le tablier/la toile dans la position intermédiaire souhaitée (avec inversion en mode store vénitien) et appuyez sur les touches ARRÊT et MONTÉE de l'émetteur CentronicPlus ou de l'émetteur Centronic, jusqu'à ce que la commande confirme le réglage par un déplacement.

Pour atteindre la position intermédiaire II, appuyez 2 fois sur la touche RENTRÉE en l'espace d'une seconde.



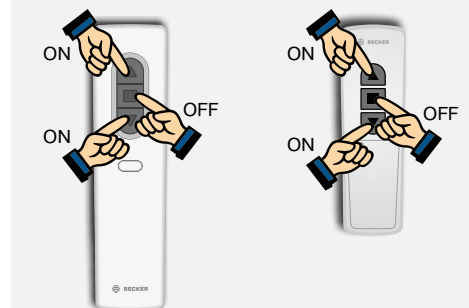
Effacement de la position intermédiaire I / position intermédiaire II

Déplacez le tablier/la toile vers la position intermédiaire à effacer en appuyant 2 fois sur la touche MONTÉE ou DESCENTE, puis répétez le processus de programmation avec l'émetteur CentronicPlus ou Centronic, jusqu'à ce que la commande confirme l'effacement par 2 déplacements.

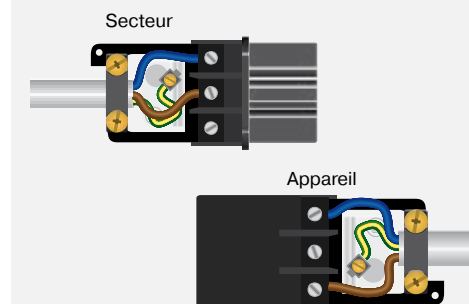


Fonction : Actionneur de commutation

Appuyez sur la touche MONTÉE ou DESCENTE d'un émetteur CentronicPlus ou Centronic pour connecter la sortie « MONTÉE » et appuyez sur la touche ARRÊT pour la déconnecter à nouveau.



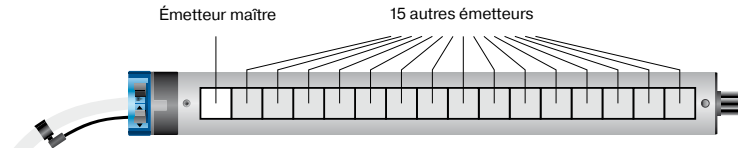
Le consommateur est raccordé à la fiche Hirschmann, comme dans l'exemple ci-contre.



LA TECHNIQUE RADIO CENTRONIC

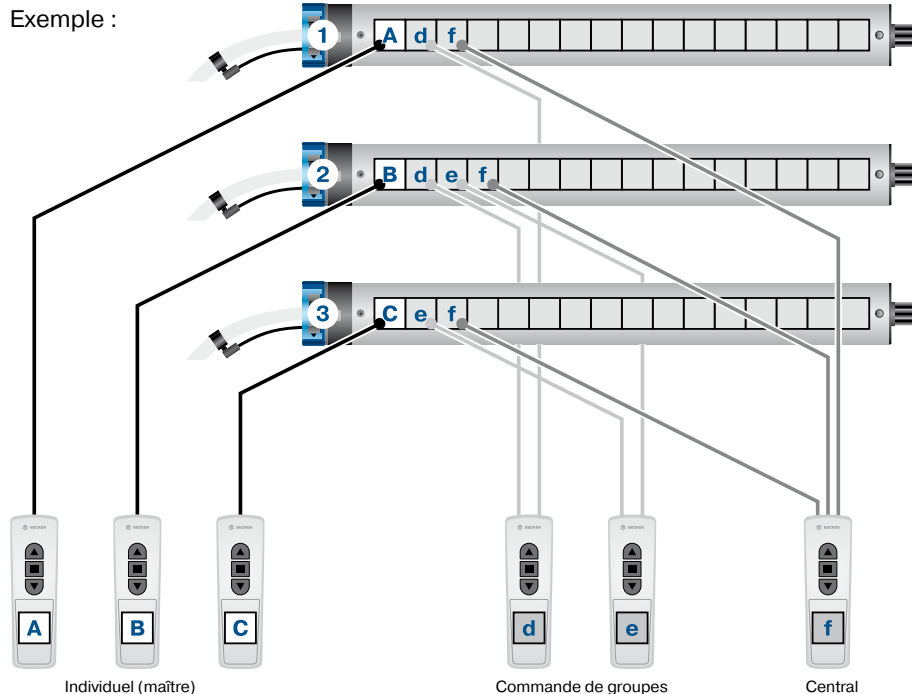
Principe : structure des commandes individuelles, de groupes et centrales

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 MARCHÉ 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.

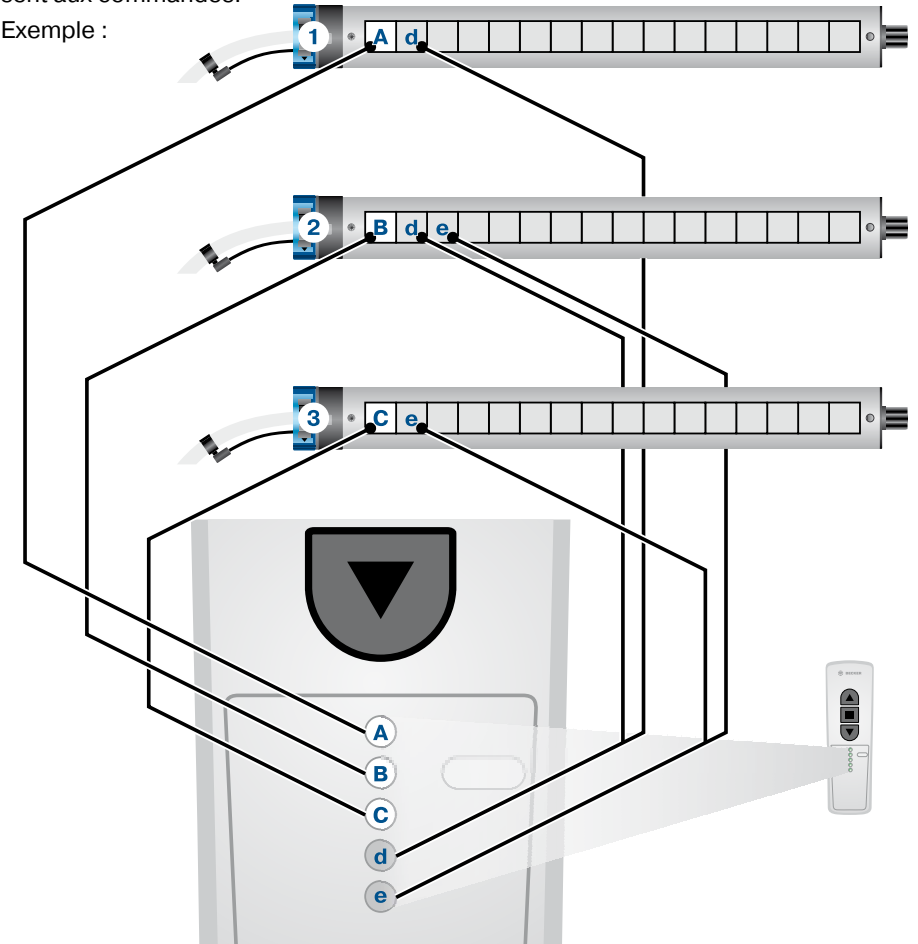
Exemple :



- 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

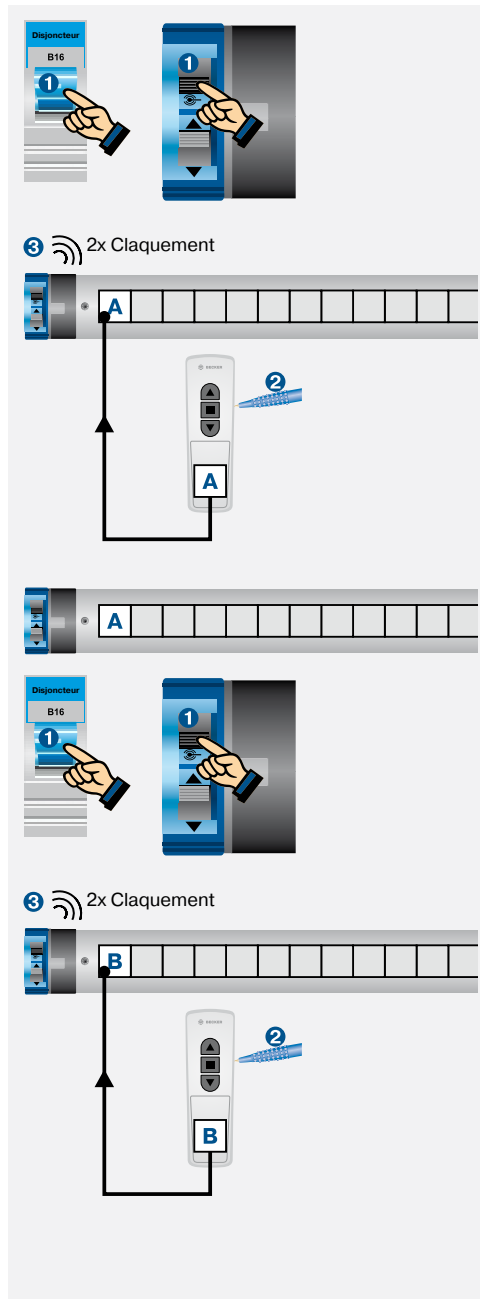


LA TECHNIQUE RADIO CENTRONIC

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 ❶. Appuyez ensuite pendant 3 secondes sur la touche de programmation de l'émetteur ❷, jusqu'à ce que le moteur radio ❸ 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.

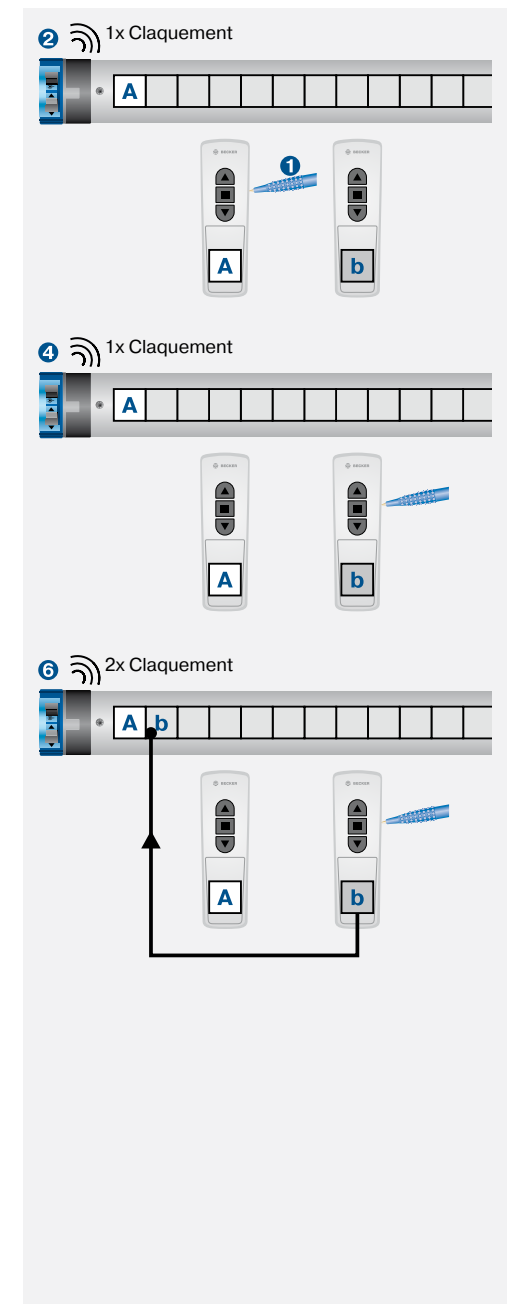
Connectez à nouveau la tension de raccordement (Power on) sur le récepteur radio (moteur radio ou récepteur radio Centronic externe), ou connectez le commutateur radio du moteur radio en position ☎ ou encore appuyez sur la touche de programmation radio du récepteur radio Centronic externe ❶. Appuyez ensuite pendant 10 secondes sur la touche de programmation du nouvel émetteur maître à programmer ❷, jusqu'à ce que le moteur radio émette un double claquement ❸ 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 ❶, jusqu'à ce que le moteur radio claque 1 fois ❷ 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 ❸, jusqu'à ce que le moteur radio claque 1 fois ❹ 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 ❺, jusqu'à ce que le moteur radio ❻ ou que le récepteur radio externe confirme la programmation par 2 déplacements brefs.



LA TECHNIQUE RADIO CENTRONIC

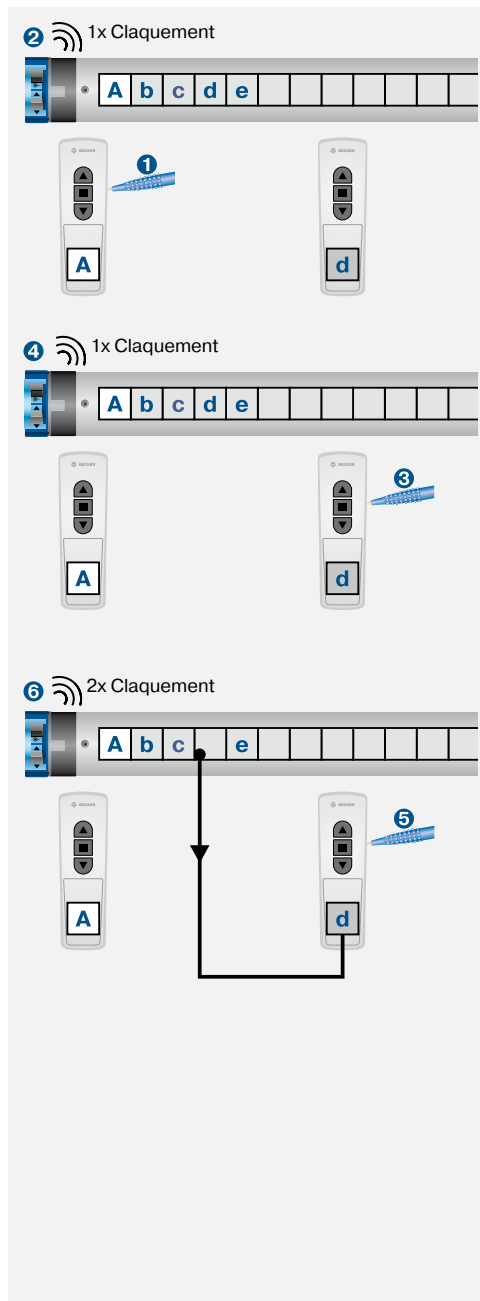
Effacement des émetteurs

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 ⑥ ou que le récepteur radio externe confirme l'effacement par 2 déplacements brefs.

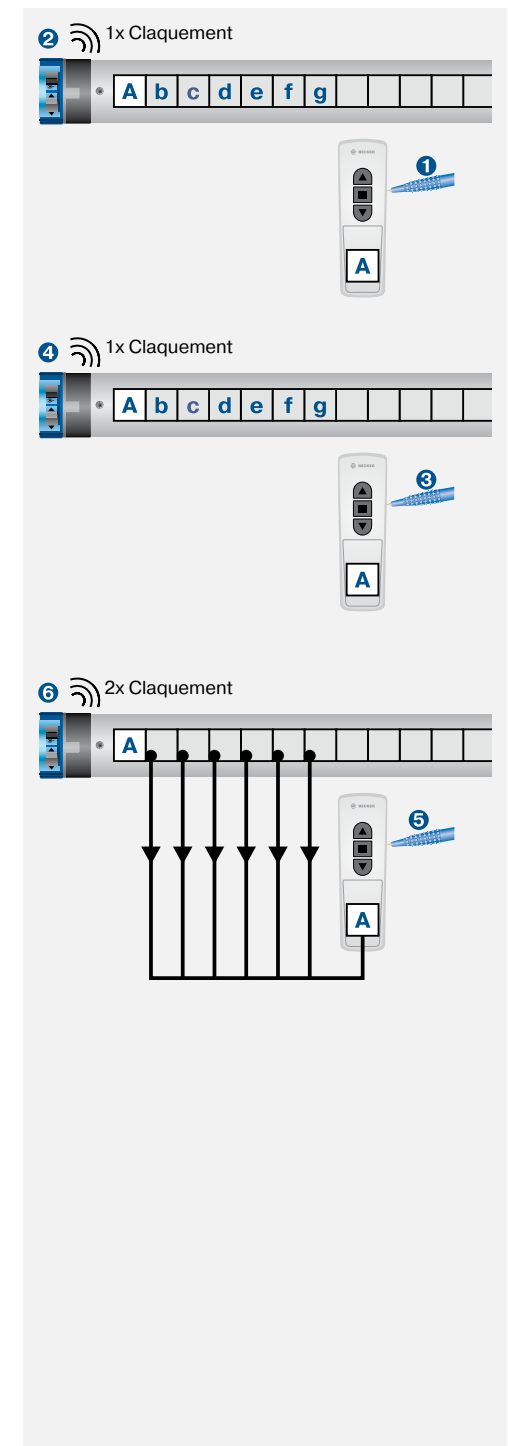


Effacement de tous les émetteurs (à l'exception de l'émetteur maître)

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.

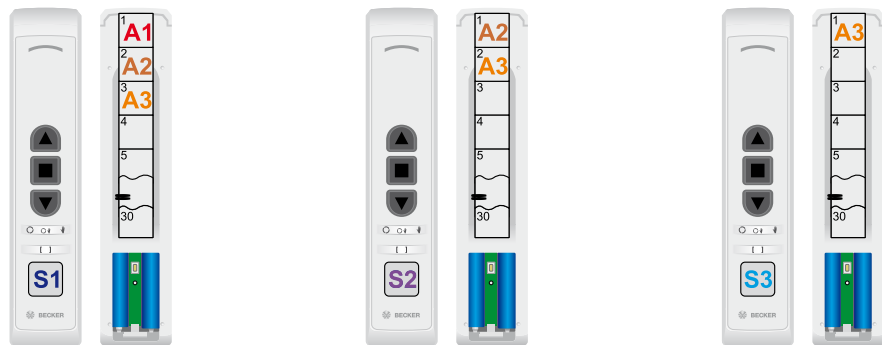
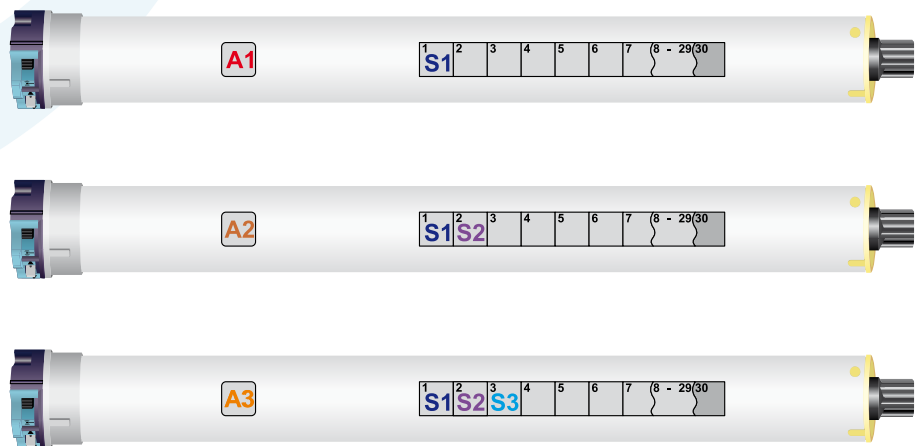
Appuyez ensuite encore une fois pendant 3 secondes sur la touche de programmation de l'émetteur maître ③, jusqu'à ce que le moteur radio claque 1 fois ④ ou que le récepteur radio externe confirme la programmation par 1 déplacement bref.

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 ⑥ ou que le récepteur radio externe confirme l'effacement par 2 déplacements brefs.



LA TECHNIQUE RADIO B-TRONIC

Principe : structure des commandes individuelles, groupées et centralisées



L'émetteur central S1 commande les moteurs A1, A2 et A3.
L'émetteur de groupe S2 commande les moteurs A2 et A3.
L'émetteur individuel S3 commande le moteur A3.

Lors de la procédure d'appairage bidirectionnelle (LINK), l'émetteur est enregistré dans la mémoire du moteur et le moteur est enregistré dans la mémoire de l'émetteur. Ainsi, l'émetteur peut envoyer des commandes de déplacement au moteur et le moteur peut renvoyer des messages d'état à l'émetteur.

En mode maître, tous les moteurs enregistrés dans la télécommande peuvent être commandés et programmés individuellement.

Mode maître

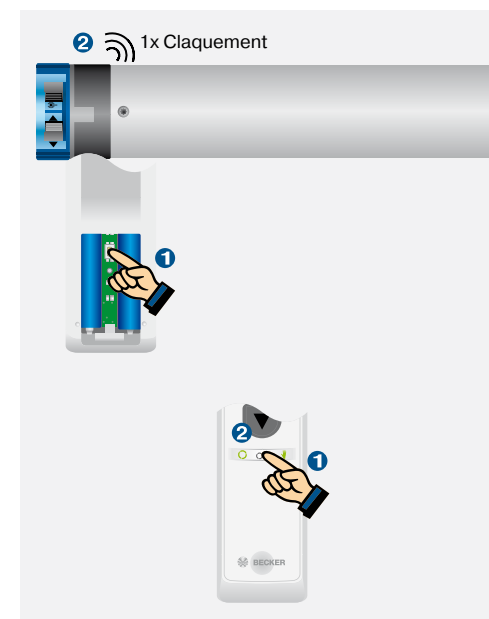
Pour les réglages « spécifiques Becker », par exemple la programmation des fins de course, le récepteur doit être mis en mode maître.

Activer le mode maître

Appuyez sur la touche Master d'un émetteur déjà appairé ❶ autant de fois que nécessaire, jusqu'à ce que le moteur souhaité émette 1 clic ❷.

Quitter le mode maître

Appuyez sur la touche Manuel/Auto ❶ jusqu'à ce que la touche Manuel/Auto cesse de clignoter.+ ❷.



Mode récepteur

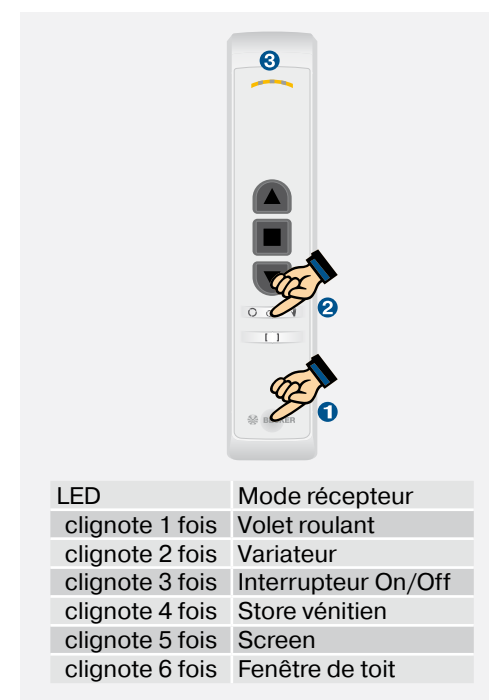
Les émetteurs Becker KNX-RF peuvent commander différents récepteurs KNX-RF. Pour pouvoir, par exemple, piloter un variateur, le mode récepteur correspondant doit être sélectionné sur la télécommande.

Consulter le mode récepteur

Appuyez sur les touches Programmation ❶ et Manuel/Auto ❷ pendant 1 seconde. Le clignotement jaune de la LED ❸ indique le mode récepteur actuel.

Changer le mode récepteur

Appuyez sur les touches Programmation ❶ et Manuel/Auto ❷ pendant environ 5 s. Le clignotement jaune de la LED ❸ le mode récepteur actuel est d'abord affiché, puis l'appareil bascule sur le mode récepteur suivant.



LA TECHNIQUE RADIO B-TRONIC

Appairer un émetteur (LINK)

Mettre le moteur en mode d'apprentissage

A Par mise sous tension

Mettez sous tension l'alimentation secteur de l'entraînement radio B-Tronic **1**.

B À l'aide de l'interrupteur sur le moteur

Mettez l'interrupteur radio de l'entraînement B-Tronic en position **1**.

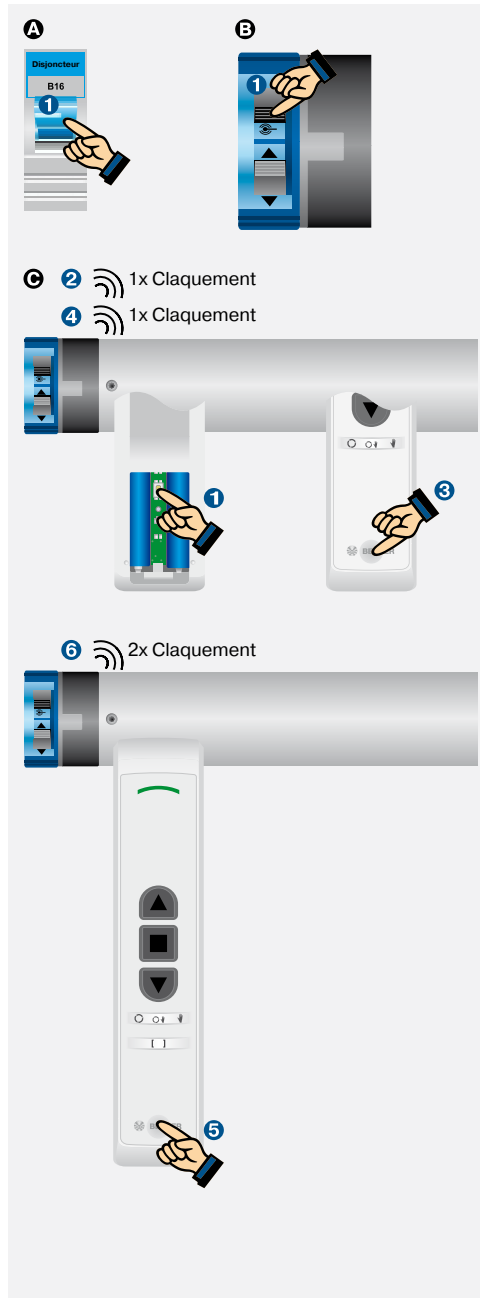
C Via un émetteur déjà appairé

Appuyez plusieurs fois sur la touche maître **1** autant de fois que nécessaire jusqu'à ce que le moteur émette un clic **2**. Ensuite, appuyez sur la touche de programmation **3** jusqu'à ce que le moteur émette encore 1 clic **4**.

Appairer un émetteur (LINK)

Appuyez sur la touche de programmation du nouvel émetteur **5**, jusqu'à ce que le moteur émette deux clics **6**.

La réussite de l'appairage est également confirmée par l'allumage vert de la LED d'état.



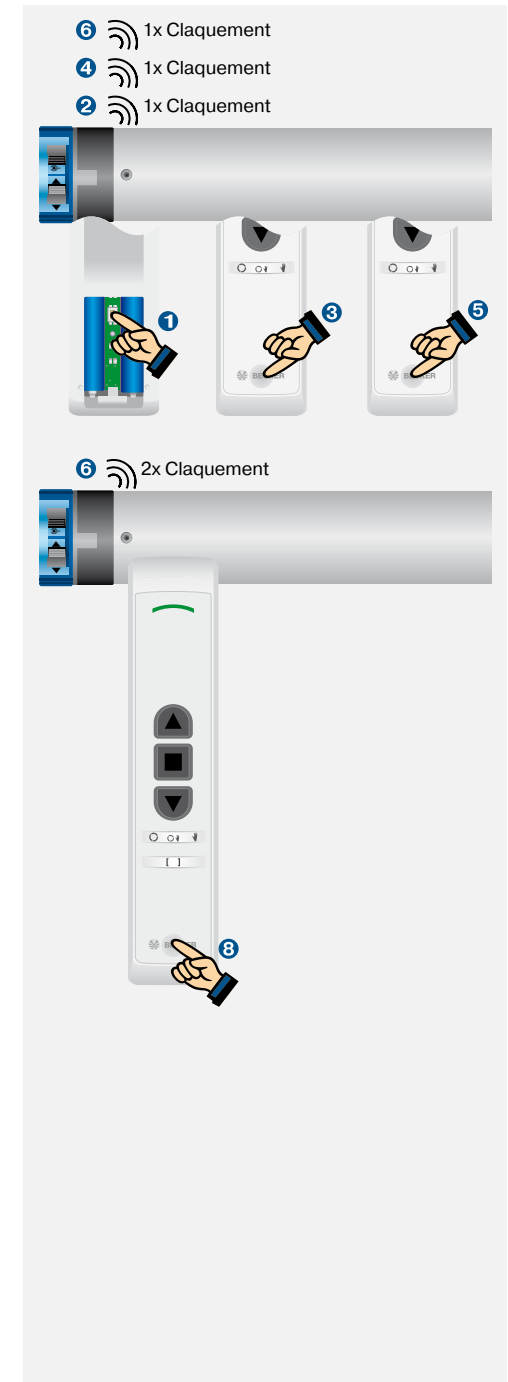
Désappairer un émetteur (UNLINK)

Mettre le moteur en mode de désappairage

Appuyez sur la touche Master d'un émetteur déjà appairé **1** autant de fois que nécessaire jusqu'à ce que le moteur émette un clic **2**. Ensuite, appuyez sur la touche de programmation du même émetteur **3** jusqu'à ce que le moteur émette un clic **4**. Appuyez sur la touche de programmation **5** encore une fois, jusqu'à ce que le moteur émette un clic **6**.

Désappairer un émetteur (UNLINK)

Appuyez sur la touche de programmation **7** de l'émetteur que vous souhaitez désappairer, en la maintenant enfoncée jusqu'à ce que le moteur émette deux clics **8**.



LA TECHNIQUE RADIO B-TRONIC

Effacer tous les émetteurs dans le moteur

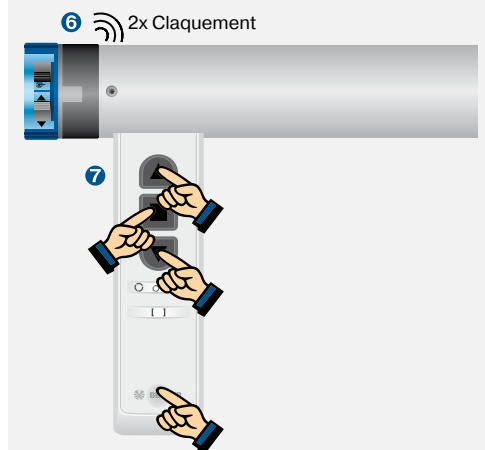
Mettre le moteur en mode de désappairage

Appuyez sur la touche Master d'un émetteur déjà appairé **1** autant de fois que nécessaire jusqu'à ce que le moteur émette un clic **2**. Ensuite, appuyez sur la touche de programmation du même émetteur **3** jusqu'à ce que le moteur émette un clic **4**. Appuyez sur la touche de programmation **5** encore une fois, jusqu'à ce que le moteur émette un clic **6**.



Désappairer tous les émetteurs du moteur

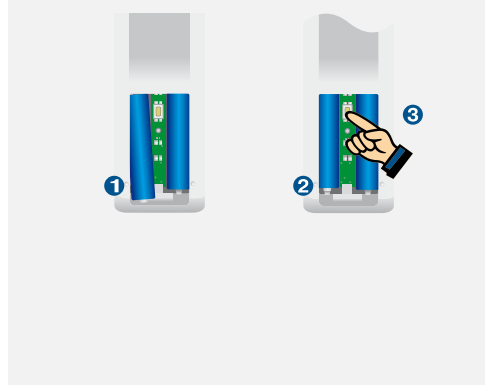
Appuyez maintenant sur le même émetteur sur les touches Programmation, MONTÉE, STOP et DESCENTE jusqu'à ce que le moteur émette deux clics **7**.



Effacer tous les moteurs dans la télécommande

Réinitialiser la télécommande aux paramètres d'usine

Retirez une pile **1** et remettez-la en place après 2 secondes **2**. Appuyez sur la touche Master dans l'espace d'une seconde **3** et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que la LED de la télécommande cesse de clignoter après 5 s et s'allume ensuite en vert.



Effacer tous les récepteurs non bidirectionnels (sans retour d'information) de la télécommande

Nettoyer la mémoire de la télécommande

Les récepteurs qui ne renvoient plus d'informations (retour d'état) mais qui sont encore enregistrés dans la mémoire de la télécommande peuvent être supprimés de manière ciblée.

Assurez-vous d'être à portée de tous les récepteurs bidirectionnels. Appuyez sur la touche Master de la télécommande **1** jusqu'à ce que la touche Manuel/Auto clignote **2**.

Appuyez sur la touche de programmation **3** et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que la LED de la télécommande s'allume en jaune **4**.

Appuyez ensuite sur la touche de programmation **5** et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que la LED clignote en jaune **6**.

Appuyez ensuite sur la touche de programmation **7** et maintenez-la enfoncée jusqu'à ce que la LED soit de nouveau jaune **8** puis clignote en vert **9**.

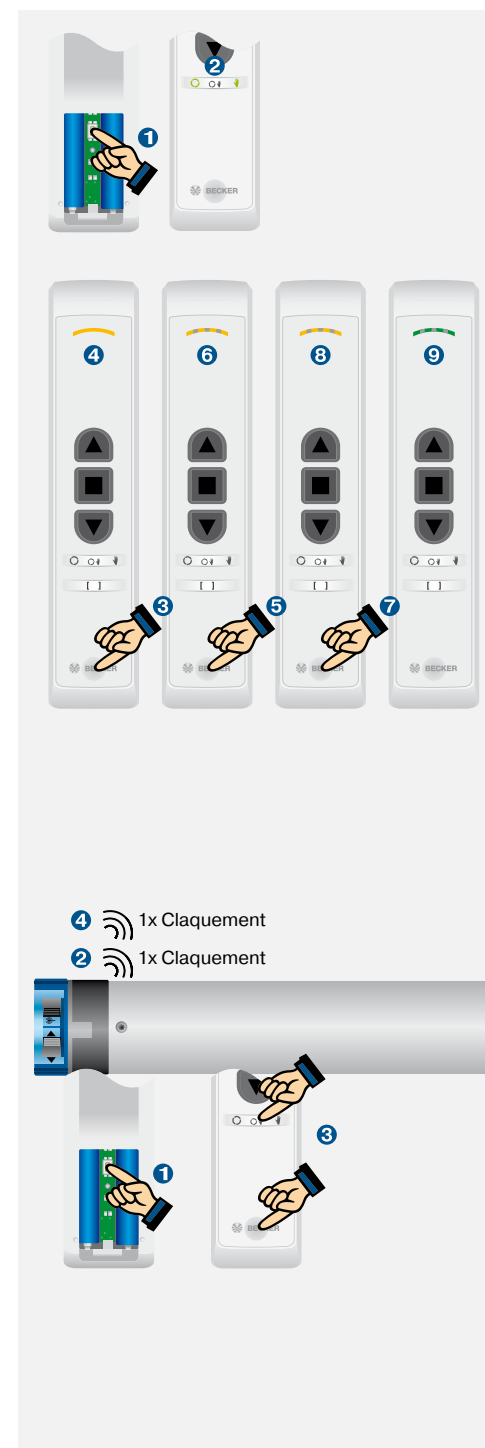
Mode répéteur

Activer le moteur comme amplificateur de signal radio

Appuyez sur la touche Master d'un émetteur déjà appairé **1** autant de fois que nécessaire jusqu'à ce que le moteur émette un clic **2**. Ensuite, appuyez sur les touches Programmation et Manuel/Auto du même émetteur **3** jusqu'à ce que le moteur émette un clic **4**.

Désactiver le moteur comme amplificateur de signal radio

Effectuez les étapes d'activation décrites ci-dessus jusqu'à ce que le moteur émette deux clics.



LA TECHNIQUE RADIO CENTRONICPLUS

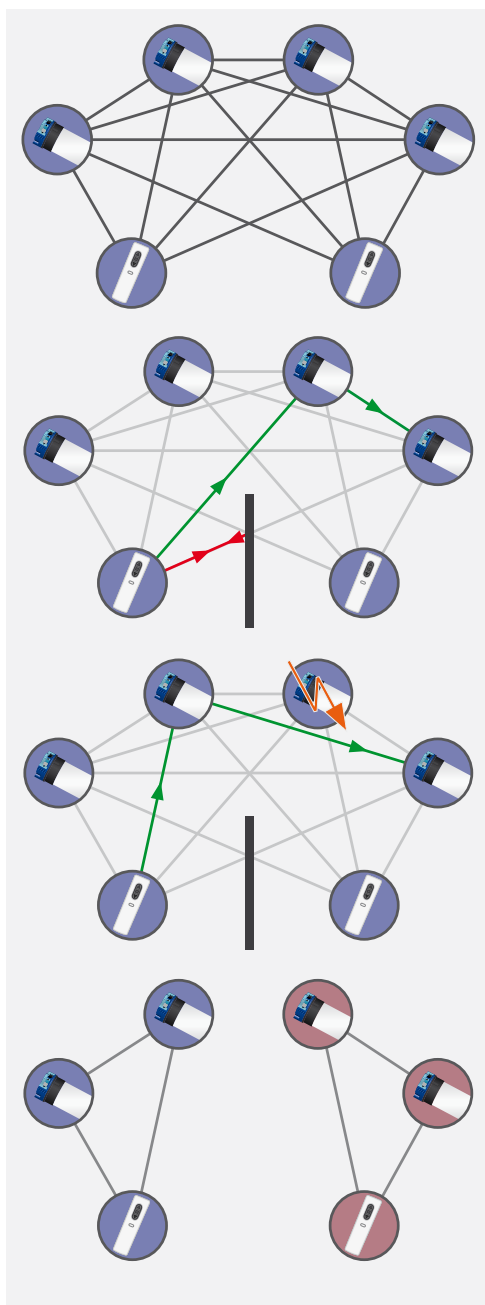
Le réseau maillé

Les télécommandes et moteurs de la gamme CentronicPlus sont équipés d'émetteurs et de récepteurs, nommés « émetteursrécepteurs ». Lors de la mise en service, les télécommandes et les récepteurs forment ensemble un réseau. Il s'agit du réseau maillé.

Si le trajet radioélectrique direct entre une télécommande et un récepteur est bloqué, le réseau maillé intelligent recherche la deuxième meilleure connexion via un trajet alternatif.

Si un participant sur le trajet tombe en panne, par ex. un moteur dans la chambre en raison d'un dysfonctionnement, le réseau maillé intelligent calcule un nouveau trajet optimal.

Lors de la mise en service, veillez à ce que tous les participants du réseau d'une installation appartiennent au même réseau maillé. Si différents réseaux maillés sont créés involontairement, ceux-ci ne peuvent pas communiquer entre eux.



Installation d'un réseau maillé

Mise en mode de programmation

La mise sous tension (Power ON) ❶ ou en actionnant l'interrupteur d'appairage radio ou le bouton d'appairage radio ❷ est mis en mode d'apprentissage pendant 15 minutes.

Scanner l'environnement / activer le mode de recherche d'appareils sur la télécommande

En maintenant la touche de programmation enfoncée pendant 3 secondes ❶ la télécommande passe en mode de recherche d'appareils. La télécommande indique ce mode de recherche par un changement continu de couleur. La télécommande se connecte automatiquement au récepteur suivant ❷. L'anneau de LED s'allume en jaune ❸ et le récepteur confirme la connexion par un claquement ou un déplacement.

L'anneau de LED jaune indique qu'aucun réseau maillé n'a encore été constitué.

Sélection du récepteur

Appuyez sur les touches MONTÉE et DESCENTE pour sélectionner le récepteur voulu. La touche DESCENTE permet de sélectionner successivement les récepteurs de plus en plus éloignés. La touche MONTÉE permet de sélectionner les récepteurs proches.

Le récepteur confirme la sélection par un claquement ou un déplacement.



LA TECHNIQUE RADIO CENTRONICPLUS

Constitution d'un nouveau réseau maillé

Dans le cas des émetteurs à plusieurs canaux, commencez par sélectionner le canal émetteur voulu avec la touche de fonction 1. Une pression brève de la touche ARRÊT 2 permet de constituer un nouveau réseau maillé. Le récepteur génère un code (clé réseau) et le transmet à la télécommande.

L'allumage en vert de l'anneau de LED indique que la télécommande est active. En mode normal, le récepteur réagit à la télécommande.

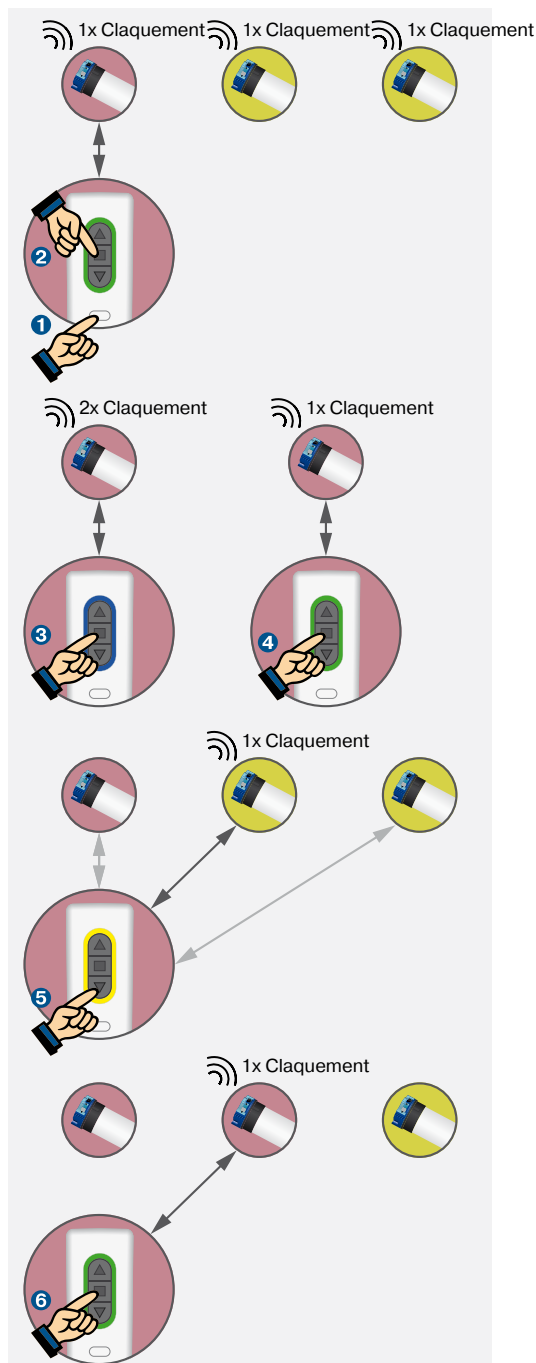
En cas de nouvelle pression de la touche ARRÊT 3, l'anneau de LED s'allume en bleu. En mode normal, le récepteur ne réagit pas à la télécommande. Une nouvelle pression de la touche ARRÊT 4 réactive l'anneau de LED.

Extension du réseau maillé

La touche DESCENTE 5 permet de sélectionner le récepteur suivant. L'anneau de LED s'allume en jaune.

Une pression brève de la touche ARRÊT 6 permet d'ajouter le récepteur au réseau maillé. La télécommande transmet la clé réseau au récepteur.

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation pour terminer la programmation. La télécommande se trouve en mode normal.



Sélection du canal dans le cas des émetteurs à plusieurs canaux (8 ou 16 canaux)

Canal individuel

Appuyez brièvement sur la touche de fonction 1 pour passer au canal suivant. En mode normal, seuls les canaux actifs sont affichés. Les canaux non affectés sont ignorés.

Groupe de canaux

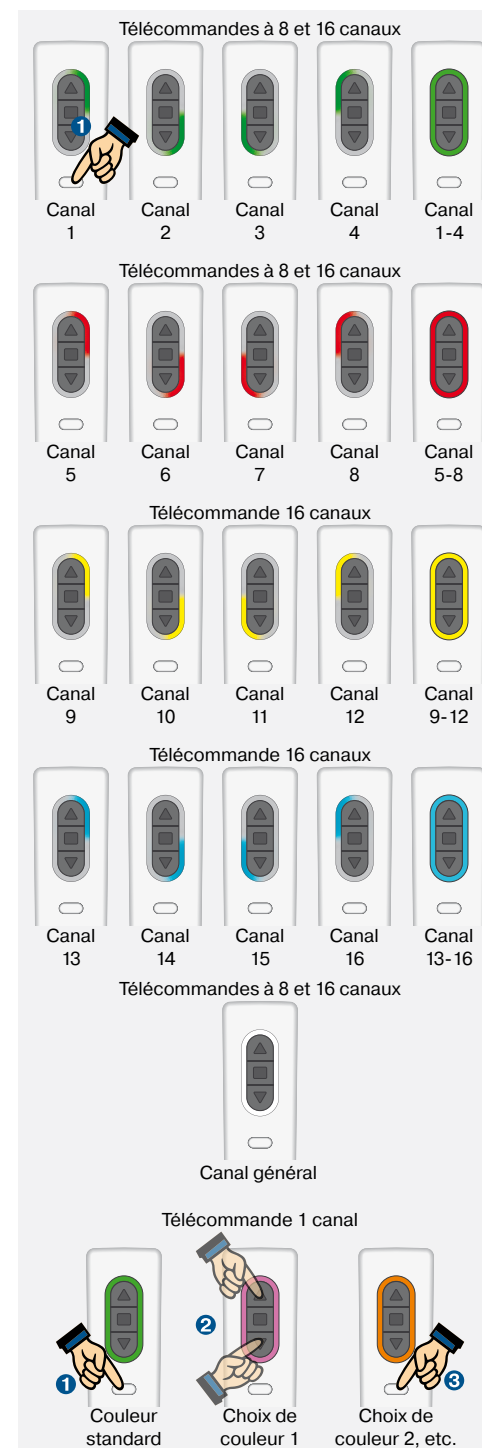
Dans le cas des émetteurs à 8 et à 16 canaux, les canaux individuels sont en outre réunis en 2 ou 4 groupes de canaux. Les groupes de canaux (1-4, 5-8 et 9-12, 13-16) sont automatiquement constitués lorsque plusieurs canaux d'un groupe sont activés. En mode normal, lorsqu'un groupe de canaux est sélectionné, tous les ordres de la télécommande sont appliqués aux récepteurs présents au sein du groupe (ordres de déplacement, commutation entre le mode manuel et le mode automatique, etc.).

Canal général

Lorsque plusieurs récepteurs de différents groupes sont activés, un canal général est automatiquement créé. En mode normal, lorsque le canal général est sélectionné, tous les ordres de la télécommande sont appliqués à tous les récepteurs (ordres de déplacement, commutation entre le mode manuel et le mode automatique, etc.).

Affectation de la couleur dans le cas d'une télécommande à 1 canal

Dans le cas d'une télécommande à 1 canal, 10 couleurs différentes peuvent être affectées à l'anneau de LED. Pour cela, appuyez sur la touche de fonction 1 jusqu'à ce que l'anneau de LED clignote brièvement. Les touches MONTÉE et DESCENTE 2 permettent de sélectionner une autre couleur. Appuyez pendant 4 secondes sur la touche de fonction 3 pour enregistrer la couleur affectée.



LA TECHNIQUE RADIO CENTRONICPLUS

Affectation des canaux

Au sein d'un réseau maillé, les canaux émetteurs peuvent être réaffectés aux récepteurs à tout moment.

Activez le mode de recherche des appareils ❶. L'émetteur se connecte avec un récepteur du réseau maillé et l'anneau de LED s'allume en vert (actif) ou en bleu (inactif). Le récepteur confirme la connexion par un claquement ou un déplacement.

Sélectionnez le canal auquel vous souhaitez affecter des récepteurs ❷.

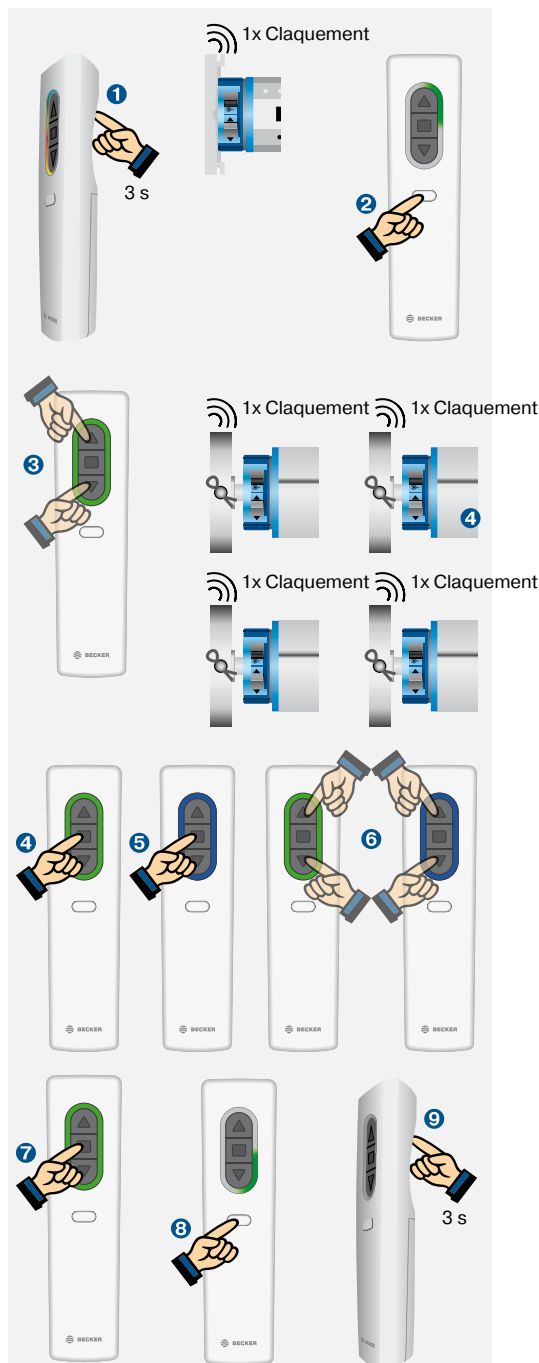
Sélectionnez le récepteur voulu ❸ (l'anneau de LED s'allume en vert ou en bleu, le récepteur confirme la programmation par un claquement ou un déplacement).

Activez le récepteur dans le canal sélectionné ❹ (l'anneau de LED s'allume en vert) ou désactivez le récepteur ❺ (l'anneau de LED s'allume en bleu).

Appuyez sur la touche MONTÉE ou DESCENTE pour sélectionner, le cas échéant, d'autres récepteurs ❻, puis activez-les dans le canal sélectionné ❼.

Appuyez sur la touche de fonction pour sélectionner le canal suivant à traiter ❸. Procédez de la même manière avec le canal.

Appuyez pendant 3 s sur la touche de programmation pour quitter le mode de recherche d'appareils ❾.



Regroupement de récepteurs appartenant à des réseaux maillés séparés

Les récepteurs appartenant à des réseaux maillés différents peuvent être regroupés à l'aide d'une télécommande dans un réseau maillé commun en toute simplicité.

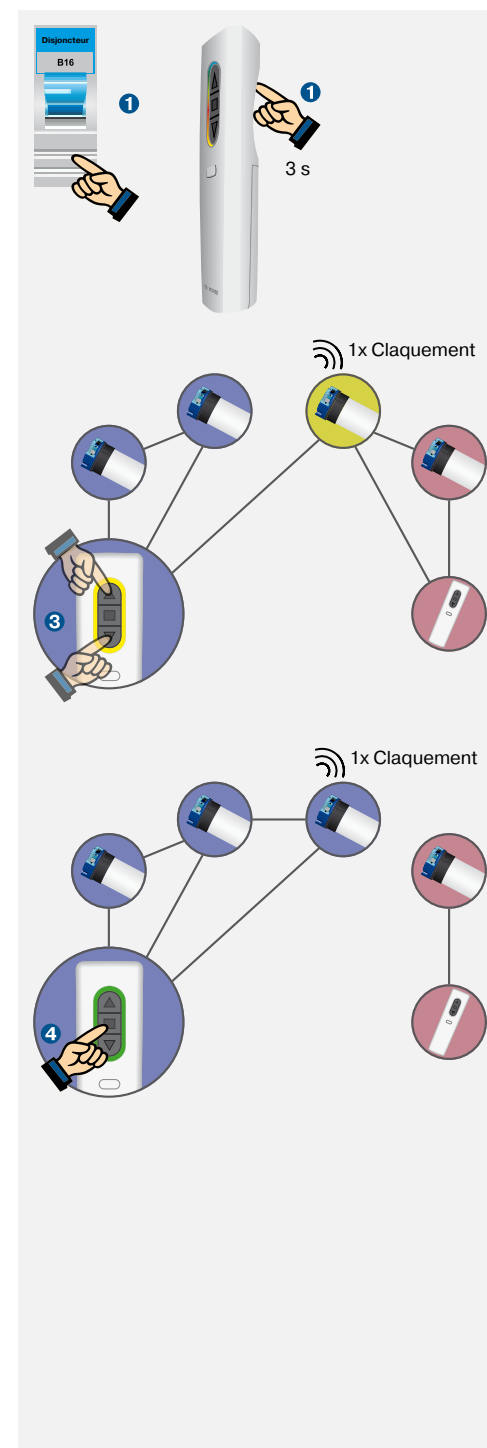
Passez le récepteur en mode de programmation (Power On) ❶.

Activez le mode de recherche des appareils sur un émetteur du réseau maillé ❷ dans lequel tous les récepteurs doivent être regroupés. Sélectionnez ensuite un récepteur qui ne se trouve pas dans ce réseau maillé ❸. Le récepteur confirme par un claquement ou un déplacement et l'anneau de LED s'allume en jaune.

Appuyez sur la touche ARRÊT pour ajouter le récepteur au réseau maillé ❹. Le récepteur est activé dans le canal de la télécommande (l'anneau de LED s'allume en vert). Une nouvelle pression de la touche ARRÊT désactive le récepteur (l'anneau de LED s'allume en bleu).

Appuyez ensuite sur la touche MONTÉE ou DESCENTE pour sélectionner le récepteur suivant que vous souhaitez ajouter au réseau maillé. Appuyez sur la touche ARRÊT pour également ajouter ce récepteur au réseau maillé.

Pour quitter le mode de recherche des appareils, appuyez pendant 3 secondes sur la touche de programmation.



LA TECHNIQUE RADIO CENTRONICPLUS

Réinitialiser la télécommande aux paramètres d'usine

Commencez par restaurer le réglage usine de la télécommande ne faisant pas partie du réseau. Pour cela, retirez une pile ❶, réinsérez-la tout en appuyant sur la touche de programmation ❷❸, puis maintenez la touche de programmation enfoncée jusqu'à ce que l'anneau de LED clignote 4 fois en jaune clair ❹.



L'émetteur est alors automatiquement supprimé des récepteurs. La procédure d'effacement est confirmée à chaque fois par un double clic ou par 2 va-et-vient.

Ajout d'une télécommande dans un réseau maillé existant

Les télécommandes peuvent être ajoutées à un réseau maillé existant en toute simplicité. Pour cela, restaurez le réglage usine de la télécommande comme décrit.

Activez le mode de recherche des appareils sur un émetteur se trouvant déjà dans le réseau maillé ❶ (l'émetteur se connecte avec un récepteur du réseau maillé ❷, l'anneau de LED s'allume en vert ou en bleu et le récepteur confirme).

Placez les deux émetteurs côte à côte. Appuyez sur la touche de programmation de l'émetteur avec le réglage usine ❸ jusqu'à ce que les anneaux de LED des deux émetteurs se remplissent en vert dans le sens des aiguilles d'une montre, puis s'éteignent.

Les deux émetteurs se trouvent alors dans le même réseau maillé.

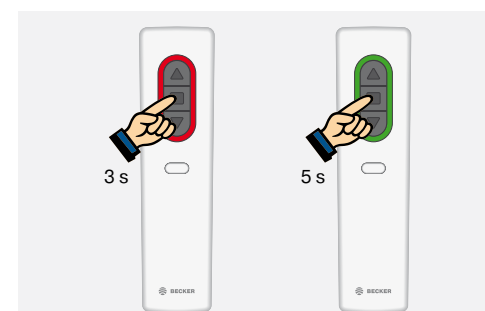


Commutation manuel/auto.

Les récepteurs CentronicPlus sont dotés de fonctions automatiques (protection solaire, fonction de mémorisation).

Appuyez pendant 3 secondes sur la touche ARRÊT pour afficher l'état (manuel/automatique).

Maintenez enfoncée la touche ARRÊT pendant 3 secondes supplémentaires pour commuter le récepteur.

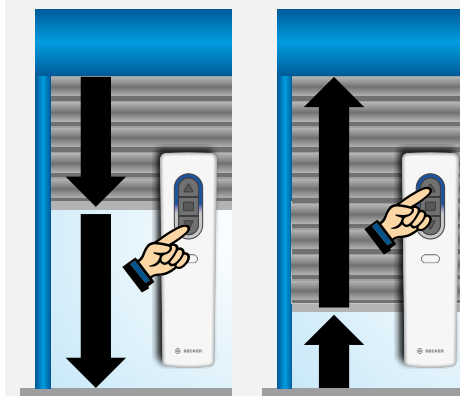


vert	mode automatique
rouge	mode manuel
jaune (uniquement pour le groupe de canaux ou le canal central)	différents modes pour les émetteurs à plusieurs canaux

Fonction de mémorisation

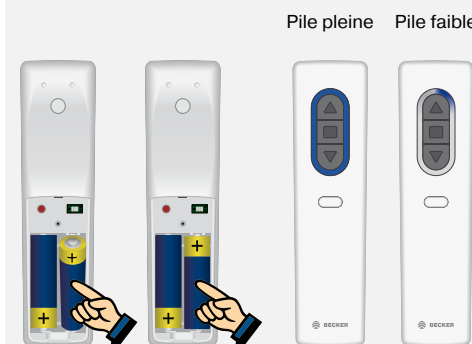
Les récepteurs CentronicPlus avec fonction de mémorisation peuvent être programmés à l'aide de la télécommande CentronicPlus. Une pression prolongée de la touche MONTÉE ou DESCENTE permet de programmer les horaires de commutation. Une brève interruption du déplacement au bout de 6 secondes indique la réussite de la programmation. L'anneau de LED indique la programmation par une animation bleue.

En mode automatique, les ordres de déplacement programmés sont exécutés automatiquement toutes les 24 heures. Une reprogrammation écrase les anciens horaires de commutation.



Affichage de l'état des piles

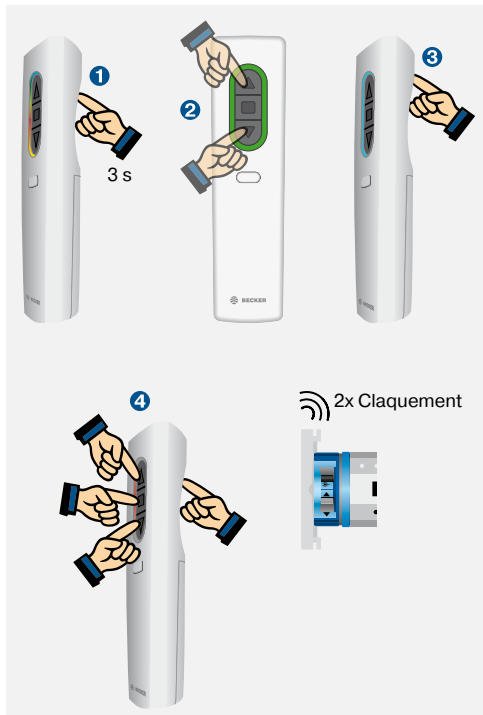
L'état des piles s'affiche après leur insertion. L'anneau de LED se remplit dans le sens des aiguilles d'une montre en fonction de la charge des piles.



Effacer tous les émetteurs du récepteur

Activez le mode de recherche d'appareils sur une télécommande faisant partie du réseau ① et sélectionnez, le cas échéant, le récepteur souhaité à l'aide de la touche MONTÉE ou DESCENTE ② (l'anneau LED s'allume en vert ou en bleu ; le récepteur confirme par un clic ou par un mouvement de va-et-vient).

Activez le mode de réglage en appuyant brièvement sur la touche de programmation ③ (l'anneau LED pulse en bleu clair). Appuyez directement l'une après l'autre sur la touche de programmation, puis sur les touches MONTÉE, STOP et DESCENTE, jusqu'à ce que la procédure d'effacement soit confirmée par le récepteur par un double clic ou par 2 va-et-vient ④.



LA TECHNIQUE RADIO CENTRONICPLUS

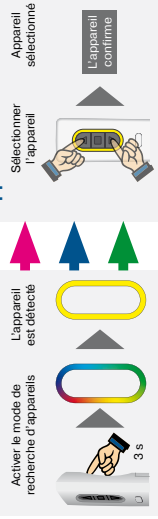
La logique de mise en service

Mise en service avec réglage de butée à butée

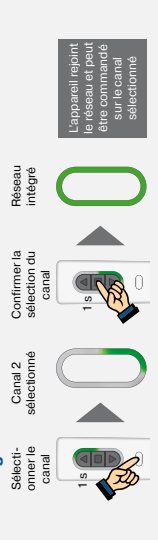
Mise en service d'un moteur avec programmation par points

Mise en service de plusieurs moteurs avec programmations par points

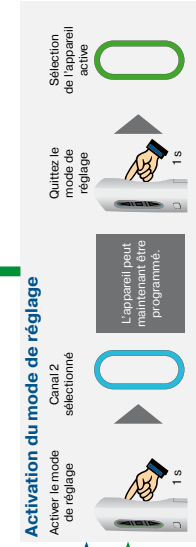
Démarrer le mode de recherche d'appareils Sélectionner l'appareil



Intégrer le réseau et attribuer un canal



Quitter le mode de recherche d'appareils



Activation du mode de réglage

Activer le mode de réglage

Canal 2 sélectionné


Quitter le mode de réglage


Sélection de l'appareil active


L'appareil peut maintenant être programmé.

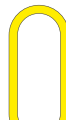
VUE D'ENSEMBLE DES ANNEAUX LUMINEUX


Affectation des appareils


 **Changement continu de couleur**
Démarrage du mode de recherche d'appareils

 **Vert**
Le récepteur sélectionné fait partie d'un réseau et est actif sur le canal sélectionné.


 **Blanc**
Le capteur sélectionné fait partie du réseau.


 **Jaune**
L'appareil sélectionné ne fait pas encore partie du réseau.


 **Bleu**
Le récepteur sélectionné fait partie du réseau, mais n'est pas actif sur le canal sélectionné.


 **Violet**
L'émetteur sélectionné (télécommande CentronicPLUS, VC421, clé USB CentronicPLUS) fait partie du réseau.


Programmation de l'appareil en mode de réglage


 **Bleu clair clignotant**
Le récepteur sélectionné est en mode de réglage.

 **Haut vert**
Programmation de la fin de course haute (moteurs) ou finalisation de la programmation du temps de fonctionnement (récepteur externe).


 **Vert bas**
Programmation de la fin de course basse (moteurs) ou démarrage de la programmation du temps de fonctionnement, ou fin de la programmation du temps d'inversion (récepteur externe).


 **Rouge**
Effacement des positions de fin de course (moteurs) ou suppression des temps de fonctionnement (récepteur externe).

 **Rouge - bleu, rotation à droite ou à gauche**
Changement du sens de rotation



 **Violet, rotation à droite**
Fonctions spéciales, telles que la tension de la toile, la protection antigel, etc.



Affectation récepteur - capteur


 **Bleu en haut, blanc en bas**
Le récepteur sélectionné n'est pas associé au capteur.


 **Vert en haut, blanc en bas**
Le récepteur sélectionné est associé au capteur.


Réglages des seuils (SWC54xx PLUS)

  **Seuil d'ensoleillement**
Par exemple, d'un réglage moyen jusqu'au réglage maximal.

  **Seuil de vent**
D'un réglage moyen jusqu'au réglage maximal.


 **Le bleu est au milieu**
Le récepteur ne réagit pas à la pluie.

 **Le bleu se déplace vers le haut**
Le récepteur rentre.


 **Le bleu se déplace vers le bas**
Le récepteur sort.


Affectation émetteur - récepteur

 **Vert / violet**
Le récepteur réagit à l'émetteur.


 **Bleu / violet**
Le récepteur ne réagit pas à l'émetteur.

Commutation manuel / automatique

 **Vert**
Fonction mémo ou fonction de protection solaire activée.

 **Rouge**
Fonction mémo ou fonction de protection solaire inactive.

Réinitialiser l'émetteur portatif

 **Clignotement jaune**
L'émetteur portatif est réinitialisé.

Transférer la clé Secteurwerk

 **Remplissage vert synchrone sur 2 émetteurs portatifs**
La clé Secteurwerk est en cours de transmission.

État de la batterie

 **Remplissage bleu du cercle après l'insertion de la batterie**
Indique l'état de la batterie.

Position intermédiaire

  **Bleu clair en haut**
Position intermédiaire 1
Bleu clair en bas
Position intermédiaire 2



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 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 ne 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 concerté 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

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 provoquée 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 identique.
- 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 doivent 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 (exceptions : 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

Moteurs und Commandeen für Rollläden,
Protection solaire und weitere Anwendungen

74 Avenue du Président KENNEDY
91170 VIRY-CHATILLON

Tel.: +33 1 56 70 46 46

contact@becker-france.com
www.becker-france.com



BECKER
for you. forever.