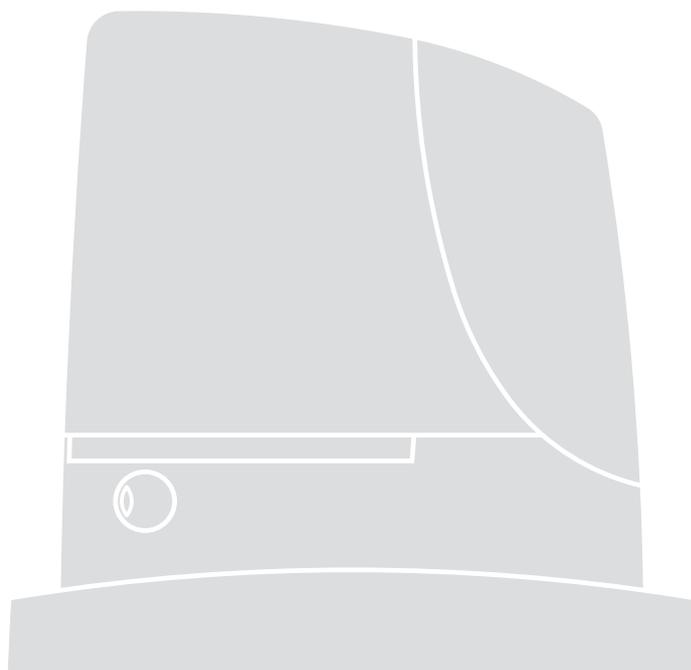


RUN400HS

RUN400HS/V1

RUN1200HS

RUN1200HS/V1



Sliding Gate Opener

EN - Instructions and warnings for installation and use

IT - Istruzioni ed avvertenze per l'installazione e l'uso

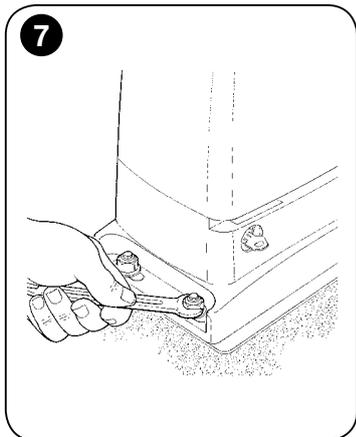
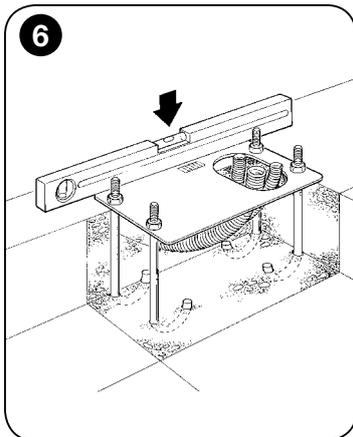
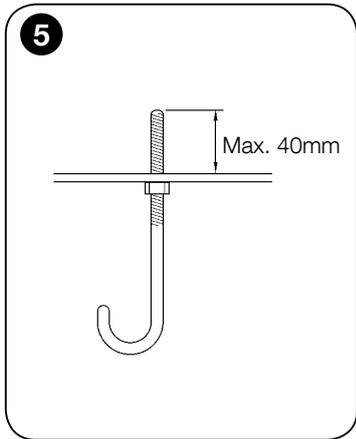
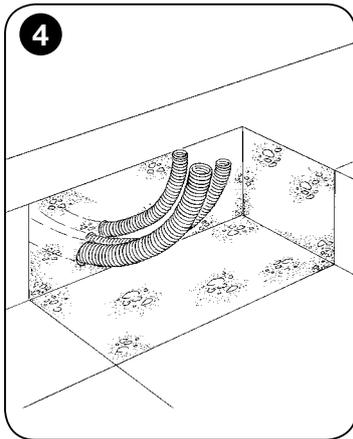
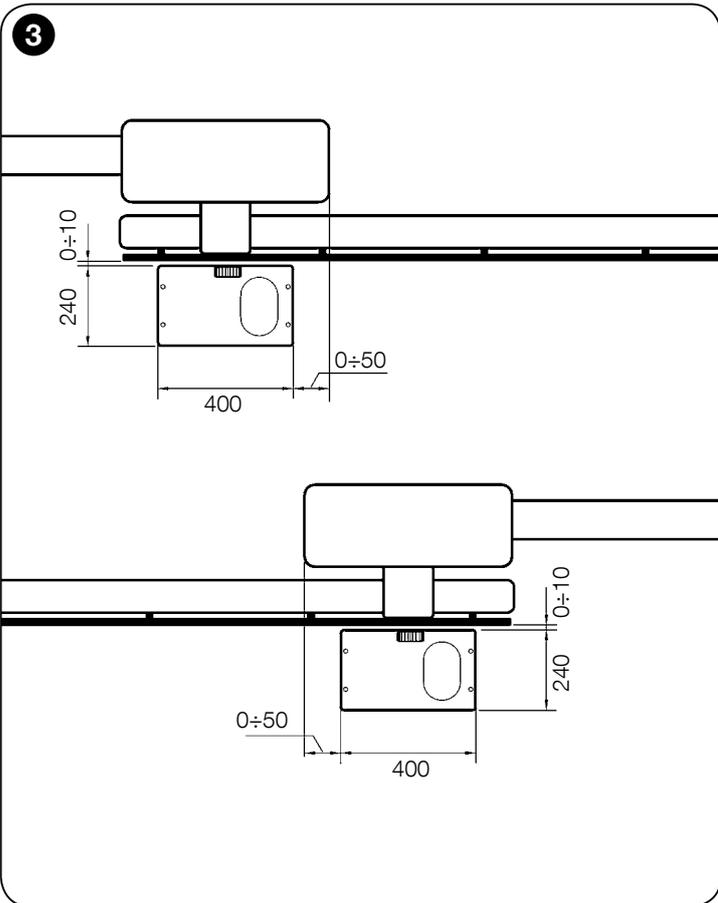
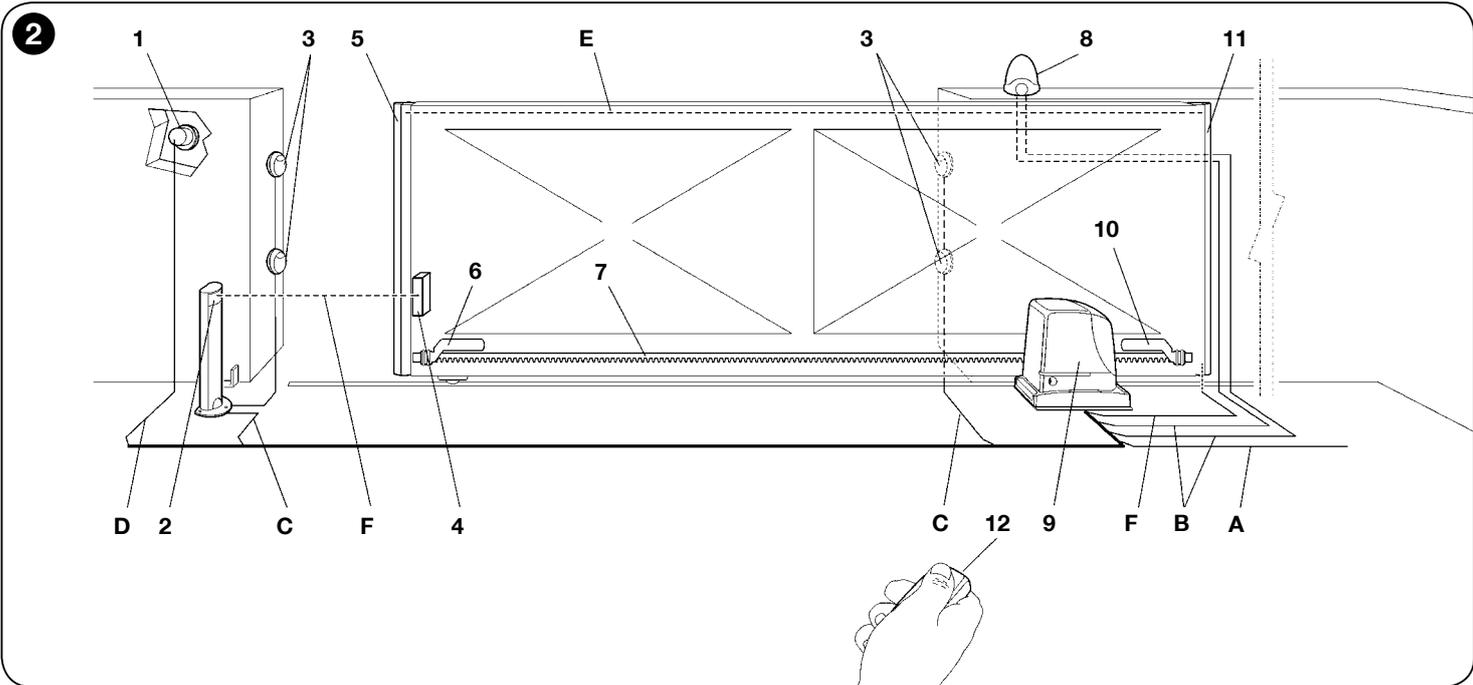
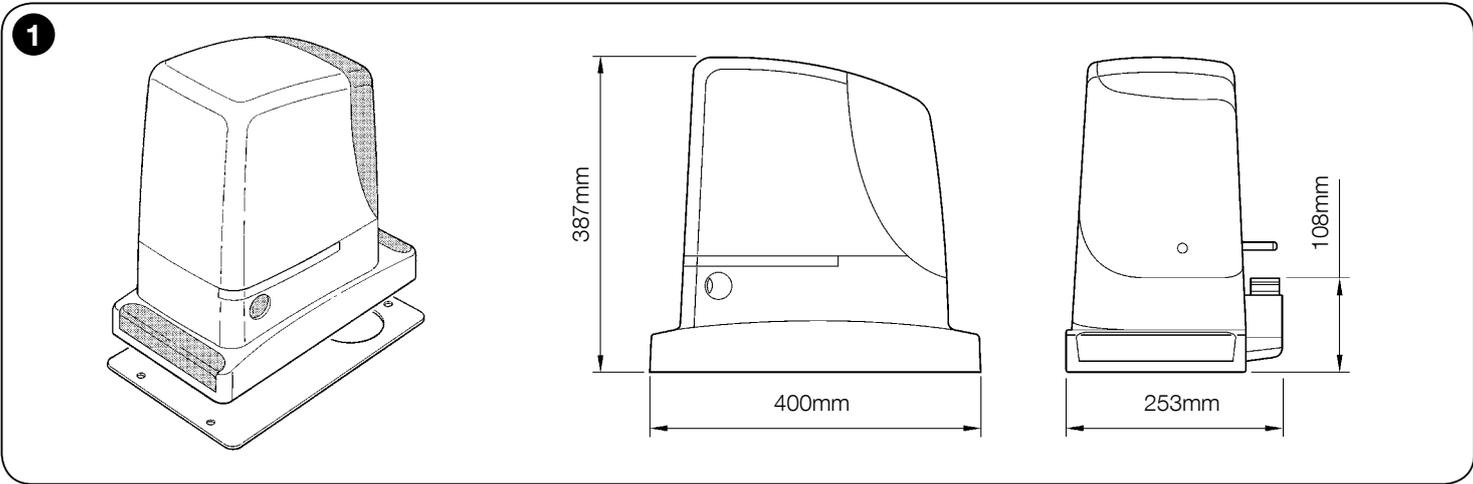
FR - Instructions et avertissements pour l'installation et l'utilisation

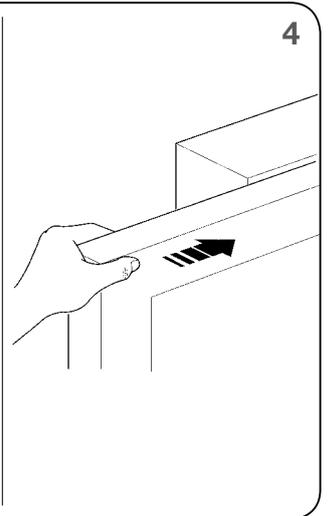
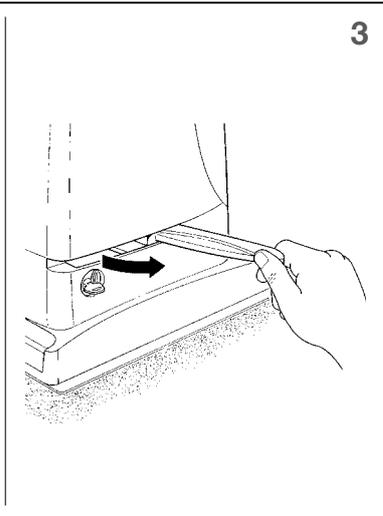
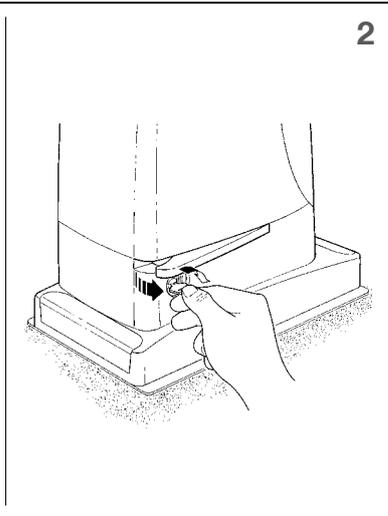
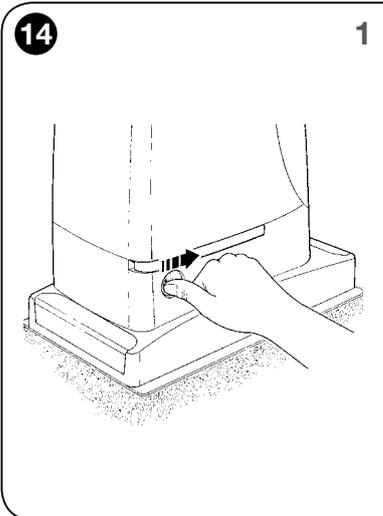
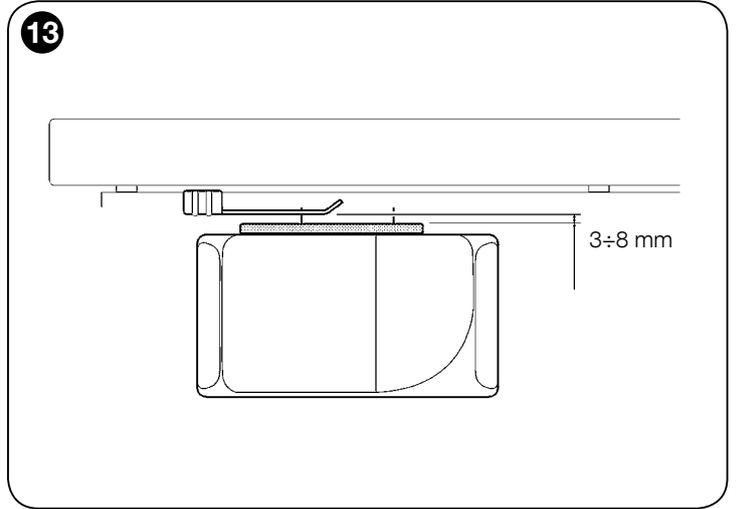
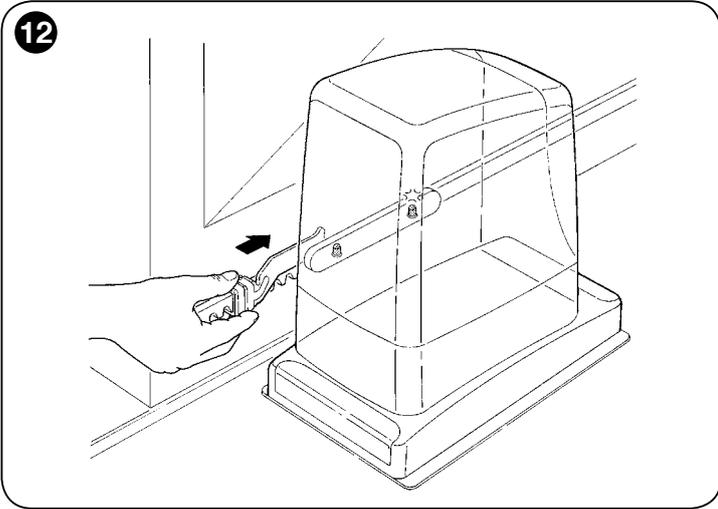
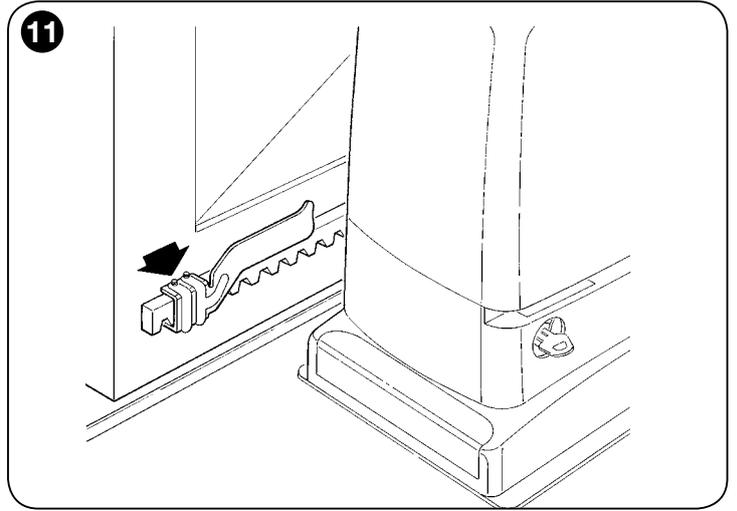
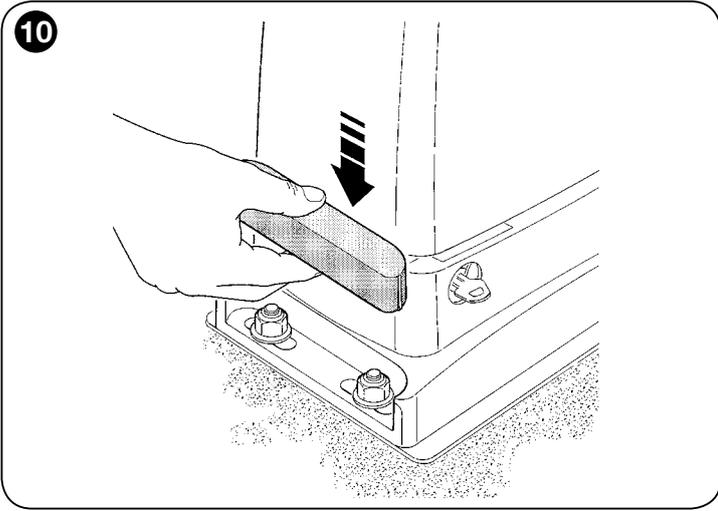
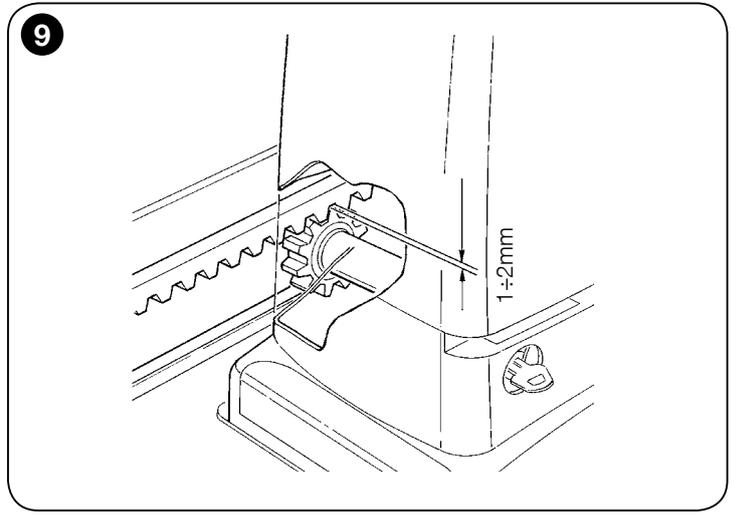
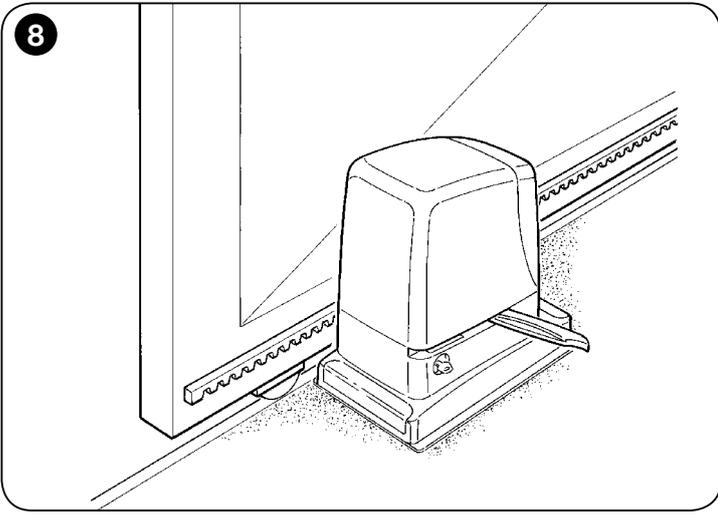
ES - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

DE - Installierungs-und Gebrauchsanleitungen und Hinweise

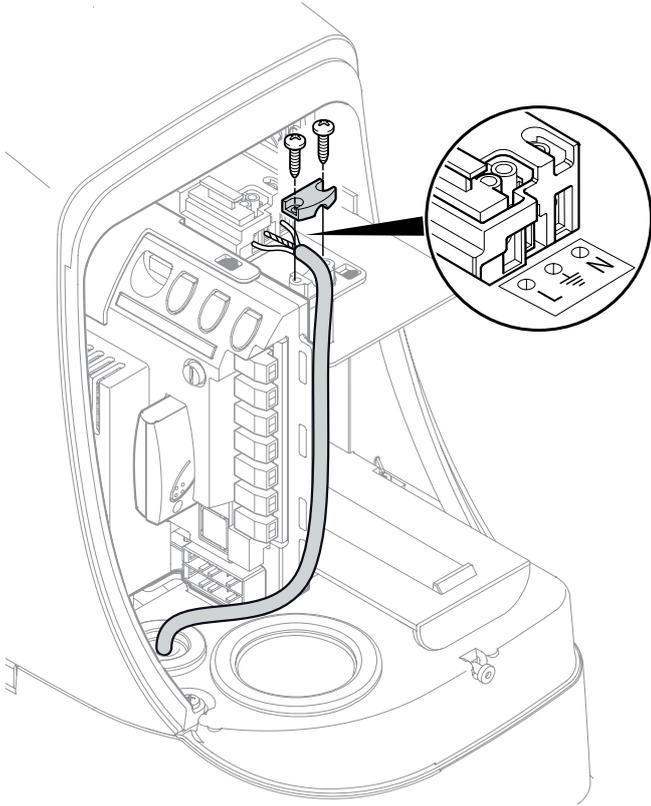
PL - Instrukcje i ostrzeżenia do instalacji i użytkowania

NL - Aanwijzingen en aanbevelingen voor installatie en gebruik

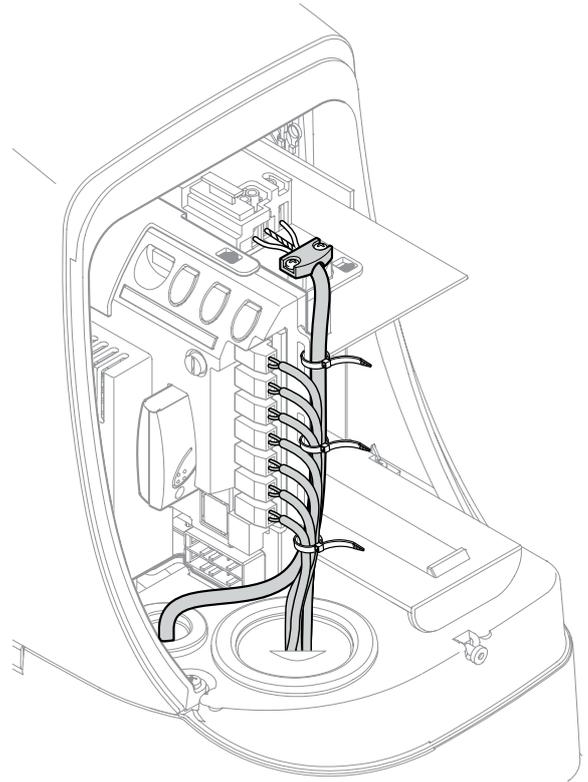




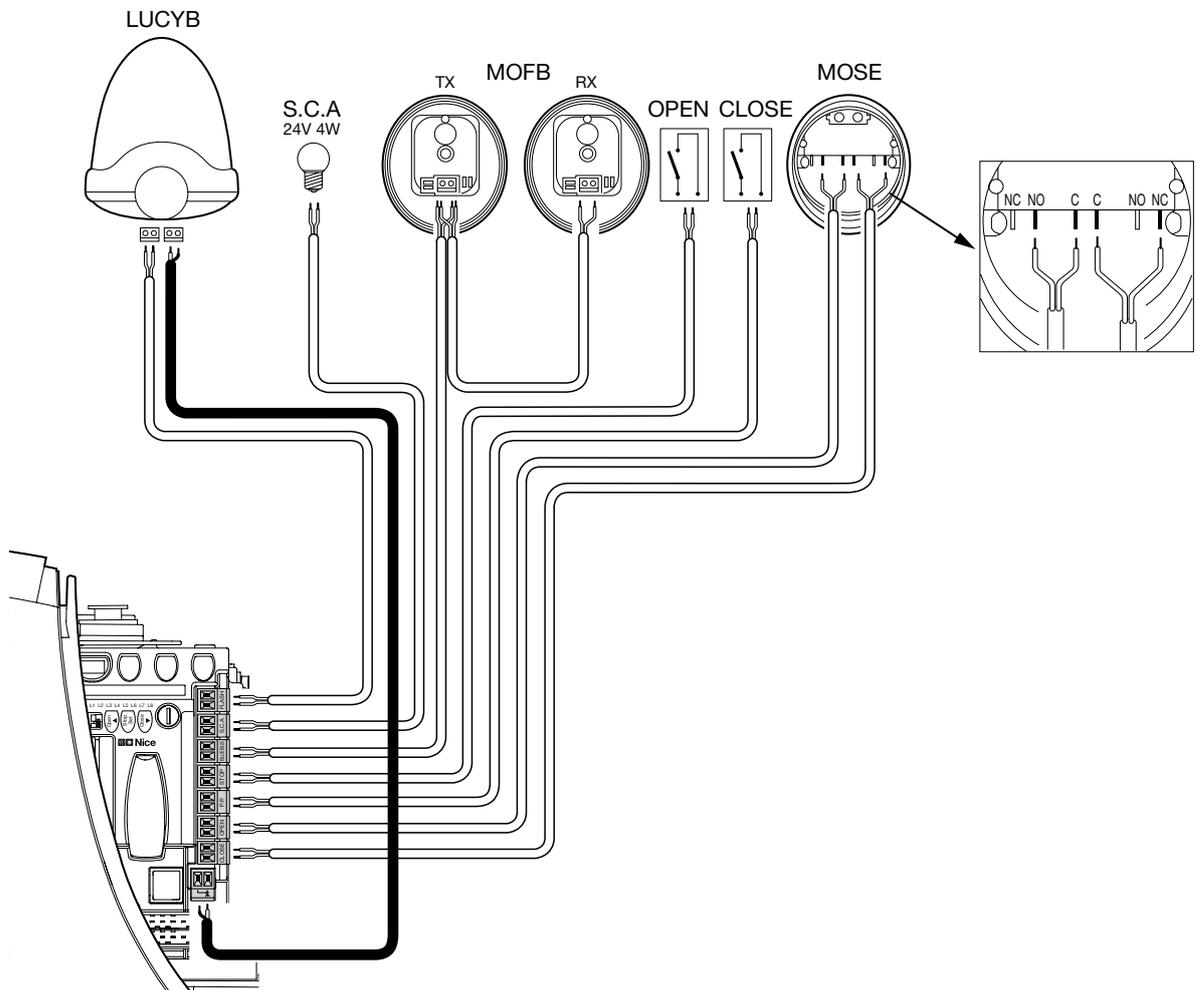
15



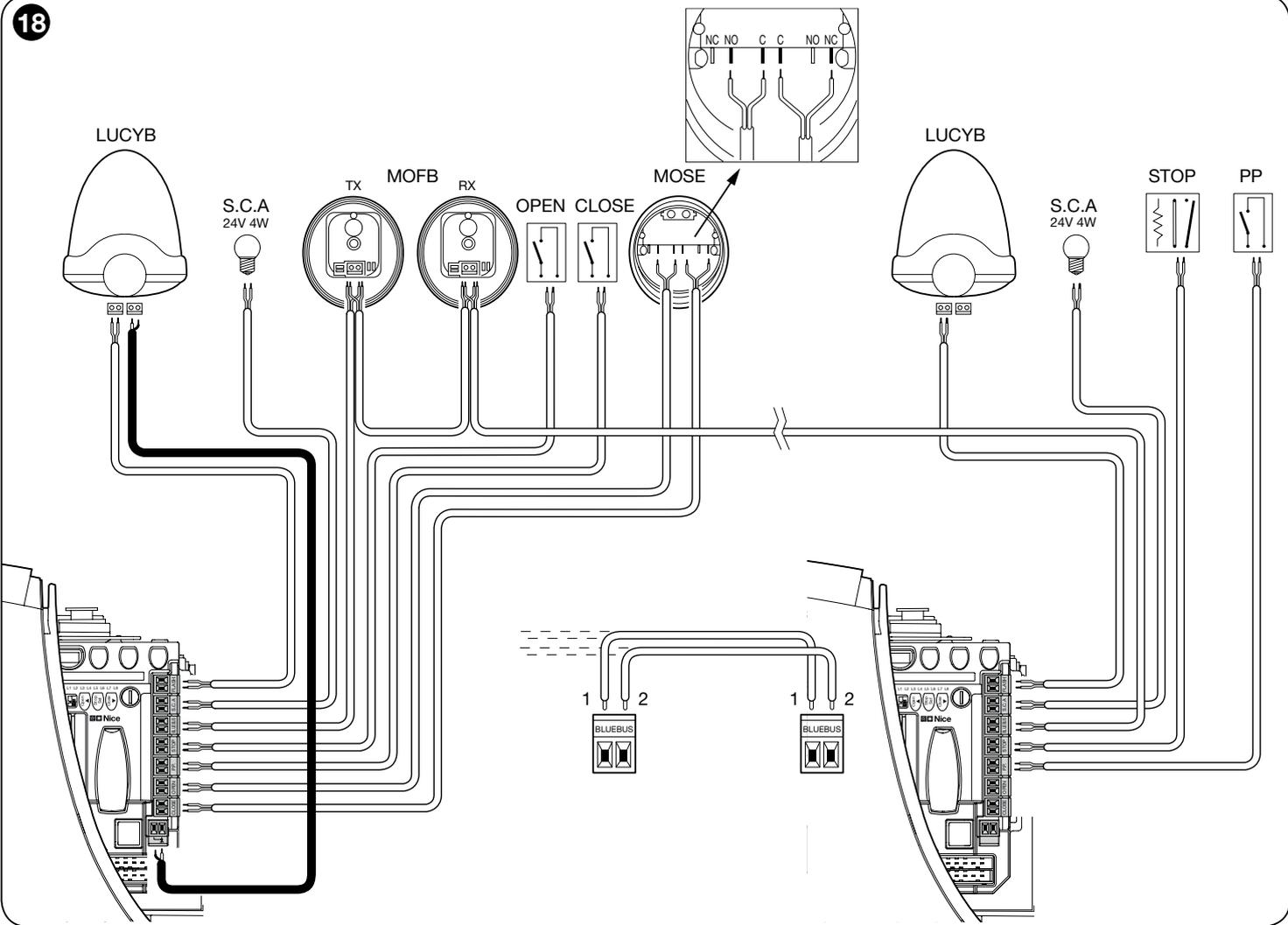
16



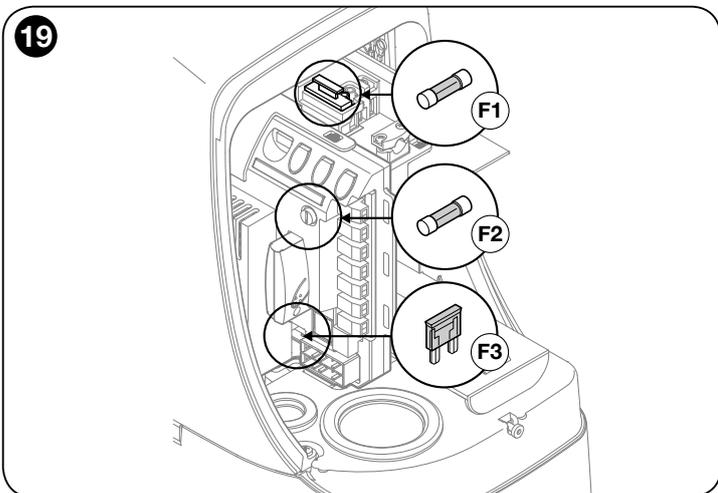
17



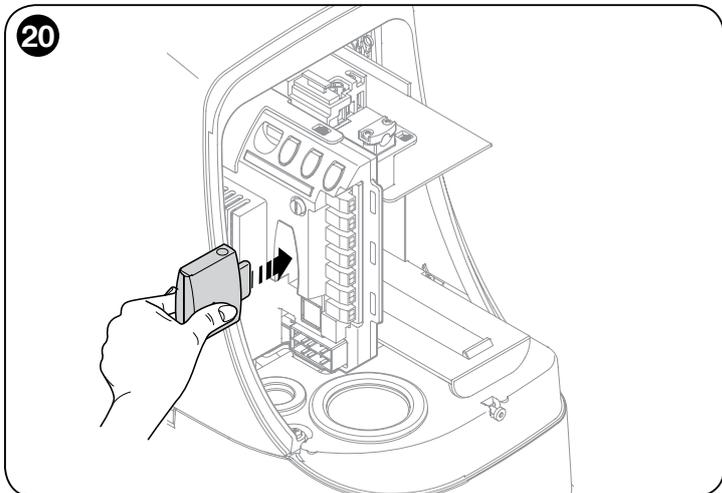
18



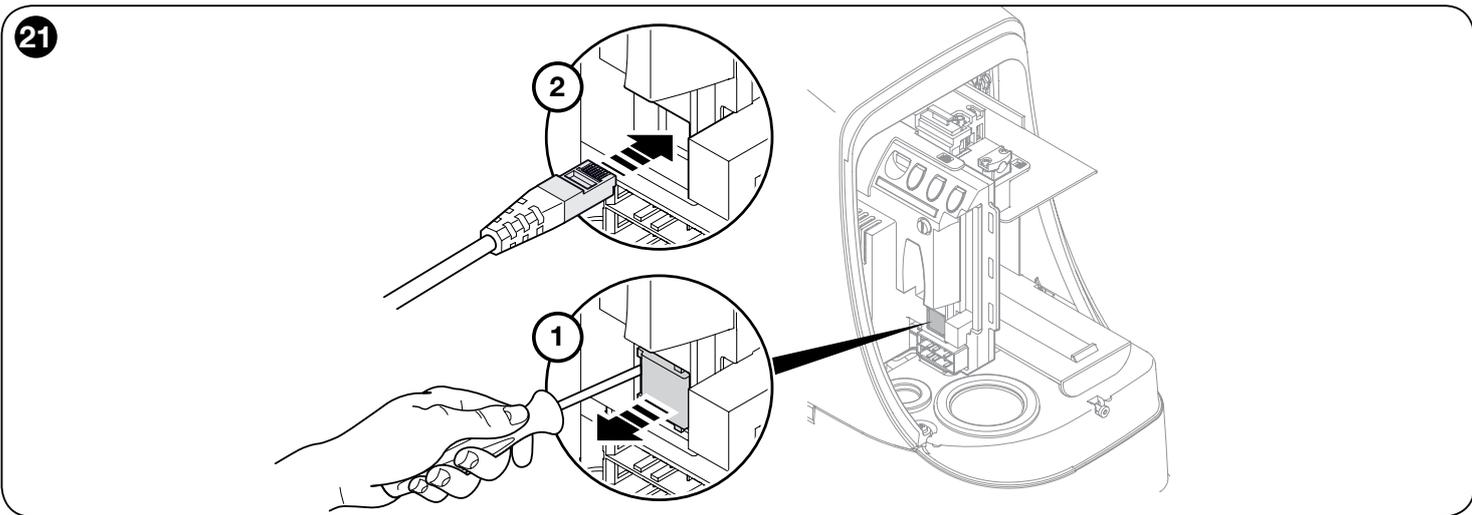
19



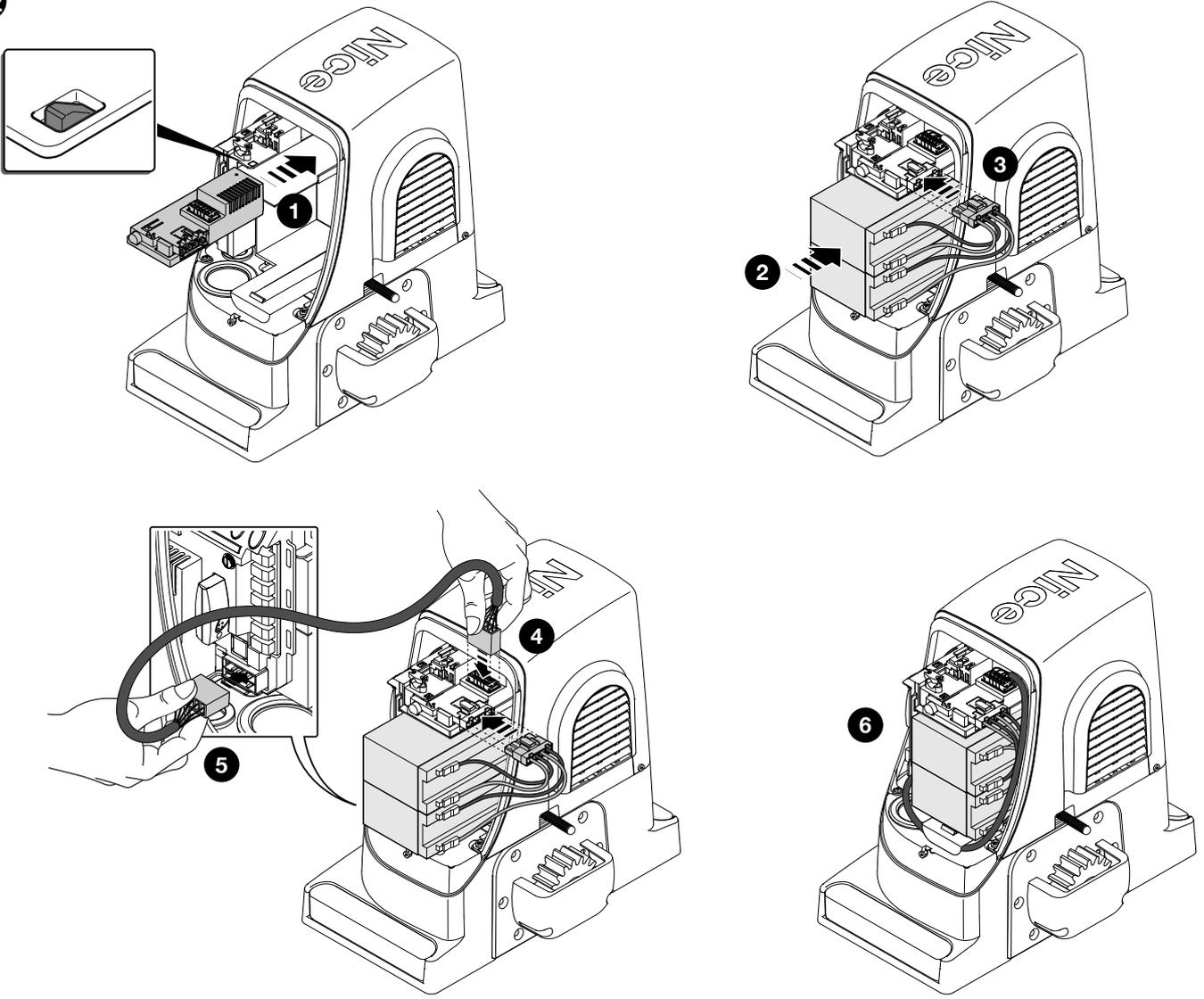
20



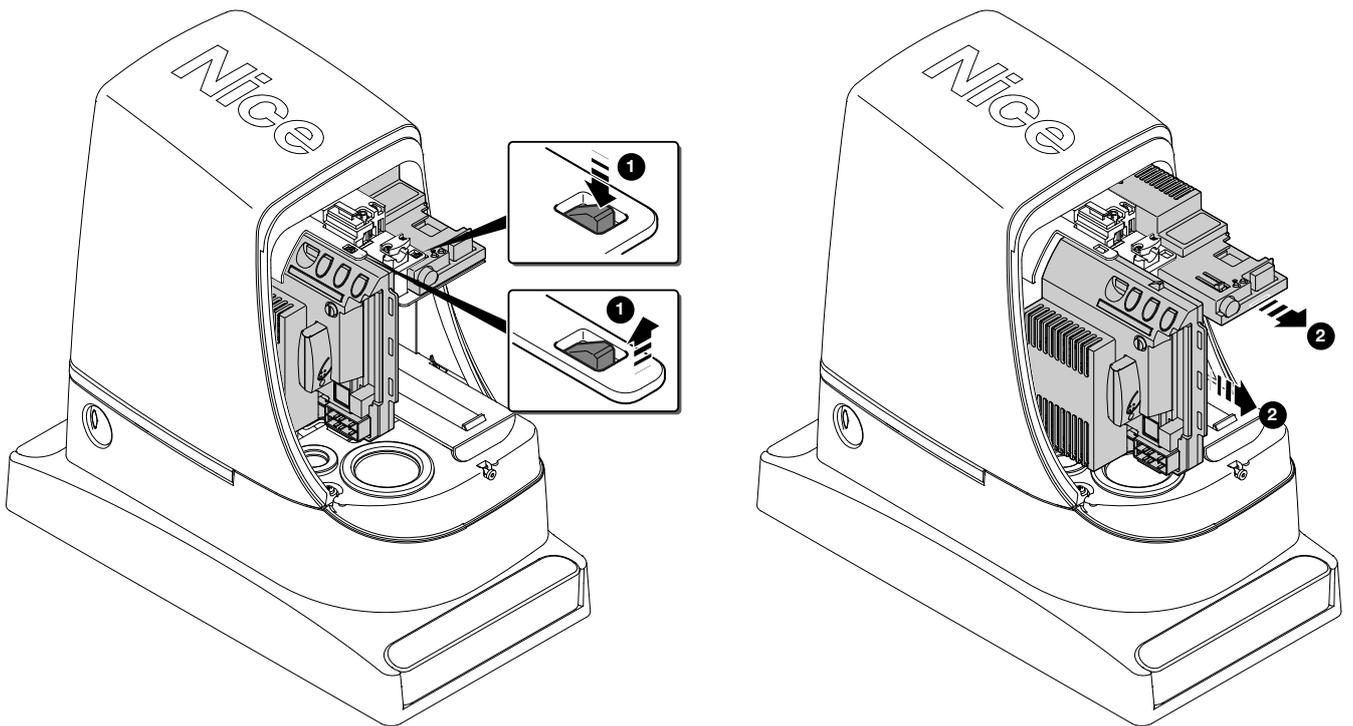
21



22



23



Sommaire

IMAGES	2 - 6
Chapitre 1 - RECOMMANDATIONS ET PRÉCAUTIONS GÉNÉRALES	
1.1 - Recommandations pour la sécurité	1
1.2 - Recommandations pour l'installation	1
1.3 - Recommandations pour l'utilisation	2
Chapitre 2 - DESCRIPTION DU PRODUIT ET DESTINATION D'USAGE	2
Chapitre 3 - INSTALLATION	
3.1 - Contrôles à effectuer avant l'installation	2
3.2 - Limites d'utilisation	2
3.2.1 - Durabilité du produit	3
3.3 - Travaux de préparation à l'installation	3
3.4 - Installation de l'opérateur	4
3.5 - Fixation des pattes avec fin de course de proximité inductive	4
3.6 - Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur	4
Chapitre 4 - RACCORDEMENTS ÉLECTRIQUES	4
4.1 - Description des connexions électriques	4
Chapitre 5 - CONTRÔLES FINAUX ET MISE EN SERVICE	
5.1 - Sélection de la direction	5
5.2 - Raccordement de l'alimentation électrique	5
5.3 - Reconnaissance des dispositifs	5
5.4 - Reconnaissance de la longueur du vantail	5
5.5 - Vérification du mouvement du portail	6
5.6 - Connexion d'autres dispositifs	6
Chapitre 6 - ESSAI ET MISE EN SERVICE	
6.1 - Essai	6
6.2 - Mise en service	6
MAINTENANCE DU PRODUIT	6
MISE AU REBUT DU PRODUIT	6
Chapitre 7 - PROGRAMMATION	
7.1 - Fonctions préprogrammées	7
7.2 - Touches de programmation	7
7.3 - Programmes	7
7.4 - Programmation du premier niveau (fonctions ON-OFF)	7
7.5 - Programmation du second niveau (paramètres réglables)	8
Chapitre 8 - INFORMATIONS COMPLÉMENTAIRES	
8.1 - Ajout ou enlèvement de dispositifs	9
8.1.1 - Bluebus	9
8.1.2 - Entrée STOP	9
8.1.3 - Photocellules	9
8.1.4 - Photodétecteur FT210B	10
8.1.5 - RUN en mode « Esclave »	10
8.1.6 - Reconnaissance d'autres dispositifs	10
8.1.7 - Récepteur radio	11
8.1.8 - Branchement du programmeur Oview	11
8.1.9 - Branchement et pose de la batterie tampon	11
8.2 - Fonctions spéciales	11
8.2.1 - Fonction « Ouvre toujours »	11
8.2.2 - Fonction « Manœuvre dans tous les cas »	11
8.2.3 - Avis de maintenance	11
8.2.4 - Vérification du nombre de manœuvres effectuées	11
8.2.5 - Mise à zéro du compteur des manœuvres	11
Chapitre 9 - QUE FAIRE SI... (Guide de dépannage)	12
9.1 - Diagnostic	12
9.2 - Résolution des problèmes	12
9.3 - Liste historique des anomalies	12
9.4 - Signalisations par clignotant	13
9.5 - Signalisations de la logique de commande	13
CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES DU PRODUIT	15
Manuel d'utilisation (annexe détachable)	III
Déclaration de conformité	IX

1.1 - Recommandations pour la sécurité

- **ATTENTION ! – Le présent manuel contient d'importantes instructions et recommandations en matière de sécurité. Une mauvaise installation peut provoquer de lourdes blessures. Avant de commencer le travail, lire attentivement toutes les parties du manuel. En cas de doutes, interrompre l'installation et demander des précisions au service après-vente Nice.**
- **ATTENTION ! - Consignes importantes : conservez ce manuel en lieu sûr afin de pouvoir le consulter lors des interventions d'entretien ou de mise au rebut du produit.**

Avertissements particuliers sur l'appropriation à l'utilisation de ce produit par rapport à la Directive « Machines » 98/37/CE (2006/42/CE) :

- Ce produit est mis sur le marché comme « composant de machine » et est donc construit pour être incorporé dans une machine ou pour être assemblé avec d'autres appareillages afin de réaliser « une machine » selon les termes de la Directive 2006/42/CE seulement en association avec les autres composants et dans les modes décrits dans ce manuel d'instructions. Comme le prévoit la directive 2006/42/CE nous rappelons que la mise en service de ce produit n'est pas autorisée tant que le constructeur de la machine dans laquelle ce produit est incorporé ne l'a pas identifié et déclaré conforme à la directive 2006/95/CE.

Avertissements particuliers sur l'appropriation à l'utilisation de ce produit par rapport à la Directive « Basse Tension » 73/23/CEE et 2006/95/CE :

- Ce produit respecte les normes imposées par la Directive Basse tension lorsqu'il est utilisé dans des configurations prévues dans le présent manuel et avec les articles composant le catalogue de Nice S.p.a. Ces conditions pourraient ne pas être garanties si le produit est utilisé dans des configurations ou avec d'autres produits non prévus à cet effet. L'utilisation du produit dans ces situations est interdite tant que l'installateur n'a pas vérifié si celles-ci sont conformes à la Directive.

Avertissements particuliers sur l'appropriation à l'utilisation de ce produit par rapport à la Directive « Compatibilité électromagnétique » 2004/108/CE :

- Ce produit respecte les critères relatifs aux essais de compatibilité électromagnétique dans les conditions d'utilisation les plus critiques, dans des configurations prévues dans le présent manuel et avec les articles composant le catalogue de Nice S.p.a. La compatibilité électromagnétique pourrait ne pas être garantie si le produit est utilisé dans des configurations ou avec d'autres produits non prévus à cet effet. L'utilisation du produit dans ces situations est interdite tant que l'installateur n'a pas vérifié si celles-ci sont conformes à la Directive.

1.2 - Recommandations pour l'installation

- Avant de commencer l'installation, contrôler si le présent produit est adapté à l'automatisation de votre portail (voir chapitre 3 et les « Caractéristiques techniques du produit »). Dans le cas contraire, NE PAS procéder à l'installation.
- **Toutes les opérations d'installation et de maintenance doivent être effectuées avec l'automatisation débranchée.** Si le dispositif de déconnexion n'est pas visible là où se trouve l'automatisme, avant le début des travaux, il convient d'installer sur le dispositif une affiche portant la mention : « ATTENTION ! MAINTENANCE EN COURS ».
- Durant l'installation, manipuler avec soin le produit afin d'éviter tout écrasement, choc, chute ou contact avec des liquides de toute nature. Ne pas mettre le produit près de sources de chaleur, ni l'exposer à des flammes libres. Toutes ces actions peuvent l'endommager et créer des dysfonctionnements ou des situations de danger. Au cas où, interrompre immédiatement l'installation et s'adresser au service après-vente Nice.
- Aucune modification du produit ne peut être effectuée. Des opérations non autorisées ne peuvent que provoquer des problèmes de fonctionnement. Le constructeur décline toute responsabilité pour les dommages dérivant de modifications arbitraires au produit.
- Si le portail à automatiser est équipé d'un vantail pour piétons, préparer l'installation avec un système de contrôle qui désactive le fonctionnement du moteur lorsque le vantail pour piétons est ouvert.
- Sur le réseau d'alimentation de l'installation, prévoir un disjoncteur (non fourni) ayant un écart d'ouverture entre les contacts qui garantisse la coupure complète du courant électrique dans les conditions prévues pour la catégorie de surtension III.
- **ATTENTION ! - Il est formellement interdit d'alimenter le moteur avant qu'il n'ait été complètement installé.**
- Le sélecteur à clé doit être positionné à vue près de l'automatisme, loin des parties en mouvement, à une hauteur minimale de 1,5 m du sol et non accessible au public. S'il est utilisé en mode « détecteur de présence », s'assurer que personne ne se trouve à proximité de l'automatisme.
- Vérifier qu'il n'y a pas de point d'encastrement ou d'écrasement près des parties fixes, quand le vantail du portail se trouve dans la position d'ouverture et de fermeture maximale ; le cas échéant, protéger ces parties.
- Le produit ne doit pas être considéré comme un système de protection absolue contre l'intrusion. Si vous souhaitez vous protéger efficacement, il est nécessaire d'ajouter d'autres dispositifs de sécurité à l'automatisme.
- Vérifier s'il est nécessaire d'ajouter d'autres dispositifs pour compléter l'automatisation en fonction du mode d'utilisation et des dangers environnants ;

par exemple tenir compte des risques d'impact, d'écrasement, de coupure, d'entraînement, et autres dangers en général.

- Si des interrupteurs automatiques ou des fusibles se déclenchent, il faut éliminer la cause avant de les réarmer.
- L'automatisme ne peut être utilisé avant d'avoir procédé à la mise en service tel qu'indiqué au chapitre « Essai et mise en service ».
- Vérifier fréquemment l'automatisme pour détecter d'éventuels déphasages, signes d'usure ou d'endommagement des câbles électriques et des parties mécaniques. Ne pas utiliser l'automatisme au cas où des réglages ou des réparations s'avèreraient nécessaires.
- Si l'automatisme n'est pas utilisé pendant une longue période, il est préférable de retirer la batterie en option pour éviter tout risque de fuite de substances nocives et de la conserver dans un endroit sec.
- Les matériaux d'emballage du produit doivent être mis au rebut dans le plein respect des normes locales en vigueur.

1.3 - Recommandations pour l'utilisation

- Le produit n'est pas destiné à être utilisé par des personnes (enfants compris) dont les capacités physiques, sensorielles ou mentales sont réduites ou manquant d'expérience ou de connaissance, à moins que celles-ci n'aient pu bénéficier, par l'intermédiaire d'une personne responsable de leur sécurité, d'une surveillance ou d'instructions concernant l'utilisation du produit.
- Les enfants se trouvant à proximité de l'automatisme doivent être surveillés ; s'assurer qu'ils ne jouent pas avec ce dernier.
- Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commande fixes. Maintenez les dispositifs de commande à distance hors de portée des enfants.
- Pour le nettoyage superficiel du produit, utiliser un chiffon doux et légèrement humide. N'utiliser que de l'eau ; ne pas utiliser de détergents ou de solvants.

2 DESCRIPTION DU PRODUIT ET DESTINATION D'USAGE

Ce produit a été conçu pour automatiser les portails coulissants à usage résidentiel. **ATTENTION ! - Toute autre utilisation différente de celle décrite et dans des conditions ambiantes différentes de celles indiquées dans ce manuel doit être considérée comme impropre et interdite !**

RUN est une gamme d'opérateurs électromécaniques non réversibles équipés d'une logique de commande électronique et d'un connecteur de type « SM » pour le récepteur des commandes radio (en option). Les branchements électriques vers les dispositifs extérieurs sont simplifiés grâce à l'utilisation de « BlueBUS », une technique qui permet de connecter plusieurs dispositifs avec 2 fils seulement. La liste des dispositifs pouvant être raccordés au BlueBUS de Run est présente dans le chapitre 7.3.1 « BlueBUS » ; une liste actualisée comportant les compatibilités correspondantes est également présente sur le site www.niceforyou.com.

RUN dispose d'un connecteur pour l'unité de programmation à distance qui permet une gestion complète et rapide de l'alimentation, de la maintenance et des diagnostics en cas de dysfonctionnements éventuels ; voir aussi 7.8.1 « Unité de programmation à distance ».

S'il est alimenté par le secteur, Run peut abriter une batterie tampon qui, en cas d'absence d'électricité (coupure de courant), permet à l'automatisme d'exécuter certaines manœuvres au cours des heures suivantes, même en l'absence d'alimentation électriques (voir paragraphe 7.8.2). En cas de coupure du courant électrique, il est quoi qu'il en soit possible de manœuvrer le vantail du portail en débloquent l'opérateur à l'aide de la poignée prévue à cet effet (voir paragraphe 3.6).

L'automatisme permet d'installer différents accessoires qui augmentent sa fonctionnalité et en garantissent la sécurité.

La gamme RUN comporte les produits dont les principales différences sont décrites dans le tableau 1 (voir fig.1).

TABLEAU 1 comparaison des caractéristiques essentielles de l'opérateur RUN		
Opérateur de type	RUN400HS	RUN1200HS
Type de fin de course	électromécanique	électromécanique
Longueur maximale du vantail	14 mt	14 mt
Poids maximum du vantail	400 kg	1200 kg
Couple maximum au démarrage (force équivalente)	12,3 Nm (340 N)	28,4 Nm (790N)
Moteur	24 V ; 5500 RPM	24 V ; 3100 RPM

Note : 1 kg = 9,81 N donc, par exemple : 1390 N = 142 kg

3 INSTALLATION

3.1 - Contrôles à effectuer avant l'installation

Attention ! - L'installation de RUN doit être effectuée par du personnel qualifié, dans le respect des lois, des normes et des règlements ainsi que de toutes les instructions de ce manuel.

Avant de continuer l'installation de RUN, il faut effectuer les contrôles suivants :

- Vérifier que tout le matériel à utiliser est en excellent état, adapté à l'usage et conforme aux normes.
- Vérifier que la structure du portail est adaptée pour être équipée d'un automatisme.
- Vérifier que le poids et les dimensions du vantail rentrent dans les limites d'utilisation indiquées au chapitre « 3.2 Limites d'utilisation ».
- Vérifier, en comparant avec les valeurs figurant dans le chapitre « Caractéristiques techniques », que la force nécessaire pour mettre le vantail en mouvement est inférieure à la moitié du « Couple maximum » et que la force nécessaire pour maintenir le vantail en mouvement est inférieure à la moitié du « Couple nominal » ; on conseille une marge de 50 % sur les forces car les conditions climatiques adverses peuvent faire augmenter les frictions.
- Vérifier que dans la course du portail, aussi bien en fermeture qu'en ouverture, il n'y a pas de points présentant une plus grande friction.
- Vérifier que le vantail ne risque pas de dérailler et de sortir des rails de guidage.
- Vérifier la robustesse des butées mécaniques de limitation de la course en contrôlant qu'il n'y a pas de déformations même en cas de heurt violent du vantail sur la butée.
- Vérifier que le vantail est bien équilibré, c'est-à-dire qu'il ne doit pas bouger s'il est laissé arrêté dans une position quelconque.
- Vérifier que la zone de fixation de l'opérateur n'est pas sujette à inondation ; éventuellement, monter l'opérateur suffisamment soulevé par rapport au sol.
- Vérifier que la zone de fixation de l'opérateur permet la manœuvre de débrayage de manière facile et sûre.
- Vérifier que les points de fixation des différents dispositifs se trouvent dans des endroits à l'abri des chocs et que les surfaces sont suffisamment solides.
- Éviter que les parties de l'automatisme puissent être immergées dans l'eau ou dans d'autres substances liquides.
- Ne pas placer le RUN à proximité de flammes ou de sources de chaleur, dans des atmosphères potentiellement explosives, particulièrement acides ou salines ; cela pourrait endommager le RUN et causer des problèmes de fonctionnement ou des situations de danger.
- Si le portail coulissant est muni d'un portillon pour le passage de piétons incorporé ou dans la zone de manœuvre du vantail, il faut s'assurer que ce portillon ne gêne pas la course normale et prévoir éventuellement un système d'interverrouillage.
- Connecter la logique de commande à une ligne d'alimentation électrique avec mise à la terre.
- Raccorder le portail à la terre tel que prévu par la réglementation en vigueur.
- Il est nécessaire de prévoir, sur la ligne d'alimentation électrique, un dispositif qui fasse disjoncter complètement l'automatisme du réseau électrique. Le dispositif de disjonction doit avoir un écart d'ouverture entre les contacts qui entraîne une coupure totale de l'électricité, dans les conditions prescrites pour la catégorie de surtension III, conformément aux règles d'installation. En cas de nécessité, ce dispositif garantit une coupure rapide et sûre de l'alimentation électrique ; par conséquent il doit être installé à vue près de l'automatisme. Par contre, s'il est placé de façon non visible, il doit être muni d'un système qui empêche une éventuelle reconnexion accidentelle ou non autorisée de l'alimentation électrique, afin d'éviter tout danger. Le dispositif de coupure du courant n'est pas fourni avec le produit.

3.2 - Limites d'utilisation

Les données relatives aux performances de la gamme RUN figurent dans le chapitre « Caractéristiques techniques » et sont les seules valeurs qui permettent d'évaluer correctement si l'opérateur est adapté à l'application.

Les caractéristiques structurales des produits RUN permettent de les utiliser sur des portails coulissants, dans les limites indiquées dans les tableaux 2 et 3.

Le fait que RUN soit réellement adapté à l'automatisation d'un portail coulissant donné dépend des frictions et d'autres phénomènes, qui peuvent être occasionnels, comme la présence de glace qui pourrait bloquer le mouvement du portail.

Pour une vérification réelle, il est absolument indispensable de mesurer la force nécessaire pour manœuvrer le vantail sur toute sa course et contrôler que la force ne dépasse pas la moitié du « couple nominal » indiqué au chapitre « Caractéristiques techniques » (nous conseillons une marge de 50 % car des conditions climatiques critiques peuvent faire augmenter les frictions) ; par ailleurs, pour établir le nombre de cycles/heure, les cycles consécutifs et la vitesse maximum autorisée, il faut considérer les données des tableaux 1 et 2.

TABLEAU 2 - Limites suivant la longueur du vantail				
Longueur du vantail (m)	RUN400HS		RUN1200HS	
	cycles/heure maximum	cycles consécutifs maximum	cycles/heure maximum	cycles consécutifs maximum
Jusqu'à 4	67	33	36	21
4 ÷ 6	45	26	26	15
6 ÷ 8	37	21	23	12
8 ÷ 10	29	18	17	10
10 ÷ 12	25	15	14	8
12 ÷ 14	22	13	13	7

TABLEAU 3 - Limites suivant le poids du vantail		
Poids du vantail en (kg)	RUN400HS	RUN1200HS
	Pourcentage cycles	Pourcentage cycles
50 ÷ 100	100 %	100 %
100 ÷ 200	50	80
200 ÷ 400	30	75
400 ÷ 550	---	60
550 ÷ 800	---	50
800 ÷ 1000	---	40
1000 ÷ 1200	---	30

3.2.1 - Durabilité du produit

La durabilité est la vie économique moyenne du produit. La valeur de la durabilité est fortement influencée par l'indice de charge de travail des manœuvres : c'est-à-dire la somme de tous les facteurs qui contribuent à l'usure du produit, voir **Tableau 4**.

Pour calculer la durabilité de votre automatisme procéder de la façon suivante :

01. Additionner les valeurs des rubriques du **Tableau 4** relatives aux conditions présentes dans l'installation ;

02. Dans le **Graphique 1** à partir de la valeur qui vient d'être identifiée, tracer une ligne verticale jusqu'à l'intersection avec la courbe ; depuis ce point, tracer une ligne horizontale jusqu'à l'intersection de la ligne des « cycles de manœuvres ». La valeur déterminée est la **durabilité estimée** de votre produit.

Les valeurs de durabilité indiquées dans le graphique ne s'obtiennent que si le plan de maintenance est rigoureusement respecté, voir chapitre « Plan de maintenance ». L'estimation de durabilité est effectuée sur la base des calculs de projet et des résultats d'essais effectués sur les prototypes. Par conséquent, s'agissant d'une estimation, elle ne constitue en aucun cas une garantie de la durée effective du produit.

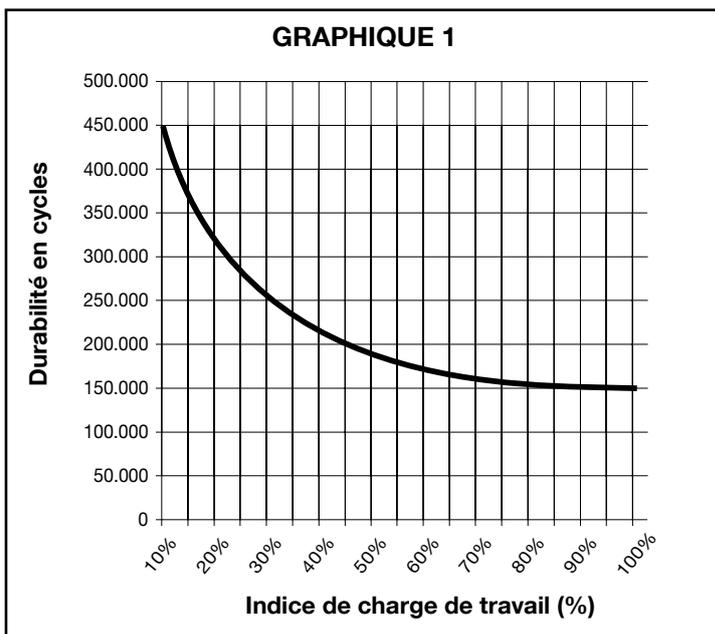
Exemple de calcul de durabilité pour RUN400HS : automatisation d'un portail avec vantail de 10 m de long et pesant 150 kg, placé, par exemple, près de la mer :

Le **Tableau 4** permet d'obtenir les « indices de charge de travail » pour ce type d'installation : 15 % (« Longueur du vantail »), 30 % (« Poids du vantail ») et 10 % (« Température ambiante supérieure à 40 °C ou inférieure à 0 °C ou humidité supérieure à 80 % »).

Ces indices doivent être additionnés entre eux pour obtenir l'indice de charge de travail totale qui, dans ce cas, est de 55 %. Avec le paramètre calculé (55 %), relever sur le **Graphique 1**, sur l'axe horizontal (indice de charge de travail), la valeur correspondante des « cycles de manœuvres » que notre produit pourra effectuer durant sa vie = 180 000 cycles environ.

TABLEAU 4 - Estimation de la durabilité en fonction de l'indice de charge de travail de la manœuvre		
Indice de charge de travail	Run	
	400HS	1200HS
Longueur du vantail en mètres		
Jusqu'à 6	5%	5%
6 ÷ 9	10%	10%
9 ÷ 12	15%	15%
12 ÷ 14	20%	20%
Poids du vantail en kg		
50÷100	10%	5%
100 ÷ 200	30%	10%
200 ÷ 400	60%	20%

400 ÷ 550	-	30%
550 ÷ 800	-	40%
800 ÷ 1000	-	50%
1000 ÷ 1200	-	60%
Autres éléments sources de fatigue (à prendre en compte si la probabilité qu'ils se produisent est supérieure à 10 %)		
Température ambiante supérieure à 40 °C ou inférieure à 0 °C ou humidité supérieure à 80 %	10%	10%
Présence de poussière ou de sable	15%	15%
Présence de salinité	20%	20%
Interruption de manœuvre par photocellule	10%	10%
Interruption de manœuvre par Halte	20%	20%
Démarrage actif	10%	10%
Indice de charge de travail en % :		



3.3 - Travaux de préparation à l'installation

La **fig. 2** montre un exemple d'installation d'automatisation réalisée avec des composants **Nice** :

- 1 Sélecteur à clé
- 2 Récepteur FT210B
- 3 Photocellules
- 4 Émetteur FT210B
- 5 Bord primaire mobile
- 6 Patte de fin de course « Ouvert »
- 7 Crémaillère
- 8 Clignotant avec antenne intégrée
- 9 RUN
- 10 Patte de fin de course « Fermé »
- 11 Bord secondaire mobile (option)
- 12 Émetteur radio

Ces composants sont positionnés selon un schéma typique et commun. En se référant à la **fig. 2**, établir la position approximative dans laquelle chaque composant prévu sera installé. **Important** – Avant de procéder à l'installation, préparer les câbles électriques nécessaires en se référant à la **fig. 2** et au « **Tableau 5 - Caractéristiques techniques des câbles électriques** ».

Attention – Durant la pose des gaines pour le passage des câbles électriques, tenir compte du fait qu'à cause d'éventuels dépôts d'eau dans les boîtes de dérivation, les gaines de raccordement peuvent créer des phénomènes de condensation à l'intérieur de la logique qui risquent d'endommager les circuits électroniques.

TABLEAU 5 - Caractéristiques techniques des câbles électriques (fig. 2)

Connexion	Type de câble	Longueur maximale autorisée
A : Câble d'ALIMENTATION	1 câble 3 x 1,5 mm ²	30 m (note 1)
B : Câble de CLIGNOTANT avec antenne	1 câble 2 x 0,5 mm ² 1 câble blindé type RG58	20 m 20 m (moins de 5 m conseillé)
C : Câble de PHOTOCELLULE	1 câble 2 x 0,5 mm ²	30 m (note 2)
D : Câble SÉLECTEUR À CLÉ	2 câbles 2 x 0,5 mm ² (note 3)	50 m
E : Câble de CONNEXION entre les 2 bords mobiles	1 câble 3 x 0,5 mm ² (note 4)	20 m
F : Câble de CONNEXION bords mobiles	1 câble 2 x 0,5 mm ² (note 5)	30 m

Note 1 – si le câble d'alimentation dépasse 30 m de long, il faut utiliser un câble de section supérieur (3 x 2,5 mm²) et il est nécessaire d'installer une mise à la terre de sécurité à proximité de l'automatisme.

Note 2 – Si le câble Bluebus dépasse 30 m de long, et jusqu'à 50 m, il faut utiliser un câble de section supérieure (2 x 1 mm²).

Note 3 – Ces deux câbles peuvent être remplacés par un câble unique de 4 x 0,5 mm².

Note 4 – Ces câbles peuvent être remplacés par un câble unique de 5 x 1,5 mm².

Note 5 – pour la connexion des bords sensibles mobiles sur les parties coulissantes, il faut utiliser des dispositifs adaptés qui permettent la connexion même quand le vantail est en mouvement ; sur la figure, on voit que c'est le FT210B qui est utilisé.

ATTENTION ! – Les câbles utilisés doivent être adaptés au type d'environnement où est effectuée l'installation.

3.4 - Installation de l'opérateur

AVERTISSEMENTS

- Une installation incorrecte peut causer de graves blessures aux personnes qui effectuent le travail et à celles qui utiliseront le produit.
- Avant de commencer l'assemblage de l'automatisme, effectuer les contrôles préliminaires décrits aux paragraphes 3.1 et 3.2.

S'il y a déjà une surface d'appui, il faudra fixer l'opérateur directement sur cette surface par l'intermédiaire de dispositifs de fixation adéquats tels que, par exemple, des chevilles à expansion. Autrement, pour fixer l'opérateur :

01. Creuser des fondations de dimensions adéquates en utilisant comme référence les cotes indiquées à la fig. 3).
02. Installer une ou plusieurs gaines pour le passage des câbles électriques (fig. 4).
03. Assembler les 4 pattes de fixation sur la plaque de fondation en plaçant un écrou au-dessous et un écrou au-dessus de la plaque ; visser l'écrou sous la plaque (fig. 5) de manière à ce que la partie filetée dépasse de la plaque de 40 mm maximum.
04. Effectuer la coulée de béton et, avant que le béton commence à prendre, placer la plaque de fondation aux cotes indiquées sur la figure 3 ; s'assurer qu'elle est bien parallèle au vantail et parfaitement à niveau, fig. 6. Attendre la prise totale du béton.
05. Retirer les 4 écrous supérieurs de la plaque puis y poser l'opérateur ; vérifier qu'il est parfaitement parallèle au vantail puis visser légèrement les 4 écrous et rondelles fournis (fig. 7).
06. Débrayer l'opérateur tel qu'indiqué au paragraphe « 3.6 - Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur ».
07. Ouvrir complètement le vantail, placer la première partie de la crémaillère sur le pignon et s'assurer que le début de la crémaillère coïncide bien avec le début du vantail (fig. 8). S'assurer qu'il y ait un jeu de 1÷2 mm entre le pignon et la crémaillère, fixer ensuite au moyen de dispositifs adéquats la crémaillère au vantail.
08. Faire coulisser le vantail en utilisant toujours le pignon comme point de repère pour fixer les autres éléments de la crémaillère.
09. Couper l'excédent de crémaillère sur sa dernière partie.
10. Essayer de déplacer le vantail plusieurs fois en ouverture et en fermeture en s'assurant que la crémaillère coulisse en étant alignée sur le pignon avec un désalignement de 5 mm au maximum et que, sur toute sa longueur, un jeu de 1÷2 mm entre pignon et crémaillère a bien été respecté (fig. 9).
11. Serrer à fond les écrous de fixation de l'opérateur de manière à ce qu'il soit solidement fixé au sol ; couvrir les écrous de fixation à l'aide des bouchons fournis (fig. 10).
12. Fixer les pattes de fin de course tel que décrit ci-dessous (pour les versions avec fin de course inductive, fixer les pattes tel que décrit au paragraphe « 3.5 Fixation des pattes de fin de course dans les versions avec fin de course de proximité inductive ») :
 - a) Mettre manuellement le vantail en position d'ouverture en laissant au moins 2-3 cm par rapport à la butée mécanique.
 - b) Faire coulisser la patte sur la crémaillère dans le sens de l'ouverture jusqu'à l'intervention de la fin de course. Ensuite, faire avancer la patte d'au moins 2 cm puis la bloquer sur la crémaillère avec les grains correspondants (fig. 11).
 - c) Effectuer la même opération pour la fin de course de fermeture.
13. Bloquer l'opérateur tel qu'indiqué dans le paragraphe Débrayage et mouvement manuel du chapitre « Instructions et recommandations destinées à l'utilisateur de l'opérateur ».

3.5 - Fixation des pattes avec fin de course de proximité inductive

Pour les versions qui utilisent la fin de course de proximité inductive, il faut fixer les pattes de fin de course tel que décrit ci-dessous.

01. Mettre manuellement le vantail en position d'ouverture en laissant au moins 2-3 cm par rapport à la butée mécanique.
02. Faire coulisser la patte sur la crémaillère dans le sens de l'ouverture jusqu'à ce que la LED correspondante s'éteigne, comme illustré sur la fig. 12. Ensuite, faire avancer la patte d'au moins 2 cm puis la bloquer sur la crémaillère avec les grains correspondants.
03. Mettre manuellement le vantail en position de fermeture en laissant au moins 2-3 cm par rapport à la butée mécanique.
04. Faire coulisser la patte sur la crémaillère dans le sens de la fermeture jusqu'à ce que la LED correspondante s'éteigne. Ensuite, faire avancer la patte d'au moins 2 cm puis la bloquer sur la crémaillère avec les grains correspondants.

Attention - Dans la fin de course de proximité inductive, la distance de la patte doit être comprise entre 3 et 8 mm, comme indiqué sur la fig. 13.

3.6 - Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur

L'opérateur est muni d'un système de débrayage mécanique qui permet d'ouvrir et de fermer manuellement le portail.

Ces opérations manuelles doivent être effectuées en cas de coupure de courant électrique ou d'anomalies de fonctionnement ou lors des phases d'installation.

01. Faire glisser le disque couvrant la serrure (phase 1 - fig. 14) ;
02. Insérer et tourner la clé dans le sens horaire et tirer la poignée de débrayage (phase 2 - fig. 14) ;
03. À ce stade, il est possible de déplacer manuellement le vantail dans la position souhaitée (phase 3 et 4 - fig. 14).

4 RACCORDEMENTS ÉLECTRIQUES

ATTENTION ! – Tous les branchements électriques doivent être réalisés après avoir coupé le courant électrique du réseau et s'il y a lieu, après avoir débranché la batterie tampon.

01. Relier tous les câbles d'alimentation aux différents dispositifs, en laissant 20÷30 cm de longueur en plus du nécessaire. Voir le Tableau 5 pour le type de câbles et la Figure 17 pour les branchements.
02. Avec un collier de serrage, regrouper et lier tous les câbles qui entrent dans l'opérateur, mettre le collier de serrage légèrement en dessous du trou d'entrée de câbles.
03. Brancher le câble d'alimentation sur la borne tel qu'indiqué Figure 15, puis avec un collier de serrage, fixer le câble sur le première bague presse-câbles.
04. Effectuer les connexions des autres câbles suivant le schéma de la figure 16. Pour plus de commodité, les bornes sont amovibles.
05. Une fois les branchements terminés, bloquer les câbles regroupés à l'aide des bagues prévues à cet effet (Fig. 16), la partie en excès du câble d'antenne doit être bloquée avec les autres câbles.

4.1 - Description des connexions électriques

- **FLASH** = sortie pour un ou de clignotants de type « LUCYB » ou similaires avec l'ampoule 12 V maximum 21 W.
- **S.C.A.** = sortie « Voyant portail ouvert » ; il est possible de connecter une ampoule de signalisation 24 V maximum 4 W. Elle peut être programmée aussi pour d'autres fonctions ; voir paragraphe « 7.5 Fonctions deuxième niveau ».

- **BLUEBUS** = sur cette borne, on peut connecter les dispositifs compatibles ; ils sont tous connectés en parallèle avec seulement deux conducteurs sur lesquels transitent aussi bien l'alimentation électrique que les signaux de communication. D'autres informations sur BlueBUS se trouvent dans le paragraphe « 8.1.1 BlueBUS ».

- **STOP** = entrée pour dispositifs qui bloquent ou éventuellement arrêtent la manœuvre en cours ; en adoptant certaines solutions sur l'entrée, il est possible de connecter des contacts type « Normalement Fermé », « Normalement Ouvert » ou des dispositifs à résistance constante. D'autres informations sur STOP se trouvent dans le paragraphe « 8.1.2 Entrée STOP ».

- **PP** = entrée pour dispositifs qui commandent le mouvement en mode Pas à Pas ; on peut y connecter des contacts de type « Normalement Ouvert ».

- **OPEN** = entrée pour dispositifs qui commandent le mouvement d'ouverture uniquement ; on peut y connecter des contacts de type « Normalement Ouvert ».

- **CLOSE** = entrée pour dispositifs qui commandent le mouvement de fermeture uniquement ; on peut y connecter des contacts de type « Normalement Ouvert ».

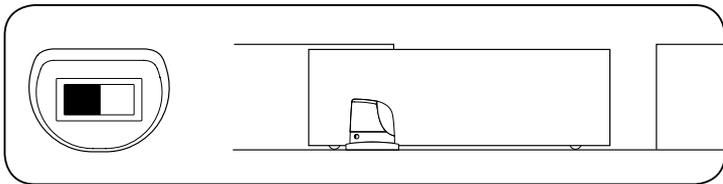
- **ANTENNA** = entrée pour la connexion de l'antenne pour récepteur radio (l'antenne est incorporée sur LUCY B).

5 CONTRÔLES FINAUX ET MISE EN SERVICE

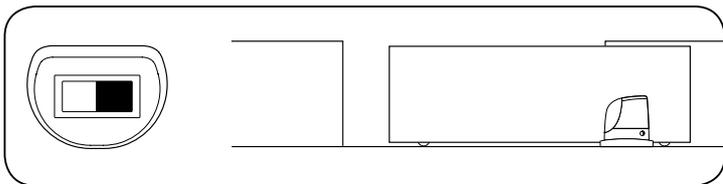
Avant de commencer la phase de contrôle et de mise en service de l'automatisme, il est conseillé de mettre le portail à mi-course environ de manière qu'il puisse se déplacer aussi bien en ouverture qu'en fermeture.

5.1 - Sélection de la direction

La direction de la manœuvre d'ouverture doit être choisie en fonction de la position de l'opérateur par rapport au portail ; si le portail doit coulisser vers la gauche pour l'ouverture, il faut mettre le sélecteur vers la gauche comme dans la figure,



si le portail doit coulisser vers la droite pour l'ouverture, il faut mettre le sélecteur vers la droite comme dans la figure



5.2 - Branchement au secteur

ATTENTION ! – Le branchement de RUN au secteur doit être effectué par du personnel expert et qualifié en possession des caractéristiques requises et dans le plein respect des lois, normes et réglementations.

Dès que l'opérateur RUN est alimenté, il est conseillé de faire quelques vérifications élémentaires :

01. Vérifier que la LED BLUEBUS clignote régulièrement à la fréquence d'un clignotement à la seconde.
02. Vérifier que les LED sur les photocellules clignent elles aussi (aussi bien sur TX que sur RX) ; la fréquence de clignotement n'est pas significative, elle est liée à d'autres facteurs.
03. Vérifier que le clignotant connecté à la sortie FLASH et que le voyant connecté sur la sortie S.C.A. sont éteints.

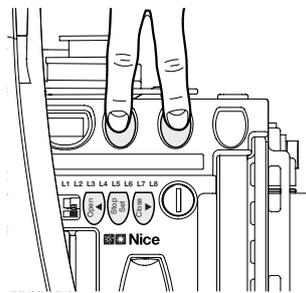
Si tout cela ne se vérifie pas, il faut couper immédiatement l'alimentation de la logique de commande et contrôler plus attentivement les connexions électriques.

D'autres informations utiles pour la recherche et le diagnostic des pannes se trouvent dans le chapitre « Résolution des problèmes ».

5.3 - Reconnaissance des dispositifs

Après le branchement au secteur il faut faire reconnaître par la logique de commande les dispositifs connectés aux entrées BLUEBUS et STOP. Avant cette phase, les LED L1 et L2 clignent pour indiquer qu'il faut effectuer la reconnaissance des dispositifs.

01. Appuyer sur les touches **[▲]** et **[Set]** sans relâcher.



02. Relâcher les touches quand les LED L1 et L2 commencent à clignoter très rapidement (au bout d'environ 3 s).

03. Attendre quelques secondes que la logique termine la reconnaissance des dispositifs.

04. À la fin de la reconnaissance, la LED STOP doit rester allumée, les LED L1 et L2 s'éteindront (les LED L3 et L4 commenceront à clignoter en dernier).

Reconnaissance des dispositifs en mode 2

Cela permet de configurer :

- La sortie Bluebus avec sortie auxiliaire à 12 V ; elle peut être utilisée comme sortie pour alimenter des unités électroniques alimentées en 12 V max 6 W ; **ATTENTION - si l'on effectue la résistance des dispositifs en mode 2, il n'est plus possible d'utiliser les photocellules Bluebus.**
- La modalité de fonctionnement des entrées des bornes OPEN et CLOSE respectivement en guise de sécurité « photo » et « photo 2 » (pour la fonctionnalité, voir le tableau 10 et la figure 18).

Cette modalité de fonctionnement s'active pendant la phase de reconnaissance des dispositifs, en maintenant enfoncés les touches **[Open]** et **[Stop]** pendant plus de 8 secondes.

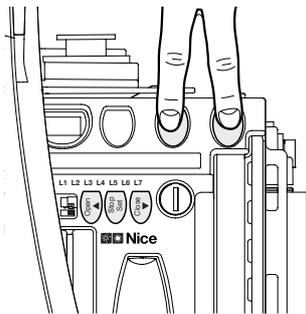
Une fois les 8 secondes écoulées, le clignotement des LED L1 et L2 devient très rapide ; à ce stade, il est possible de relâcher les touches **[Open]** et **[Stop]**.

La phase de reconnaissance des dispositifs connectés peut être refaite à tout moment même après l'installation, par exemple si l'on ajoute un dispositif ; pour effectuer la nouvelle reconnaissance, consulter le paragraphe « 8.1.6 Reconnaissance d'autres dispositifs ».

5.4 - Reconnaissance de la longueur du vantail

Après la reconnaissance des dispositifs, les LED L3 et L4 commenceront à clignoter ; cela signifie qu'il faut faire reconnaître la longueur du vantail (distance entre la fin de course de fermeture et la fin de course d'ouverture) ; cette mesure est nécessaire pour le calcul des points de ralentissement et le point d'ouverture partielle.

01. Appuyer simultanément sur les touches **[Set]** et **[▼]** sans les relâcher



02. Relâcher les touches quand la manœuvre commence (au bout d'environ 3 s).

03. Vérifier que la manœuvre en cours est une ouverture, autrement appuyer sur la touche **[Stop]** et relire attentivement le paragraphe « 5.1 Sélection de la direction » ; puis répéter à partir du point 1.

04. Attendre que la logique complète la manœuvre d'ouverture jusqu'à ce que la fin de course d'ouverture soit atteinte ; la manœuvre de fermeture commence juste après.

05. Attendre que la logique complète la manœuvre de fermeture.

Reconnaissance de la longueur de vantail en mode 2

Cela permet de configurer :

- Le « ralentissement » en ouverture et fermeture à 10 cm ;
- Le « paramétrage de la vitesse du moteur » d'ouverture et fermeture à 100 % (modalité super rapide, voir tableau 8).

Cette modalité de fonctionnement s'active pendant la phase de reconnaissance des dispositifs, en maintenant enfoncées les touches **[Stop]** et **[Close]** pendant plus de 8 secondes. Une fois les 8 secondes écoulées, le clignotement des LED L3 et L4 devient très rapide ; à ce stade, il est possible de relâcher les touches **[Stop]** et **[Close]**.

Si tout cela ne se vérifie pas, il faut couper immédiatement l'alimentation de la logique de commande et contrôler plus attentivement les connexions électriques. D'autres informations utiles se trouvent dans le chapitre « Résolution des problèmes ».

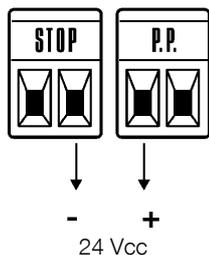
5.5 - Vérification du mouvement du portail

Après la reconnaissance de la longueur du vantail, il est conseillé d'effectuer quelques manœuvres pour vérifier que le mouvement du portail est correct.

01. Appuyer sur la touche **[Open]** pour commander une manœuvre d'ouverture ; vérifier que l'ouverture du portail s'effectue régulièrement sans variation de vitesse ; le portail ne doit ralentir que lorsqu'il se trouve 70÷50 cm avant la fin de course et il doit s'arrêter, suite à l'intervention de la fin de course, à 2÷3 cm de la butée mécanique d'ouverture.
02. Appuyer sur la touche **[Close]** pour commander une manœuvre de fermeture ; vérifier que la fermeture du portail s'effectue régulièrement sans variation de vitesse ; le portail ne doit ralentir que lorsqu'il se trouve 70÷50 cm avant la fin de course et il doit s'arrêter, suite à l'intervention de la fin de course, à 2÷3 cm de la butée mécanique de fermeture.
03. Durant la manœuvre, vérifier que le clignotant clignote à une fréquence régulière de 0,5 s allumé et 0,5 s éteint. Contrôler aussi les clignotements du voyant (s'il y en a un), relié à la borne S.C.A. : clignotement lent à l'ouverture, rapide à la fermeture.
04. Effectuer différentes manœuvres d'ouverture et de fermeture pour mettre en évidence les éventuels défauts de montage et de réglage ou d'autres anomalies comme par exemple les points de plus grande friction.
05. Vérifier que les fixations de l'opérateur RUN, de la crémaillère et des pattes de fin de course sont solides, stables et suffisamment résistantes même en cas de brusques accélérations ou décélérations du mouvement du portail.

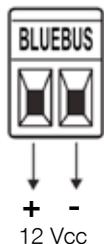
5.6 - Connexion d'autres dispositifs

S'il est nécessaire d'alimenter des dispositifs extérieurs, par exemple un lecteur de proximité pour cartes à transpondeur ou bien l'éclairage du sélecteur à clé, il est possible de prélever l'alimentation comme l'indique la figure. La tension d'alimentation est de 24 Vcc -30 % +50 % avec courant maximum disponible de 100 mA.



S'il est nécessaire d'alimenter des dispositifs extérieurs alimentés en 12 V auxiliaires, il est possible de prélever l'alimentation sur la borne Bluebus une fois le mode de programmation des dispositifs de type 2 configuré sur la logique.

ATTENTION ! – Avec la programmation des dispositifs de type 2, on désactive la compatibilité de la logique avec le système Bluebus.



6 ESSAI ET MISE EN SERVICE

Il s'agit des phases les plus importantes dans la réalisation de l'automatisation afin de garantir la sécurité maximum. L'essai peut être utilisé également comme vérification périodique des dispositifs qui composent l'automatisme.

ATTENTION ! – L'essai de toute l'installation doit être effectué par du personnel qualifié et expérimenté qui devra se charger d'établir les essais prévus en fonction des risques présents et de vérifier le respect de ce qui est prévu par les lois, les normes et réglementations et en particulier, toutes les conditions de la norme EN 12445 qui détermine les méthodes d'essai pour la vérification des automatismes de portails.

6.1 - Essai

Chaque élément de l'automatisme, comme par exemple les bords sensibles, les photocellules, l'arrêt d'urgence, etc. demande une phase spécifique d'essai ; pour ces dispositifs, il faudra effectuer les procédures figurant dans les manuels d'instructions respectifs. Pour l'essai de RUN, effectuer les opérations suivantes :

01. Vérifier que tout ce qui est prévu dans le présent manuel est rigoureusement respecté et en particulier dans le chapitre « 1 Avertissements ».
02. Débrayer l'opérateur tel qu'indiqué au paragraphe « 3.6 - Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur ».
03. Vérifier qu'il est possible de manœuvrer manuellement le portail en ouverture et en fermeture avec une force ne dépassant pas 390 N (environ 40 kg).
04. Bloquer l'opérateur.
05. En utilisant les dispositifs de commande ou d'arrêt prévus (sélecteur à clé, boutons de commande ou émetteurs radio), effectuer des essais d'ouverture, de fermeture et d'arrêt du portail et vérifier que le comportement du portail correspond à ce qui est prévu.
06. Vérifier un par un le fonctionnement correct de tous les dispositifs de sécurité présents dans l'installation (photocellules, barres palpeuses, arrêt d'urgence, etc.) ; et vérifier que le comportement du portail correspond à ce qui est prévu. À chaque fois qu'un dispositif intervient, la LED « BlueBUS » sur la logique de commande doit effectuer 2 clignotements plus rapides qui confirment qu'elle reconnaît l'événement.
07. Si les risques liés au mouvement du vantail n'ont pas été résorbés par la limitation de la force d'impact, il faut effectuer la mesure de la force suivant

les prescriptions de la norme EN 12445. Si le réglage de la « Vitesse » et le contrôle de la force motrice sont utilisés pour aider le système à réduire la force d'impact, essayer et trouver les réglages offrant les meilleurs résultats.

6.2 - Mise en service

La mise en service ne peut être faite que si toutes les phases d'essai de RUN et des autres dispositifs ont été exécutées avec résultat positif. La mise en service partielle ou dans des situations « provisoires » n'est pas autorisée.

01. Réaliser et conserver pendant au moins 10 ans le dossier technique de l'automatisme qui devra comprendre au moins les éléments suivants : dessin global de l'automatisme, schéma des raccordements électriques, analyse des risques et solutions adoptées, déclaration de conformité du fabricant de tous les dispositifs utilisés (pour RUN, utiliser le label CE de conformité en annexe), copie du manuel d'utilisation et du plan de maintenance de l'automatisme.
02. Fixer sur le portail une plaque comportant au moins les données suivantes : type d'automatisme, nom et adresse du constructeur (responsable de la « mise en service »), numéro de matricule, année de construction et label CE.
03. Fixer de manière permanente à proximité du portail une étiquette ou une plaque indiquant les opérations à effectuer pour le débrayage et la manœuvre manuelle.
04. Remplir et remettre au propriétaire la déclaration de conformité de l'automatisme.
05. Réaliser et remettre au propriétaire de l'automatisme le manuel « Instructions et avertissements pour l'utilisation de l'automatisme ».
06. Réaliser et remettre au propriétaire le plan de maintenance de l'automatisme (qui doit regrouper toutes les prescriptions pour la maintenance de chaque dispositif).
07. Avant de mettre en service l'automatisme, informer le propriétaire, de manière adéquate et par écrit (par exemple dans le manuel d'instructions et d'avertissements pour l'utilisation de l'automatisme), sur les risques encore présents.

MAINTENANCE DU PRODUIT

Pour maintenir le niveau de sécurité et pour garantir la durée maximum de tout l'automatisme, il faut effectuer une maintenance régulière ; dans ce but, RUN dispose d'un compteur de manœuvres et d'un système de signalisation de maintenance nécessaire ; voir paragraphe « 8.2.3 Avis de maintenance ».

ATTENTION ! – La maintenance doit être effectuée dans le plein respect des consignes de sécurité du présent manuel et suivant les prescriptions des lois et normes en vigueur.

Si d'autres dispositifs que l'opérateur RUN sont présents, suivre ce qui est prévu dans leurs plans de maintenance respectifs.

01. Pour RUN il faut effectuer une maintenance programmée au maximum dans les 6 mois ou quand 20 000 manœuvres ont été effectuées depuis la dernière intervention de maintenance.
02. Couper toutes les sources d'alimentation électrique de l'automatisme, y compris les éventuelles batteries tampon.
03. Vérifier l'état de détérioration de tous les matériaux qui composent l'automatisme avec une attention particulière pour détecter les éventuels phénomènes d'érosion ou d'oxydation des parties de la structure ; remplacer les parties qui n'offrent pas de garanties suffisantes.
04. Vérifier l'état d'usure des parties en mouvement : pignon, crémaillère et toutes les parties du vantail, remplacer les parties usées.
05. Reconnecter les sources d'alimentation électrique et effectuer tous les essais et les contrôles prévus dans le paragraphe « 6.1 Essai ».

MISE AU REBUT DU PRODUIT

Ce produit fait partie intégrante de l'automatisme et doit donc être mis au rebut avec ce dernier.

De même que pour les opérations d'installation, à la fin de la vie de ce produit, les opérations de démantèlement doivent être effectuées par du personnel qualifié.

Ce produit se compose de divers matériaux : certains peuvent être recyclés, d'autres doivent être mis au rebut. Informez-vous sur les systèmes de recyclage ou de mise au rebut prévus par les normes en vigueur dans votre région pour cette catégorie de produit.

Attention ! – certains composants du produit peuvent contenir des substances polluantes ou dangereuses qui pourraient avoir des effets nuisibles sur l'environnement et sur la santé des personnes s'ils étaient jetés dans la nature.

Comme l'indique le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les ordures ménagères. Par conséquent, utiliser la méthode du « tri sélectif » pour la mise au rebut des composants conformément aux prescriptions des normes en vigueur dans le pays d'utilisation ou restituer le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent.



Attention ! – les règlements locaux en vigueur peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination prohibée de ce produit.

7 PROGRAMMATION

7.1 - Fonctions préprogrammées

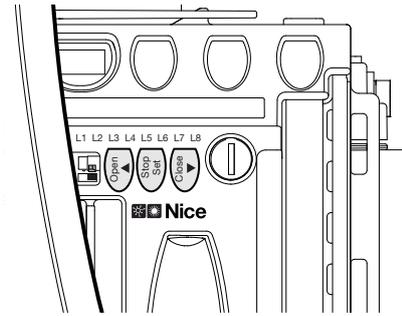
La logique de commande de RUN dispose de certaines fonctions programmables ; en usine ces fonctions sont réglées suivant une configuration qui devrait satisfaire la plupart des automatisations.

7.2 - Touches de programmation

Sur la logique de commande de RUN se trouvent 3 touches qui peuvent être utilisées aussi bien pour la commande de la logique durant les essais que pour les programmations :

Open ▲	La touche « OPEN » permet de commander l'ouverture du portail ou de déplacer vers le haut le point de programmation
Stop	Lorsque l'on appuie sur la touche « STOP » pendant plus de 5 secondes, cela permet d'accéder au mode de programmation
Set	

Close ▼ La touche « CLOSE » permet de commander la fermeture du portail ou de déplacer vers le bas le point de programmation



7.3 - Programmations

La logique de commande de RUN possède quelques fonctions programmables ; le réglage des fonctions s'effectue par le biais de 3 touches présentes sur la logique [▲] [Set] [▼] et les fonctions sont visualisées à l'aide de 8 LED : L1...L8.

Les fonctions programmables disponibles sur RUN sont réparties sur deux niveaux :

Premier niveau : fonctions réglables en mode ON-OFF (actif ou non actif) ; dans ce cas, chaque LED L1...L8 indique une fonction, si elle est allumée la fonction est active, si elle est éteinte la fonction n'est pas active ; voir tableau 6.

Deuxième niveau : paramètres réglables sur une échelle de valeurs (valeurs de 1 à 8) ; dans ce cas, chaque LED L1...L8 indique la valeur réglée parmi les 8 possibles ; voir tableau 8.

TABLEAU 6 : liste des fonctions programmables : premier niveau

LED	Fonction	Description
L1	Fermeture automatique	Cette fonction permet une fermeture automatique du portail après le temps de pause programmé ; le Temps de pause est réglé en usine à 30 secondes mais peut être modifié à 5, 15, 30, 45, 60, 80, 120 et 180 secondes. Si la fonction n'est pas active, le fonctionnement est « semi-automatique ».
L2	Fermeture immédiate après passage devant photocellule	Cette fonction permet de garder le portail ouvert uniquement le temps nécessaire au transit, en effet après passage l'intervention de « Photo » provoque toujours une fermeture automatique avec un temps de pause de 5 s (indépendamment de la valeur programmée). Le comportement varie suivant que la « Fermeture Automatique » est active ou pas. Si la « Fermeture automatique » n'est pas active : Le portail atteint toujours la position d'ouverture totale (même si la libération de la photocellule a lieu avant). La libération de la photocellule provoque une manœuvre de fermeture automatique au bout de 5 s. Si la « Fermeture automatique » est active : la manœuvre d'ouverture s'arrête après la désactivation des cellules et la porte se ferme automatiquement après une pause de 5 s. La fonction « Fermeture immédiate après passage devant photocellule » est toujours désactivée dans les manœuvres interrompues par une commande de Stop. Si la fonction « Fermeture immédiate après passage devant photocellule » n'est pas active, le temps de pause sera celui qui est programmé ou bien il n'y aura pas de fermeture automatique si la fonction n'est pas active.
L3	Ferme toujours	La fonction « Ferme toujours » intervient, en provoquant une fermeture, quand au retour de l'alimentation la logique détecte que le portail est ouvert. Pour des questions de sécurité, la manœuvre est précédée par 5 s de préclignotement. Si la fonction n'est pas active au retour de l'alimentation, le portail restera arrêté.
L4	Stand-by	Cette fonction permet de réduire au maximum la consommation d'énergie, elle est utile en particulier dans le fonctionnement avec batterie tampon. Si cette fonction est active, 1 minute après la fin de la manœuvre, la logique éteint BLUEBUS (et donc les dispositifs) et toutes les led sauf la led BLUEBUS qui clignotera plus lentement. Quand une commande arrive, la logique rétablit le plein fonctionnement. Si la fonction n'est pas active, il n'y aura pas de réduction des consommations.
L5	Démarrage	Avec l'activation de cette fonction, l'accélération progressive au début de chaque manœuvre est désactivée ; cela permet d'avoir la force de démarrage maximum et c'est utile en cas de frictions statiques élevées, par exemple en cas de neige ou de givre qui bloquent le portail. Si la fonction Démarrage n'est pas active, la manœuvre commence avec une accélération progressive.
L6	Préclignotement	Avec la fonction de préclignotement, une pause de 3 s est ajoutée entre l'allumage du clignotant et le début de la manœuvre pour avertir l'utilisateur de la situation de danger. Si la fonction Préclignotement n'est pas active, l'allumage du clignotant coïncide avec le début de la manœuvre.
L7	« Fermeture » devient « Ouverture partielle »	En activant cette fonction, toutes les commandes « fermeture » (entrée « CLOSE » ou commande radio « fermeture ») activent une manœuvre d'ouverture partielle (voir LED L6 sur tableau 8).
L8	Mode « Slave » (esclave)	En activant cette fonction ROBUS devient « Slave » (esclave) : il est possible, ainsi, de synchroniser le fonctionnement de 2 moteurs sur des parties coulissantes opposées dans lesquelles un moteur fonctionne comme Maître et un comme Esclave ; pour plus de détails, voir le paragraphe « 8.1.5 RUN en mode Esclave ».

Durant le fonctionnement normal de RUN, les LED L1...L8 sont allumées ou éteintes suivant l'état de la fonction à laquelle elles correspondent, par exemple L1 est allumée si la « Fermeture automatique » est active.

7.4 - Programmation du premier niveau (fonctions ON-OFF)

Par défaut, les fonctions du premier niveau sont toutes placées sur « OFF » mais peuvent être modifiées à tout moment comme indiqué dans le tableau 6. Faire attention durant la procédure car il ne faut pas que plus de 10 secondes s'écoulent entre la pression d'une touche et l'autre : dans le cas contraire, la procédure se termine automatiquement et mémorise les modifications effectuées jusqu'à ce moment-là.

TABLEAU 7

Pour changer les fonctions ON-OFF

01. Appuyer sur et maintenir enfoncée la touche « Set » pendant 3 s environ.

02.	Relâcher la touche « Set » quand la LED L1 commence à clignoter ;
03.	Appuyer sur la touche « ▲ » ou « ▼ » pour déplacer la LED clignotante sur la LED qui correspond à la fonction à modifier ;
04.	Appuyer sur la touche « Set » pour changer l'état de la fonction : (clignotement bref = OFF ; clignotement long = ON) ;
05.	Attendre 10 secondes (délai maximal) pour quitter la programmation.
Note – les points 3 et 4 peuvent être répétés au cours de la même phase de programmation pour mettre d'autres fonctions en mode ON ou OFF.	

7.5 - Programmation du second niveau (paramètres réglables)

En usine, les paramètres réglables sont réglés comme l'illustre le tableau 8 avec : «  » mais ils peuvent être modifiés à tout moment comme l'indique le tableau 9. Faire attention durant la procédure car il ne faut pas que plus de 10 secondes s'écoulent entre la pression d'une touche et l'autre : dans le cas contraire, la procédure se termine automatiquement et mémorise les modifications effectuées jusqu'à ce moment-là.

TABLEAU 8 - Fonctions deuxième niveau (paramètres réglables)

LED d'entrée	Paramètre	LED (niveau)	Valeur	Description
L1	Temps de pause	L1	5 secondes	Règle le temps de pause, c'est-à-dire le temps avant la fermeture automatique. La fonction n'a d'effet que si la fermeture automatique est active.
		L2	15 secondes	
		L3	30 secondes	
		L4	45 secondes	
		L5	60 secondes	
		L6	80 secondes	
		L7	120 secondes	
		L8	180 secondes	
L2	Fonction P.P.	L1	Ouverture - Stop - Fermeture - Stop	Règle la séquence de commandes associées à l'entrée P.P. ou bien à la première commande radio.
		L2	Ouverture - stop - fermeture - ouverture	
		L3	Ouverture - fermeture- ouverture – fermeture	
		L4	Fonctionnement collectif	
		L5	Fonctionnement collectif 2 (plus de 2 s provoque un stop)	
		L6	Pas à Pas 2 (moins de 2 s provoque une ouverture partielle)	
		L7	Homme mort	
		L8	Ouverture en « semi-automatique », fermeture « homme mort »	
L3	Vitesse moteur	L1	Très lente	Règle la vitesse du moteur durant la course normale.
		L2	Lente	
		L3	Moyenne	
		L4	Rapide	
		L5	Très rapide	
		L6	Super rapide	
		L7	Ouverture « rapide » ; fermeture « lente »	
		L8	Ouverture « super rapide », Fermeture « rapide »	
L4	Sortie S.C.A.	L1	Fonction « voyant portail ouvert »	Règle la fonction associée à la sortie S.C.A. (quelle que soit la fonction associée, la sortie, quand elle est active, fournit une tension de 24 V -30 +50 % avec une puissance maximum de 4 W)
		L2	Active si le portail est fermé	
		L3	Active si le portail est ouvert	
		L4	Active avec sortie radio N°2	
		L5	Active avec sortie radio N°3	
		L6	Active avec sortie radio N°4	
		L7	Voyant maintenance	
		L8	Serrure électrique	
L5	Force moteur	L1	Portail extrêmement léger	Le système de contrôle de la force mesure aussi la température ambiante en augmentant automatiquement la force en cas de températures particulièrement basses.
		L2	Portail très léger	
		L3	Portail léger	
		L4	Portail moyen	
		L5	Portail moyen-lourd	
		L6	Portail lourd	
		L7	Portail très lourd	
		L8	Portail extrêmement lourd	
L6	Ouverture partielle	L1	0,5 m	Règle la mesure de l'ouverture partielle. L'ouverture partielle peut se commander uniquement avec la 2ème commande radio ou bien avec « FERMETURE », si la fonction est présente, « Fermeture » devient alors « Ouverture partielle »
		L2	1 m	
		L3	1,5 m	
		L4	2 m	
		L5	2,5 m	
		L6	3 m	
		L7	3,4 m	
		L8	4 m	

L7	Avis de maintenance	L1	Automatique (suivant la charge de travail des manœuvres)	Règle le nombre de manœuvres après lequel il faut signaler la demande de maintenance de l'automatisme (voir paragraphe « 8.2.3 Avis de Maintenance »).
		L2	1000	
		L3	2000	
		L4	4000	
		L5	7000	
		L6	10 000	
		L7	15 000	
		L8	20 000	
L8	Liste anomalies	L1	Résultat 1 ^{ère} manœuvre (la plus récente)	Permet de vérifier le type d'anomalie qui s'est vérifiée au cours des 8 dernières manœuvres (voir paragraphe « 7.6.1 Historique des anomalies »).
		L2	Résultat 2 ^{ème} manœuvre	
		L3	Résultat 3 ^{ème} manœuvre	
		L4	Résultat 4 ^{ème} manœuvre	
		L5	Résultat 5 ^{ème} manœuvre	
		L6	Résultat 6 ^{ème} manœuvre	
		L7	Résultat 7 ^{ème} manœuvre	
		L8	Résultat 8 ^{ème} manœuvre	

Notes :

- Les cellules de couleur grise correspondent au réglage d'usine.
- Tous les paramètres peuvent être réglés suivant les préférences sans aucune contre-indication ; seul le réglage « force moteur » pourrait exiger une attention particulière :
 - Il est déconseillé d'utiliser des valeurs de force élevées pour compenser le fait que le portail a des points de friction anormaux. Une force excessive peut compromettre le fonctionnement du système de sécurité ou endommager le portail.
 - Si le contrôle de la « force moteur » est utilisé comme soutien du système pour la réduction de la force d'impact, après chaque réglage, répéter la mesure de la force, comme le prévoit la norme EN 12445.
 - L'usure et les conditions atmosphériques peuvent influencer le mouvement du portail, périodiquement il faut reconstrôler le réglage de la force.

TABLEAU 9

Procédure de programmation de niveau 2 (paramètres réglables)

01.	Appuyer sur et maintenir enfoncée la touche Set pendant 3 s environ.
02.	Relâcher la touche « Set » quand la LED L1 commence à clignoter ;
03.	Appuyer sur la touche « ▲ » ou « ▼ » pour déplacer la LED clignotante sur la LED qui correspond à la fonction à modifier ;
04.	Appuyer sur la touche Set et la maintenir enfoncée jusqu'à la fin du point 06 ;
05.	Attendre environ 3 s puis la LED qui correspond au niveau actuel du paramètre à modifier s'allumera ;
06.	Appuyer sur la touche « ▲ » ou « ▼ » pour déplacer la LED représentant la valeur du paramètre ;
07.	Relâcher la touche « Set » ;
08.	Attendre 10 secondes (délai maximal) pour quitter la programmation.

Note – les points de 3 à 7 peuvent être répétés au cours de la même phase de programmation pour régler plusieurs paramètres.

8 INFORMATIONS COMPLÉMENTAIRES

8.1 - Ajout ou enlèvement de dispositifs

À un automatisme avec RUN, on peut ajouter ou enlever des dispositifs à n'importe quel moment. En particulier, à « BLUEBUS » et à l'entrée « STOP », on peut connecter différents types de dispositifs comme l'indiquent les paragraphes suivants.

Après avoir ajouté ou enlevé des dispositifs, il faut procéder de nouveau à la reconnaissance des dispositifs suivant les indications du paragraphe « 8.1.6 Reconnaissance d'autres dispositifs ».

8.1.1 - BlueBUS

BlueBUS est une technique qui permet d'effectuer les connexions des dispositifs compatibles avec seulement deux conducteurs sur lesquels transitent aussi bien l'alimentation électrique que les signaux de communication. Tous les dispositifs sont connectés en parallèle sur les 2 mêmes conducteurs de BlueBUS sans devoir respecter une polarité quelconque ; chaque dispositif est reconnu individuellement car au cours de l'installation le système lui attribue une adresse univoque. Il est par exemple possible de connecter à BlueBus : des photocellules, des dispositifs de sécurité, des boutons de commande, des voyants de signalisation, etc. La logique de commande de RUN reconnaît un par un tous les dispositifs connectés à travers une procédure de reconnaissance adéquate et est en mesure de détecter de manière extrêmement sûre toutes les anomalies éventuelles. Pour cette raison, à chaque fois qu'on ajoute ou qu'on enlève un dispositif connecté à BlueBUS il faudra effectuer dans la logique la procédure de reconnaissance décrite dans le paragraphe « 8.1.6 Reconnaissance d'autres dispositifs ».

8.1.2 - Entrée STOP

STOP est l'entrée qui provoque l'arrêt immédiat de la manœuvre suivi d'une brève inversion. On peut connecter à cette entrée des dispositifs avec sortie à contact normalement ouvert « NO », normalement fermé « NF » ou des dispositifs avec sortie à résistance constante 8,2 kΩ, par exemple des bords sensibles.

Comme pour BlueBUS, la logique reconnaît le type de dispositif connecté à l'entrée STOP durant la phase de reconnaissance (voir paragraphe « 8.1.6 Reconnaissance d'autres dispositifs ») ; ensuite on a un STOP quand une variation quelconque se vérifie par rapport à l'état reconnu.

En adoptant certaines solutions, on peut connecter à l'entrée STOP plus d'un dispositif, même de type différent :

- Plusieurs dispositifs NO peuvent être connectés en parallèle entre eux sans aucune limite de quantité.
- Plusieurs dispositifs NF peuvent être connectés en parallèle entre eux sans aucune limite de quantité.
- Deux dispositifs avec sortie à résistance constante 8,2 kΩ peuvent être connectés en parallèle ; s'il y a plus de 2 dispositifs, tous doivent être connectés en « cascade » avec une seule résistance terminale de 8,2 kΩ.
- Il est possible de combiner NO et NF en mettant les deux contacts en parallèle, en prenant la précaution de mettre en série au contact NF une résistance de 8,2 kΩ (cela donne aussi la possibilité de combiner 3 dispositifs : NO, NF et 8,2 kΩ).

ATTENTION – si l'entrée STOP est utilisée pour connecter des dispositifs ayant des fonctions de sécurité, seuls les dispositifs avec sortie à résistance constante 8,2 kΩ garantissent la catégorie 3 de sécurité aux pannes selon la norme EN 954-1.

8.1.3 - Photocellules

Le système « BlueBUS » permet, à travers l'adressage avec les cavaliers prévus à cet effet, la reconnaissance des photocellules de la part de la logique et d'attribuer la fonction de détection correcte. L'opération d'adressage doit être faite aussi bien sur TX que sur RX (en plaçant les cavaliers de la même manière) en vérifiant qu'il n'y a pas d'autres paires de photocellules ayant la même adresse.

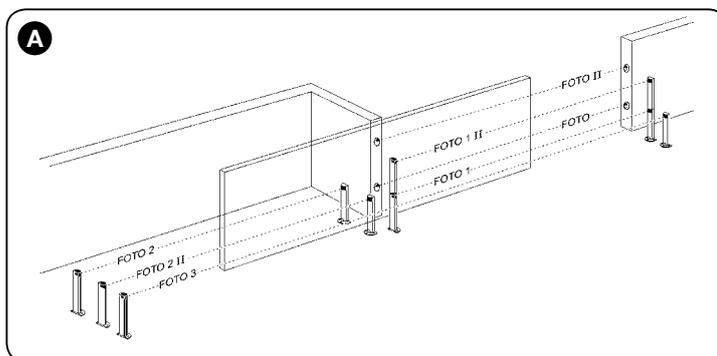
Sur un automatisme pour portails coulissants avec RUN, il est possible de monter les cellules photoélectriques tel qu'illustré dans le Tableau 10 et la Fig. A.

Après l'installation ou l'enlèvement de photocellules, il faudra effectuer dans la logique la phase de reconnaissance comme le décrit le paragraphe « 8.1.6 Reconnaissance d'autres dispositifs ».

TABLEAU 10 - ADRESSES DES PHOTOCELLULES

Photocellule		Cavaliers
PHOTO	Photocellule extérieure h = 50 avec intervention en fermeture	
PHOTO II	Photocellule extérieure h = 100 avec intervention en fermeture	
PHOTO 1	Photocellule intérieure h = 50 avec intervention en fermeture	
PHOTO 1 II	Photocellule intérieure h = 100 avec intervention en fermeture	
PHOTO 2	Cellule photoélectrique extérieure avec intervention à l'ouverture	
PHOTO 2 II	Cellule photoélectrique intérieure avec intervention à l'ouverture	
PHOTO 3	Photocellule unique qui couvre tout l'automatisme	

ATTENTION – L'installation de PHOTO 3 avec PHOTO II demande que la position des éléments qui composent la photocellule (TX-RX) respecte la recommandation donnée dans le manuel d'instructions des photocellules.



8.1.4 - Photodétecteur FT210B

Le photodétecteur FT210B réunit dans un seul dispositif un système de limitation de la force (type C suivant la norme EN12453) et un détecteur de présence qui détecte les obstacles présents sur l'axe optique entre l'émetteur TX et le récepteur RX (type D suivant la norme EN12453). Dans le photodétecteur FT210B, les signaux de l'état du bord sensible sont envoyés à travers le rayon de la photocellule en intégrant les 2 systèmes dans un seul dispositif. La partie émettrice située sur la partie mobile est alimentée par des batteries, ce qui permet d'éliminer les systèmes de connexion, peu esthétiques ; les circuits spéciaux réduisent la consommation de la batterie pour garantir jusqu'à 15 ans de durée (voir les détails sur la durée estimée dans les instructions du produit). Un seul dispositif FT210B associé à un bord sensible (TCB65 par exemple) permet d'atteindre le niveau de sécurité du « bord primaire » requis par la norme EN12453 pour n'importe quel « type d'utilisation » et « type d'activation ».

Le photodétecteur FT210B associé aux bords sensibles « à variation de résistance » (8,2 k Ω), maintient la sécurité en cas de défaut unique (catégorie 3 suivant la norme EN 954-1). Il dispose d'un circuit anticollision qui évite les interférences avec d'autres détecteurs même s'ils ne sont pas synchronisés et permet d'ajouter d'autres photocellules ; par exemple, en cas de passage de véhicules lourds où l'on place normalement une deuxième photocellule à 1 m du sol. Pour tout renseignement supplémentaire sur les modalités de connexion et d'adressage, voir le manuel d'instructions de FT210B.

8.1.5 - RUN en mode « Esclave »

Si on le programme et si on le connecte de manière adéquate, RUN peut fonctionner en mode « Slave » (esclave) ; ce mode de fonctionnement est utilisé s'il faut automatiser 2 parties coulissantes opposées et si l'on souhaite que leur mouvement s'effectue de manière synchronisée. Dans ce mode, un RUN fonctionne comme Master (maître) c'est à dire qu'il commande les manœuvres,

tandis que le deuxième RUN fonctionne comme Slave, c'est-à-dire qu'il exécute les commandes envoyées par le Master (par défaut, tous les RUN sortent de l'usine en mode Master).

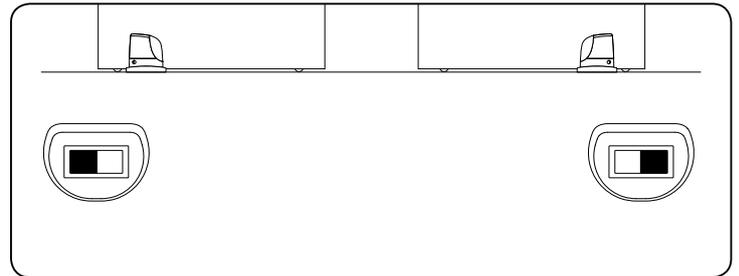
Pour configurer RUN comme Slave, il faut activer la fonction de premier niveau « Mode Slave » (voir tableau 6).

La connexion entre le RUN Master et le RUN Slave s'effectue par BlueBUS.

ATTENTION – Dans ce cas il faut respecter la polarité dans la connexion entre les deux RUN comme l'illustre la figure 18 (les autres dispositifs continuent à ne pas avoir de polarité).

Pour installer 2 RUN en mode Master et Slave effectuer les opérations suivantes :

- Effectuer l'installation des 2 moteurs comme l'illustre la figure. On peut choisir l'un ou l'autre moteur comme Maître et comme Esclave ; dans le choix, il faut tenir compte de la commodité des connexions et du fait que la commande Pas à pas sur l'Esclave permet l'ouverture totale uniquement de la partie commandée par le moteur Esclave.
- Connecter les 2 moteurs comme sur la figure 18.
- Sélectionner le sens de manœuvre d'ouverture des 2 moteurs comme l'indique la figure (voir aussi le paragraphe « 5.1 Sélection de la direction »).



- Alimenter les 2 moteurs.
- Sur le RUN Esclave, programmer la fonction « Mode Slave » (voir tableau 6).
- Effectuer la reconnaissance des dispositifs sur le RUN Slave (voir paragraphe « 8.1.6 Reconnaissance des dispositifs »).
- Effectuer la reconnaissance des dispositifs sur le RUN Master (voir paragraphe « 8.1.6 Reconnaissance des dispositifs »).
- Effectuer la reconnaissance de la longueur des vantaux sur le RUN Master (voir paragraphe « 5.4 Reconnaissance de la longueur du vantail »).

Lors de la connexion de 2 RUN en mode Master-Slave faire attention aux points suivants :

- Tous les dispositifs doivent être connectés sur le RUN Master (comme sur la fig. 18) y compris le récepteur radio.
- Si l'on utilise des batteries tampon, chaque moteur doit avoir la sienne.
- Toutes les programmations sur le RUN Slave sont ignorées (celles du RUN Master prédominent) sauf celles qui figurent dans le tableau 11.

TABLEAU 11 - Programmations sur RUN Slave indépendantes de RUN Master

Fonctions de premier niveau (fonctions ON - OFF)	Fonctions de second niveau (paramètres réglables)
Stand-by	Vitesse moteur
Démarrage	Sortie S.C.A.
Mode Slave	Force moteur
	Liste Erreurs

Sur l'Esclave, il est possible de connecter :

- un clignotant spécifique (Flash)
- un voyant portail ouvert (S.C.A) spécifique
- un bord sensible (Stop) spécifique
- un dispositif de commande (P.P.) spécifique qui commande l'ouverture totale seulement de la partie Slave.
- Sur le Slave, les entrées Open et Close ne sont pas utilisées.

8.1.6 - Reconnaissance d'autres dispositifs

Normalement, la procédure de reconnaissance des dispositifs connectés à BlueBUS et à l'entrée STOP est effectuée durant la phase d'installation ; toutefois, si des dispositifs sont ajoutés ou enlevés, il est possible de refaire la reconnaissance de la manière indiquée dans le tableau 12.

TABLEAU 12

Pour la reconnaissance d'autres dispositifs	
01.	Appuyer sur les touches « ▲ » et « Set » et les maintenir enfoncées ;
02.	Relâcher la touche « Set » quand la LED L1 commence à clignoter ;
03.	Relâcher les touches quand les LED « L1 » et « L2 » commencent à clignoter très rapidement (au bout d'environ 3 s) ;

04. Au terme de la phase de reconnaissance, les LED L1 et L2 cessent de clignoter, la LED STOP doit rester allumée tandis que les LED L1...L8 s'allument selon l'état des fonctions ON-OFF qu'elles représentent.

ATTENTION – Après avoir ajouté ou enlevé des dispositifs, il faut effectuer de nouveau l'essai de l'automatisme suivant les indications du paragraphe « 6.1 Essai ».

8.1.7 - Récepteur radio

Pour la commande à distance de RUN, la logique de commande est munie d'un connecteur SM pour récepteurs radio type SMXI ou SMXIS en option. Pour tout renseignement supplémentaire, consulter le manuel d'instructions du récepteur radio. Pour brancher le récepteur radio, procéder comme illustré figure 20. Le tableau 13 décrit l'association entre la sortie du récepteur radio et la commande que RUN effectuera :

Sortie N°1	Commande « P.P. » (Pas à pas)
Sortie N°2	Commande « Ouverture partielle »
Sortie N°3	Commande « Ouverture »
Sortie N°4	Commande « Fermeture »

8.1.8 - Branchement du programmeur Oview

L'unité présente un connecteur BusT4 auquel il est possible de brancher l'unité de programmation Oview, qui permet de gérer totalement et rapidement la phase d'installation, d'entretien et de diagnostic de tout l'automatisme. Pour accéder au connecteur, procéder tel qu'illustré **fig. 21** et insérer le connecteur dans son logement. L'Oview peut être relié simultanément à plusieurs unités, jusqu'à 16 sans précautions spéciales, jusqu'à 60 en respectant les recommandations correspondantes, et peut même rester branché à la logique pendant le fonctionnement normal de l'automatisme. Dans ce cas, il peut être utilisé pour envoyer directement les commandes à l'unité en utilisant le menu « utilisateur ». Il est également possible de mettre le micrologiciel à jour. Si la logique de commande est munie d'un récepteur radio appartenant à la famille OXI (ou OXIT), en utilisant l'Oview, il est possible d'avoir accès aux paramètres des émetteurs mémorisés dans le récepteur. Pour de plus amples renseignements, consulter le manuel d'instructions correspondant et le manuel du système « Opera system book ».

8.1.9 - Branchement et pose de la batterie tampon

ATTENTION ! – Le raccordement électrique de la batterie à la logique doit être effectué seulement après avoir terminé toutes les phases d'installation et de programmation, car la batterie est un dispositif d'alimentation électrique d'urgence.

Pour les modèles RUN400HS et RUN1200HS, il est possible de connecter des batteries tampon en utilisant comme interface la carte chargeur PS524, associée à la paire de batteries B12-B.4310 (12 V - 7 Ah).

Procéder en respectant les phases de la **fig. 22** :

- 01.** Insérer la carte chargeur PS524 tel qu'indiqué à la **phase 1**
- 02.** Insérer les batteries déjà connectées tel qu'indiqué aux **phases 2 et 3**
- 03.** Raccorder le connecteur des batteries à la carte chargeur PS524 (**phase 4**) puis connecter le câble de connexion à la logique de commande tel qu'indiqué à la **phase 5**
- 04.** Positionner le câble de connexion entre la logique de commande et la carte chargeur tel que le montre l'image de la **phase 6**.

Note - En cas de nécessité, la logique de commande et la carte chargeur peuvent être retirées en agissant sur les languettes prévues à cet effet (**fig. 23**).

8.2 - Fonctions spéciales

8.2.1 - Fonction « Ouvre toujours »

La fonction « Ouvre toujours » est une propriété de la logique de commande qui permet de commander toujours une manœuvre d'ouverture quand la commande de « Pas à Pas » a une durée supérieure à 2 secondes ; c'est utile par exemple pour connecter à la borne P.P. le contact d'une horloge de programmation pour maintenir le portail ouvert pendant une certaine plage horaire. Cette propriété est valable quelle que soit la programmation de l'entrée P.P. à l'exclusion de la programmation comme « Fermeture », voir paramètre « Fonction P.P. » dans le tableau 8.

8.2.2 - Fonction « Manœuvre dans tous les cas »

Si un dispositif de sécurité quelconque devait mal fonctionner ou tomber en panne, il est possible dans tous les cas de commander et de manœuvrer le portail en mode « Homme mort ».

Pour tout détail, voir le paragraphe « Commande avec sécurités hors d'usage » présent dans les « Instructions et recommandations destinées à l'utilisateur de l'opérateur RUN » ci-jointes.

8.2.3 - Avis de maintenance

RUN permet d'aviser l'utilisateur quand il faut procéder à la maintenance de l'automatisme. Le nombre de manœuvres après lequel s'effectue la signalisation est sélectionnable parmi 8 niveaux, avec le paramètre réglable « Avis de maintenance » (voir tableau 8).

Le niveau 1 de réglage est « automatique » et tient compte de l'intensité et des

conditions des manœuvres, c'est-à-dire de l'effort et de la durée de la manœuvre, tandis que les autres réglages sont fixés en fonction du nombre de manœuvres.

La signalisation de demande de maintenance s'effectue par le biais du clignotant Flash ou bien sur le voyant connecté à la sortie S.C.A. quand il est programmé comme « Voyant Maintenance » (voir tableau 8).

Suivant le nombre de manœuvres effectuées par rapport à la limite programmée, le clignotant Flash et le voyant de maintenance donnent les signalisations indiquées dans le tableau 14.

TABLEAU 14 - Avis de maintenance avec Flash et voyant de maintenance

Nombre de manœuvres	Signalisation sur Flash	Signalisation sur voyant maintenance
Inférieur à 80 % de la limite	Normal (0,5 s allumé, 0,5 s éteint)	Allumé pendant 2 s au début de l'ouverture
Entre 81 et 100% de la limite	Au début de la manœuvre, il reste allumé pendant 2 s,	Clignote pendant toute la manœuvre
Au-delà de 100% de la limite	Au début et à la fin de la manœuvre, il reste allumé	Il clignote toujours pendant 2 s puis continue normalement

8.2.4 - Vérification du nombre de manœuvres effectuées

Avec la fonction « Avis de maintenance », il est possible de vérifier le nombre de manœuvres effectuées en pourcentage de la limite fixée. Pour la vérification, procéder suivant la description du tableau 15.

TABLEAU 15

Vérification du nombre de manœuvres effectuées

01.	Appuyer sur et maintenir enfoncée la touche « Set » pendant 3 s environ.
02.	Relâcher la touche « Set » quand la LED L1 commence à clignoter.
03.	Appuyer sur la touche « ▲ » ou « ▼ » pour déplacer la LED clignotante sur L7, c'est-à-dire la « LED d'entrée » pour le paramètre « Avis de maintenance » ;
04.	Appuyer sur la touche « Set » et la maintenir enfoncée pendant toute la durée des phases 5, 6 et 7 ;
05.	Attendre environ 3 secondes, après quoi la LED qui représente le niveau actuel du paramètre « Avis de maintenance » s'allumera ;
06.	Appuyer puis relâcher immédiatement les touches « ▲ » et « ▼ » ;
07.	La LED correspondant au niveau sélectionné exécute quelques clignotements. Le nombre de clignotements identifie le pourcentage de manœuvres effectuées (en multiples de 10%) par rapport à la limite programmée. Par exemple : en réglant l'avis de maintenance sur L6, c'est-à-dire 10 000, 10% correspond à 1000 manœuvres ; si la LED de signalisation émet 4 clignotements, cela signifie que l'on a atteint 40% des manœuvres (c'est-à-dire entre 4000 et 4999 manœuvres). Si l'on n'a pas atteint 10% des manœuvres il n'y aura aucun clignotement ;
08.	Relâcher la touche « Set ».

8.2.5 - Mise à zéro du compteur des manœuvres

Après avoir effectué la maintenance de l'installation, il faut mettre à zéro le compteur des manœuvres. Pour la vérification, procéder suivant la description du tableau 16.

TABLEAU 16

Remise à zéro du compteur de manœuvres

01.	Appuyer sur et maintenir enfoncée la touche « Set » pendant 3 secondes environ ;
02.	Relâcher la touche « Set » quand la LED L1 commence à clignoter ;
03.	Appuyer sur la touche « ▲ » ou « ▼ » pour déplacer la LED clignotante sur L7, c'est-à-dire la « LED d'entrée » pour le paramètre « Avis de maintenance » ;
04.	Appuyer sur la touche « Set » et la maintenir enfoncée pendant toute la durée des phases 5 et 6 ;
05.	Attendre environ 3 secondes, après quoi la LED qui représente le niveau actuel du paramètre « Avis de maintenance » s'allumera ;
06.	Appuyer sur et maintenir enfoncées les touches « ▲ » et « ▼ » pendant au moins 5 secondes puis relâcher les 2 touches. La LED correspondant au niveau sélectionné effectuera une série de clignotements rapides pour signaler que le compteur des manœuvres a été mis à zéro ;
07.	Relâcher la touche « Set ».

9.1 - DIAGNOSTIC

Certains dispositifs sont prévus pour émettre un signal permettant de détecter l'état de fonctionnement ou les anomalies éventuelles. Les paragraphes suivants décrivent les différents signaux par type de dispositif.

9.2 - Résolution des problèmes

Le tableau 17 comporte des indications utiles permettant de faire face à divers cas de dysfonctionnement qui pourraient se produire lors de la phase d'installation ou bien en cas de panne.

TABLEAU 17

Recherche des pannes		
01.	L'émetteur radio ne commande pas le portail et la LED sur l'émetteur ne s'allume pas.	Vérifier si les piles de l'émetteur sont usagées et les remplacer éventuellement
02.	L'émetteur radio ne commande pas le portail mais la LED sur l'émetteur s'allume.	Vérifier si l'émetteur est correctement mémorisé dans le récepteur radio
03.	Aucune manœuvre n'est commandée et la LED « BLUEBUS » ne clignote pas	Vérifier si RUN est alimenté par le courant du réseau électrique. Vérifier que les fusibles F1, F2 et F3 ne sont pas grillés ; si c'est le cas, vérifier la cause de la panne et les remplacer par d'autres ayant la même valeur de courant et les mêmes caractéristiques.
04.	Aucune manœuvre n'est commandée et le clignotant est éteint.	Vérifier que la commande est effectivement reçue. Si la commande arrive à l'entrée PP, la LED « PP » correspondante doit s'allumer ; si par contre on utilise l'émetteur radio, la LED « Bluebus » doit faire deux clignotements rapides.
05.	Aucune manœuvre n'est commandée et le clignotant fait quelques clignotements	Compter le nombre de clignotements et vérifier suivant les indications du tableau 19
06.	La manœuvre commence mais juste après on a une inversion.	La force sélectionnée pourrait être trop basse pour le type de portail. Vérifier s'il y a des obstacles et sélectionner éventuellement une force supérieure.
07.	La manœuvre est effectuée régulièrement mais le clignotant ne fonctionne pas.	Vérifier que durant la manœuvre la tension arrive à la borne FLASH du clignotant (comme il est intermittent, la valeur de tension n'est pas significative : environ 10-30 Vcc) ; si la tension arrive, le problème est dû à la lampe qui devra être remplacée par une autre de caractéristiques identiques ; s'il n'y a pas de tension, il pourrait y avoir un problème de surcharge sur la sortie FLASH, vérifier qu'il n'y a pas de court-circuit sur le câble.
08.	La manœuvre est effectuée régulièrement mais le voyant SCA ne fonctionne pas.	Vérifier le type de fonction programmée pour la sortie SCA (Tableau 8). Quand le voyant devrait être allumé, vérifier que la tension arrive à la borne SCA (environ 24 Vcc) ; si la tension arrive, le problème est dû au voyant qui devra être remplacé par un autre de caractéristiques identiques ; s'il n'y a pas de tension, il pourrait y avoir un problème de surcharge sur la sortie SCA, vérifier qu'il n'y a pas de court-circuit sur le câble.

9.3 - Liste historique des anomalies

RUN permet d'afficher les éventuelles anomalies qui se sont produites lors des 8 dernières manœuvres. Par exemple, l'interruption d'une manœuvre due à l'intervention d'une photocellule ou d'un bord sensible. Pour vérifier la liste des anomalies, procéder comme indiqué au tableau 18.

TABLEAU 18

Historique des anomalies	
01.	Appuyer sur et maintenir enfoncée la touche « Set » pendant 3 s environ.
02.	Relâcher la touche « Set » quand la LED L1 commence à clignoter.
03.	Appuyer sur la touche « ▲ » ou « ▼ » pour déplacer la LED clignotante sur L8, c'est-à-dire la « LED d'entrée » pour le paramètre « Liste anomalies » ;
04.	Appuyer sur la touche « Set » et la maintenir enfoncée pendant toute la durée des phases 5 et 6 ;
05.	Attendre environ 3 secondes, après quoi les LED correspondant aux manœuvres qui ont eu des anomalies s'allumeront. La LED L1 indique le résultat de la manœuvre la plus récente, la LED L8 indique le résultat de la huitième. Si la LED est allumée, cela signifie que des anomalies se sont vérifiées durant la manœuvre ; si la LED est éteinte, cela signifie que la manœuvre s'est terminée sans anomalies ;
06.	Appuyer sur les touches « ▲ » et « ▼ » pour sélectionner la manœuvre désirée : la LED correspondante émet un nombre de clignotements égal au nombre de clignotements normalement émis par le clignotant après une anomalie (voir tableau 19) ;
07.	Relâcher la touche « Set ».

9.4 - Signalisations du clignotant

Si un clignotant (ou le clignotant à LED programmé comme clignotant) est branché sur la sortie FLASH de la logique de commande, pendant une manœuvre, il clignotera toutes les secondes. En cas d'anomalie, le clignotant émet deux signaux séparés par une pause d'une seconde. Les mêmes signaux sont émis par le clignotant à LED et la LED Bluebus. Le tableau 19 contient la cause et la solution pour chaque signal.

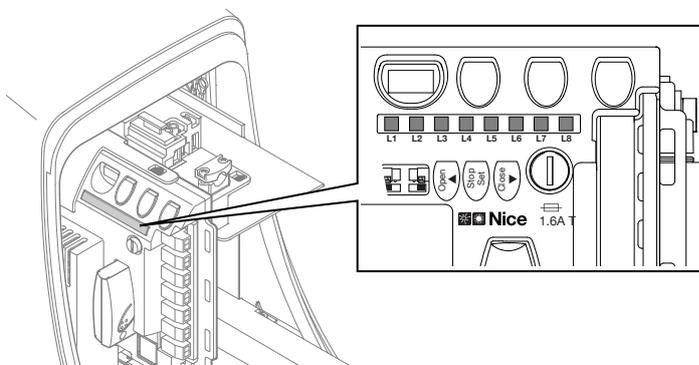
TABLEAU 19		
Signalisation	Cause	Solution
1 clignotement pause d'1 seconde 1 clignotement	Erreur sur le BlueBUS	Le contrôle des dispositifs reliés au système Bluebus et réalisé au début de la manœuvre ne correspond pas aux dispositifs mémorisés au cours de la phase d'apprentissage. Il est possible que des appareils soient endommagés. Il convient donc de les vérifier et de les remplacer.
2 clignotements pause d'1 seconde 2 clignotements	Intervention d'une photocellule	Au début de la manœuvre, une ou plusieurs cellules n'autorisent pas le mouvement. Vérifier la présence d'obstacles ou si les cellules provoquent des interférences au niveau de l'infrarouge.
3 clignotements pause d'1 seconde 3 clignotements	Intervention du limiteur de la « Force moteur »	Durant le mouvement, le portail a rencontré une friction plus forte ; en vérifier la cause.
4 clignotements pause d'1 seconde 4 clignotements	Intervention de l'entrée STOP	Au début de la manœuvre ou durant le mouvement, il y a eu une intervention de l'entrée de STOP ; en vérifier la cause.
5 clignotements pause d'1 seconde 5 clignotements	Erreur dans les paramètres internes de la logique de commande	Attendre au moins 30 secondes et réessayer de donner une commande; si l'état persiste, il pourrait y avoir une panne grave et il faut remplacer la carte électronique.
6 clignotements pause d'1 seconde 6 clignotements	La limite maximum du nombre de manœuvres à l'heure a été dépassée	Attendre quelques minutes que le limiteur de manœuvres retourne sous la limite maximum.
7 clignotements pause d'1 seconde 7 clignotements	Erreur dans les circuits électriques internes	Déconnecter tous les circuits d'alimentation pendant quelques secondes puis tenter de redonner une commande ; si l'état persiste, il pourrait y avoir une panne grave et il faut remplacer la carte électronique.
8 clignotements pause d'1 seconde 8 clignotements	Il y a déjà une commande qui ne permet pas d'en exécuter d'autres.	Vérifier la nature de la commande toujours présente ; par exemple, il peut s'agir de la commande provenant d'une horloge sur l'entrée "ouverture".

9.5 - Signalisations de la logique de commande

Les LED des bornes, connecteurs et touches de la logique de commande émettent des signaux particuliers associés au fonctionnement normal de l'appareil ou en cas d'anomalies.

Le tableau 20 contient la cause et la solution pour chaque signal.

TABLEAU 20		
LED des bornes sur la logique de commande		
LED Bluebus	Cause	Solution
Éteinte	Anomalie	Vérifier si l'alimentation est présente ; vérifier si les fusibles sont grillés ; si c'est le cas, vérifier la cause de la panne et les remplacer par d'autres de même valeur.
Allumée	Anomalie grave	Il y a une anomalie grave ; essayer d'éteindre la logique pendant quelques secondes. Si la situation persiste, il y a une panne et il faut remplacer la carte électronique.
1 clignotement par seconde	Tout est OK	Fonctionnement normal de la logique de commande.
2 clignotements rapides	Il y a eu une variation de l'état.	C'est normal quand il y a un changement de l'une des entrées : PP, STOP, OPEN, CLOSE, intervention des photocellules ou quand on utilise l'émetteur radio.
Série de clignotements séparés par une pause d'1 seconde	Divers	C'est la même signalisation que celle du clignotant (voir Tableau 19) pause d'1 seconde
LED STOP	Cause	Solution
Éteinte	Intervention de l'entrée STOP	Vérifier les dispositifs connectés à l'entrée STOP.
Allumée	Tout est OK	Entrée STOP active
LED PP	Cause	Solution
Éteinte	Tout est OK	Entrée PP non active



Allumée	Intervention de l'entrée PP	C'est normal si le dispositif connecté à l'entrée PP est effectivement actif.
LED OPEN	Cause	Solution
Éteinte	Tout est OK	Entrée OPEN non active
Allumée	Intervention de l'entrée OPEN	C'est normal si le dispositif connecté à l'entrée OPEN est effectivement actif.
LED CLOSE	Cause	Solution
Éteinte	Tout est OK	Entrée CLOSE non active
Allumée	Intervention de l'entrée CLOSE	Normal si le dispositif relié à l'entrée CLOSE est actif
Témoin ALT	Cause	Solution
Éteinte	Entrée ALT	Vérifier les dispositifs connectés à l'entrée ALT.
Allumée	Tout est OK	Entrée ALT active

TABLEAU 21
LED de programmation sur la logique de commande

LED 1	Description
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Fermeture automatique » n'est pas active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Fermeture automatique » est active
Clignote	<ul style="list-style-type: none"> • Programmation des fonctions en cours • Si elle clignote en même temps que L2, cela signifie qu'il faut procéder à la reconnaissance des dispositifs (voir paragraphe 4.3).
LED 2	Description
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Fermeture immédiate après passage devant photocellule » n'est pas active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Fermeture immédiate après passage devant photocellule » est active.
Clignote	<ul style="list-style-type: none"> • Programmation des fonctions en cours • Si elle clignote en même temps que L1, cela signifie qu'il faut procéder à la reconnaissance des dispositifs (voir paragraphe 5.3).
LED 3	Description
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Fermeture toujours » n'est pas active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Fermeture toujours » est active.
Clignote	<ul style="list-style-type: none"> • Programmation des fonctions en cours • Si elle clignote en même temps que L4, cela signifie qu'il faut effectuer la reconnaissance de la longueur du vantail (voir paragraphe « 5.4 Reconnaissance des dispositifs »).
LED 4	Description
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Stand-By » n'est pas active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Stand-By » est active.
Clignote	<ul style="list-style-type: none"> • Programmation des fonctions en cours • Si elle clignote en même temps que L3, cela signifie qu'il faut effectuer la reconnaissance de la longueur du vantail (voir paragraphe « 5.4 Reconnaissance des dispositifs »).
LED 5	Description
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Démarrage » est active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Démarrage » est active.
Clignote	Programmation des fonctions en cours.
LED 6	Description
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Préclignotement » n'est pas active.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que la fonction « Préclignotement » est active.
Clignote	Programmation des fonctions en cours.
LED 7	Description
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que l'entrée FERMETURE active une manœuvre de fermeture.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que l'entrée FERMETURE active une manœuvre d'ouverture partielle.
Clignote	Programmation des fonctions en cours.
LED 8	Description
Éteinte	Durant le fonctionnement normal, elle indique que RUN est configuré comme Master.
Allumée	Durant le fonctionnement normal, elle indique que RUN est configuré comme Slave.
Clignote	Programmation des fonctions en cours.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES DU PRODUIT

AVERTISSEMENTS : • Toutes les caractéristiques techniques indiquées se réfèrent à une température ambiante de 20 °C (± 5 °C). • Nice S.p.a. se réserve le droit d'apporter des modifications au produit à tout moment si elle le juge nécessaire, en garantissant dans tous les cas les mêmes fonctions et le même type d'utilisation prévu.

Modèle type	RUN400HS - RUN400HS/V1	RUN1200HS - RUN1200HS/V1
Typologie	Opérateur électromécanique pour le mouvement automatique de portails coulissants pour usage industriel avec logique électronique de commande	
Pignon	Nombre de dents 18 ; Module 4 *	
Couple maximum au démarrage (correspondant à la capacité de développer une force pour mettre en mouvement le vantail)	12,3 Nm (340 N)	28,4 Nm (790 N)
Couple nominal [correspond à la capacité de développer la force nécessaire pour maintenir en mouvement le vantail]	5,6 Nm (157 N)	8,2 Nm (320 N)
Vitesse (à vide)	42 m/min	22 m/min
Vitesse (au couple nominal)	32 m/min	19 m/min
Fréquence maximum des cycles de fonctionnement (au couple nominal)	11 cycles/heure (264 cycles/jour), pour un portail de 15 m (égal à un cycle de 63 %), (la logique de commande limite les cycles au nombre maximum indiqué dans les tableaux 2 et 3)**	7-8 cycles/heure (365 cycles/jour), pour un portail de 15 m (égal à un cycle de 63 %), (la logique de commande limite les cycles au nombre maximum indiqué dans les tableaux 2 et 3)**
Temps maximum de fonctionnement continu (au couple nominal)	40 minutes (la logique de commande limite le fonctionnement continu aux valeurs limites indiquées dans les tableaux 2 et 3)***	60 minutes (la logique de commande limite le fonctionnement continu aux valeurs limites indiquées dans les tableaux 2 et 3)***
Limites d'utilisation	Généralement, RUN est en mesure d'automatiser des portails dont le poids ou la longueur correspondent aux limites prévues dans les tableaux 2, 3 et 4	
Durabilité	Estimée entre 150 000 cycles et 450 000 cycles, suivant les conditions indiquées dans le Tableau 4	
Alimentation RUN 400HS - 1200HS Versione V1	230 Vac (+10 % -15 %) 50 Hz. 120Vac 50/60 Hz	
Puissance maximum absorbée au démarrage [consommation correspondante en ampères]	510 W (4,7 A)	550 W (5,2 A)
Classe d'isolement	1 (la mise à la terre est nécessaire)	
Sortie clignotant	pour 2 clignotants LUCYB (Ampoule 12 V, 21 W).	
Sortie S.C.A.	pour 1 ampoule 24 V maximum 4 W (la tension de sortie peut varier de -30 à +50 % et peut commander également des petits relais)	
Sortie BLUEBUS	une sortie avec charge maximum de 15 unités BlueBus	
Entrée STOP	Pour les contacts normalement fermés, normalement ouverts ou à résistance constante de 8,2 kΩ ; en reconnaissance automatique (une variation par rapport à l'état mémorisé provoque la commande « STOP »)	
Entrée PP	pour contacts normalement ouverts (la fermeture du contact provoque la commande P.P.)	
Entrée OUVERTURE	pour contacts normalement ouverts (la fermeture du contact provoque la commande OUVERTURE)	
Entrée FERMETURE	pour contacts normalement ouverts (la fermeture du contact provoque la commande FERMETURE)	
Connecteur radio	Connecteur SM pour récepteurs SMXI, SMXIS ou OXI	
OXI Entrée ANTENNE Radio	Entrée ANTENNE Radio 52 Ω pour câble de type RG58 ou similaires	
Fonctions programmables	8 fonctions de type ON-OFF et 8 fonctions réglables (voir tableaux 7 et 9)	
Fonctions en auto-apprentissage	Auto-apprentissage des dispositifs connectés à la sortie BlueBUS Auto-apprentissage du type de dispositif de « STOP » (contact NO, NF ou résistance 8,2 kΩ) Auto-apprentissage de la longueur du portail et calcul des points de ralentissement et ouverture partielle.	
Température de fonctionnement	-20 °C ... 50 °C	
Indice de protection	IP 44	
Dimensions et poids	400 x 255 h 390 mm ; 24,5 kg	

* Un pignon à 12 dents module 6 est disponible en option.

** À 50 °C et avec un portail de 15 mètres, la fréquence de fonctionnement maximum est de 7 cycles/heure (égal à un cycle de 40 %).

*** À 50 °C, le temps maximum de fonctionnement continu est de 10 minutes.

Avant d'utiliser pour la première fois l'automatisme, faites-vous expliquer par l'installateur l'origine des risques résiduels et consacrez quelques minutes à la lecture de ce manuel. Conservez le manuel pour pouvoir le consulter pour n'importe quel doute futur et remettez-le à tout nouveau propriétaire de l'automatisme.

ATTENTION ! – Votre automatisme est un équipement qui exécute fidèlement vos commandes ; toute utilisation inconsciente et incorrecte peut entraîner des situations de danger :

- **Ne commandez pas le mouvement de l'automatisme si des personnes, des animaux ou des objets se trouvent dans son rayon d'action.**
- **Il est absolument interdit de toucher des parties de l'automatisme quand le portail est en mouvement !**
- **Les photocellules ne sont pas un dispositif de sécurité mais uniquement un dispositif auxiliaire à la sécurité. Elles sont construites selon une technologie extrêmement fiable mais peuvent, dans des situations extrêmes, connaître des problèmes de fonctionnement ou même tomber en panne ; dans certains cas, la panne peut ne pas être immédiatement évidente. C'est pourquoi il est indispensable de respecter les consignes suivantes lors de l'utilisation de l'automatisme :**
- **Le passage n'est autorisé que si le portail est complètement ouvert et à l'arrêt**
- **Il est absolument interdit de transiter pendant que le portail est en phase de fermeture !**
- **Vérifier périodiquement le fonctionnement correct des photocellules et des systèmes de sécurité.**

1 - Enfants : une installation d'automatisation garantit un degré de sécurité élevé en empêchant avec ses systèmes de détection le mouvement en présence de personnes ou d'objets et en garantissant une activation toujours prévisible et sûre. Il est toutefois prudent de ne pas laisser les enfants jouer à proximité de l'automatisme et, pour éviter les activations involontaires, de ne pas laisser à leur portée les émetteurs qui commandent la manœuvre : ce n'est pas un jouet !

2 - Le produit ne peut être utilisé par des personnes (dont des enfants) dont les capacités physiques, sensorielles ou mentales sont limitées, ou ne disposant de l'expérience ou des connaissances nécessaires, à moins que celles-ci aient bénéficié, par l'entremise d'une personne responsable de leur sécurité, d'une surveillance ou d'instructions quant à l'utilisation du produit.

3 - Anomalies : Si vous remarquez une anomalie quelconque dans le fonctionnement de l'automatisme, coupez l'alimentation électrique de l'installation et procédez au débrayage manuel. Ne tenter aucune réparation, mais demander l'intervention d'un installateur de confiance : en attendant, l'appareil peut fonctionner sans être automatisé dès que l'opérateur aura été débrayé comme décrit par la suite. **En cas de panne ou d'absence de courant**, en attendant l'installateur ou le rétablissement du courant, l'automatisme peut encore être utilisé. Il faut débloquer manuellement le réducteur (consulter le manuel du moteur) et déplacer manuellement le portail comme on le souhaite.

4 - Commande avec sécurité hors d'usage : si les dispositifs de sécurité de l'appareil ne fonctionnent pas correctement. Mieux vaut commander le portail en mode « **Homme mort** » en procédant comme suit :

- 01.** Envoyer une commande pour actionner le portail, à l'aide d'un émetteur ou d'un sélecteur à clé, etc. Si tout fonctionne correctement, le portail se déplacera normalement. Dans le cas contraire, procéder comme suit :
- 02.** Dans les 3 secondes, réactiver la commande et la garder active ;
- 03.** Après 2 secondes environ, le portail passera en mode « **Homme mort** ». Il continuera à bouger tant que la commande sera activée.

IMPORTANT ! – Si les dispositifs de sécurité sont hors service, il est recommandé de faire appel à un technicien qualifié dès que possible pour effectuer la réparation.

5 - Même si vous vous en sentez capable, **mieux vaut ne pas modifier l'installation ni les paramètres de programmation, voire les réglages de l'automatisme :** cette responsabilité incombe à votre installateur.

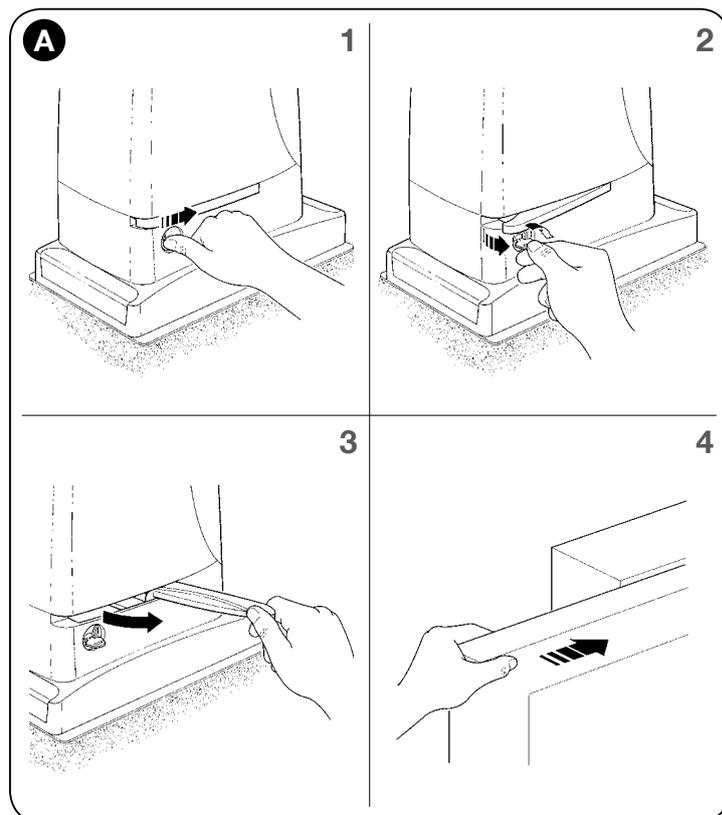
6 - L'essai de fonctionnement, les opérations de maintenance périodique et les éventuelles réparations doivent être documentés par la personne qui s'en charge et les documents doivent être conservés par le propriétaire de l'installation. La seule intervention que l'utilisateur peut effectuer et que nous conseillons de faire périodiquement est le nettoyage des verres des photocellules et de l'automatisme. Pour empêcher que quelqu'un puisse actionner le portail, avant d'intervenir, n'oubliez pas de débrayer l'automatisme (consulter le manuel du moteur) et d'utiliser pour le nettoyage uniquement un chiffon légèrement imbibé d'eau.

7 - Mise au rebut : À la fin de la vie utile de l'automatisme, assurez-vous que le démantèlement est effectué par du personnel qualifié et que les matériaux sont recyclés ou mis au rebut en respectant les normes locales en vigueur.

8 - Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur : l'opérateur est muni d'un système de débrayage mécanique qui permet d'ouvrir et de fermer manuellement le portail.

Ces opérations manuelles doivent être effectuées en cas de coupure de courant électrique ou d'anomalies de fonctionnement ou lors des phases d'installation.

- 01.** Faire glisser le disque couvrant la serrure (phase 1 - **fig. A**) ;
- 02.** Insérer et tourner la clé dans le sens horaire et tirer la poignée de débrayage (phases 2 et 3 - **fig. A**) ;
- 03.** À ce stade, il est possible de déplacer manuellement le vantail dans la position souhaitée (phase 4 - **fig. A**).



DÉCLARATION DE CONFORMITÉ CE et déclaration d'intégration de « quasi-machine »

Déclaration conforme aux Directives : 2014/30/UE (CEM) ; 2006/42/CE (MD) Annexe II, partie B

Numéro de déclaration : 500/RUN..HS

Révision : 3

Langue : FR

Nom du fabricant : NICE s.p.a.

Adresse : Via Pezza Alta 13, Z.I. Rustignè, 31046 Oderzo (TV) Italie

Personne autorisée à constituer la documentation technique : NICE s.p.a.

Type de produit : Opérateur électromécanique avec logique de commande incorporée

Modèle / Type : RUN1200HS, RUN400HS

Accessoires : Chargeur de batteries PS524, récepteurs radio modèles SMXI, SMXIS et ONEXI

Le soussigné Roberto Griffa en sa qualité de Chief Executive Officer, déclare sous son entière responsabilité que le produit indiqué ci-dessus est conforme aux dispositions prescrites par les directives suivantes :

• DIRECTIVE 2014/30/UE du PARLEMENT EUROPÉEN ET DU CONSEIL du mercredi 26 février 2014 relative à l'harmonisation des législations des États membres concernant la compatibilité électromagnétique (refonte), selon les normes harmonisées suivantes : EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007+A1:2011

En outre, le produit s'avère conforme à la Directive ci-après selon les conditions essentielles requises pour les « quasi-machines » :

• Directive 2006/42/CE du PARLEMENT EUROPÉEN ET DU CONSEIL du 17 mai 2006 relative aux machines et modifiant la Directive 95/16/CE (refonte)

- Nous déclarons que la documentation technique pertinente a été élaborée conformément à l'Annexe VII B de la Directive 2006/42/CE et que les conditions essentielles requises ci-après ont été respectées : 1.1- 1.1.2- 1.1.3- 1.2.1-1.2.6- 1.5.1-1.5.2- 1.5.5- 1.5.6- 1.5.7- 1.5.8- 1.5.10- 1.5.11
- Le producteur s'engage à transmettre aux autorités nationales, en réponse à une demande motivée, les renseignements pertinents sur la « quasi-machine », sans préjudice de ses droits de propriété intellectuelle.
- Si la « quasi machine » est mise en service dans un pays européen dont la langue officielle est autre que celle employée dans la présente déclaration, l'importateur sera tenu d'accompagner la présente déclaration de la traduction correspondante.
- Nous signalons que la « quasi machine » ne devra pas être mise en service tant que la machine finale à laquelle elle sera incorporée n'aura pas été, s'il y a lieu, déclarée à son tour conforme aux dispositions de la Directive 2006/42/CE.

En outre, le produit s'avère conforme aux normes suivantes : EN 60335-1:2002 + A1:2004 + A11:2004 + A12:2006 + A2:2006 + A13:2008 + A14:2010 + A15:2011, EN 60335-2-103:2003+A11:2009

Le produit s'avère conforme, limitativement aux parties applicables, aux normes suivantes : EN 13241-1:2003+A1:2011, EN 12445:2002, EN 12453:2002, EN 12978:2003+A1:2009

Oderzo, 21 Avril 2016

Ing. Roberto Griffa
(Chief Executive Officer)



DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD CE y declaración de incorporación de "cuasi máquina"

Declaración de conformidad con las Directivas: 2014/30/UE (CEM); 2006/42/CE (DM), anexo II, parte B

Número de declaración: 500/RUN..HS

Revisión: 3

Idioma: ES

Nombre fabricante: NICE s.p.a.

Dirección: Via Pezza Alta 13, Z.I. Rustignè, 31046 Oderzo (TV) Italia

Persona autorizada para elaborar la documentación técnica: NICE s.p.a.

Tipo de producto: Motorreductor electromecánico con central incorporada

Modelo / Tipo: RUN1200HS, RUN400HS

Accesorios: Cargador de baterías PS524, receptores radio mod. SMXI, SMXIS y ONEXI

El que suscribe, Roberto Griffa, en calidad de Chief Executive Officer, declara bajo su responsabilidad que el producto antedicho es conforme a las disposiciones de las siguientes directivas:

• DIRECTIVA 2014/30/UE DEL PARLAMENTO EUROPEO Y DEL CONSEJO del 26 de febrero de 2014 relativa a la armonización de las leyes de los Estados miembros sobre la compatibilidad electromagnética (refundición) según las siguientes normas armonizadas: EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007+A1:2011

Asimismo, el producto también cumple con la siguiente Directiva de conformidad con los requisitos previstos para las "cuasi máquinas":

• Directiva 2006/42/CE DEL PARLAMENTO EUROPEO Y DEL CONSEJO de 17 de mayo de 2006 relativa a las máquinas y que modifica la Directiva 95/16/CE (refundición)

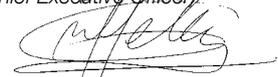
- Se declara que la documentación técnica correspondiente se ha elaborado de conformidad con el anexo VII B de la Directiva 2006/42/CE y que se han respetado los siguientes requisitos fundamentales: 1.1- 1.1.2- 1.1.3- 1.2.1-1.2.6- 1.5.1-1.5.2- 1.5.5- 1.5.6- 1.5.7- 1.5.8- 1.5.10- 1.5.11
- El fabricante se compromete a remitir a las autoridades nacionales, previa solicitud justificada, la información pertinente acerca de la "cuasi máquina", sin perjudicar en ningún momento los propios derechos de propiedad intelectual.
- En caso de que la "cuasi máquina" se ponga en funcionamiento en un país europeo cuya lengua oficial difiera de la que se utiliza en la presente declaración, el importador tiene la obligación de asociar la traducción correspondiente a esta declaración.
- Se advierte que la "cuasi máquina" no debe ponerse en funcionamiento hasta que, si procede, no se declare la conformidad con las disposiciones contempladas en la Directiva 2006/42/CE de la máquina final en que será incorporada.

El producto también cumple con las siguientes normas: EN 60335-1:2002 + A1:2004 + A11:2004 + A12:2006 + A2:2006 + A13:2008 + A14:2010 + A15:2011, EN 60335-2-103:2003+A11:2009

El producto, con limitación a las partes aplicables, también cumple con las siguientes normas: EN 13241-1:2003+A1:2011, EN 12445:2002, EN 12453:2002, EN 12978:2003+A1:2009

Oderzo, 21 Abril 2016

Ing. Roberto Griffa
(Chief Executive Officer)





Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com