

# M/L-Bar

CE  
EAC

M3BAR

M5BAR

M7BAR

L9BAR



## Barrière levante électromécanique

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

Nice

## SOMMAIRE

<b>1</b>	<b>CONSIGNES ET PRÉCAUTIONS GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ</b> . . . . .	<b>2</b>
1.1	Recommandations	2
1.2	Recommandations pour l'installation	3
<b>2</b>	<b>DESCRIPTION DU PRODUIT ET APPLICATION</b> . . . . .	<b>3</b>
2.1	Conformité du produit avec la réglementation relative à la mise en veille	3
2.2	Liste des composants du produit	4
<b>3</b>	<b>INSTALLATION</b> . . . . .	<b>4</b>
3.1	Vérifications préliminaires avant l'installation	4
3.2	Limites d'utilisation du produit	4
3.2.1	Durabilité du produit	4
3.3	Identification et dimensions d'encombrement	5
3.4	Réception du produit	5
3.5	Travaux de préparation à l'installation	6
3.6	Réglage de la barrière	7
3.6.1	Déplacement ou remplacement du ressort	8
3.7	Installation de l'opérateur	10
3.8	Installation de la lisse	11
3.9	Réglage des fin de course mécaniques	13
3.10	Équilibrage de la lisse	13
3.11	Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur	14
3.12	Détection et réglage du jeu de la tige	15
<b>4</b>	<b>BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES</b> . . . . .	<b>16</b>
4.1	Vérifications préliminaires	16
4.2	Schéma et description des connexions	17
4.2.1	Schéma des connexions	17
4.2.2	Description des connexions	17
<b>5</b>	<b>VÉRIFICATIONS FINALES ET MISE EN SERVICE</b> . . . . .	<b>18</b>
5.1	Choix du type de barrière	18
5.2	Sélection de la direction	18
5.3	Branchement au secteur	19
5.4	Reconnaissance des dispositifs	19
5.5	Reconnaissance des positions des butées mécaniques	19
5.6	Vérification du mouvement de la lisse	19
5.7	Raccordements d'autres dispositifs	19
<b>6</b>	<b>ESSAI ET MISE EN SERVICE</b> . . . . .	<b>20</b>
6.1	Essai de mise en service	20
6.2	Mise en service	21
<b>7</b>	<b>PROGRAMMATION</b> . . . . .	<b>22</b>
7.1	Programmation de la centrale de commande	22
7.2	Fonctions spéciales	30
7.2.1	Fonction « Manœuvre dans tous les cas »	30
7.2.2	Fonction « Avis de maintenance »	30
7.2.3	Vérification du nombre de manœuvres effectuées	30
7.2.4	Remise à zéro du compteur de manœuvres	30
<b>8</b>	<b>QUE FAIRE SI... (guide de résolution des problèmes)</b> . . . . .	<b>30</b>
8.1	Résolution des problèmes	30
8.2	Diagnostic	31
8.3	Indications sur la centrale	31
8.3.1	Diagnostic de l'écran	32
8.3.2	Signaux avec écran	33
8.4	Signalisations avec le feu clignotant	34
<b>9</b>	<b>INFORMATIONS COMPLÉMENTAIRES (Accessoires)</b> . . . . .	<b>34</b>
9.1	Effacement complet de la mémoire de la centrale de commande	34
9.2	Ajout ou enlèvement de dispositifs	34
9.2.1	BlueBUS	35
9.2.2	Entrée STOP	35
9.2.3	Photocellules	35
9.2.4	Sélecteur numérique EDSP et lecteur de proximité pour cartes avec transpondeur ETPB	35
9.2.5	Dispositif optique pour barre palpeuse	36
9.2.6	Reconnaissance d'autres dispositifs	36
9.3	Opérateur en mode SLAVE	36
9.4	Connexion d'un récepteur radio de type SM	38
9.5	Connexion et installation de l'alimentation de secours	39
9.6	Raccordement du programmeur Oview	39
9.7	Loop detector	39
9.7.1	Boucles inductives	39
9.8	Raccordement du système à énergie solaire Solemyo	41
9.9	Raccordement des éclairages de la lisse (accessoires optionnels)	42
9.10	Connexion clignotant ou sémaphore	43
<b>10</b>	<b>MAINTENANCE DU PRODUIT</b> . . . . .	<b>44</b>
<b>11</b>	<b>MISE AU REBUT DU PRODUIT</b> . . . . .	<b>44</b>
<b>12</b>	<b>CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES</b> . . . . .	<b>45</b>
<b>13</b>	<b>DÉCLARATION DE CONFORMITÉ</b> . . . . .	<b>46</b>
<b>INSTRUCTIONS ET RECOMMANDATIONS</b> . . . . .		<b>48</b>
<b>PLAN D'ENTRETIEN (à remettre à l'utilisateur final)</b> . . . . .		<b>50</b>

## 1 CONSIGNES ET PRÉCAUTIONS GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ

## 1.1 RECOMMANDATIONS



**ATTENTION ! Instructions importantes pour la sécurité. Il est important de suivre toutes les instructions fournies étant donné qu'une installation incorrecte est susceptible de provoquer des dommages graves.**



**ATTENTION ! Instructions importantes pour la sécurité. Pour la sécurité des personnes, il est important de suivre ces instructions. Conserver ces instructions avec soin.**



**Conformément à la législation européenne actuelle, la réalisation d'un automatisme implique le respect des normes harmonisées prévues par la Directive Machines en vigueur, qui permettent de déclarer la conformité présumée de l'automatisme. De ce fait, toutes les opérations de branchement au secteur électrique, d'essai, de mise en service et de maintenance du produit doivent être effectuées exclusivement par un technicien qualifié et compétent.**



**Afin d'éviter tout danger dû au réarmement accidentel du disjoncteur, cet appareil ne doit pas être alimenté par le biais d'un dispositif de manœuvre externe, comme par exemple un temporisateur, ou bien être connecté à un circuit régulièrement alimenté ou déconnecté de la ligne.**

**ATTENTION ! respecter toutes les recommandations suivantes :**

- Avant de commencer l'installation, vérifier les « Caractéristiques techniques du produit » en s'assurant notamment qu'il est bien adapté à l'automatisation de votre pièce guidée. Dans le cas contraire, NE PAS procéder à l'installation.
- Le produit ne peut pas être utilisé avant d'avoir effectué la mise en service comme l'explique le chapitre « Essai et mise en service ».
- Avant l'installation du produit, s'assurer que tout le matériel à utiliser est en excellent état et adapté à l'usage prévu.
- Le produit ne peut être utilisé par des personnes (notamment les enfants) dont les capacités physiques, sensorielles ou mentales sont limitées, ou ne disposant pas de l'expérience ou des connaissances nécessaires.
- Les enfants ne doivent pas jouer avec l'appareil.
- Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commande du produit. Conserver les émetteurs hors de la portée des enfants.
- Prévoir dans le réseau d'alimentation de l'installation un dispositif de déconnexion (non fourni) avec une distance d'ouverture des contacts qui permette la déconnexion complète dans les conditions dictées par la catégorie de surtension III.
- Pendant l'installation, manipuler le produit avec soin en évitant tout écrasement, choc, chute ou contact avec des liquides de quelque nature que ce soit. Ne pas positionner le produit près de sources de chaleur, ni l'exposer à des flammes nues. Toutes ces actions peuvent l'endommager et créer des dysfonctionnements ou des situations de danger. Le cas échéant, suspendre immédiatement l'installation et s'adresser au service après-vente.

- Le fabricant décline toute responsabilité en cas de dommages patrimoniaux causés à des biens ou à des personnes dérivant du non-respect des instructions de montage. Dans ces cas, la garantie pour défauts matériels est exclue.
- Le niveau de pression acoustique d'émission pondérée A est inférieur à 70 dB(A).
- Le nettoyage et l'entretien qui doivent être effectués par l'utilisateur ne doivent pas être confiés à des enfants sans surveillance.
- Avant toute intervention (entretien, nettoyage), il faut toujours débrancher le produit du secteur et des éventuelles batteries.
- Contrôler fréquemment l'installation, en particulier les câbles, les ressorts et les supports pour repérer d'éventuels déséquilibres et signes d'usure ou dommages. Ne pas utiliser l'installation en cas de réparations ou de réglages nécessaires étant donné qu'une panne ou un mauvais équilibrage de l'automatisme peut provoquer des blessures.
- Les matériaux de l'emballage du produit doivent être mis au rebut dans le plein respect des normes locales en vigueur.
- Si le portail à automatiser est équipé d'une porte piétonne, l'installation doit être dotée d'un système de contrôle qui inhibe le fonctionnement du moteur lorsque la porte piétonne est ouverte

## 1.2 RECOMMANDATIONS POUR L'INSTALLATION

- Avant d'installer la motorisation, contrôler que tous les organes mécaniques sont en bon état, qu'ils sont correctement équilibrés et qu'aucun obstacle n'empêche le bon actionnement de l'automatisme.
- S'assurer que les éléments de commande sont bien à l'écart des organes en mouvement tout en restant directement visibles. Sous réserve de l'utilisation d'un sélecteur, les éléments de commande doivent être installés à une hauteur minimale de 1,5 mètre et ne doivent pas être accessibles.
- En cas de mouvement d'ouverture contrôlé par un système anti-incendie, s'assurer de la fermeture des éventuelles fenêtres de plus de 200 mm par les éléments de commande.
- Prévenir et éviter toute possibilité de coincement entre les parties en mouvement et les parties fixes durant les manœuvres.
- Apposer de façon fixe et définitive l'étiquette concernant la manœuvre manuelle près de l'élément qui la permet.
- Après l'installation de la motorisation, s'assurer que le mécanisme, le système de protection et toute manœuvre manuelle fonctionnent correctement.

## 2 DESCRIPTION DU PRODUIT ET APPLICATION

**M-BAR** et **L-BAR** sont des barrières routières électromécaniques à usage résidentiel et industriel. Elles contrôlent l'ouverture et la fermeture d'un passage véhiculaire.

Ces barrières sont équipées d'un opérateur électromécanique avec moteur 24V, avec un système de fin de course électrique et d'un clignotant qui peut être incorporé dans le couvercle (accessoire en option). Ces deux modèles peuvent être installés comme barrières opposées en mode « Master-Slave », pour couvrir la surface d'un passage véhiculaire de plus de 8 mètres (voir le paragraphe "**Opérateur en mode SLAVE**").

La centrale de commande est prévue pour être raccordée à divers dispositifs appartenant au Système Opera de **Nice**, et au système d'alimentation à énergie solaire « Solemyo » (voir le paragraphe "**Raccordement du système à énergie solaire Solemyo**").

Les barrières fonctionnent à l'électricité et, en cas d'absence de cette dernière (panne de courant), il est possible d'effectuer le déverrouillage manuel de la lisse et de la déplacer manuellement. Il est également possible d'utiliser la batterie tampon (mod. PS224, accessoire en option) qui garantit que l'automatisme exécute certaines manœuvres durant les premières heures sans courant électrique. S'il faut prolonger cette période ou le nombre de manœuvres possibles, il faut activer la fonction « Stand-by » (voir "**Tableau 6**").

Les barrières sont associées aux lisses disponibles, individuellement ou en paire, pour atteindre la longueur désirée et plusieurs accessoires en option sont disponibles selon la lisse choisie, comme indiqué dans le tableau.

**Tableau 1**

ACCESSOIRES INSTALLABLES					
Armoire	Lisse	Caoutchouc	Lumières	Tablier	Lyre de repos mobile
<b>M3BAR</b>	3 m	oui	oui	-	-
<b>M5BAR</b>	4 m	oui	oui	oui (1 pièce)	oui
	5 m	oui	oui	oui (1 pièce)	oui
<b>M7BAR</b>	5 m	oui	oui	oui (2 pièces)	oui
	3+3 m	oui	oui	oui (2 pièces)	oui
	3+4 m	oui	oui	-	oui
<b>L9BAR</b>	3+4 m	oui	oui	oui (3 pièces)	oui
	4+4 m	oui	oui	oui (3 pièces)	oui
	4+5 m	oui	oui	-	-

Notes importantes pour la consultation du manuel :

- dans ce manuel, le terme « barrière routière » désigne les deux produits « **M-BAR** » et « **L9BAR** »
- les accessoires mentionnés dans ce manuel sont en option.



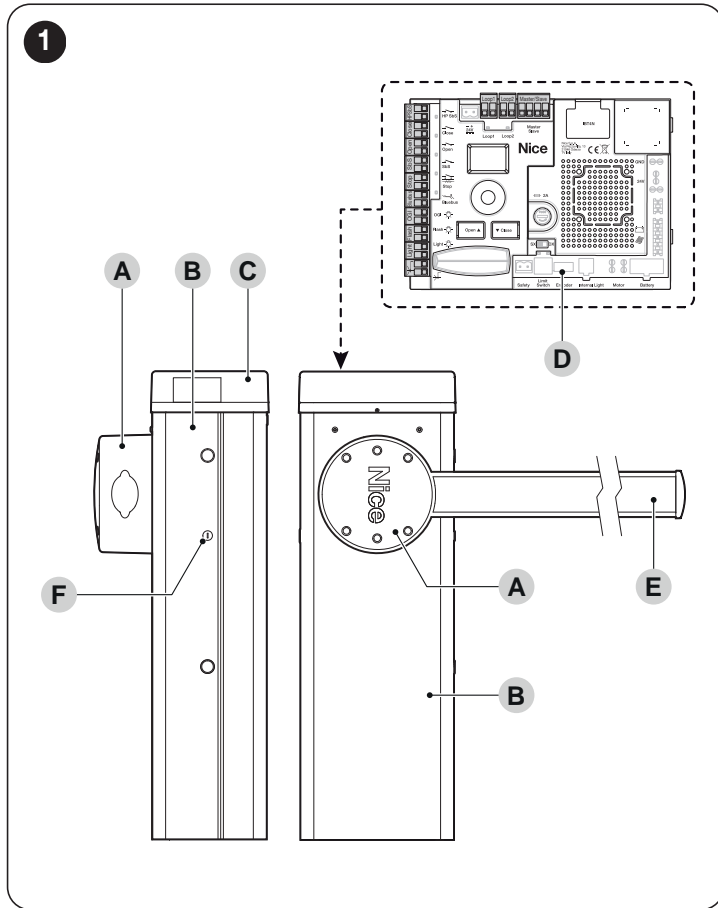
**ATTENTION ! - Toute utilisation autre que celle spécifiée ici et dans des conditions ambiantes différentes de celles indiquées dans cette notice doit être considérée comme impropre et strictement interdite !**

### 2.1 CONFORMITÉ DU PRODUIT AVEC LA RÉGLEMENTATION RELATIVE À LA MISE EN VEILLE

Les critères du règlement « veille » n'ont pas été appliqués à ce produit car il n'est pas destiné à un usage « domestique ou de bureau ».

## 2.2 LISTE DES COMPOSANTS DU PRODUIT

La « **Figure 1** » représente les parties principales qui composent le **M/L-BAR**.



- A** Support lisse
- B** Coque de l'opérateur
- C** Couvercle
- D** Centrale électronique de commande et de contrôle
- E** Lisse
- F** Clé de déblocage/blocage

## 3 INSTALLATION

### 3.1 VÉRIFICATIONS PRÉLIMINAIRES AVANT L'INSTALLATION



**L'installation doit être effectuée par du personnel qualifié, dans le respect des lois, des normes et des règlements ainsi que de toutes les instructions fournies ici.**

Avant de procéder à l'installation du produit, Il faut :

- vérifier que la fourniture est intacte
- vérifier que tout le matériel à utiliser est en excellent état et adapté à l'usage prévu
- vérifier la possibilité de respecter toutes les limites d'utilisation indiquées dans le paragraphe « **Limites d'utilisation du produit** »
- vérifier que l'environnement choisi pour l'installation est compatible avec les dimensions globales du produit (voir "**Figure 3**")

- vérifier que la surface choisie pour installer la barrière est solide et peut garantir une fixation stable
- vérifier que la zone de fixation est à l'abri des inondations ; prévoir éventuellement le montage du produit à un endroit surélevé
- veiller à ce que l'espace autour de la barrière permette une exécution facile et sûre des manœuvres manuelles
- vérifier qu'il n'y a pas d'obstacles qui pourraient empêcher les manœuvres d'ouverture et de fermeture le long de la trajectoire de déplacement de la lisse
- vérifier que chaque dispositif à installer se trouve dans une position protégée, à l'abri des chocs accidentels.
- 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 positionner le produit à proximité de flammes ou de sources de chaleur, dans des atmosphères potentiellement explosives, particulièrement acides ou salines, afin d'éviter de l'endommager, de provoquer des anomalies de fonctionnement ou des situations de danger
- connecter la logique de commande à une ligne d'alimentation électrique avec mise à la terre

### 3.2 LIMITES D'UTILISATION DU PRODUIT

Avant de procéder à l'installation du produit, Il faut :

- vérifier que toutes les valeurs figurant dans le chapitre « **CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES** » sont compatibles avec l'utilisation prévue
- vérifier que la durabilité estimée (voir le paragraphe « **Durabilité du produit** ») est compatible avec l'utilisation prévue
- vérifier qu'il est possible de respecter toutes les limitations, les conditions et les recommandations indiquées dans cette notice.

#### 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.

Pour calculer la durabilité de votre automatisme, il faut procéder de la façon suivante :

1. additionner les valeurs des rubriques du « **Tableau 2** » relatives aux conditions présentes dans l'installation
2. dans le Graphique présent sur la « **Figure 2** », à partir de la valeur qui vient d'être trouvée, tracer une ligne verticale jusqu'à l'intersection avec la courbe ; à partir de ce point, tracer une ligne horizontale jusqu'à l'intersection avec 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 le chapitre « **MAINTENANCE DU PRODUIT** ». La durée de vie moyenne du produit est une valeur estimée et purement indicative, calculée sur la base de tests internes rigoureux et en tenant compte des conditions d'utilisation standard, d'une installation et d'un entretien corrects conformément au manuel technique de **Nice S.p.A.**. Ce chiffre peut être influencé par des facteurs variables, tels que les conditions climatiques et environnementales, qui peuvent affecter de manière significative les performances. Il est important de noter que la durée de vie moyenne n'est pas équivalente à la garantie du produit.

#### Exemple de calcul de durabilité : M5BAR avec une lyre de repos mobile, vitesse niveau 3

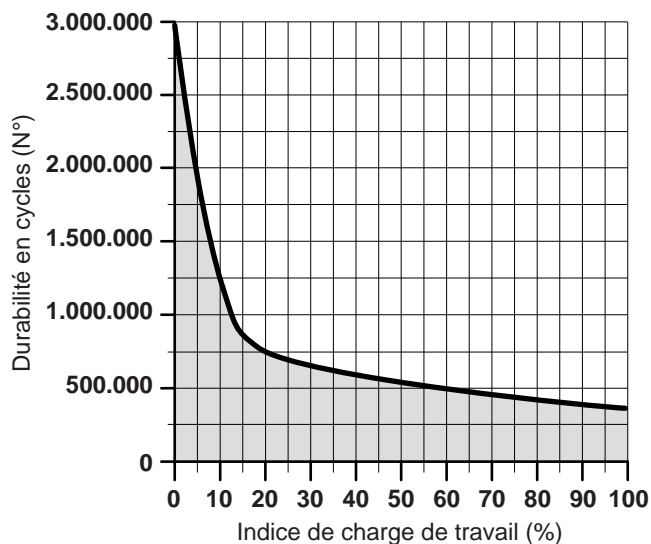
Le « **Tableau 2** » permet d'obtenir les « indices de charge de travail » pour ce type d'installation : 10 % (« Lyre de repos mobile »), 10 % (« Vitesse niveau 3 »).

Ces indices doivent être additionnés entre eux pour obtenir l'indice de charge de travail total qui, dans ce cas, est de 20%. Avec la valeur trouvée (20%), relever sur le Graphique, sur l'axe horizontal (« indice de charge de travail »), la valeur correspondante des « cycles de manœuvres » que notre produit sera en mesure d'effectuer durant sa vie = 750.000 cycles environ.

Tableau 2

DURABILITÉ DU PRODUIT	Indice de charge de travail			
	M3BAR	M5BAR	M7BAR	L9BAR
Articulation pour lisse (XBA11)	20	15	-	-
Vitesse niveau 4	15	10	15	15
Vitesse niveau 3	0	0	10	10
Interruption de manœuvre par Photo > 10%	15	10	15	15
Interruption de manœuvre par Alt > 10%	10	10	15	15
Lyre de repos mobile (WA12)	-	10	10	10
Force égale à 5 ou 6	10	10	10	10
Force égale à 4 ou 5	5	5	5	5
Présence de salinité	10	10	10	10
Présence de poussière ou de sable	5	5	5	5
Tablier	-	5	5	5
Température ambiante de plus de 40°C et moins de 0°C	5	5	5	5

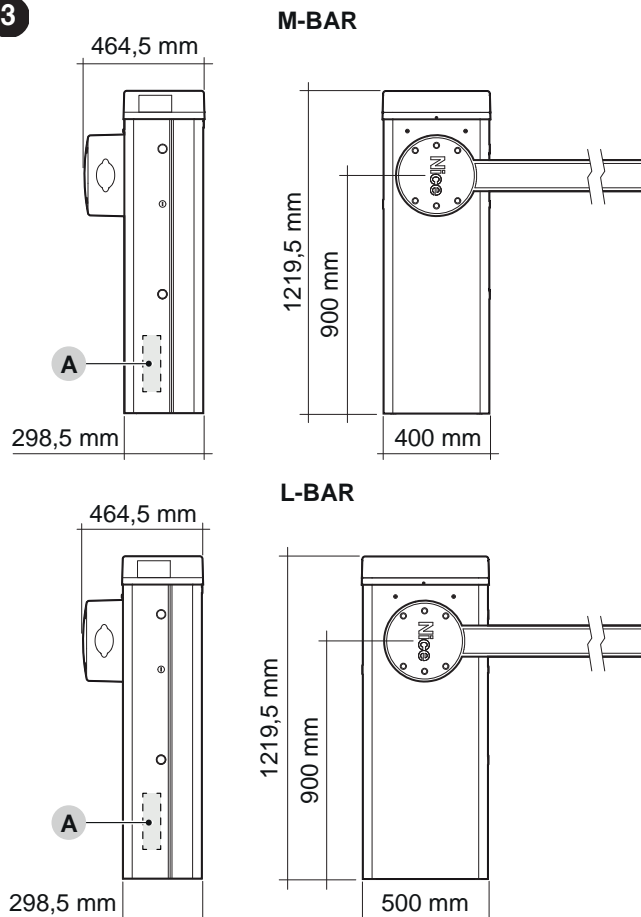
2



### 3.3 IDENTIFICATION ET DIMENSIONS D'ENCOMBREMENT

Les dimensions d'encombrement et l'étiquette (A) permettant l'identification du produit sont représentées sur la « Figure 3 ».

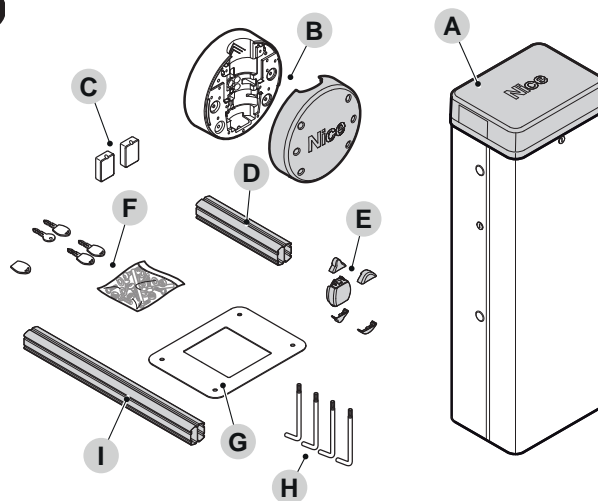
3



### 3.4 RÉCEPTION DU PRODUIT

Tous les composants présents dans l'emballage du produit sont illustrés et listés ci-dessous.

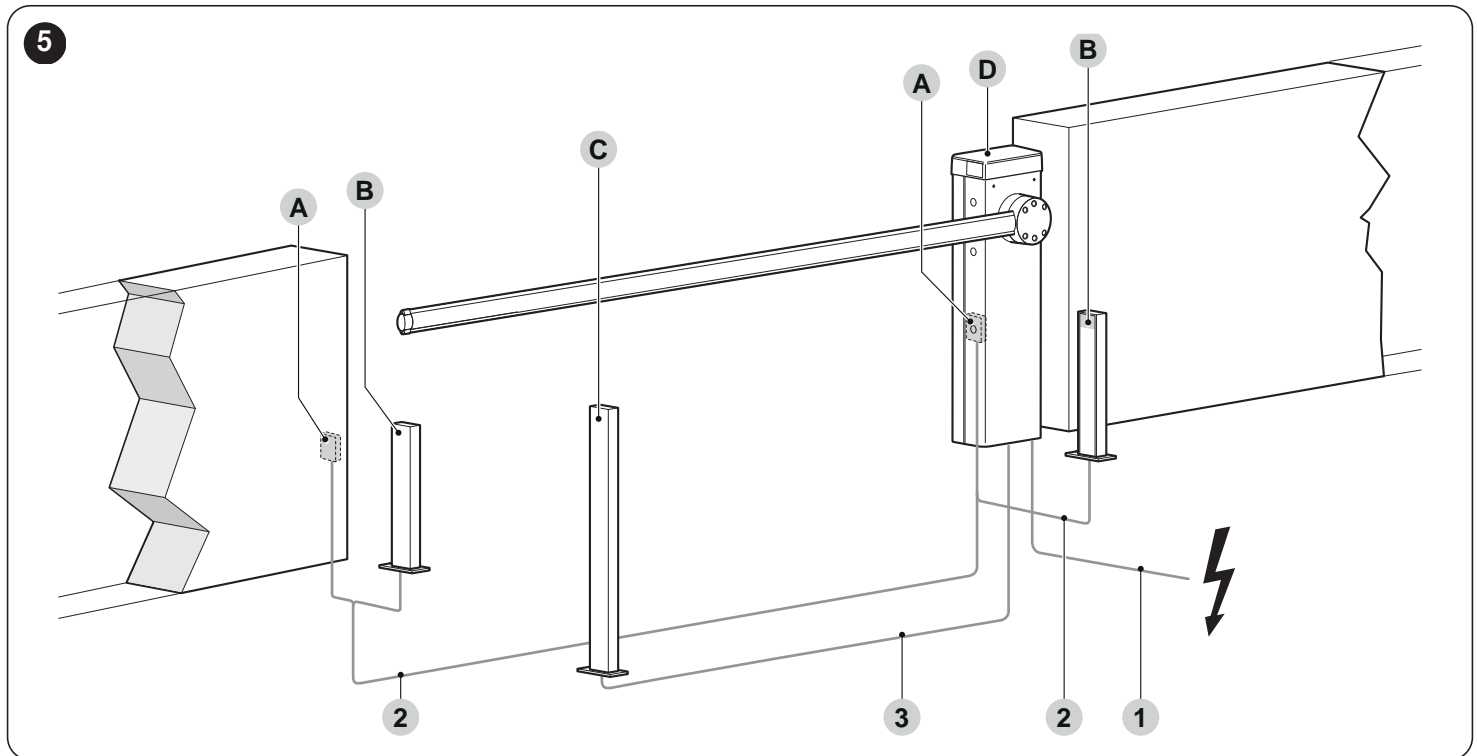
4



- A** Barrière routière avec centrale de commande incorporée
- B** Support et couvercle de la lisse
- C** 2 boîtiers pour photocellules
- D** Connecteur en aluminium de 300 mm de long (disponible uniquement sur **M3BAR, M5BAR, M7BAR**)
- E** bouchon lisse fixe ; 2 connecteurs pour amortisseur de chocs en caoutchouc ; 2 connecteurs sans amortisseur de chocs en caoutchouc
- F** Clés pour le déverrouillage et le verrouillage manuel de la lisse clés pour la serrure du couvercle ; minuterie métallique (vis, rondelles, etc.)
- G** Plaque de fondation
- H** 4 pattes de fixation
- I** Connecteur en aluminium de 700 mm de long (présents uniquement sur **L9BAR**)

### 3.5 TRAVAUX DE PRÉPARATION À L'INSTALLATION

La figure montre un exemple d'installation d'automatisation, réalisée avec les composants **Nice**.



- A** Photocellules
- B** Photocellules sur colonne
- C** Sélecteur à clé
- D** Barrière

Tableau 3

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES DES CÂBLES ÉLECTRIQUES	
Identification	Caractéristiques du câble
<b>1</b>	Câble ALIMENTATION OPÉRATEUR 1 câble 3 x 1,5 mm <sup>2</sup> Longueur maximale 30 m [note 1]
<b>2</b>	Câble BLUEBUS 1 câble 2 x 0,5 mm <sup>2</sup> Longueur maximale 20 m [note 2]
<b>3</b>	Câble SÉLECTEUR À CLÉ 2 câbles 2 x 0,25 mm <sup>2</sup> [note 3] Longueur maximale 30 m
<b>Autres câbles</b>	Câbles ENTRÉE OPEN 1 câble 2 x 0,25 mm <sup>2</sup> Longueur maximale 30 m
	Câble ENTRÉE CLOSE 2 x 0,25 mm <sup>2</sup> Longueur maximale 30 m
	Câble CLIGNOTANT [note 4] 1 câble 2 x 0,5 mm <sup>2</sup> Longueur maximale 30 m
	Câble ANTENNE 1 câble blindé type RG58 Longueur maximale 15 m; conseillé < 5 m
	Câble VOYANT LISSE OUVERTE [note 4] 1 câble 2 x 0,5 mm <sup>2</sup> Longueur maximale 30 m
	Câble ÉCLAIRAGE LISSE [note 4]
	Câble MASTER/SLAVE 1 câble 2 x 1 mm <sup>2</sup> Longueur maximale 20 m

Ces composants sont placés selon un schéma typique et commun. En utilisant comme exemple de référence le schéma de la « Figure 5 », établir la position approximative où sera installé chaque composant prévu dans l'installation.

**Note 1** Si le câble d'alimentation fait plus de 30 m de long, il faut utiliser un câble d'une section supérieure (par exemple 3 x 2,5 mm<sup>2</sup>) et il faut réaliser une mise à la terre de sécurité à proximité de l'automatisme.

**Note 2** – Si le câble Bluebus dépasse les 20 m de long, et jusqu'à un maximum de 40 m, il faut utiliser un câble d'une section plus grande (2 x 1 mm<sup>2</sup>).

**Note 3** Ces deux câbles peuvent être remplacés par 1 câble unique de 4 x 0,5 mm<sup>2</sup>.

**Note 4** Avant d'effectuer la connexion, vérifier que la sortie est programmée en fonction du dispositif à connecter (voir le chapitre "PROGRAMMATION").



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



**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 centrale qui risquent d'endommager les circuits électroniques.**



**Avant de procéder à l'installation, préparer les câbles électriques nécessaires à l'installation et se reporter à la « Figure 5 » et à ce qui est indiqué au chapitre « CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES ».**



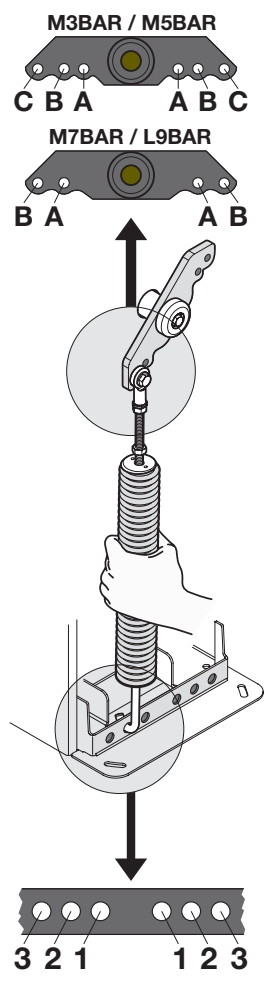
### 3.6 RÉGLAGE DE LA BARRIÈRE

La barrière quitte l'usine configurée comme suit :

- ressort d'équilibrage fixé sur la droite, sélecteur de l'installation à droite, fixé dans les trous qui ne sont pas définitifs
  - manœuvre de fermeture de la lisse orientée à gauche.
- Ces paramètres sont arbitraires, il faut donc effectuer les vérifications suivantes pour comprendre s'ils doivent être modifiés :
- **s'il faut installer un accessoire unique** : localiser dans le cadre « A » de la « Figure 6 » le modèle de barrière, la longueur de la lisse prévue et, enfin, l'accessoire qu'il faut monter sur la lisse. Au niveau de ces données, lire la lettre et le numéro correspondant aux trous à choisir pour la fixation du ressort

- **s'il faut installer plusieurs accessoires** : localiser le cadre « B » de la « Figure 6 » sur le modèle de barrière, la longueur de la lisse prévue et, enfin, le type et le nombre d'accessoires à monter sur la lisse ; additionner les nombres entre parenthèses liés aux accessoires prévus et utiliser la somme pour lire, dans la partie basse du cadre « B », la lettre et le chiffre qui correspondent aux trous à choisir pour fixer le ressort
- **si la fermeture de la lisse doit être à la droite du moteur** : il faudra déplacer la fixation du ressort dans l'un des trous présents sur l'autre bras du levier d'équilibrage.

6



A	M3BAR	M5BAR	M7BAR	L9BAR					
	2,65 m XBA15 (3,15m) - 0,50m	3,15 m XBA15 (3,15m)	3,50 m XBA14 (4,15m) - 0,65m	4,15 m XBA14 (4,15m)	5,15 m XBA5 (5,15m)	7,33 m XBA15 + XBA14	9,33 m XBA14 + XBA5		
XBA13 / XBA13T	A 1	A 3	B 2	B 3	C 2	B 2	B 1		
XBA13 / XBA13T XBA4 / XBA6 / XBA18 XBA40 / XBA60 / XBA80	A 1	A 3	B 2	B 3	C 2	B 2	B 1		
XBA11	B 3	B 3	C 1	C 3					
B	M5BAR	M7BAR	L9BAR						
	3,50 m XBA14 (4,15m) - 0,65m	4,15 m XBA14 (4,15m)	5,15 m XBA5 (5,15m)	5,15 m XBA5 (5,15m)	5,00 m XBA15+XBA15 (6,30m) - 1,30m	6,33 m XBA15 + XBA15	7,33 m XBA15 + XBA14	7,33 m XBA15 + XBA14	8,33 m XBA14 + XBA14
XBA13 / XBA13T	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)
XBA13 / XBA13T XBA4 / XBA6 / XBA18 XBA40 / XBA60 / XBA80	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)
WA13	(1)	(1)	-	(2)	(1)	(1)	-	(2)	(2)
WA12	(5)	(4)	(4)	(4)	(3)	(3)	(3)	(3)	(3)
	0 ÷ 1 = 2	0 ÷ 1 = 3	4 ÷ 5 = 2	0 ÷ 2 = 2	0 ÷ 2 = 1	0 ÷ 2 = 1	3 ÷ 4 = 3	0 ÷ 2 = 1	0 ÷ 2 = 3
	2 ÷ 7 = 3	2 ÷ 4 = 1		3 ÷ 5 = 2	3 ÷ 5 = 2	3 ÷ 5 = 2		3 ÷ 4 = 2	3 ÷ 6 = 1
		5 ÷ 6 = 2		6 ÷ 7 = 3				5 ÷ 6 = 3	

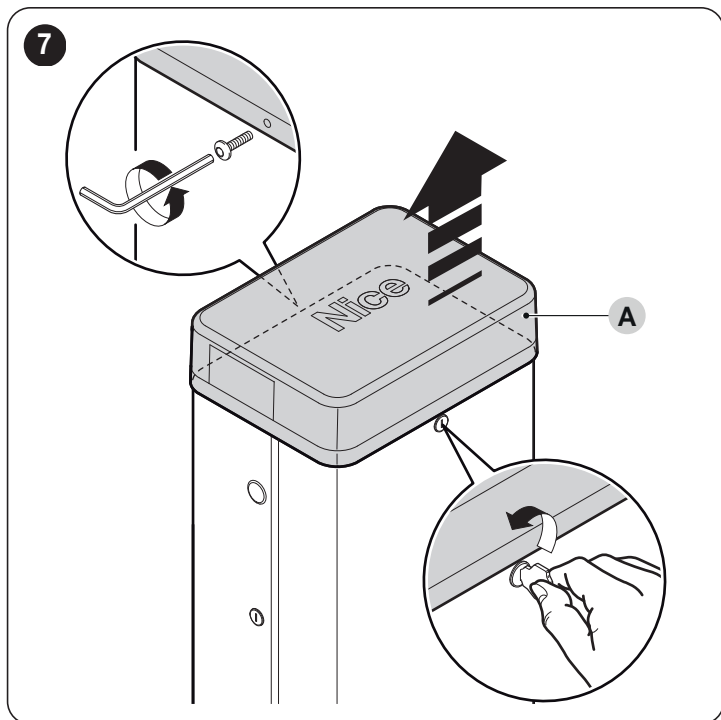
1. Additionner les chiffres entre parenthèses dans la colonne, en choisissant seulement ceux jumelés aux accessoires montés.

2. Utiliser ensuite le résultat de la somme pour déterminer les trous de fixation du ressort.

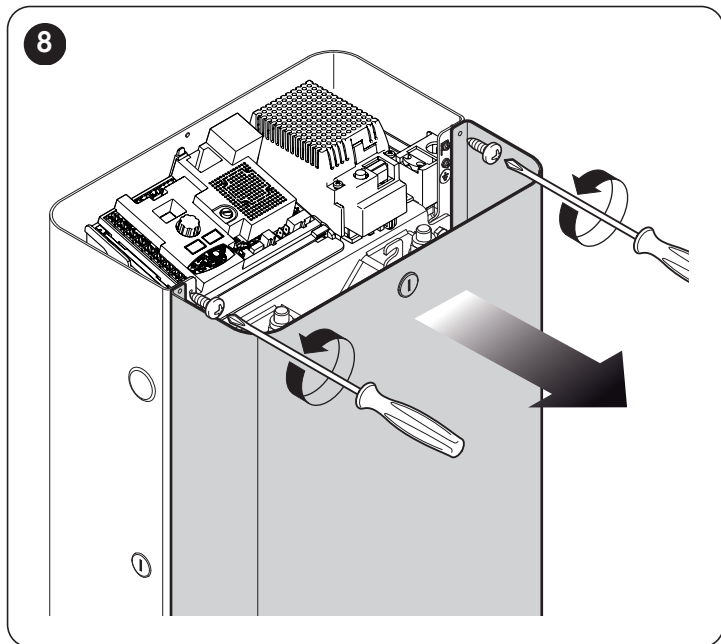
### 3.6.1 DÉPLACEMENT OU REMPLACEMENT DU RESSORT

Pour déplacer la fixation du ressort dans des trous autres que les réglages d'usine, procéder comme suit :

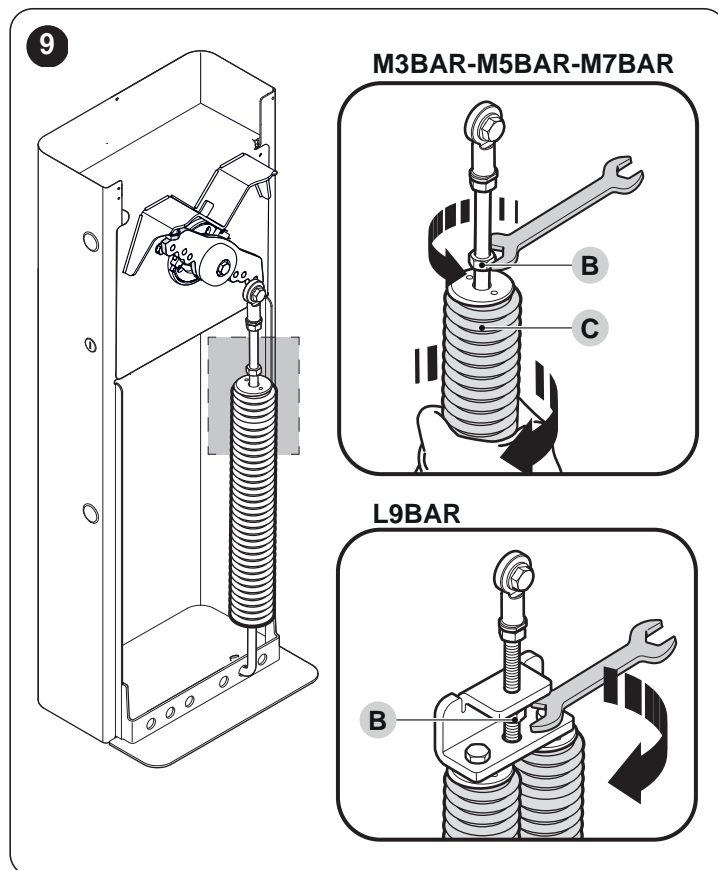
1. retirer le couvercle supérieur (A) de la barrière



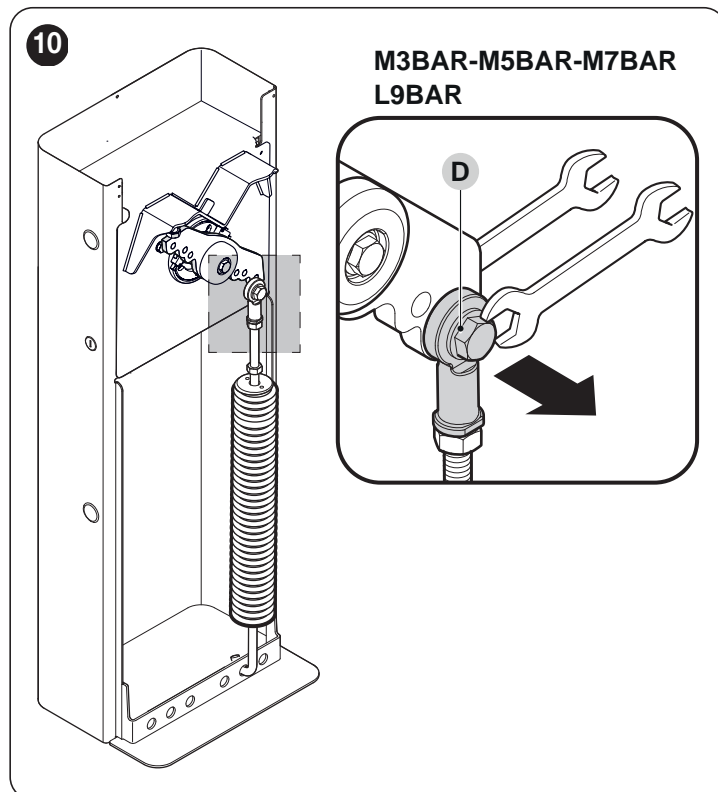
2. dévisser les deux vis qui fixent la porte de l'armoire



3. pour relâcher la tension du ressort d'équilibrage :
  - pour **M-BAR**, desserrer l'écrou (B) et faire tourner manuellement le ressort (C) dans le sens des aiguilles d'une montre
  - pour **L-BAR**, tourner dans le sens des aiguilles d'une montre l'écrou (B)

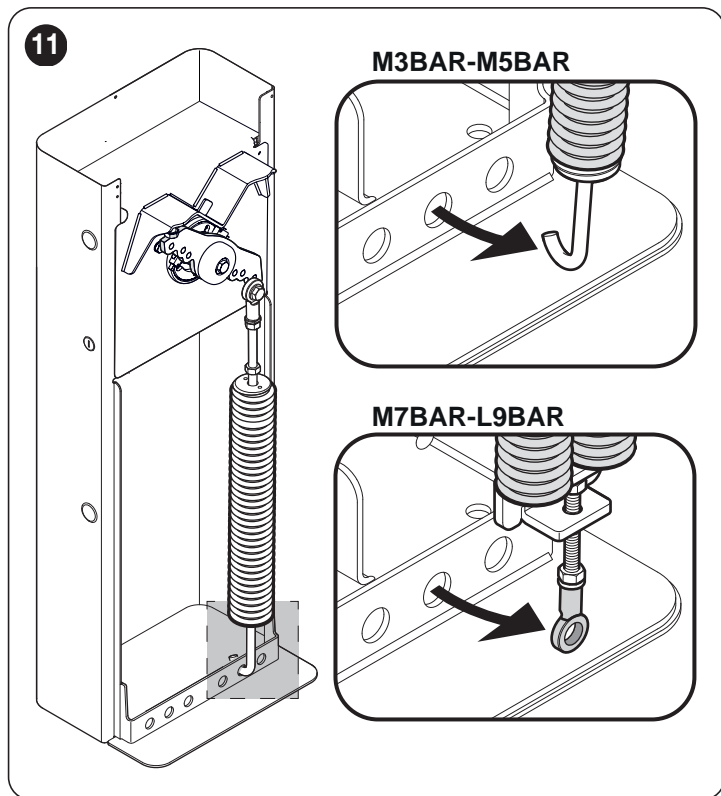


4. dévisser le boulon (D) qui maintient le ressort au levier d'équilibrage

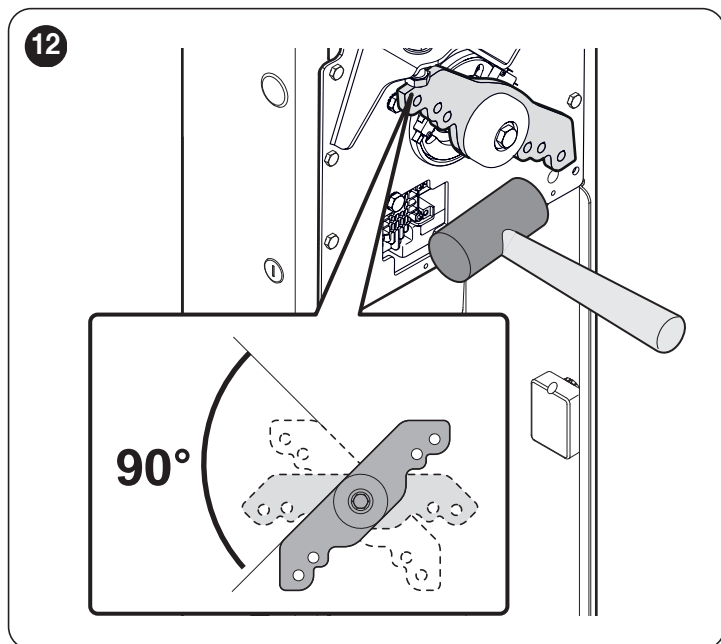




5. retirer le ressort de la plaque perforée, placée au pied de la barrière

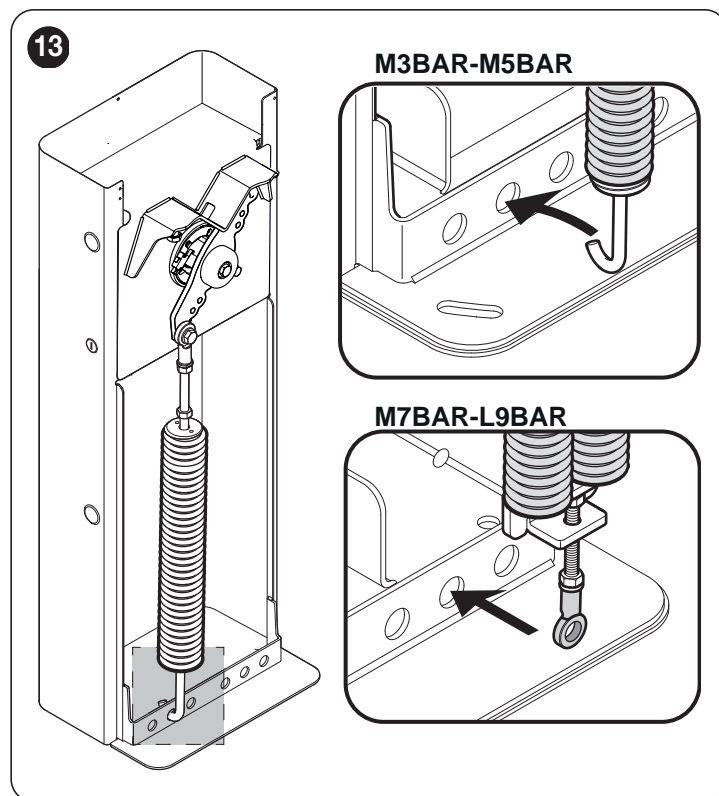


6. s'il faut configurer la manœuvre de fermeture de la lisse sur le côté droit de la barrière, débrayer l'opérateur (voir le paragraphe « **Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur** »), et faire pivoter de 90° le levier d'équilibrage

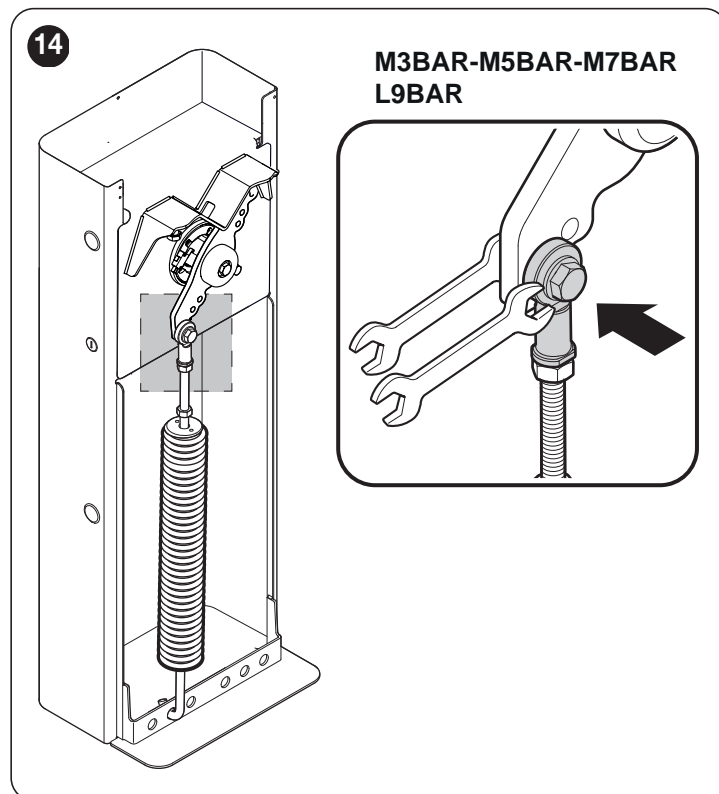


7. avec l'aide de la « **Figure 6** », identifier les nouveaux trous ou fixer les deux extrémités du ressort

8. fixer le ressort à la plaque perforée, placée au pied de la barrière



9. fixer l'œillet du ressort au levier d'équilibrage, en vissant le boulon à fond



10. si l'opérateur a déjà été déverrouillé, le verrouiller à nouveau.

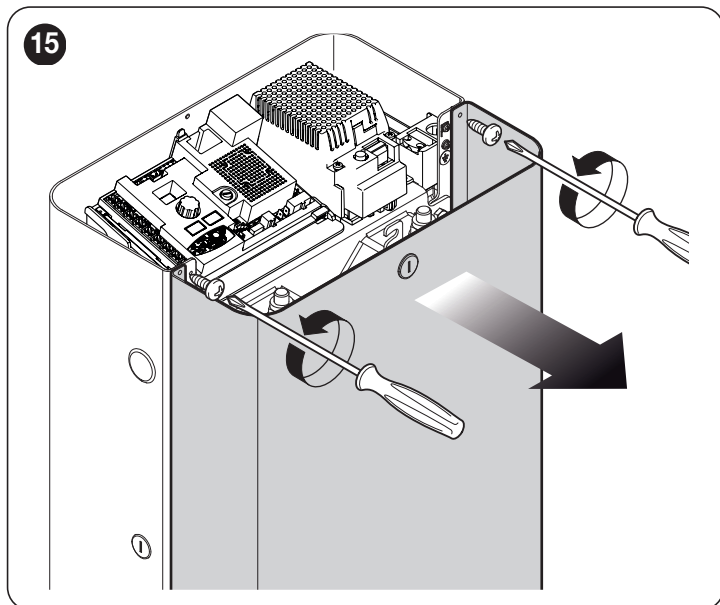
### 3.7 INSTALLATION DE L'OPÉRATEUR

**⚠** Une installation incorrecte peut causer de graves blessures aux personnes qui effectuent le travail et à celles qui utiliseront le produit.

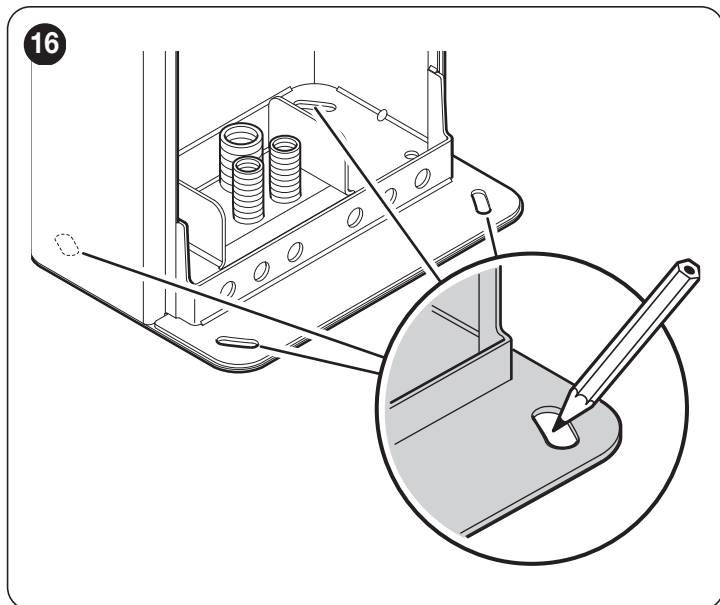
Avant de commencer l'assemblage de l'automatisme, faire les contrôles préliminaires décrits aux paragraphes « Vérifications préliminaires avant l'installation » (page 4) et « Limites d'utilisation du produit » (page 4).

S'il existe une surface d'appui :

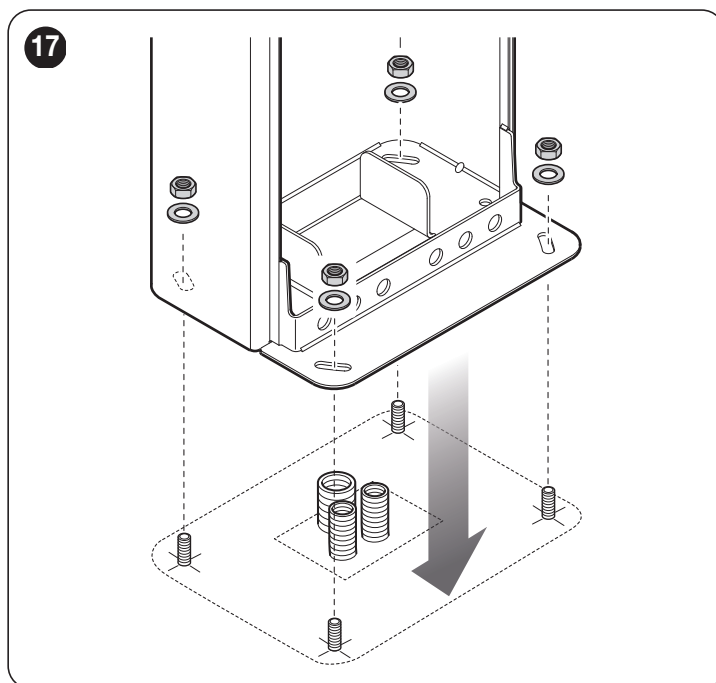
1. ouvrir l'armoire de la barrière



2. poser la barrière sur la surface de fixation et marquer les points où seront fixés les orifices



3. déplacer la barrière et percer la surface dans les points tout juste marqués
4. introduire 4 chevilles à expansion, non fournies
5. placer la barrière correctement et la bloquer avec les écrous et rondelles prévus à cet effet mais non fournis.



Si la surface d'appui n'existe pas :

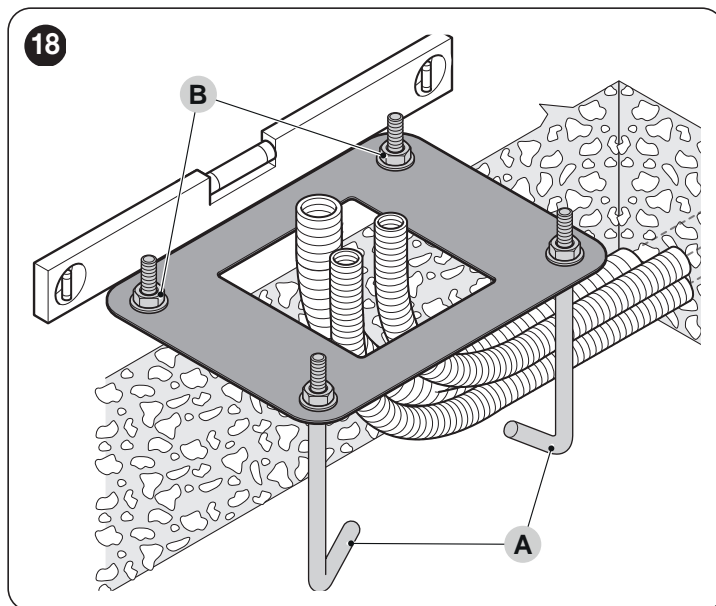
1. creuser des fondations pour accueillir le radier

**Note** La surface de fixation doit être parfaitement plane et lisse. Si la surface est en béton, ce dernier doit avoir une épaisseur d'au moins 0,15 m et doit être suffisamment renforcé par des cages en fer. Le volume du béton doit être supérieur à 0,2 m<sup>3</sup> (une épaisseur de 0,25 m correspond à 0,8 m<sup>2</sup>, qui est égal à une base carrée d'environ 0,9 m par côté). La fixation sur béton peut être exécutée à l'aide de 4 chevilles à expansion, équipées de vis 12 MA, qui peuvent supporter une charge de traction d'au moins 400 kg. Si la surface de fixation est en matériau différent, il faut évaluer la consistance et vérifier que les quatre points de fixation peuvent supporter une charge d'au moins 1000 kg. Utiliser les vis à 12 MA pour la fixation.

2. prédisposer les gaines pour le passage des câbles électriques sur le radier, fixer les quatre pattes (A), en plaçant sur chacune un écrou et une rondelle (fournis) sur le dessus et le dessous du radier
- 3.



L'écrou inférieur doit être vissé jusqu'à la fin du filetage.

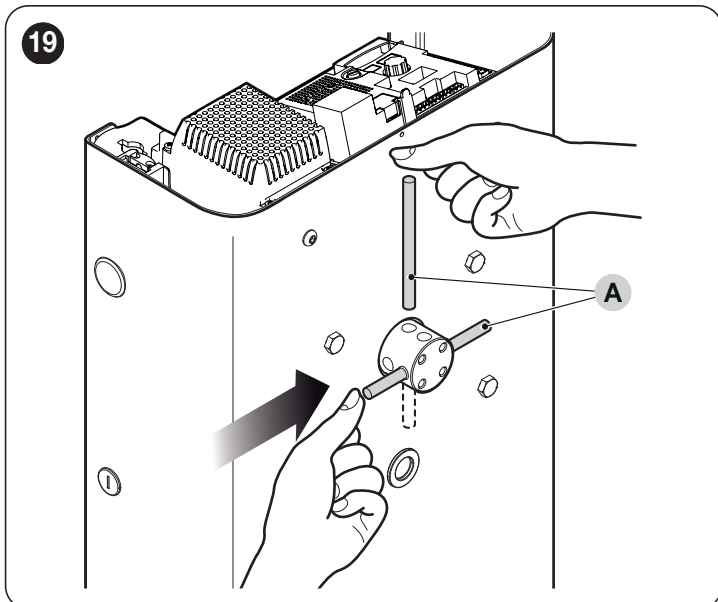


4. couler le béton et, avant qu'il ne commence à prendre, placer le radier au ras de la surface. S'assurer qu'il est bien parallèle à la lisse et parfaitement à niveau
5. attendre que le béton durcisse complètement. En règle générale, au moins deux semaines
6. enlever les quatre écrous et les rondelles supérieurs (B) des pattes
7. ouvrir l'armoire de la barrière ("Figure 8")
8. placer la barrière correctement et la bloquer avec les écrous et les rondelles prévus à cet effet tout juste enlevés ("Figure 17").

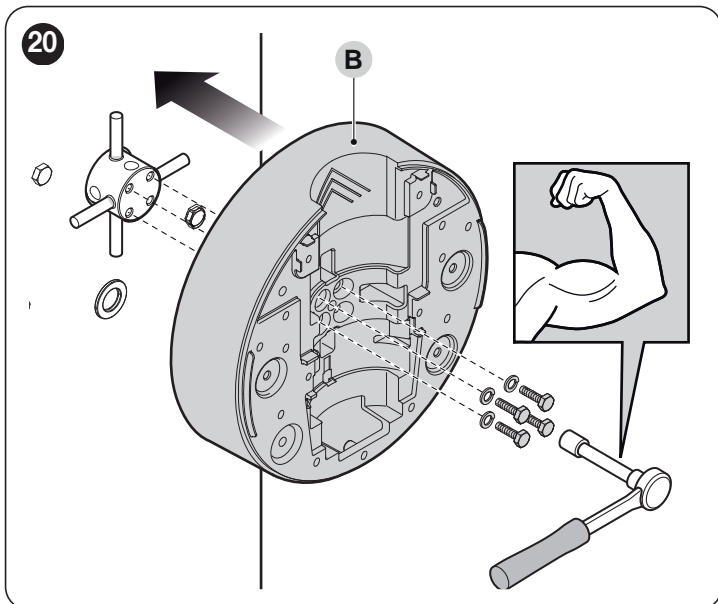
### 3.8 INSTALLATION DE LA LISSE

Pour le montage de la lisse sur la barrière, procéder comme suit :

1. insérer les deux fiches (A) dans les logements présents sur l'arbre moteur de sortie

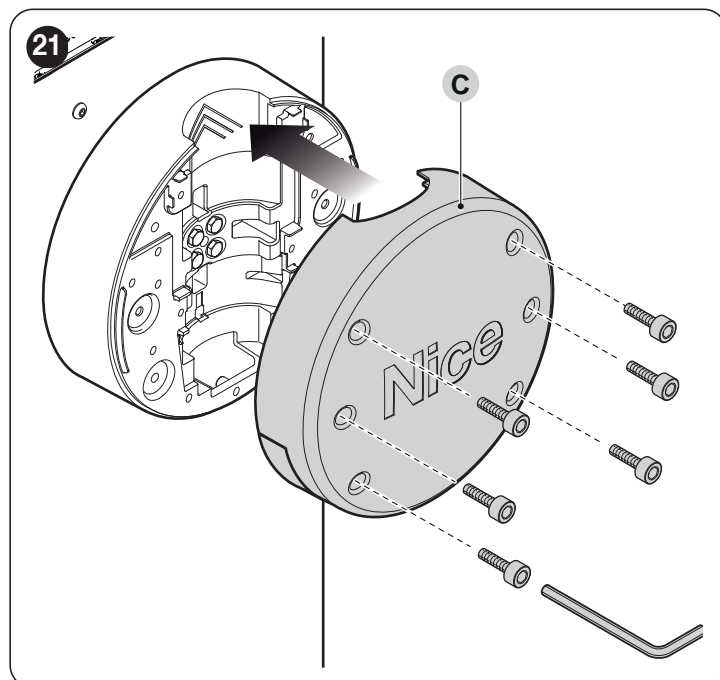


2. placer le support (B) sur l'arbre moteur de sortie, en l'orientant en position de « lisse verticale »
3. le fixer avec les vis et les rondelles grower ouvertes ; visser fortement

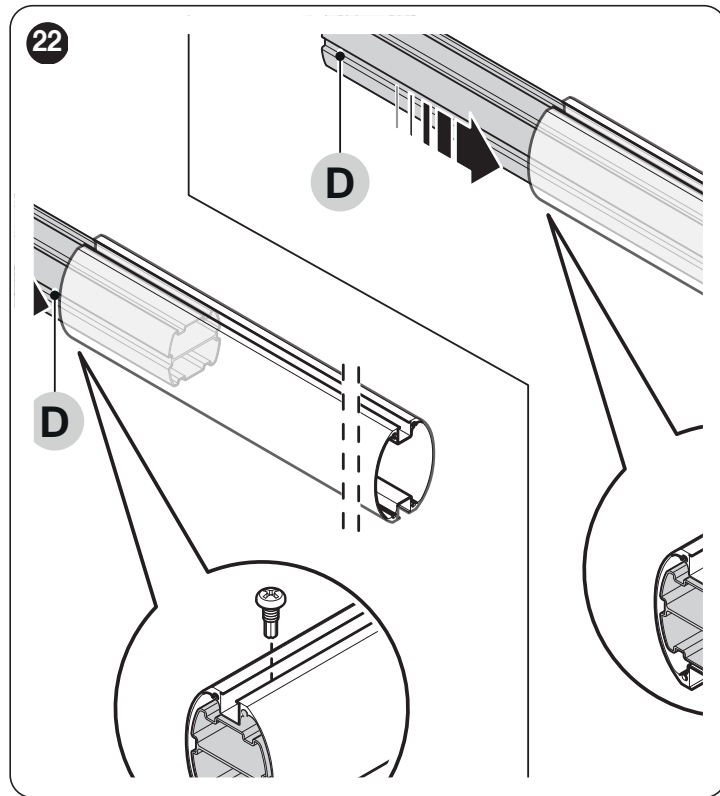


**Il est obligatoire, sur les lisses formées de deux pièces, de fixer le segment de lisse le plus court à la barrière.**

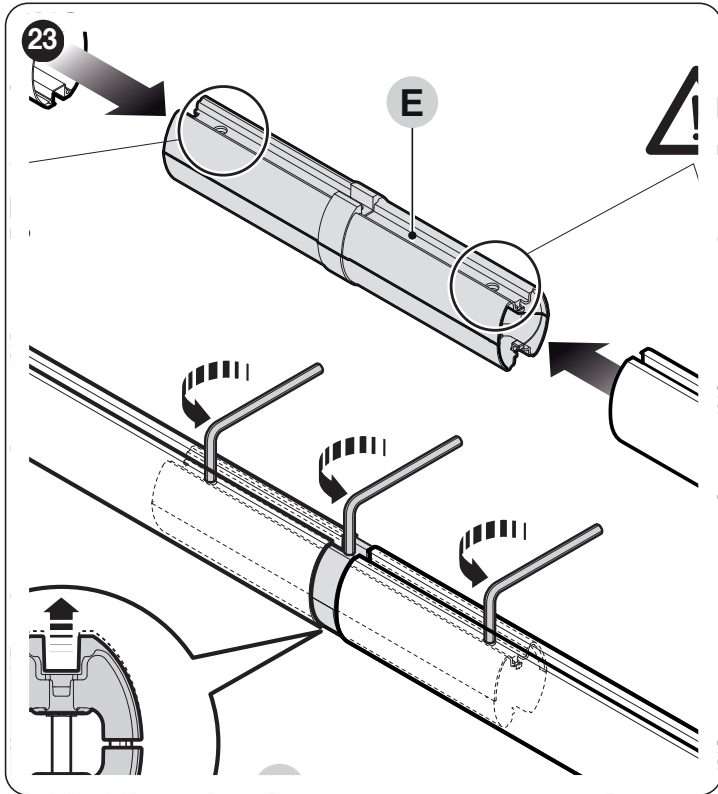
4. placer le couvercle (C) du support et le fixer avec les 6 vis fournies. Laisser les vis desserrées



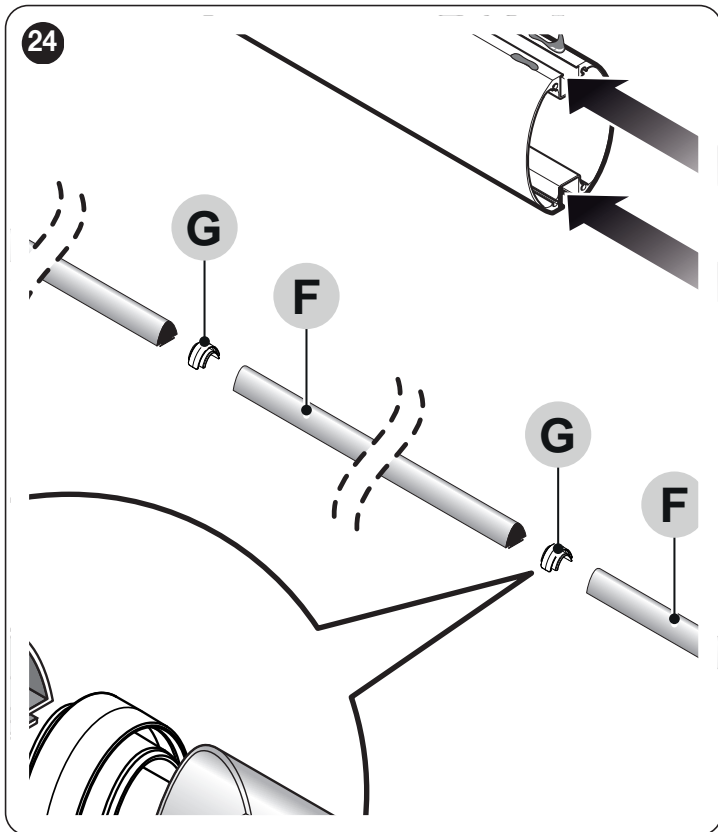
5. insérer le connecteur en aluminium (D) à une extrémité de la lisse plus courte et le bloquer avec la vis fournie



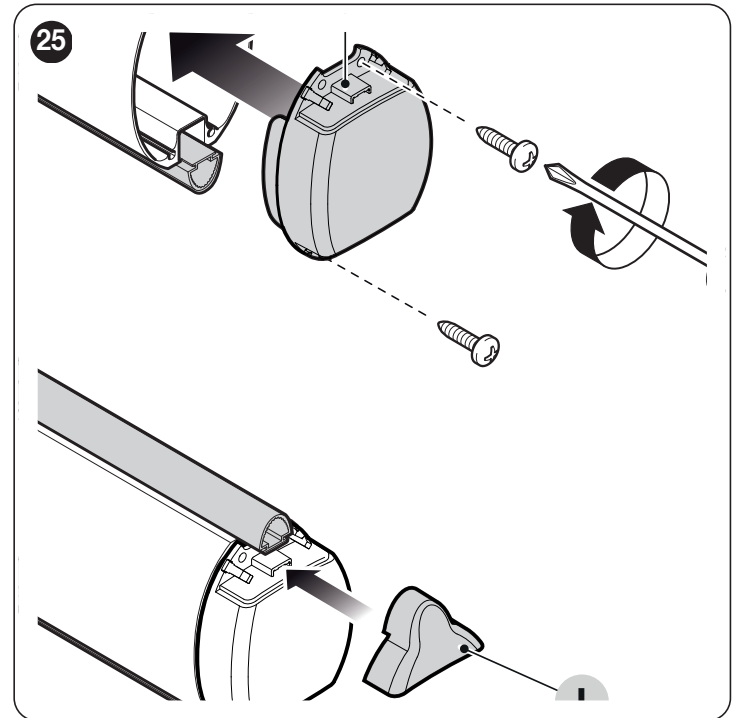
6. **uniquement pour les lisses composées de deux pièces :** enclencher le joint universel (E) dans les extrémités libres des deux lisses, en alignant correctement les trous; dévisser de la même façon les trois vis du joint afin de le fixer à l'intérieur des lisses



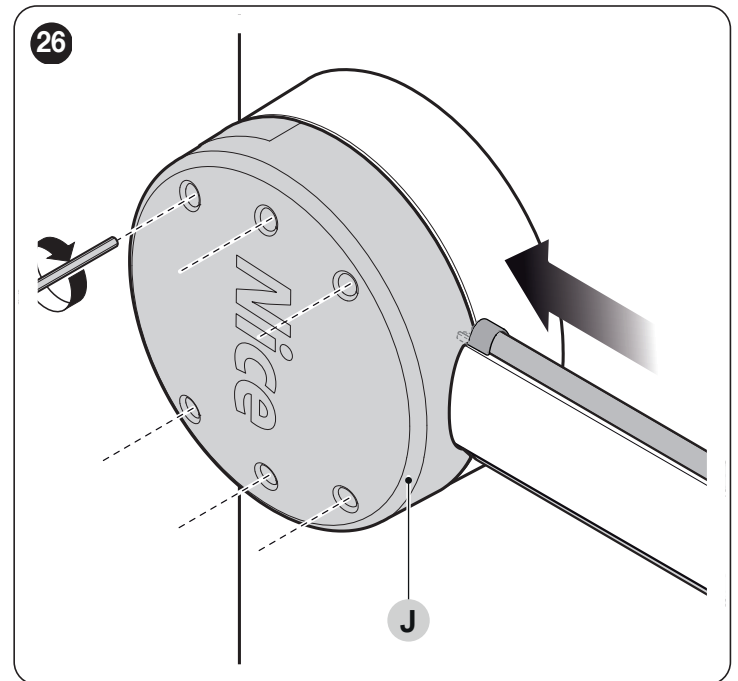
7. graisser légèrement le rail en aluminium des deux côtés  
8. sur toute la longueur de la lisse, insérer dans les fentes les amortisseurs de chocs en caoutchouc (F) en les alternant avec les joints appropriés (G) ; le caoutchouc peut dépasser environ d'1 cm de la fin de la lisse




9. positionner le couvercle de la lisse (H) et le fixer à l'aide des deux vis  
10. positionner et encastrer les deux embouts en caoutchouc (I)



11. insérer la lisse complète dans la coque de support, (J), en le faisant arriver à la butée  
12. visser avec force les 6 vis du support précédemment insérées.

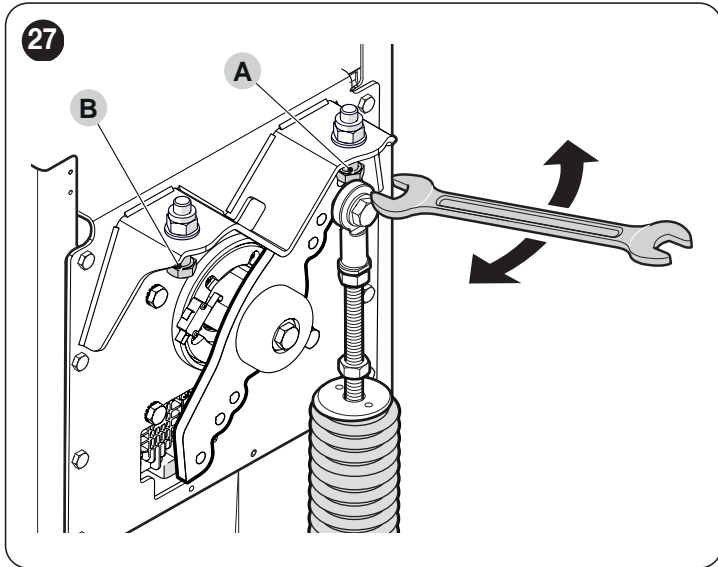


 Après avoir installé la lisse et l'amortisseur de chocs en caoutchouc, avant de continuer, il est important d'installer sur la lisse également d'autres accessoires, s'ils sont prévus. Pour leur installation, se référer aux manuels d'utilisation respectifs.

### 3.9 RÉGLAGE DES FIN DE COURSE MÉCANIQUES

Pour le réglage des fins de course, procéder comme suit :

1. débrayer l'opérateur avec la clé prévue à cet effet (voir le paragraphe « **Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur** »)
2. faire exécuter manuellement une manœuvre complète d'ouverture et une fermeture à la lisse
3. agir sur les vis des butées mécaniques des fins de course (**A - B**) pour ajuster l'alignement horizontal de la lisse, quand elle est fermée, et l'alignement vertical de la lisse, quand elle est ouverte



4. une fois les réglages finis, bien visser les écrous.

### 3.10 ÉQUILIBRAGE DE LA LISSE

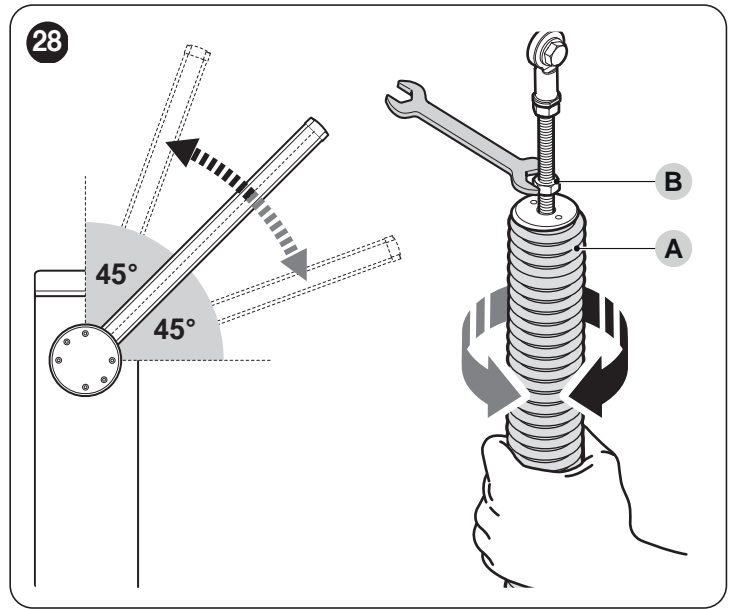
L'opération d'équilibrage de la lisse est de trouver le meilleur équilibre entre le poids total de la lisse, avec les accessoires installés, et la force qui lui est opposée par la tension du ressort d'équilibrage.

Pour vérifier la tension du ressort, procéder comme suit.

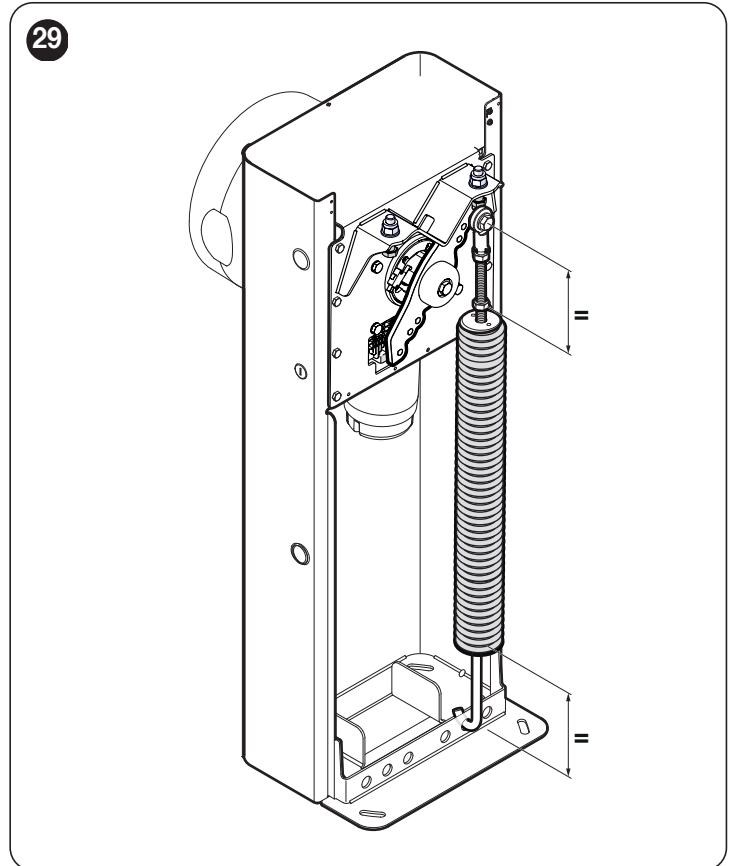
#### Pour les modèles M-BAR (« Figure 28 »)

1. débrayer l'opérateur avec la clé prévue à cet effet (voir le paragraphe « **Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur** »)
2. placer manuellement la lisse à mi-course (45°) et la laisser à l'arrêt
3. si la lisse a tendance à monter, il faut réduire la tension du ressort (**A**) en la tournant manuellement dans le sens des aiguilles d'une montre. En revanche, si la lisse a tendance à descendre, il faut augmenter la tension du ressort en le tournant manuellement dans le sens des aiguilles d'une montre.

**Note** La valeur du déséquilibre est acceptable lorsque la force requise pour déplacer la lisse en ouverture, fermeture et dans toutes les autres positions, est inférieure ou égale à la moitié de la valeur de consigne. La force nécessaire est donc égale à environ 1,5 kg par M3 3,5 kg pour M5 ; 4,5 kg pour M7. La force est mesurée perpendiculairement à la lisse et à 1 m de l'axe de rotation.



4. répéter l'opération en plaçant la lisse même à environ 20° et à environ 70°. Si la lisse reste à l'arrêt dans sa position, cela signifie que son équilibrage est correct ; un léger déséquilibre est autorisé, mais la lisse ne doit jamais se déplacer lourdement



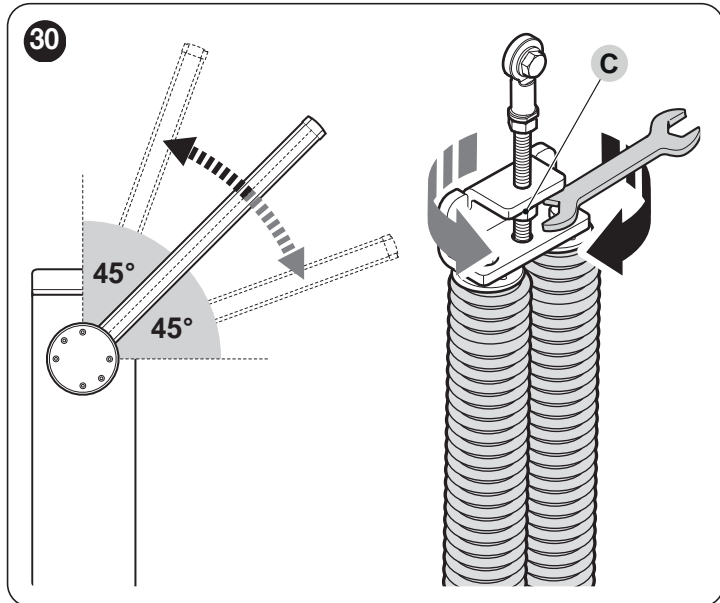
**Note** Vérifier que le ressort est équidistant des deux points de fixation.

5. dévisser l'écrou (**B**) pour bloquer le ressort d'équilibrage
6. embrayer l'opérateur.



### Pour les modèles L-BAR (« Figure 30 »)

1. débrayer l'opérateur avec la clé prévue à cet effet (voir le paragraphe « **Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur** »)
2. placer manuellement la lisse à mi-course (45°) et la laisser à l'arrêt
3. si la lisse a tendance à monter, il faut réduire la tension du ressort en tournant l'écrou (C) dans le sens des aiguilles d'une montre. En revanche, si la lisse a tendance à descendre, il faut augmenter la tension du ressort en tournant l'écrou (C) dans le sens contraire des aiguilles d'une montre.



**Note** La valeur du déséquilibre est acceptable lorsque la force requise pour déplacer la lisse en ouverture, fermeture et dans toutes les autres positions, est inférieure ou égale à la moitié de la valeur de consigne. La force nécessaire est donc égale à environ 6,5 kg. La force est mesurée perpendiculairement à la lisse et à 1 m de l'axe de rotation.

4. répéter l'opération en plaçant la lisse même à environ 20° et à environ 70°. Si la lisse reste à l'arrêt dans sa position, cela signifie que son équilibre est correct ; un léger déséquilibre est autorisé, mais la lisse ne doit jamais se déplacer lourdement embrayer l'opérateur.
- 5.

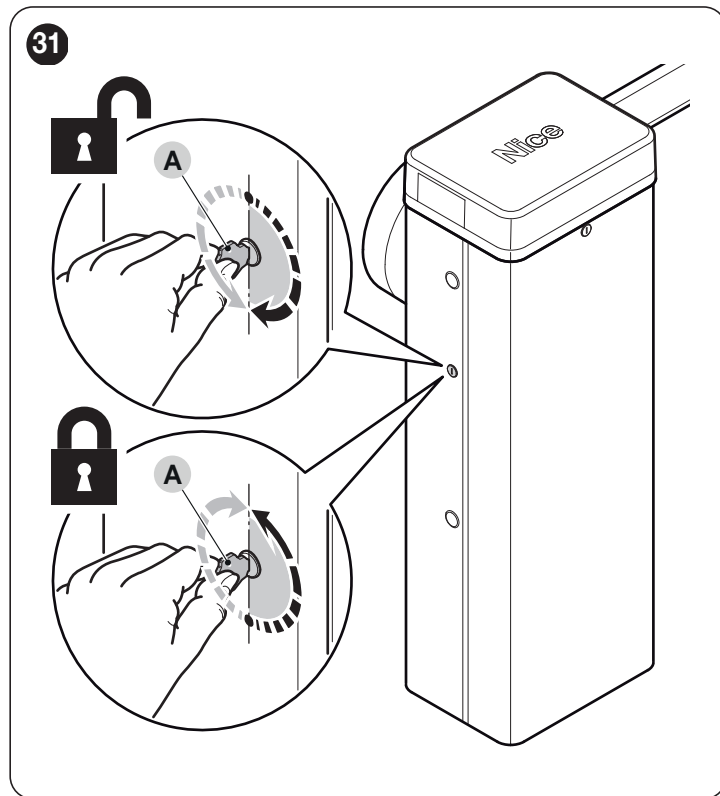
### 3.11 DÉBRAYER ET BLOQUER MANUELLEMENT L'OPÉRATEUR

L'opérateur est muni d'un système de déverrouillage mécanique qui permet d'ouvrir et de fermer manuellement la lisse.

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

Pour effectuer le déverrouillage :

1. insérer et tourner la clé (A) de 180° vers la gauche ou la droite



2. à ce stade, il est possible de déplacer manuellement le vantail dans la position souhaitée.

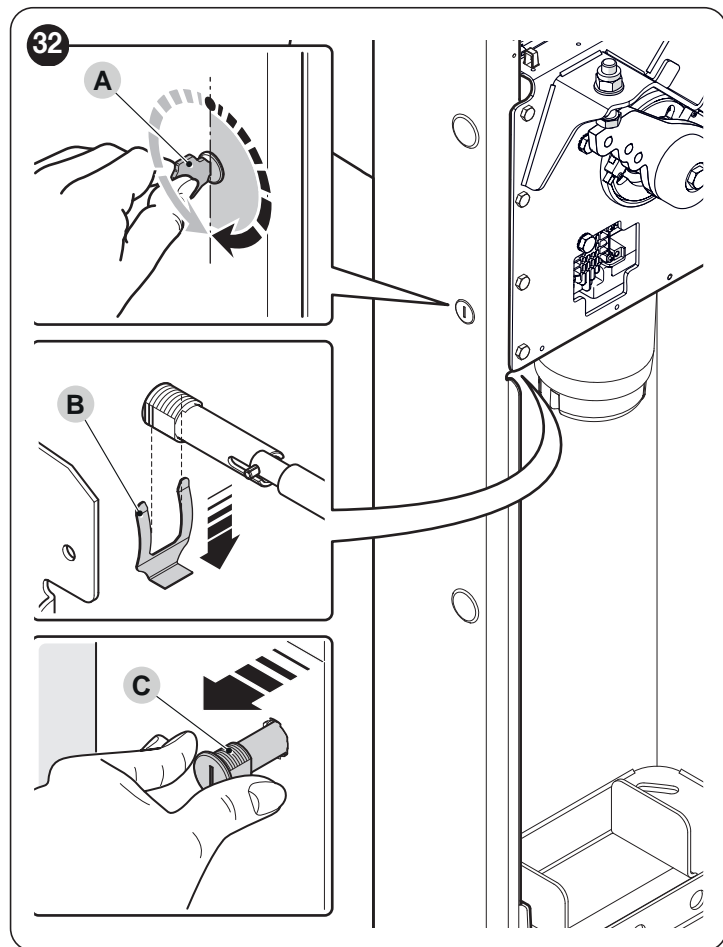
Pour effectuer le blocage :

1. tourner la clé (A) dans sa position initiale
2. retirer la clé.



**Pour déplacer le barillet de serrure sur le côté opposé de l'opérateur :**

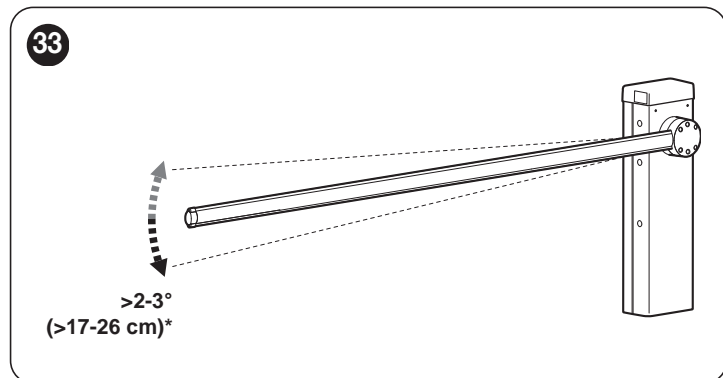
1. introduire et tourner la clé (A) de 180° dans le sens des aiguilles d'une montre
2. de l'intérieur du caisson, tirer vers le bas le ressort en « U » (B) qui verrouille le barillet de serrure
3. enlever le barillet (C) vers l'extérieur du caisson



4. enlever le capuchon en caoutchouc sur le côté opposé du caisson et insérer le barillet de la serrure dans le trou
5. de l'intérieur du caisson, insérer le ressort en « U » du bas vers le haut pour verrouiller le barillet de serrure
6. tourner la clé (A) dans sa position initiale
7. retirer la clé.

**3.12 DÉTECTION ET RÉGLAGE DU JEU DE LA TIGE**

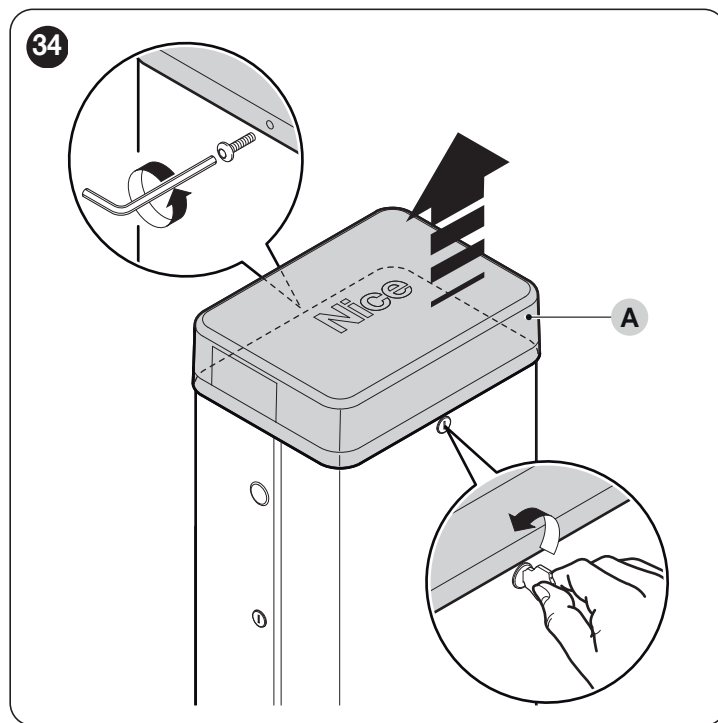
Si vous constatez une oscillation lors de la fermeture/ouverture de plus de 2-3° degrés (>17-26 cm), la vis de réglage doit être ajustée.



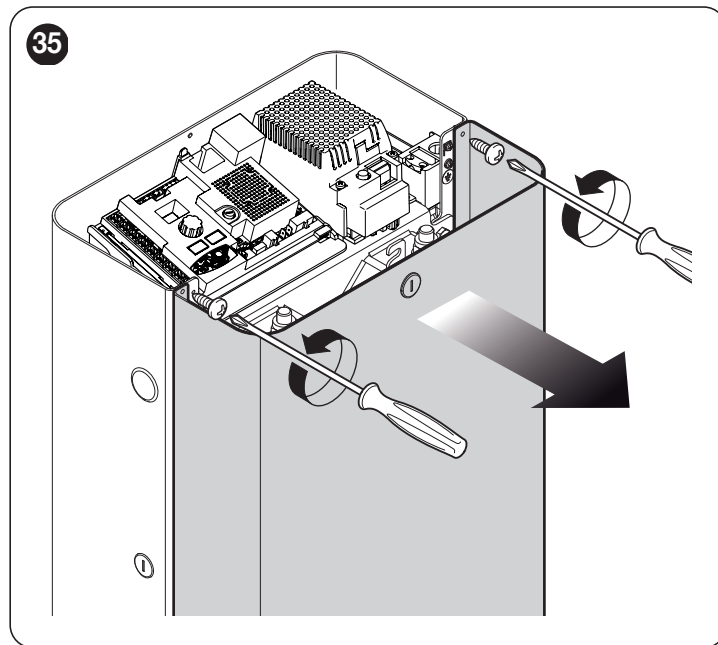
(\*) Exemple pour une longueur de tige de 5 mètres.

Pour effectuer le réglage, procédez comme suit:

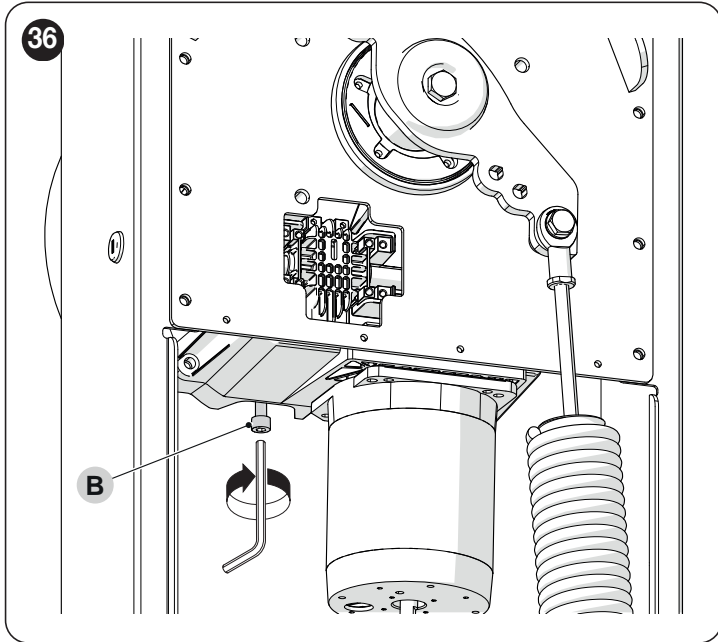
1. retirer le couvercle supérieur (A) de la barrière



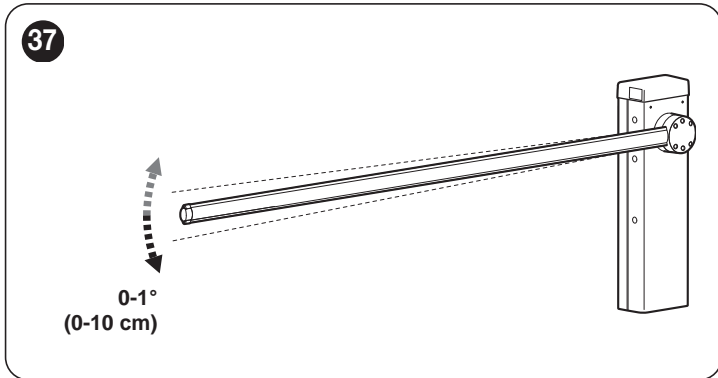
2. dévisser les deux vis qui fixent la porte de l'armoire



3. tourner la vis 90° dans le sens inverse des aiguilles d'une montre de (B).




Une fois le réglage effectué, la portée doit être comprise entre 0-1° (0-10 cm) maximum.



## 4 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

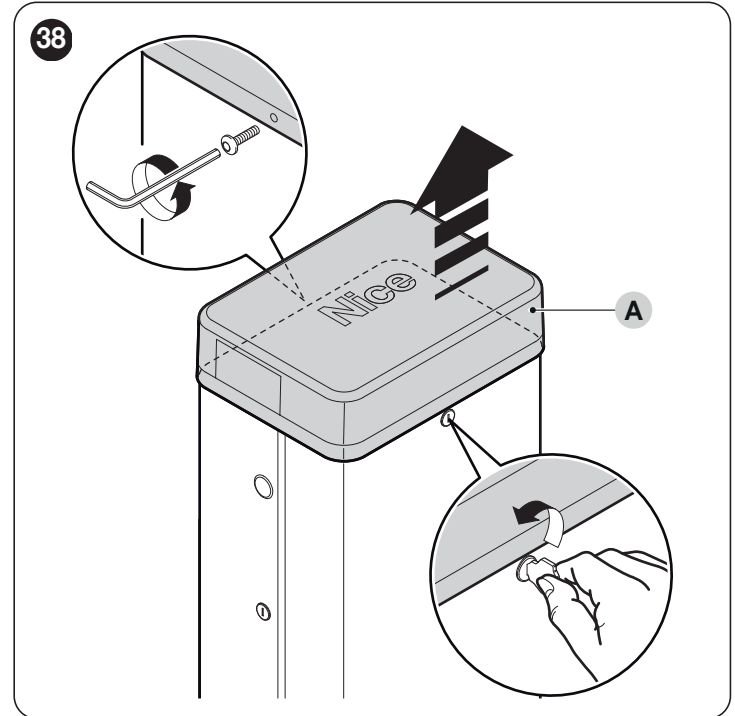
### 4.1 VÉRIFICATIONS PRÉLIMINAIRES

 Toutes les connexions électriques doivent être effectuées en l'absence d'alimentation électrique du secteur et avec l'alimentation de secours débranchée (si elle est présente dans l'automatisme).

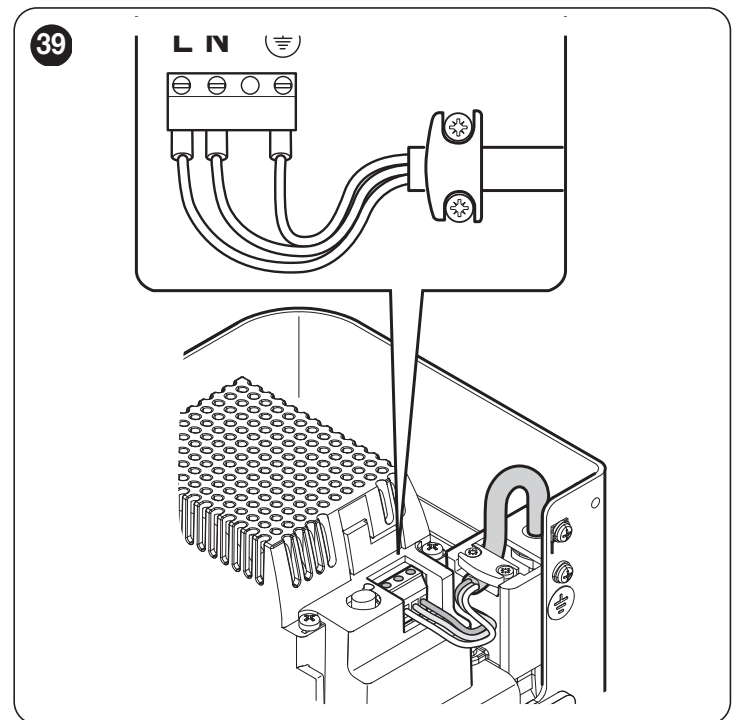
 Les raccordements doivent être effectués exclusivement par un personnel qualifié.

Pour effectuer les raccordements électriques :

1. retirer le couvercle supérieur (A) de la barrière



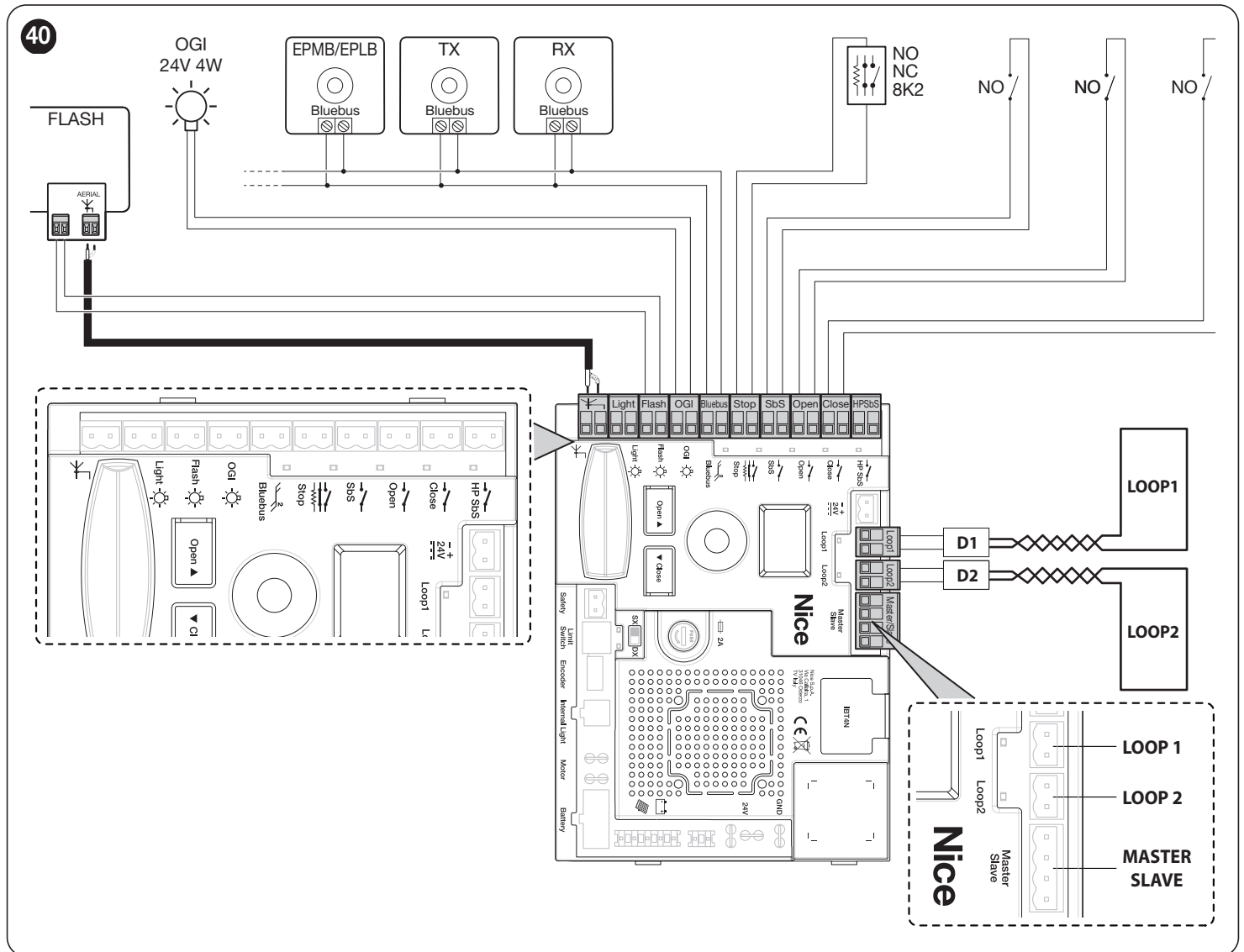
2. acheminer les câbles électriques à l'intérieur de la barrière vers la gauche, en partant de la base vers la centrale de commande  
3. faire passer le câble d'alimentation à travers le serre-câble et le connecter à la borne à 3 broches avec un fusible  
4. serrer le serre-câble en serrant la vis



5. réaliser les connexions des câbles restants, en se référant au schéma de câblage « **Figure 40** ». Pour plus de commodité, les bornes sont amovibles.

## 4.2 SCHÉMA ET DESCRIPTION DES CONNEXIONS

### 4.2.1 SCHÉMA DES CONNEXIONS



### 4.2.2 DESCRIPTION DES CONNEXIONS

Tableau 4

BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES	
Bornes	Description
LIGHT	Sortie pour clignotant « Lumières lisse » ; il est possible de connecter des dispositifs de signalisation à 24V maximum 10W. Elle peut également être programmée pour d'autres fonctions (voir le chapitre « <b>PROGRAMMATION</b> ») ou reconfigurée par le programmeur Oview. Les bandes LED R+G XBA40, XBA60, XBA80 peuvent être connectées en modifiant la programmation.
FLASH	Sortie pour clignotant ; il est possible de connecter des ampoules de 12V maxi. 21 W ou un clignotant <b>Nice LUCY B, MLB</b> ou <b>MLBT</b> . Elle peut également être programmée pour d'autres fonctions (voir le chapitre « <b>PROGRAMMATION</b> ») ou reconfigurée par le programmeur Oview.
OGI	Sortie pour clignotant « Voyant Lisse Ouverte » ; il est possible de raccorder une ampoule de signalisation 24 V maximum 10W. Elle peut également être programmée pour d'autres fonctions (voir le chapitre « <b>PROGRAMMATION</b> ») ou reconfigurée par le programmeur Oview. Les bandes LED R+G XBA40, XBA60, XBA80 peuvent être connectées en modifiant la programmation.
BLUEBUS	Des dispositifs compatibles peuvent être raccordés sur cette borne. Ils sont tous raccordés 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 « <b>BlueBUS</b> ».
STOP	Entrée pour les dispositifs qui, par leur intervention, provoquent l'arrêt immédiat de la manœuvre en cours, suivi d'une brève inversion. En adoptant certaines solutions sur l'entrée, il est possible de connecter des contacts du type « Normalement Fermé », du type « Normalement Ouvert » ou un dispositif à résistance constante. D'autres informations sur STOP sont fournies au paragraphe « <b>Entrée STOP</b> ».
Sbs	Entrée pour dispositifs qui commandent le mouvement en mode Pas à Pas ; on peut y raccorder des contacts de type « Normalement Ouvert ».

## BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Bornes	Description
<b>OPEN</b>	Entrée pour dispositifs qui commandent le mouvement d'ouverture uniquement ; on peut y raccorder des contacts de type « Normalement Ouvert ».
<b>CLOSE</b>	Entrée pour dispositifs qui commandent le mouvement de fermeture uniquement ; on peut y raccorder des contacts de type « Normalement Ouvert ».
<b>HP Sbs</b>	entrée pour les dispositifs qui commandent le mouvement en mode Pas à Pas haute priorité, qui déplacent l'automatisme même s'il est dans l'état de verrouillage ; il est possible de connecter les contacts de type « Normalement Ouvert ».
<b>ANTENNA</b>	Entrée de connexion de l'antenne pour récepteur radio l'antenne est incorporée sur clignotants <b>Nice LUCY B, MLB, MLBT</b> .
<b>INTERNAL LIGHT</b>	Sortie utilisée pour connecter la carte clignotante à LED (XBA7) ou la carte du feu à LED (XBA8). De plus, des clignotements de diagnostic sont effectués. Cela peut être programmé, voir le chapitre « <b>PROGRAMMATION</b> ».
<b>LOOP1</b>	Entrée de type « Normalement Ouverte » pour connecter un détecteur de masse métallique D1. Les modes de fonctionnement associés à cette entrée peuvent être modifiés par le programmeur de la centrale (voir le paragraphe « <b>Loop detector</b> »).
<b>LOOP2</b>	Entrée de type « Normalement Ouverte » pour connecter un détecteur de masse métallique D2. Les modes de fonctionnement associés à cette entrée peuvent être modifiés par le programmeur de la centrale (voir le paragraphe « <b>Loop detector</b> »).
<b>MASTER-SLAVE</b>	Entrée pour la connexion de deux barrières en mode Master-Slave (voir le paragraphe « <b>Opérateur en mode SLAVE</b> »).
<b>SAFETY</b>	Entrée de type « Normalement Fermée » pour connecter un contact « Lisse pivotante » (accessoire en option).

 Si la programmation des sorties est modifiée, vérifier que le dispositif connecté correspond au type de tension choisi.

## 5 VÉRIFICATIONS FINALES ET MISE EN SERVICE

### 5.1 CHOIX DU TYPE DE BARRIÈRE

Sur la centrale, située dans le logement du récepteur OXI, une série de micro-interrupteurs (A) sont présents qui permettent d'identifier le type de barrière associé à la centrale. La configuration des micro-interrupteurs est réglée en usine et la signification est indiquée dans le tableau ci-dessous.

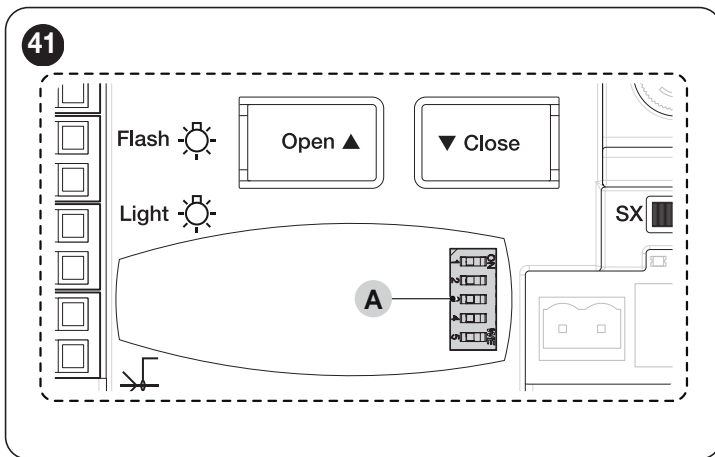


Tableau 5

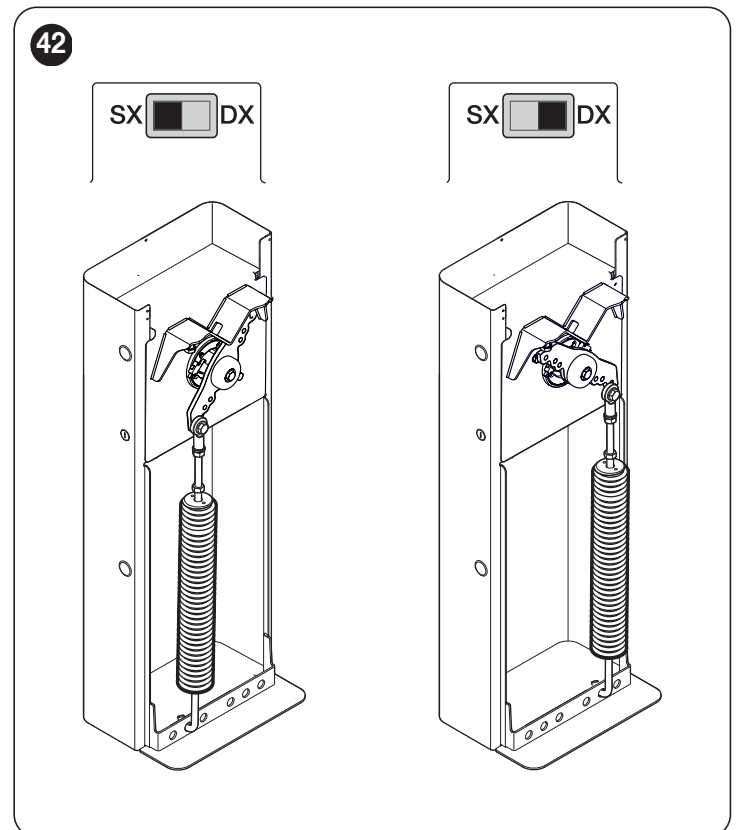
CHOIX DU TYPE DE BARRIÈRE					
Signification de la configuration	Configuration				
	Dip 1	Dip 2	Dip 3	Dip 4	Dip 5
Configuration non autorisée	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF
Installation M3BAR	ON	OFF	OFF	OFF	OFF
Installation M5BAR	OFF	ON	OFF	OFF	OFF
Installation M7BAR	OFF	OFF	ON	OFF	OFF
Installation L9BAR	OFF	OFF	OFF	ON	OFF
Configuration non autorisée	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF

### 5.2 SÉLECTION DE LA DIRECTION

Il faut, en fonction de la position de montage de l'opérateur, choisir la direction de la manœuvre d'ouverture.

Configurer le commutateur comme suit :

- le configurer sur DX (droite) si le ressort est accroché sur le côté droit du levier d'équilibrage (réglage d'usine)
- le configurer sur SX (gauche) si le ressort est accroché sur le côté gauche du levier d'équilibrage



### 5.3 BRANCHEMENT AU SECTEUR



**Le branchement 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.**

Connecter la centrale de commande à une ligne d'alimentation électrique avec mise à la terre de sécurité. Prévoir un dispositif de déconnexion du réseau, avec une distance d'ouverture des contacts qui garantit la déconnexion totale dans les conditions de catégorie de surtension III, ou prévoir un système de prise et de fiche.

Dès que le produit est alimenté, il est conseillé de faire quelques vérifications élémentaires :

1. vérifier que l'écran s'allume.
2. vérifier que les led sur les photocellules clignotent elles aussi (aussi bien sur émetteur que sur transmetteur) ; la fréquence de clignotement n'est pas significative, elle est liée à d'autres facteurs.
3. vérifier que le dispositif connecté à la sortie FLASH ou le clignoteur à LED XBA7, est éteint (avec réglage d'usine).

Dans le cas contraire, couper immédiatement l'alimentation de La centrale de commande et contrôler plus attentivement les branchements électriques.

D'autres informations utiles pour la recherche et le diagnostic des pannes sont fournies dans le paragraphe « **Résolution des problèmes** » (page 30).

### 5.4 RECONNAISSANCE DES DISPOSITIFS

Après le branchement au secteur, il faut faire reconnaître par la centrale de commande les dispositifs connectés aux entrées « **BlueBUS** » et « **STOP** ».



**La phase de reconnaissance doit être exécutée même si aucun dispositif n'est pas raccordé à la centrale.**

Démarrer la procédure en activant le paramètre **Set 1** (voir le chapitre "**PROGRAMMATION**").

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.

### 5.5 RECONNAISSANCE DES POSITIONS DES BUTÉES MÉCANIQUES

Après la reconnaissance des dispositifs, il est nécessaire de procéder à la reconnaissance des positions des butées mécaniques (ouverture maximale et fermeture maximale).

Pour ce faire :

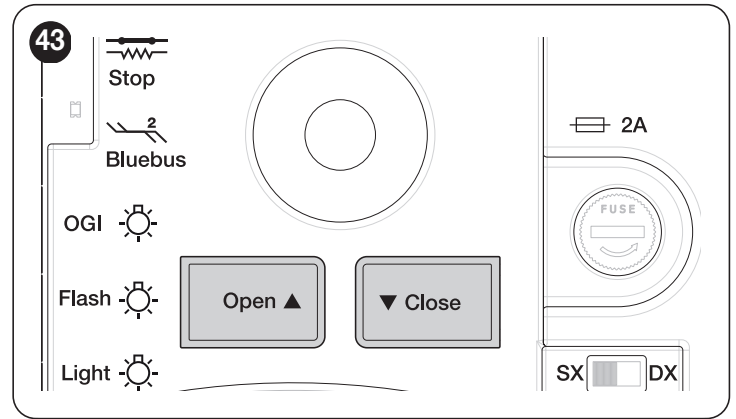
1. débrayer l'opérateur avec la clé prévue à cet effet (voir le paragraphe « **Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur** »)
2. placer manuellement la lisse à mi-course (45°) et la laisser à l'arrêt
3. embrayer l'opérateur
4. démarrer la procédure de recherche en activant le paramètre **Set 2** (voir le chapitre "**PROGRAMMATION**")
5. pendant l'exécution des manœuvres, s'assurer que le levier d'équilibrage de la lisse cogne contre les butées mécaniques du fin de course. Sinon, arrêter la procédure en appuyant sur l'encodeur (A), régler les butées mécaniques du fin de course et répéter la procédure depuis le début



**Ne pas interrompre l'exécution des manœuvres : si cela se produit, il faudra répéter toute la procédure depuis le début.**

### 5.6 VÉRIFICATION DU MOUVEMENT DE LA LISSE

Après avoir effectué la reconnaissance des dispositifs, il est conseillé d'effectuer quelques manœuvres pour vérifier que le mouvement de la barrière est correct.



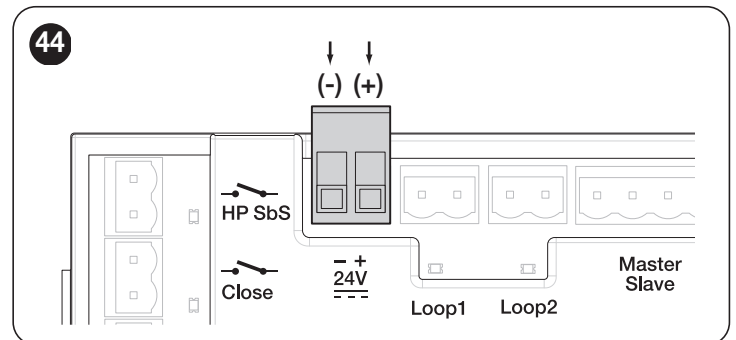
Pour ce faire :

1. appuyer sur la touche **[Open ▲]** pour commander une manœuvre « Ouverture » ; vérifier que la lisse commence à ralentir avant d'atteindre la position d'ouverture
2. appuyer sur la touche **[Close ▼]** pour commander une manœuvre « Fermeture » ; vérifier que la lisse commence à ralentir avant d'atteindre la position de fermeture
3. durant la manœuvre, vérifier que le clignotant à led, s'il est présent, clignote à une fréquence régulière de 0,5 s allumé et 0,5 s éteint
4. 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.

### 5.7 RACCORDEMENTS D'AUTRES DISPOSITIFS

S'il faut alimenter des dispositifs extérieurs, par exemple un récepteur radio 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 24V $\pm$  -30% ÷ +10% avec courant maximum disponible de 500mA.



## 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 de l'installation. La procédure d'essai peut être également utilisée pour vérifier périodiquement les dispositifs qui composent l'automatisme.



**Les phases de l'essai et de la mise en service de l'automatisme doivent être effectuées par du personnel qualifié et expérimenté, qui devra se charger d'établir les essais nécessaires pour vérifier les solutions adoptées en fonction du risque présent et s'assurer du respect de tout ce qui est prévu par les lois, les normes et les réglementations. Notamment il faudra vérifier le respect de toutes les prescriptions de la norme EN 12445 qui établit les méthodes d'essai pour le contrôle des automatismes des portails.**

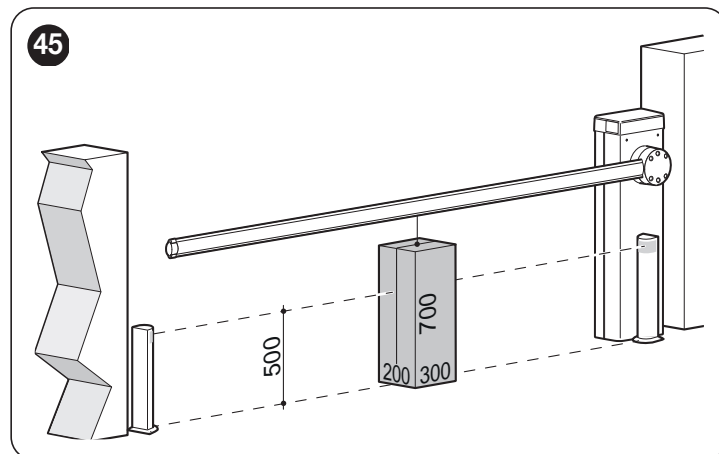
Les dispositifs supplémentaires doivent faire l'objet d'essais spécifiques en termes de fonctionnalités, mais aussi au niveau de leur interaction avec la centrale. Consulter pour cela les manuels d'instructions de chaque dispositif.

### 6.1 ESSAI DE MISE EN SERVICE

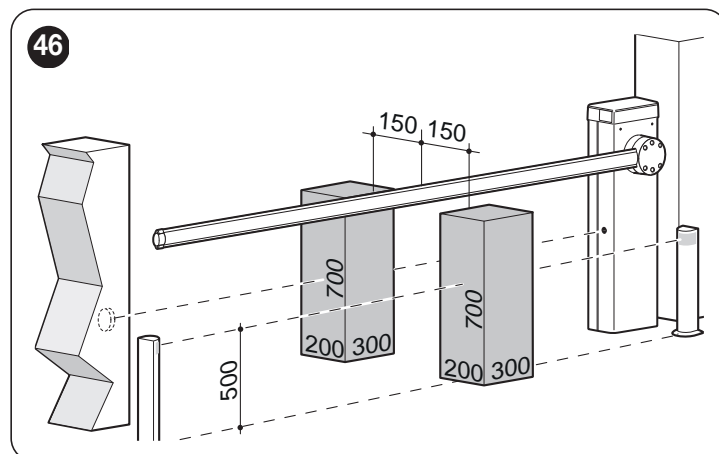
Pour exécuter l'essai :

1. s'assurer du strict respect des instructions fournies au chapitre « **CONSIGNES ET PRÉCAUTIONS GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ** » (page 2)
2. vérifier l'équilibrage correct de la lisse (voir le paragraphe "**Équilibrage de la lisse**")
3. vérifier le bon fonctionnement du déverrouillage manuel (voir le paragraphe "**Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur**")
4. à l'aide des dispositifs de commande (émetteur, bouton de commande, sélecteur à clé, etc.), réaliser des essais d'ouverture, de fermeture et d'arrêt de la lisse, en veillant à ce que le mouvement corresponde bien à ce qui est prévu. Il convient d'effectuer différentes manœuvres pour contrôler la fluidité du mouvement de la lisse et détecter les éventuels défauts de montage et de réglage ainsi que la présence de points de frottement

5. vérifier un à un le fonctionnement correct de tous les dispositifs de sécurité de l'installation (photocellules, barres palpées, etc.)
6. vérifier le fonctionnement correct des photocellules en procédant comme suit :
  - selon qu'une ou deux paires de photocellules sont installées, il faut un ou deux parallélépipèdes d'un matériau rigide (par ex. panneaux de bois) avec les dimensions 70x30x20 cm. Chaque parallélépipède devra présenter trois côtés, un pour chaque dimension, en matériau réfléchissant (ex. : miroir ou peinture blanche brillante) et trois côtés en matériau opaque (ex. : peintes en noir mat). Pour l'essai des photocellules positionnées à 50 cm du sol, poser le parallélépipède au sol alors qu'il doit être soulevé à 50 cm du sol, pour l'essai des photocellules positionnées à 1 m du sol
  - en cas d'essai d'une paire de photocellules, le corps d'essai doit être exactement positionné sous la lisse, au milieu, avec les côtés de 20 cm orientés vers les photocellules et déplacé sur toute la longueur de la lisse

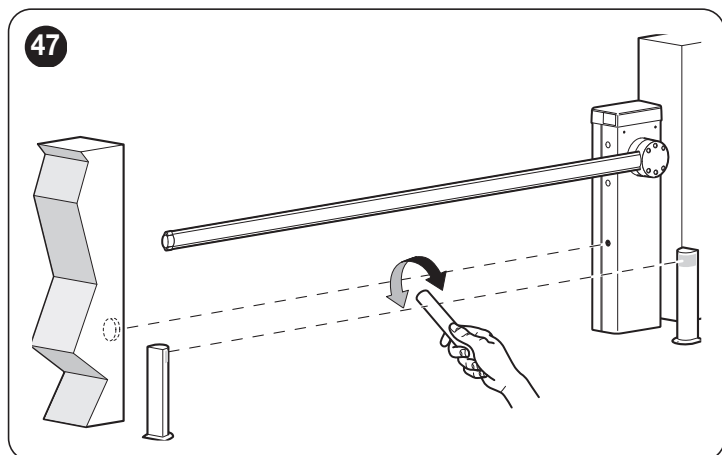


- en cas d'essai de deux paires de photocellules, l'essai doit être effectué tout d'abord individuellement pour chaque paire de photocellules en utilisant un corps d'essai puis répété en utilisant deux corps d'essai; il faut positionner chaque corps d'essai latéralement par rapport au centre de la lisse, à une distance de 15 cm, puis le déplacer sur toute la longueur de la lisse





- durant ces essais, le corps d'essai doit être détecté par les photocellules quelle qu'en soit sa position sur toute la longueur de la lisse
7. s'assurer de l'absence de toute interférence entre les photocellules et d'autres dispositifs :
- avec un barillet (diamètre 5 cm, longueur 30 cm), interrompre l'axe optique qui relie la paire de photocellules, passer tout d'abord à proximité de la photocellule émettrice TX, puis à proximité de la photocellule réceptrice RX et enfin au centre, entre les deux photocellules



- s'assurer de l'intervention effective du dispositif en passant de l'état d'activation à l'état d'alarme et vice versa
  - s'assurer qu'il provoque bien, dans la centrale de commande l'action prévue (ex. : l'inversion du mouvement dans la manœuvre de fermeture)
8. **contrôle de la protection contre le danger de levage** : sur les automatismes à mouvement vertical, s'assurer de l'absence de tout danger de levage. Cet essai peut être exécuté comme suit :
- suspendre au milieu de la lisse un poids de 20 kg (par exemple un sac de gravier)
  - commander une manœuvre d'« ouverture » et s'assurer que, durant cette même manœuvre, la lisse ne dépasse pas la hauteur de 50 cm par rapport à sa position de fermeture
  - si la lisse dépasse cette hauteur, il faut réduire la force du moteur (voir le chapitre "**PROGRAMMATION**")
9. si les situations de risque liées au mouvement de la lisse ont été enregistrées moyennant la limitation de la force d'impact, il faut effectuer la mesure de la force d'impact selon les prescriptions de la norme EN 12445. Si le contrôle de la « force moteur » est utilisé pour aider le système à réduire la force d'impact, essayer et trouver les réglages qui donnent les meilleurs résultats
10. **contrôle de l'efficacité du système de déverrouillage** :
- placer la lisse en position fermée et effectuer le déverrouillage manuel (voir le paragraphe "**Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur**")
  - vérifier que cela se produise sans difficulté
  - vérifier que la force manuelle pour déplacer la lisse en Ouverture ne dépasse pas 200 N (environ 20 Kg)
  - la force est mesurée perpendiculairement à la lisse et à 1 m de l'axe de rotation
11. **contrôle du système de mise hors tension** : intervenir sur le dispositif de mise hors tension et déconnecter toute éventuelle batterie tampon ; s'assurer que toutes les leds prévues sur la centrale sont bien éteintes et qu'à l'envoi d'une commande la lisse ne bouge pas. Contrôler l'efficacité du système de verrouillage pour éviter la connexion involontaire ou non autorisée.

## 6.2 MISE EN SERVICE



**La mise en service ne peut être faite que si toutes les phases d'essai ont été exécutées avec un résultat positif.**



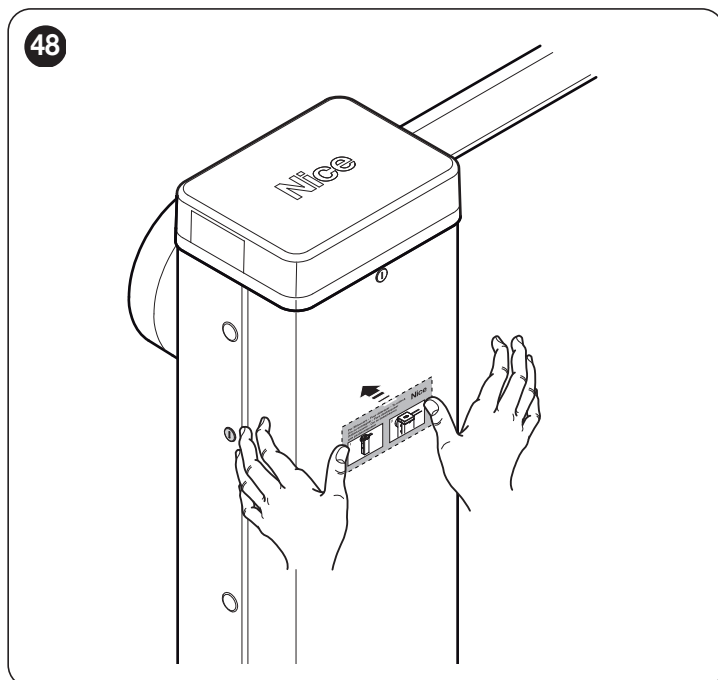
**Avant de mettre l'automatisme en service, informer de manière adéquate le propriétaire sur les dangers et les risques résiduels.**



**La mise en service partielle ou dans des situations « provisoires » n'est pas autorisée.**

Pour effectuer la mise en service :

1. réaliser le dossier technique de l'automatisme qui devra inclure les documents suivants : le schéma complet de l'automatisme, le schéma des connexions électriques effectuées, l'analyse des risques présents et les solutions adoptées, la déclaration de conformité du fabricant de tous les dispositifs utilisés et la déclaration de conformité établie par l'installateur
2. fixer de manière permanente sur la barrière une étiquette ou une plaque indiquant les opérations à effectuer pour le déverrouillage et la manœuvre manuelle "**Figure 48**"



3. fixer sur la barrière une plaque comportant au moins les données suivantes : type d'automatisme, nom et adresse du constructeur (responsable de la « mise en service »), numéro de série, année de construction et label « CE »
4. remplir et remettre au propriétaire la déclaration de conformité de l'automatisme
5. remplir et remettre au propriétaire la déclaration de conformité de l'automatisme le « Manuel d'utilisation » de l'automatisme
6. réaliser et remettre au propriétaire de l'automatisme le « Plan de maintenance » qui réunit les prescriptions pour la maintenance de tous les dispositifs de l'automatisme.



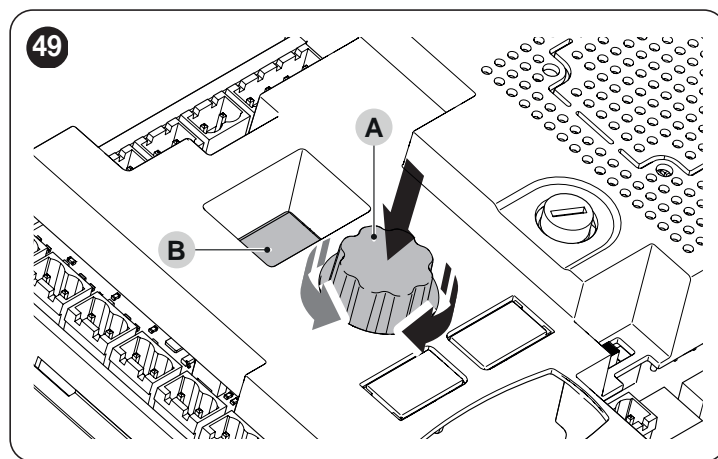
**Pour tous les documents mentionnés ci-dessus, Nice met à disposition les manuels d'instruction et les guides par le biais de son service d'assistance technique.**

## 7 PROGRAMMATION

La programmation de la centrale a lieu par la rotation de l'encodeur incrémental (A), la pression de l'encodeur dans la direction verticale et l'utilisation de l'écran (B).



Se reporter à « **Tableau 6** » pour la liste complète des paramètres et leurs valeurs à sélectionner.



### 7.1 PROGRAMMATION DE LA CENTRALE DE COMMANDE

En tournant dans le sens des aiguilles d'une montre ou dans le sens contraire l'encodeur (A), il est possible de faire défiler sur l'écran (B) les paramètres indiqués dans « **Tableau 6** » qui identifient le menu du premier niveau.

Une fois que le paramètre de premier niveau souhaité a été identifié, en fonction de la programmation à effectuer, en appuyant et en relâchant l'encodeur (A), on passe au deuxième niveau où apparaît la valeur du paramètre mémorisé ou par défaut (écran fixe) par rapport au paramètre de premier niveau qui vient d'être sélectionné.

En tournant l'encodeur (A), les valeurs du deuxième niveau défilent (écran clignotant). Une fois la valeur sélectionnée, en appuyant sur l'encodeur (A), la valeur tout juste choisie est mémorisée et on revient au premier niveau.

Parmi les options des valeurs qui peuvent être affichées, « ESC » et « --- » sont présentes : une fois que « ESC » est sélectionnée, en appuyant et en relâchant l'encodeur (A), on revient aux paramètres de premier niveau sans apporter aucune modification à la programmation, alors que la valeur « --- » identifie une programmation faite avec le programmeur externe Oview et cette valeur ne peut pas être sélectionnée en tant que paramètre simple de deuxième niveau.

Tableau 6

PARAMÈTRES DE PROGRAMMATION			
Signification	Paramètres de I Niveau	Paramètres de II Niveau	Effet après avoir appuyé sur l'encodeur (A)
<b>Installation rapide</b>	<i>B . B . B .</i>	-	Lancer la reconnaissance des dispositifs Bluebus, Alt et reconnaissance cotes dans l'ordre l'un après l'autre
<b>Installation</b>	<i>SEt</i>	<i>1</i>	Reconnaissance des dispositifs reliés à la borne Bluebus et Alt
		<i>2</i>	Reconnaissance positions d'Ouverture et de Fermeture : la valeur de la course de la lisse est détectée, mesurée depuis la butée mécanique de fermeture jusqu'à celle d'ouverture
<b>Programme</b>	<i>Prn</i>	<i>000</i>	<b>Firmware base par défaut</b>
		<i>001</i>	Firmware 1 (Personnalisation du Firmware de base, non utilisé)
		<i>002</i>	Firmware 2 (Personnalisation du Firmware de base, non utilisé)
		<i>003</i>	Firmware 3 (Personnalisation du Firmware de base, non utilisé)
<b>Type de fonctionnement</b>	<i>FD1</i>	<i>oFF</i>	<b>Fonctionnement semi-automatique</b>
		<i>on</i>	Fonctionnement automatique : après une manœuvre d'ouverture, une fois le temps de pause écoulé, une manœuvre de fermeture démarre automatiquement
<b>Fermeture immédiate après photo</b> Il permet de maintenir la lisse en place d'ouverture seulement le temps nécessaire pour le passage des véhicules et des personnes ; une intervention des dispositifs de sécurité, active automatiquement une manœuvre de fermeture après que le temps de refermeture après le passage devant la photocellule se soit écoulé	<i>FD2</i>	<i>1</i>	Fonction active avec le mode Ouverture à la libération : l'intervention d'un dispositif de sécurité provoque l'arrêt de la lisse ; lors de la libération du dispositif, le décompte automatique du compteur « Refermeture après passage devant la photocellule » débute. Lorsque le décompte est terminé, une manœuvre de fermeture commence automatiquement
		<i>2</i>	Fonction active avec le mode Ouverture totale : une intervention d'un dispositif de sécurité provoque l'inversion de la lisse jusqu'à la position d'Ouverture, où commence le décompte du compteur « Temps de refermeture après le passage devant la photocellule ». Lorsque le décompte est terminé, une manœuvre de fermeture commence automatiquement. Remarque : une commande qui provoque l'Ouverture pendant le « Temps de refermeture après le passage devant la photocellule », inhibe la refermeture.
		<i>3</i>	Fonction active avec le mode Ouverture totale 2 : comportement identique à « Ouverture totale », mais dans ce cas, une commande qui provoque l'ouverture n'inhibe pas la refermeture
<b>Sécurité pour Refermeture après le passage devant la photocellule</b> Elle permet de sélectionner quelle sécurité lance la refermeture après l'intervention des photocellules	<i>FD3</i>	<i>1</i>	<b>Photocellules et boucles (configurées comme photocellules)</b>
		<i>2</i>	Uniquement Photocellules
		<i>3</i>	Uniquement boucle (configurée comme photocellules)

PARAMÈTRES DE PROGRAMMATION			
Signification	Paramètres de I Niveau	Paramètres de II Niveau	Effet après avoir appuyé sur l'encodeur (A)
<b>Fermeture dans tous les cas</b>	F04	oFF	<b>Fermeture dans tous les cas exclue</b>
		1	Standard : lorsque la tension du réseau est rétablie après une coupure de courant, si la lisse n'est pas fermée, une manœuvre de fermeture démarre automatiquement, précédée d'un clignotement égal au temps « Fermeture dans tous les cas »
		2	Enregistrer Fermeture automatique : lorsque la tension du réseau est rétablie après une coupure de courant, alors que le temps de pause est en court, la Fermeture automatique avec temps programmé est rétablie
<b>Stand-by</b> À la fin d'une manœuvre et une fois passé le temps de stand-by, la centrale éteint les dispositifs choisis dans la programmation de deuxième niveau afin de réduire les consommations. Lorsqu'une commande est reçue, la centrale rétablit un fonctionnement normal de l'automatisme	F05	oFF	<b>Désactivé</b>
		1	Tout en Stand by : l'écran s'éteint, la sortie Bluebus, les sorties et certains circuits internes
		2	Stand-by Bluebus : la sortie de Bluebus s'éteint
<b>Démarrage</b>	F06	oFF	<b>Désactivé</b>
		oN	Démarrage activé : au début d'une manœuvre de lisse ouverte ou fermée, la puissance maximum est envoyée pour surmonter tout frottement statique
<b>Fonction urgence</b>	F07	oFF	<b>Désactivée</b>
		oN	Lorsqu'il n'y a aucune tension, si la batterie est présente, l'ouverture de la lisse se lance automatiquement
<b>Sélection slave</b>	F09	oFF	<b>Barrière master</b>
		oN	Barrière slave
<b>Anti-effraction</b>	F10	oFF	<b>Désactivée</b>
		oN	Lorsque la lisse est fermée, si la centrale détecte que la lisse est forcée en position d'ouverture, la centrale active une manœuvre de fermeture. REMARQUE : la manœuvre de fermeture anti-effraction doit se terminer dans un temps prédéterminé, s'il est dépassé, la centrale annule la fonction jusqu'à la manœuvre suivante
<b>Temps</b>	t01	0-250	Temps de pause (s) : programmer le délai d'attente souhaité qui passe entre la fin d'une manœuvre d'ouverture et le début d'une manœuvre de fermeture automatique. Fonctionne seulement si le « Fonctionnement automatique » est activé Par défaut : 20
	t02	0-5.0	Pré-clignotement open (s) : permet de programmer le temps de clignotement qui s'écoule entre l'allumage du signal clignotant et le début d'une manœuvre d'Ouverture Par défaut : 0
	t03	0-5.0	Pré-clignotement close (s) : permet de programmer le temps de clignotement qui s'écoule entre l'allumage du signal clignotant et le début d'une manœuvre de Fermeture Par défaut : 0
	t04	0-60	Temps Standby (s) : programme le temps écoulé entre la fin de l'exécution d'une manœuvre et le début de la fonction de veille « Stand-by », si elle est active Par défaut : 60
	t06	0-3.0	Temps de retard de la ventouse : programme dans la centrale le temps écoulé entre la fin d'une manœuvre de fermeture et le début d'une manœuvre d'ouverture quand la ventouse est décrochée. Par défaut : 0,2
	t07	0-250	Temps d'éclairage (s) : programme le temps pendant lequel l'éclairage automatique reste allumé dans les différentes sorties Par défaut : 60
	t09	0-20	Temps Fermeture dans tous les cas (s) Par défaut : 5
	t10	0-250	Temps Referredure après le passage devant la photocellule (s) : programme du temps pour la fonction « Referredure après le passage devant la photocellule » Par défaut : 5
<b>Vitesse manœuvre ouverture</b>	SPo	1	Niveau Vitesse 1 (mini)
		2	Niveau Vitesse 2
		3	Niveau Vitesse 3
		4	<b>Niveau Vitesse 4 (maxi)</b>
<b>Vitesse manœuvre de fermeture</b>	SPc	1	Niveau Vitesse 1 (mini)
		2	Niveau Vitesse 2
		3	Niveau Vitesse 3
		4	<b>Niveau Vitesse 4 (maxi)</b>

PARAMÈTRES DE PROGRAMMATION			
Signification	Paramètres de I Niveau	Paramètres de II Niveau	Effet après avoir appuyé sur l'encodeur (A)
<b>Vitesse ralentissement manœuvre d'ouverture</b>	SL <sub>O</sub>	1	1 (mini)
		2	<b>2 (moyen)</b>
		3	3 (maxi)
<b>Vitesse ralentissement manœuvre de fermeture</b>	SL <sub>C</sub>	1	1 (mini)
		2	<b>2 (moyen)</b>
		3	3 (maxi)
<b>Positionnement ralentissement ouverture</b> Différence entre la position d'ouverture et le point auquel la lisse commence à ralentir	PL <sub>O</sub>	1	<b>0°</b>
		2	environ 10°
		3	environ 20°
<b>Position ralentissement fermeture</b> Différence entre la position de fermeture et le point auquel la lisse commence à ralentir	PL <sub>C</sub>	1	<b>0°</b>
		2	environ 10°
		3	environ 20°
<b>Force en ouverture</b>	FR <sub>O</sub>	1	Niveau force 1 (mini)
		2	Niveau force 2
		3	<b>Niveau force 3 (moyen)</b>
		4	Niveau force 4
		5	Niveau force 5
		6	Niveau force 6 (maxi)
<b>Force en fermeture</b>	FR <sub>C</sub>	1	Niveau force 1 (mini)
		2	Niveau force 2
		3	<b>Niveau force 3 (moyen)</b>
		4	Niveau force 4
		5	Niveau force 5
		6	Niveau force 6 (maxi)
<b>Temps de force</b> Définit le temps d'intervention lorsque la force définie est dépassée. Est exprimé en multiples de 30 ms et les valeurs possibles sont comprises entre 3 (=90 ms) et 32 (=960 ms). En augmentant cette valeur, le temps d'activation augmentera pour la détection ampérométrique des obstacles	LF	3-32	x 30 ms Par défaut : 3
<b>Entrée SbS</b>	in 1	0	Aucune commande
		1	<b>Pas à pas</b>
		3	Ouverture
		4	Fermeture
		6	Pas à pas haute priorité : déplace l'automatisme même s'il est bloqué par une commande de verrouillage
		7	Ouverture et verrouillage automatisme
		8	Fermeture et verrouillage automatisme
		11	Éclairage automatique temporisateur : provoque l'allumage de l'éclairage automatique, qui s'éteint quand le délai de l'éclairage automatique se termine
		12	Éclairage automatique on/off : activer ou désactiver l'éclairage automatique, l'extinction de l'éclairage se produit à la fin du délais de l'éclairage automatique
		16	Photo
		19	Déverrouille l'automatisme et ouvre
		20	Déverrouille l'automatisme et ferme
		21	Active Ouverture par les photocellules Bluebus
		22	Désactive Ouverture par les photocellules Bluebus
		25	Pas à pas barrière master et slave
		26	Ouvre barrière master et slave
		27	Ferme barrière master et slave
28	Pas à pas barrière slave		
29	Ouvre barrière slave		
30	Ferme barrière slave		

**PARAMÈTRES DE PROGRAMMATION**

Signification	Paramètres de I Niveau	Paramètres de II Niveau	Effet après avoir appuyé sur l'encodeur (A)
<b>Entrée Open</b>	n2	0	Aucune commande
		1	Pas à pas
		3	<b>Ouverture</b>
		4	Fermeture
		6	Pas à pas haute priorité : déplace l'automatisme même s'il est bloqué par une commande de verrouillage
		7	Ouverture et verrouillage automatisme
		8	Fermeture et verrouillage automatisme
		11	Éclairage automatique temporisateur : provoque l'allumage de l'éclairage automatique, qui s'éteint quand le délai de l'éclairage automatique se termine
		12	Éclairage automatique on/off : activer ou désactiver l'éclairage automatique, l'extinction de l'éclairage se produit à la fin du délais de l'éclairage automatique
		16	Photo
		19	Déverrouille l'automatisme et ouvre
		20	Déverrouille l'automatisme et ferme
		21	Active Ouverture par les photocellules Bluebus
		22	Désactive Ouverture par les photocellules Bluebus
		25	Pas à pas Master
		26	Ouvre barrière master et slave
		27	Ferme barrière master et slave
		28	Pas à pas barrière slave
		29	Ouvre barrière slave
		30	Ferme barrière slave
<b>Entrée Close</b>	n3	0	Aucune commande
		1	Pas à pas
		3	Ouverture
		4	<b>Fermeture</b>
		6	Pas à pas haute priorité : déplace l'automatisme même s'il est bloqué par une commande de verrouillage
		7	Ouverture et verrouillage automatisme
		8	Fermeture et verrouillage automatisme
		11	Éclairage automatique temporisateur : provoque l'allumage de l'éclairage automatique, qui s'éteint quand le délai de l'éclairage automatique se termine
		12	Éclairage automatique on/off : activer ou désactiver l'éclairage automatique, l'extinction de l'éclairage se produit à la fin du délais de l'éclairage automatique
		16	Photo
		19	Déverrouille et ouvre
		20	Déverrouille et ferme
		21	Active Ouverture par les photocellules Bluebus
		22	Désactive Ouverture par les photocellules Bluebus
		25	Pas à pas barrière master et slave
		26	Ouvre barrière master et slave
		27	Ferme barrière master et slave
		28	Pas à pas barrière slave
		29	Ouvre barrière slave
		30	Ferme barrière slave

PARAMÈTRES DE PROGRAMMATION			
Signification	Paramètres de I Niveau	Paramètres de II Niveau	Effet après avoir appuyé sur l'encodeur (A)
Entrée HP SbS	104	0	Aucune commande
		1	Pas à pas
		3	Ouverture
		4	Fermeture
		6	<b>Pas à pas haute priorité : déplace l'automatisme même s'il est bloqué par une commande de verrouillage</b>
		7	Ouverture et verrouillage automatisme
		8	Fermeture et verrouillage automatisme
		11	Éclairage automatique temporisateur : provoque l'allumage de l'éclairage automatique, qui s'éteint quand le délai de l'éclairage automatique se termine
		12	Éclairage automatique on/off : activer ou désactiver l'éclairage automatique, l'extinction de l'éclairage se produit à la fin du délais de l'éclairage automatique
		16	Photo
		19	Déverrouille et ouvre
		20	Déverrouille et ferme
		21	Active Ouverture par les photocellules Bluebus
		22	Désactive Ouverture par les photocellules Bluebus
		25	Pas à pas barrière master et slave
		26	Ouvre barrière master et slave
		27	Ferme barrière master et slave
		28	Pas à pas barrière slave
		29	Ouvre barrière slave
		30	Ferme barrière slave
Séquence commandes associées aux entrées Pas à pas	5E1	1	Mode « industriel » : ouverture en semi-automatique, Fermeture homme mort
		2	Ouverture - Stop - Fermeture - Stop
		3	Ouverture - stop - fermeture - ouverture
		5	<b>Pas à pas fonct. collectif 1</b>
		6	Homme mort
Séquence commandes associées à l'entrée Ouverture	5E3	1	Ouverture - stop - ouverture
		2	<b>Ouverture fonct. collectif 1</b>
		3	Ouverture homme mort
Séquence commandes associées à l'entrée Fermeture	5E4	1	Fermeture - stop - fermeture
		2	<b>Fermeture fonct. collectif 1</b>
		3	Fermeture homme mort
Mode de fonctionnement photocellules BlueBus et entrée PHOTO	5E5	1	<b>Stop et inversion : une intervention d'une photocellule au cours de la manœuvre de fermeture arrête la manœuvre et inverse le mouvement</b>
		4	Arrêt temporaire : l'intervention d'une photocellule au cours de la manœuvre de fermeture arrête la manœuvre. Lorsque la photocellule se libère, la lisse s'ouvre de nouveau
		5	Arrêt temporaire 2 : une intervention lors de la fermeture manœuvre de Fermeture arrête la manœuvre. Lorsque la photocellule se libère, la lisse se referme
Fonction d'entrée Stop à l'ouverture	5E6	1	Alt : arrête instantanément la manœuvre en cours
		2	<b>Alt et brève inversion : arrête instantanément la manœuvre en cours et effectue une brève inversion pendant la fermeture</b>
Fonction d'entrée Stop à la fermeture	5E7	1	Alt : arrête instantanément la manœuvre en cours
		2	<b>Alt et brève inversion : arrête instantanément la manœuvre en cours et effectue une brève inversion pendant l'ouverture</b>
Fonction Détection obstacle ouverture	5E8	2	<b>Alt et brève inversion : arrête instantanément la manœuvre en cours et effectue une brève inversion pendant la fermeture</b>
		3	Alt et inversion : arrête instantanément la manœuvre en cours et effectue une inversion complète pendant la fermeture
Fonction Détection obstacle fermeture	5E9	2	Alt et brève inversion : arrête instantanément la manœuvre en cours et effectue une brève inversion pendant l'ouverture
		3	<b>Alt et inversion : arrête instantanément la manœuvre en cours et effectue une inversion complète pendant l'ouverture</b>
Fonction entrée boucle 1	L01	1	<b>Ouverture, avec une séquence ouverture - ouverture (entrée de type normalement ouvert NO)</b>
		2	Fermeture, avec séquence fermeture-fermeture (entrée de type normalement ouverte NO)
		4	Photocellule (entrée de type normalement fermée NF)



**PARAMÈTRES DE PROGRAMMATION**

Signification	Paramètres de I Niveau	Paramètres de II Niveau	Effet après avoir appuyé sur l'encodeur (A)
<b>Fonction entrée boucle 2</b>	L02	1	Ouverture, avec une séquence ouverture - ouverture (entrée de type normalement ouvert NO)
		2	<b>Fermeture, avec séquence fermeture-fermeture (entrée de type normalement ouverte NO)</b>
		4	Photocellule (entrée de type normalement fermée NF)
<b>Fonction sortie Light</b> Consulter « <b>Tableau 7</b> » pour plus d'informations sur les paramètres individuels	ou 1	0	Feu clignotant 24V
		1	Ogi
		2	Lisse fermée
		3	Lisse ouverte
		4	<b>Clignotant éclairage lisse</b>
		5	Voyant maintenance
		6	Éclairage automatique
		7	Feu rouge unidirectionnel
		8	Feu rouge
		9	Feu vert
		10	Canal radio n°1
		11	Canal radio n°2
		12	Canal radio n°3
		13	Canal radio n°4
<b>Fonction sortie Flash</b> Consulter « <b>Tableau 7</b> » pour plus d'informations sur les paramètres individuels	ou 2	0	Feu clignotant 24V
		1	<b>Feu clignotant 12V</b>
		2	Ogi
		3	Lisse fermée
		4	Lisse ouverte
		5	Clignotant éclairage lisse
		6	Voyant maintenance
		7	Éclairage automatique
		9	Feu rouge
		10	Feu vert
		11	Canal radio n°1
		12	Canal radio n°2
		13	Canal radio n°3
		14	Canal radio n°4
<b>Fonction sortie Ogi</b> Consulter « <b>Tableau 7</b> » pour plus d'informations sur les paramètres individuels	ou 3	0	Feu clignotant 24V
		1	<b>Ogi</b>
		2	Lisse fermée
		3	Lisse ouverte
		4	Clignotant éclairage lisse
		5	Voyant maintenance
		6	Éclairage automatique
		7	Feu tricolore vert unidirectionnel
		8	Feu rouge
		9	Feu vert
		10	Canal radio n°1
		11	Canal radio n°2
		12	Canal radio n°3
		13	Canal radio n°4
14	Ventouse		

PARAMÈTRES DE PROGRAMMATION			
Signification	Paramètres de I Niveau	Paramètres de II Niveau	Effet après avoir appuyé sur l'encodeur (A)
<b>Fonction sortie Internal Light</b> Consulter « <b>Tableau 7</b> » pour plus d'informations sur les paramètres individuels	004	0	<b>Feu clignotant 24V</b>
		1	Ogi
		2	Lisse fermée
		3	Lisse ouverte
		4	Éclairage automatique
		5	Feu rouge
		6	Feu vert
		7	Feu à sens unique
		8	Feu à sens unique alterné
9	Feu pour piéton		
<b>Affiche le nombre de manœuvres programmées</b>	00P	A b c	"a"= unité, "b"= millier, "c"= millions (appuyer sur l'encodeur (A) pour défiler entre les valeurs individuelles)
<b>Affiche le nombre de manœuvres effectuées</b>	00E	t u v	"t"= unité, "u"= millier, "v"= millions (appuyer sur l'encodeur (A) pour défiler entre les valeurs individuelles)
<b>Effacement données</b>	Er5	1	Efface dispositifs BlueBus
		2	Efface Cotes
		3	Efface les valeurs des fonctions et rétablit les valeurs par défaut
		5	Efface Tout
<b>Affiche la version du firmware</b>	F ir	n m	"n", "m"= version firmware carte, de 3 chiffres en 3 chiffres (appuyer 2 fois sur l'encodeur (A)) Exemple : premier chiffre «HEO », deuxième chiffre « 2b »
<b>Affiche la version du hardware</b>	h dr	p q r	"p", "q", "r"= version hardware carte, de 3 chiffres en 3 chiffres (appuyer 3 fois sur l'encodeur (A)) Exemple : premier chiffre « 626 », deuxième chiffre « -Ar », troisième chiffre « 00 »
<b>Diagnostic</b>	d in		Voir le paragraphe « <b>Diagnostic de l'écran</b> »

**Tableau 7**

SUPPLÉMENT - LÉGENDE DES PARAMÈTRES	
Paramètre	Description
<b>Paramètres sorties OU1, OU2, OU3</b>	
<b>Feu clignotant 24V</b>	Le clignotement de l'ampoule (0,5 secondes allumée, 0,5 seconde éteinte) indique qu'une manœuvre est en cours Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
<b>Feu clignotant 12V</b>	Le clignotement de l'ampoule (0,5 secondes allumée, 0,5 seconde éteinte) indique qu'une manœuvre est en cours Sortie active 12 Vcc/maxi. 21 W
<b>Ogi</b>	Voyant éteint : lisse fermée Clignotement lent : manœuvre d'ouverture Clignotement rapide : manœuvre de fermeture Voyant allumé fixe : lisse ouverte Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
<b>Lisse fermée</b>	Voyant allumé : lisse fermée Voyant éteint = lisse dans d'autres positions Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
<b>Lisse ouverte</b>	Voyant allumé : lisse ouverte Voyant éteint = application dans d'autres positions Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
<b>Clignotant éclairage lisse</b>	Le clignotement de l'ampoule (0,5 seconde allumée, 0,5 seconde éteinte) est présent lors de l'exécution d'une manœuvre et lorsque la lisse est à l'arrêt Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
<b>Voyant maintenance</b>	Indique le nombre de manœuvres effectuées Voyant allumé pendant 2 secondes au début de la manœuvre d'ouverture = nombre de manœuvres inférieur à 80% Voyant clignotant durant toute la manœuvre : nombre de manœuvres entre 80 et 100% Voyant toujours clignotant : nombre de manœuvres supérieur à 100 %
<b>Éclairage automatique</b>	Lumière allumée pendant la durée de la manœuvre. À la fin de la manœuvre, elle reste allumée le temps de l'éclairage automatique
<b>Feu rouge</b>	Clignotement lent : manœuvre de fermeture Lumière fixe : lisse fermée Lumière éteinte = lisse dans d'autres positions Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
<b>Feu pour piéton</b>	Lisse fermée : feu vert à l'intérieur, feu rouge à l'extérieur Lisse ouverte : feu rouge à l'intérieur, feu vert à l'extérieur Lisse dans d'autres positions : feu rouge à l'intérieur, feu vert à l'extérieur

**SUPPLÉMENT - LÉGENDE DES PARAMÈTRES**

Paramètre	Description
<b>Canal radio 1</b>	Active la sortie lors de l'envoi de la commande 1 avec l'émetteur, la commande vers la centrale est ignorée Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
<b>Canal radio 2</b>	Active la sortie lors de l'envoi de la commande 2 avec l'émetteur, la commande vers la centrale est ignorée Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
<b>Canal radio 3</b>	Active la sortie lors de l'envoi de la commande 3 avec l'émetteur, la commande vers la centrale est ignorée Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
<b>Canal radio 4</b>	Active la sortie lors de l'envoi de la commande 4 avec l'émetteur, la commande vers la centrale est ignorée Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
<b>Ventouse</b>	Active lorsque la lisse est fermée : au début d'une manœuvre d'ouverture, la sortie se désactive et une fois le « Temps ventouse » passé, l'ouverture commence Sortie active 24 Vcc/maxi. 10 W
<b>Paramètres sorties OU4 (avec accessoire xba7)</b>	
<b>Feu clignotant 24V</b>	Lampe clignotante durant la manœuvre (0,5 secondes allumée ; 0,5 secondes éteinte)
<b>Ogi</b>	Lumière éteinte : lisse fermée Clignotement lent : manœuvre d'ouverture Clignotement rapide : manœuvre de fermeture Lumière allumée : lisse ouverte
<b>Lisse fermée</b>	Lumière allumée : lisse fermée Lumière éteinte = lisse dans d'autres positions
<b>Lisse ouverte</b>	Lumière allumée : lisse ouverte Lumière éteinte = lisse dans d'autres positions
<b>Éclairage automatique</b>	Lumière allumée pendant la durée de la manœuvre. À la fin de la manœuvre, elle reste allumée le temps de l'éclairage automatique
<b>Paramètres sorties OU4 (avec accessoire xba8)</b>	
<b>Feu rouge</b>	Clignotement lent : manœuvre de fermeture Feu rouge fixe : lisse fermée Lumière éteinte application dans d'autres positions
<b>Feu vert</b>	Clignotement lent : manœuvre d'ouverture Feu vert fixe : lisse ouverte Lumière éteinte = application dans d'autres positions
<b>Feu à sens unique</b>	Feu vert : lisse ouverte Feu rouge : dans tous les autres cas
<b>Feu à sens unique alterné</b>	Pour le fonctionnement dans ce mode, il faut passer les commandes à la centrale de la façon suivante : Commandes pour l'intérieur : Entrée 2 ou boucle 1 configuré comme ouverture Commandes pour l'extérieur : Entrée 3 ou boucle 2 configurés comme ouverture Fonctionnement : commande d'ouverture de l'intérieur, le feu vert s'active à l'intérieur et le feu rouge à l'extérieur, donnant ainsi la priorité à ceux qui sont à l'intérieur commande d'ouverture de l'extérieur, le feu vert s'allume à l'extérieur et le feu rouge à l'intérieur, donnant ainsi la priorité à ceux qui sont à l'extérieur Lorsque la lisse est fermée ou en cours de fermeture, le feu est rouge des deux côtés
<b>Feu pour piéton</b>	Lisse fermée : feu vert à l'intérieur, feu rouge à l'extérieur Lisse ouverte : feu rouge à l'intérieur, feu vert à l'extérieur Lisse dans d'autres positions : feu rouge à l'intérieur, feu vert à l'extérieur

## 7.2 FONCTIONS SPÉCIALES

### 7.2.1 FONCTION « MANŒUVRE DANS TOUS LES CAS »

Cette fonction permet de faire fonctionner l'automatisme même lorsque certains dispositifs de sécurité ne fonctionnent pas correctement ou sont hors d'usage. Il est possible de commander l'automatisme en mode « **homme-mort** » en procédant comme suit :

1. envoyer une commande pour actionner la barrière, à l'aide d'un émetteur ou d'un sélecteur à clé, etc. Si tout fonctionne correctement, la barrière se déplacera normalement. Dans le cas contraire, procéder avec le point 2
2. dans les 3 secondes, réactiver la commande et la garder active
3. après 2 secondes environ, la barrière effectuera la manœuvre demandée en mode « **Homme mort** ». La barrière continuera à se déplacer tant que la commande sera actionnée.



**Lorsque les dispositifs de sécurité ne fonctionnent pas, le signal clignotant fera quelques clignotements pour indiquer le type de problème. Pour vérifier le type d'erreur, se référer au chapitre « Signalisations avec le feu clignotant » (page 34).**

### 7.2.2 FONCTION « AVIS DE MAINTENANCE »

Cette fonction permet de signaler lorsqu'il convient d'effectuer un contrôle de maintenance de l'automatisme.

Le paramètre « Avis de maintenance » peut être réglé à l'aide du programmeur **Oview**.

Le signal de demande de maintenance se produit à l'aide du clignotant Flash ou du voyant de maintenance, selon la programmation configurée.



**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 « Tableau 8 »).**

Tableau 8

AVIS DE MAINTENANCE AVEC FLASH ET VOYANT DE MAINTENANCE		
Nombre de manœuvres	Signalisation sur Flash	Signalisation sur voyant de maintenance
<b>Inférieur à 80 % de la limite</b>	Normal (0,5 s allumé, 0,5 s éteint)	Allumé pendant 2 s au début de l'ouverture
<b>Entre 81 et 100% de la limite</b>	Au début de la manœuvre, il reste allumé pendant 2 secondes	Clignote pendant toute la durée de la manœuvre
<b>Au-delà de 100% de la limite</b>	Au début et à la fin de la manœuvre, il reste allumé pendant 2 s, puis continue normalement	Clignote toujours

## 7.2.3 VÉRIFICATION DU NOMBRE DE MANŒUVRES EFFECTUÉES

Il est possible de vérifier le nombre de manœuvres effectuées par la centrale de commande (voir « **Tableau 6** ») ou avec le programmeur **Oview**, à l'option « Maintenance ».

### 7.2.4 REMISE À ZÉRO DU COMPTEUR DE MANŒUVRES

Après avoir effectué la maintenance de l'installation, il faut mettre à zéro le compteur des manœuvres.

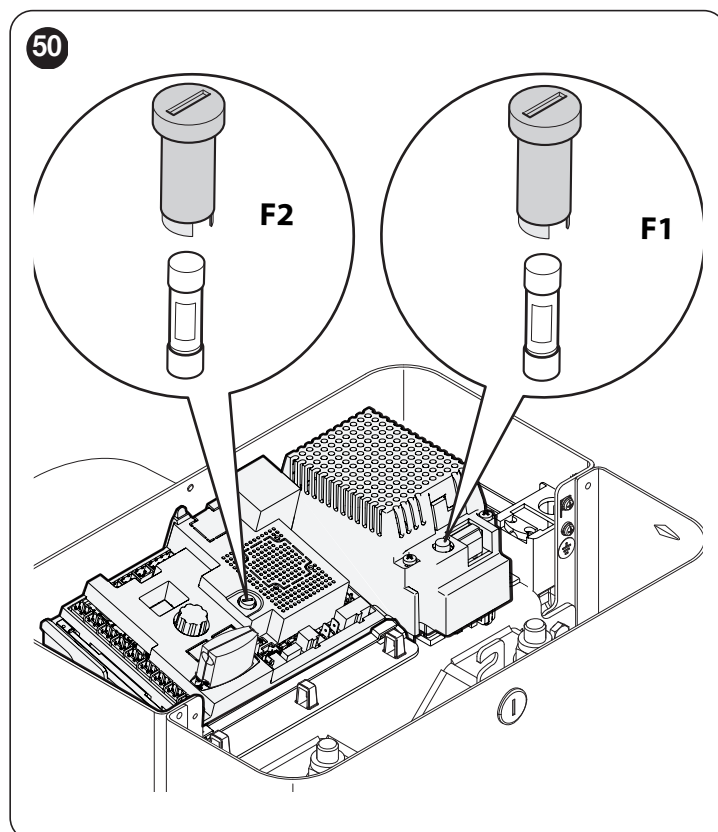
La mise à zéro est possible uniquement via le programmeur **Oview**.

## 8

## QUE FAIRE SI... (guide de résolution des problèmes)

### 8.1 RÉOLUTION DES PROBLÈMES

Dans le tableau suivant, il est possible de trouver des indications utiles pour affronter les éventuels problèmes de mauvais fonctionnement pouvant se vérifier durant l'installation ou en cas de panne.



RECHERCHE DES PANNES	
Symptômes	Vérifications conseillées
L'émetteur radio ne commande pas la barrière et la led sur l'émetteur ne s'allume pas	Vérifier si les piles de l'émetteur sont usagées et les remplacer éventuellement.
L'émetteur radio ne commande pas la barrière mais la led sur l'émetteur s'allume	Vérifier si l'émetteur est correctement mémorisé dans le récepteur radio.
Aucune manœuvre n'est commandée	S'assurer que l'opérateur est bien alimenté par la tension du secteur Vérifier que les fusibles <b>F1</b> et <b>F2</b> ne sont pas interrompus ; 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.
Aucune manœuvre n'est commandée et le feu clignotant est éteint	Vérifier que la commande est effectivement reçue. Si la commande arrive à l'entrée SbS, la led « <b>SbS</b> » correspondante doit s'allumer. Si, par contre, on utilise l'émetteur radio, la led « <b>BlueBUS</b> » doit faire deux clignotements rapides.
Aucune manœuvre n'est commandée et le clignotant fait quelques clignotements	Compter le nombre de clignotements et vérifier en suivant les indications du « <b>Tableau 15</b> ».
La manœuvre commence mais juste après une inversion se produit	La force sélectionnée pourrait être trop basse pour le type de barre. Vérifier l'équilibrage correct de la lisse et éventuellement sélectionner une force supérieure.
La manœuvre est effectuée à basse vitesse	La manœuvre ne démarre pas de l'un des fins de course ou la centrale ne reconnaît pas le fin de course. Contrôler la connexion électrique du fin de course.
La barrière Slave n'effectue pas les manœuvres	Vérifier que la phase de reconnaissance « Master-Slave » a été réalisée sur les barrières.
La manœuvre est effectuée dans le sens contraire	Vérifier que le sélecteur d'installation est dans la position correcte (voir le paragraphe " <b>Sélection de la direction</b> ").

### 8.2 DIAGNOSTIC

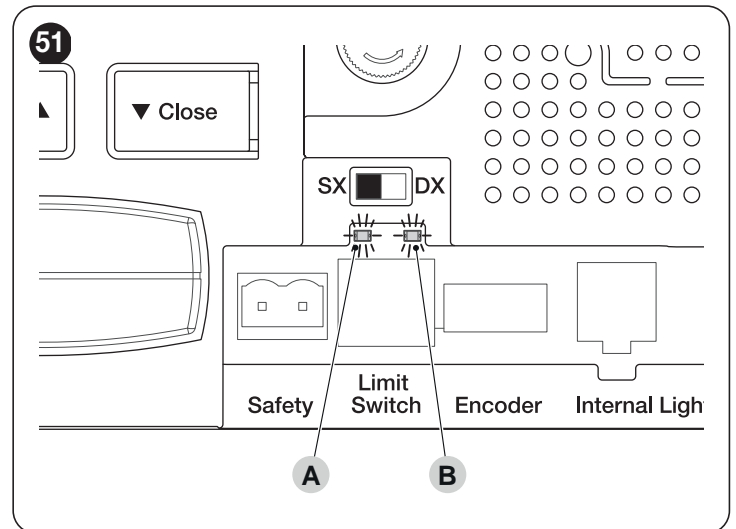
Dans la centrale, les diagnostics suivants sont présents :

- signaux sur la centrale de commande par led
- diagnostic via l'écran
- signaux erreurs via l'écran
- signaux du clignotant.

### 8.3 INDICATIONS SUR LA CENTRALE

Les led au niveau des bornes présentes sur la centrale de commande émettent des signaux particuliers, en signalant un fonctionnement normal ou des anomalies.

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



- A** Led fin de course FC1
- B** Led fin de course FC2

Tableau 10

LED DES BORNES SUR LA CENTRALE DE COMMANDE		
État	Signification	Solution possible
<b>Led STOP</b>		
Éteinte	Intervention de l'entrée STOP	Vérifier les dispositifs raccordés à l'entrée STOP.
Allumée	Tout est normal	Entrée STOP active.
<b>Led SbS</b>		
Éteinte	Tout est normal	Entrée SbS non active.
Allumée	Intervention de l'entrée de SbS	C'est normal seulement si le dispositif raccordé à l'entrée SbS est effectivement activé.
<b>Led OPEN</b>		
Éteinte	Tout est normal	Entrée OPEN non active.
Allumée	Intervention de l'entrée OPEN	C'est normal si le dispositif raccordé à l'entrée OPEN est effectivement actif

## LED DES BORNES SUR LA CENTRALE DE COMMANDE

État	Signification	Solution possible
<b>Led CLOSE</b>		
Éteinte	Tout est normal	Entrée CLOSE non active.
Allumée	Intervention de l'entrée CLOSE	C'est normal si le dispositif raccordé à l'entrée CLOSE est effectivement actif.
<b>Led Sbs HP</b>		
Éteinte	Tout est normal	Entrée Sbs HP non active.
Allumée	Intervention de l'entrée de Sbs HP	C'est normal seulement si le dispositif connecté à l'entrée de Sbs HP est effectivement activé.
<b>Led fin de course FC1</b>		
Éteinte	Fin de course enclenchée	<b>Avec une installation droite « DX »</b> :la lisse est dans la position fermée. <b>Avec une installation gauche « SX »</b> :la lisse est dans la position ouverture.
Allumée	Fin de course non enclenché	<b>Avec une installation droite « DX »</b> :la lisse est dans une position autre que fermeture. <b>Avec une installation gauche « GX »</b> :la lisse est dans une position autre qu'ouverture.
<b>Led fin de course FC2</b>		
Éteinte	Fin de course enclenchée	<b>Avec une installation droite « DX »</b> :la lisse est dans la position d'ouverture. <b>Avec une installation gauche « GX »</b> :la lisse est dans la position de fermeture.
Allumée	Fin de course non enclenché	<b>Avec une installation droite « DX »</b> :la lisse est dans une position autre qu'ouverture. <b>Avec une installation gauche « GX »</b> :la lisse est dans une position autre que fermeture.

### 8.3.1 DIAGNOSTIC DE L'ÉCRAN

en sélectionnant l'encodeur, le mode de diagnostic « din » et en confirmant la sélection, l'écran indique avec ses 3 chiffres l'état des entrées (**Tableau 11**, **Tableau 12** et **Tableau 13**) ; chaque segment allumé de l'écran indique que l'entrée correspondante est activée.

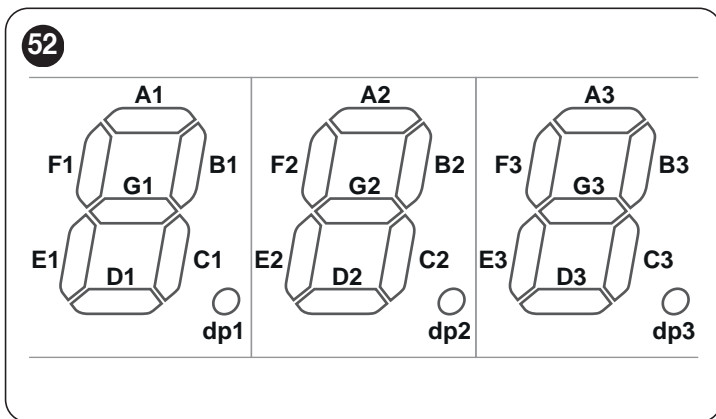


Tableau 11

DIAGNOSTIC DE L'ÉCRAN	
Segment	Entrée
A1	Boucle 1
B1	Close
C1	HP Sbs
D1	Boucle 2
E1	Open
F1	Sbs
G1	Libre
dp1	un clignotement par seconde indique que la carte fonctionne

Tableau 12

DIAGNOSTIC DE L'ÉCRAN	
Segment	Entrée
A2	Fin de course FC1 OUVERTURE
B2	Touche Close
C2	Sélecteur direction DROITE
D2	Fonctionnement sur batterie
E2	Sélecteur direction GAUCHE
F2	Touche Open
G2	Fin de course FC2 FERMETURE
dp2	Entrée encodeur A [Note 1]

Tableau 13

DIAGNOSTIC DE L'ÉCRAN	
Segment	Entrée
A3	FA1 photocellule en ouverture
B3	ON quand il active PHOTO
C3	ON quand il active PHOTO II
D3	FA2 photocellule en ouverture
E3	ON quand il active PHOTO 1
F3	ON quand il active PHOTO 1 II
G3	ON Centrale master a acquis le slave
dp3	Entrée encodeur B [Note 1]

**Note 1** Les dp2 et dp3 peuvent être allumées ou éteintes, selon la position de l'aimant lors de l'arrêt du moteur ; les led clignotent avec le moteur en mouvement



### 8.3.2 SIGNAUX AVEC ÉCRAN

En cas de dysfonctionnement, l'écran peut afficher un code d'erreur, tant pendant le mouvement de la lisse qu'avec la manœuvre à l'arrêt. Le tableau suivant indique les codes d'erreur affichés.

Tableau 14

SIGNAUX AVEC ÉCRAN			
Code erreur	Description	Cause	Action
E01	Mémoire dispositifs BlueBus ou Stop	Une modification des dispositifs connectés à la borne BlueBus ou Stop a été effectuée ou bien la reconnaissance des dispositifs n'a jamais été faite ou encore des dispositifs non autorisés par cette centrale ont été connectés.	Il faut déconnecter les dispositifs non autorisés et effectuer la phase de reconnaissance des dispositifs connectés (voir le paragraphe « <b>Reconnaissance des dispositifs</b> »)
E02	Mémoire cotes ou reconnaissance positions jamais effectuées	Probablement la reconnaissance des positions n'a pas été effectuée	Il faut effectuer la phase de reconnaissance des positions d'ouverture et de fermeture de la lisse (se reporter au paragraphe « <b>Reconnaissance des positions des butées mécaniques</b> »)
E03	Fins de course inversés		
E04	Signal encodeur	Pas de communication entre le capteur présent dans le moteur et la centrale	Vérifier que le câble de l'encodeur est connecté et en bon état
E05	Communication Master Slave	Les centrales Master et Slave ne dialoguent pas correctement entre elles	Vérifier que le câble de connexion de la communication entre les centrales Master et Slave est raccordé ainsi que la polarité de la connexion. Vérifier que la centrale Slave a été sélectionnée et la phase d'acquisition Master a été réalisée (voir le paragraphe « <b>Opérateur en mode SLAVE</b> »).
E06	Lecture mémoire paramètres	Erreur dans les paramètres internes de la logique de commande	Débrancher et rebrancher. Si l'erreur persiste, exécuter l'effacement total de la mémoire comme décrit dans le paragraphe « <b>Effacement complet de la mémoire de la centrale de commande</b> » et refaire l'installation. Si cet état perdure, il se pourrait qu'il y ait une panne et que la carte électronique doive être remplacée.
E07	Contrôles internes et essai classe B	Erreur dans les circuits électriques internes	Déconnecter tous les circuits d'alimentation ; au bout de quelques secondes, reconnecter les circuits d'alimentation et essayer d'envoyer une commande. Si cet état perdure, il se pourrait qu'il y ait une panne et que la carte électronique doive être remplacée.
E08	Configuration micro-interrupteur	Sabotage probable ou rupture micro-interrupteur sélection barrière	Vérifier que le réglage du micro-interrupteur correspond à ce qui est configuré en usine
E09	Verrouillage automatisme	La centrale a été verrouillée par une commande de Verrouillage	Envoyer la commande « Déverrouillage automatisme » ou commander la centrale avec <b>HP Sbs</b>
E10	Pas d'entrée Safety (NF) ou fin de course	Le contact NF entrée safety ou au moins d'un fin de course n'est pas présent	Vérifier le câble de raccordement à l'entrée « Safety » et le fonctionnement des fins de course
E11	Court-circuit à la sortie BlueBus	Un ou plusieurs dispositifs raccordés à la sortie BlueBus sont en court-circuit	Essayer d'envoyer une commande ou attendre 40 secondes
E13	Commande dominante	Il y a une entrée toujours active qui empêche le mouvement	Vérifier toutes les entrées
E14	Le temps de travail a expiré	La durée de la manœuvre a dépassé le temps de travail maximum	Vérifier que la barrière n'est pas déverrouillée
E15	Erreur générique sur la centrale esclave	Dans le système maître-esclave, la centrale maître signale une erreur qui apparaît sur la centrale esclave	Vérifier le diagnostic de l'unité de contrôle esclave
E16	Échec du test photo	La manœuvre ne commence pas parce que le test des cellules photoélectriques au début de la manœuvre a échoué	Vérifier l'alignement des cellules photoélectriques
E90 ÷ E94	Contrôles internes et essai classe B	Erreur dans les circuits électriques internes	Débrancher tous les circuits d'alimentation ; après quelques secondes, rebrancher les circuits d'alimentation et essayer d'envoyer une commande. Si l'état persiste, il y a un défaut et la carte électronique doit être remplacée.
I02	Intervention d'une photocellule	Au début de la manœuvre ou pendant le mouvement, une ou plusieurs photocellules refusent d'autoriser le mouvement	Vérifier si des obstacles sont présents
I03	Interventions du limiteur de force moteur	Durant le mouvement, la lisse a rencontré une friction plus forte	Vérifier la cause et augmenter le niveau de puissance
I04	Intervention des dispositifs connectés à l'entrée Stop	Les dispositifs connectés à l'entrée STOP sont intervenus au début de la manœuvre ou durant le mouvement	Vérifier la cause
I05 (*)	Déclenchement de l'entrée du bord sensible du FTA	Au début de la manœuvre ou pendant le mouvement, il y a eu un déclenchement du bord sensible FTA	Vérifier les dispositifs connectés au FTA

(\*) Disponible à partir de la version du micrologiciel HE03h.

## 8.4 SIGNALISATIONS AVEC LE FEU CLIGNOTANT

Si un clignotant (ou si le clignotant à led, accessoire en option, est utilisé) est branché sur la sortie FLASH de la centrale de commande, il clignotera toutes les secondes pendant une manœuvre. En cas d'anomalie, le clignotant clignote plus rapidement en émettant deux signaux séparés par une pause d'1 seconde. Les mêmes signaux sont émis par le clignotant à led (accessoire en option).

Tableau 15

SIGNALISATIONS SUR LE CLIGNOTANT FLASH		
Clignotements rapides	Cause	ACTION
1 clignotement pause de 1 seconde 1 clignotement	Erreur sur le Bluebus	Au début de la manœuvre, la vérification des dispositifs connectés à BLUEBUS ne correspond pas à ceux qui sont mémorisés durant la phase de reconnaissance. Il peut y avoir des dispositifs en panne, vérifier et remplacer ; si des modifications ont été faites, il faut refaire la reconnaissance.
2 clignotements pause de 1 seconde 2 clignotements	Intervention d'une photocellule	Au début de la manœuvre, une ou plusieurs photocellules nient l'autorisation à la manœuvre et pourraient donc être occultées par un obstacle. Contrôler. Durant le mouvement il est normal qu'un obstacle soit présent.
3 clignotements pause de 1 seconde 3 clignotements	Intervention du limiteur de la « Force moteur »	Lors du déplacement du portail, celui-ci a rencontré un frottement plus important ; vérifier la cause et augmenter éventuellement le niveau de force des moteurs.
4 clignotements pause de 1 seconde 4 clignotements	Intervention de l'entrée STOP	Au début de la manœuvre ou durant le mouvement, l'entrée STOP est intervenue. En vérifier la cause.
5 clignotements pause de 1 seconde 5 clignotements	Erreur dans les paramètres internes de la logique de commande	Débrancher et rebrancher. Si l'erreur persiste, effectuer l'Effacement total de la mémoire (voir le paragraphe « <b>Effacement complet de la mémoire de la centrale de commande</b> ») et réinstaller. Si rien ne change, il pourrait s'agir d'une panne importante. Il faut donc remplacer la carte électronique.
6 clignotements pause de 1 seconde 6 clignotements	Combinaison Dip-Switch invalide ou modifiée après l'installation	Vérifier la combinaison du dip-switch.
7 clignotements pause de 1 seconde 7 clignotements	Erreur dans les circuits électriques internes	Déconnecter tous les circuits d'alimentation pendant quelques secondes puis tenter d'exécuter de nouveau une commande. Si la situation persiste, il peut y avoir une panne grave sur la carte ou sur les connexions du moteur. Vérifier et procéder aux remplacements nécessaires.
8 clignotements pause de 1 seconde 8 clignotements	Inutilisé	
9 clignotements pause de 1 seconde 9 clignotements	L'automatisme a été bloqué par une commande « Blocage de l'automatisme »	Déverrouiller l'automatisme en envoyant la commande « Déverrouiller l'automatisme » ou lancer la manœuvre avec « Pas-à-pas haute priorité ».
11 clignotements pause de 1 seconde 11 clignotements	Les centrales Master et Slave ne dialoguent pas correctement entre elles	Vérifier que le câble de liaison de communication entre les entrées Master et Slave est connecté et la polarité de la connexion Vérifier que la centrale Slave a été sélectionnée et que la phase d'acquisition Master a été effectuée (voir paragraphe « <b>Opérateur en mode SLAVE</b> »).
12 clignotements pause de 1 seconde 12 clignotements	L'unité de commande maître signale une erreur sur l'unité de commande esclave	Vérifier les diagnostics de l'unité esclave.
13 clignotements pause de 1 seconde 13 clignotements	Une entrée est toujours active et empêche le mouvement	Vérifier toutes les entrées.

## 9

### INFORMATIONS COMPLÉMENTAIRES (Accessoires)

#### 9.1 EFFACEMENT COMPLET DE LA MÉMOIRE DE LA CENTRALE DE COMMANDE

Il est possible de supprimer toutes les données stockées dans la centrale de commande et de la restaurer à son état d'origine avec les réglages d'usine.

Pour ce faire, aller au paramètre de programmation « ER5 » (voir le chapitre "PROGRAMMATION").



Avec cette procédure, il est également possible d'effacer toutes les erreurs restées dans la mémoire.



Cette procédure n'efface pas le nombre de manœuvres effectuées.

#### 9.2 AJOUT OU ENLÈVEMENT DE DISPOSITIFS

Il est possible d'ajouter ou d'enlever à tout moment des dispositifs à un automatisme. 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 « **Reconnaissance d'autres dispositifs** ».

### 9.2.1 BLUEBUS

BlueBUS est une technologie qui permet de connecter des dispositifs compatibles avec seulement deux conducteurs sur lesquels passent les signaux d'alimentation et de communication. Tous les dispositifs sont connectés en parallèle sur les deux mêmes conducteurs BlueBUS et sans qu'il soit nécessaire de respecter une quelconque polarité ; chaque dispositif est reconnu individuellement puisqu'une adresse unique lui est attribuée lors de l'installation.

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 centrale de commande reconnaît un par un tous les dispositifs raccordés 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 la procédure de reconnaissance décrite dans le paragraphe « **Reconnaissance d'autres dispositifs** » dans la centrale de commande.

### 9.2.2 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 barres palpeuses.

Comme pour BlueBUS, la centrale de commande reconnaît le type de dispositif raccordé à l'entrée STOP durant la phase de reconnaissance (voir « **Reconnaissance d'autres dispositifs** »). Ensuite un STOP est provoqué 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 raccordés 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).



**Si l'entrée STOP est utilisée pour raccorder des dispositifs ayant des fonctions de sécurité, seuls les dispositifs avec sortie à résistance constante 8,2 kΩ pourraient garantir la catégorie 3 de sécurité aux pannes selon la norme EN 13849-1.**

### 9.2.3 PHOTOCELLULES

Pour permettre à la centrale de reconnaître les dispositifs raccordés avec le système « BlueBus », il faut effectuer l'adressage de ces derniers.

Cette opération doit être effectuée en plaçant correctement le cavalier électrique présent dans chaque dispositif (se référer aussi au manuel d'instruction de chaque dispositif). Voici un schéma d'adressage des photocellules selon leur type.



**Il est possible de connecter à l'entrée « Bluebus » deux photocellules ayant une fonction de commande « ouverture FA1 » et « ouverture FA2 » (pour ce faire, couper le cavalier A à l'arrière des cartes TX et RX). À l'intervention de ces photocellules, la centrale commande une manœuvre d'ouverture. Pour plus d'informations, consulter le manuel des photocellules.**

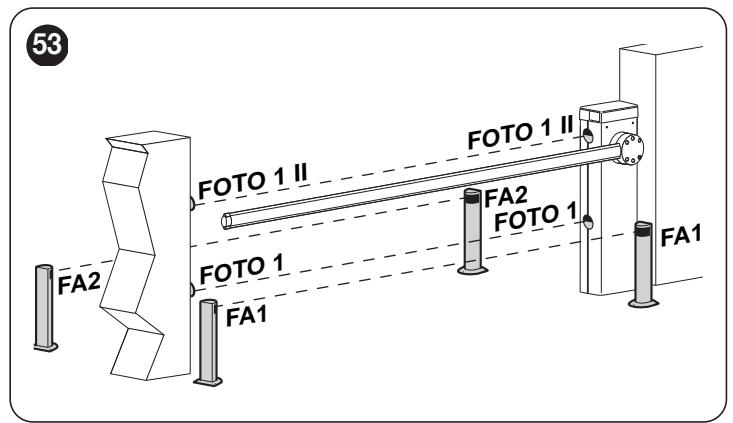


Tableau 16

ADRESSES DES PHOTOCELLULES	
Photocellule	Position des cavaliers
<b>FOTO (PHOTO)</b> Photocellule h = 50 avec intervention en fermeture (arrête et inverse le mouvement)	
<b>FOTO II (PHOTO II)</b> Photocellule h = 100 avec intervention en fermeture (arrête et inverse le mouvement)	
<b>FOTO 1 (PHOTO 1)</b> Photocellule extérieure h = 50 avec intervention en fermeture (arrête et inverse le mouvement)	
<b>FOTO 1 II (PHOTO 1 II)</b> Photocellule extérieure h = 100 avec intervention en fermeture (arrête et inverse le mouvement)	
<b>FA1</b> Photocellule pour commande d'ouverture (couper le cavalier A à l'arrière des cartes TX et RX)	
<b>FA2</b> Photocellule pour commande d'ouverture (couper le cavalier A à l'arrière des cartes TX et RX)	



**À la fin de la procédure d'installation ou suite à l'enlèvement des photocellules ou d'autres dispositifs, il faut effectuer la procédure de reconnaissance (voir le paragraphe « Reconnaissance des dispositifs »).**

### 9.2.4 SÉLECTEUR NUMÉRIQUE EDSP ET LECTEUR DE PROXIMITÉ POUR CARTES AVEC TRANSPONDEUR ETPB

Le système « Bluebus » permet de raccorder jusqu'à quatre sélecteurs numériques EDSP ou quatre lecteurs de carte avec transpondeur ETPB. Avec EDSP, il est possible de commander l'automatisme en tapant à l'aide du clavier une des combinaisons numériques en mémoire.

Avec ETPB, il est possible de commander l'automatisme simplement en approchant du capteur la carte avec transpondeur mémorisée.

Ces dispositifs sont dotés d'un code unique reconnu et mémorisé par la centrale pendant la phase de reconnaissance de tous les dispositifs connectés (voir le paragraphe « **Reconnaissance des dispositifs** »).

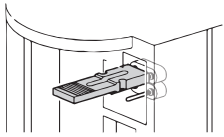
Il est possible de cette façon d'éviter les tentatives frauduleuses visant à remplacer un dispositif. Aucune personne extérieure ne pourra commander l'automatisme. Pour plus d'informations, consulter le manuel d'instruction de EDSP et ETPB.

## 9.2.5 DISPOSITIF OPTIQUE POUR BARRE PALPEUSE

Il est également possible de connecter à la borne Blubus de la centrale un dispositif FT210B adressé et fonctionnant selon la logique indiquée dans « **Tableau 17** »

Pour tout renseignement supplémentaire, consulter le manuel d'instructions du dispositif FT210B.

Tableau 17

DISPOSITIF OPTIQUE POUR BARRE PALPEUSE		
Photo dispositif	Fonctions exécutées	Cavaliers
FTA	Déclenchement de la barre palpeuse, comportement similaire à la borne STOP de la centrale ; l'intervention par défaut de la barre palpeuse dans la manœuvre d'ouverture et de fermeture provoque l'arrêt de la manœuvre suivi d'une brève inversion.	
	Interruption du rayon infrarouge, similaire au comportement des photocellules BlueBus de la centrale ; l'intervention par défaut des photocellules dans la manœuvre de fermeture provoque l'inversion du mouvement d'ouverture ; dans la manœuvre d'ouverture, elle est sans effet.	

## 9.2.6 RECONNAISSANCE D'AUTRES DISPOSITIFS

Normalement, la procédure de reconnaissance des dispositifs connectés au « **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.

Démarrer la procédure en activant le paramètre **Set 1** (voir le chapitre « **PROGRAMMATION** »).



**Après avoir ajouté ou enlevé des dispositifs, il faut effectuer de nouveau l'essai de l'automatisme suivant les indications du paragraphe « Essai de mise en service ».**

## 9.3 OPÉRATEUR EN MODE SLAVE

Si on le programme et si on le connecte de manière adéquate, le moteur peut fonctionner en mode SLAVE (esclave) ; ce mode de fonctionnement est utilisé s'il faut automatiser deux barrières opposées et si l'on souhaite que leur mouvement s'effectue de manière synchronisée. Dans ce mode, un moteur fonctionne comme MASTER (maître) c'est à dire qu'il commande les manœuvres, tandis que le deuxième fonctionne comme SLAVE, c'est-à-dire qu'il exécute les commandes envoyées par le MASTER (par défaut, tous les moteurs sortent de l'usine en mode MASTER). La connexion entre MASTER et SLAVE s'effectue en connectant la borne 1-2 du MASTER avec la borne 1-2 du SLAVE par l'intermédiaire de deux câbles.



**On peut choisir l'un ou l'autre moteur comme MASTER et comme SLAVE ; dans le choix, il faut tenir compte de la commodité des connexions et du fait que les commandes « Pas à Pas », « Ouverture » et « Fermeture » sur le SLAVE permettent de commander uniquement le vantail SLAVE.**

Pour installer deux moteurs en mode MASTER et SLAVE, effectuer les opérations suivantes :

1. effectuer l'installation des deux moteurs
2. connecter les deux moteurs comme dans la « **Figure 54** »
3. sélectionner le sens de la manœuvre d'ouverture des deux moteurs (voir le paragraphe « **Sélection de la direction** »)
4. effectuer les raccordements électriques (voir le chapitre « **BRAN-CHEMENTS ÉLECTRIQUES** »)
5. alimenter les deux moteurs (voir le paragraphe « **Branchement au secteur** »)
6. dans la barrière SLAVE :
  - effectuer la reconnaissance des dispositifs connectés (voir le paragraphe « **Reconnaissance des dispositifs** »)
  - effectuer la reconnaissance des positions d'ouverture et de fermeture (voir le paragraphe « **Reconnaissance des positions des butées mécaniques** »)
  - effectuer les réglages de force et de vitesse
  - activer le paramètre « **Mode SLAVE** » (voir le chapitre « **PROGRAMMATION** »)
  - l'erreur « E5 » s'affichera pour indiquer une erreur de communication Master-Slave, car le couplage de la barrière MASTER avec la barrière SLAVE n'a pas encore été effectué



**Garder à l'esprit que pendant le fonctionnement, toutes les programmations effectuées sur la barrière SLAVE sont ignorées, parce que celles effectuées sur la barrière MASTER prévalent, à l'exclusion de la Vitesse, Vitesse de ralentissement, Position de ralentissement et Force, qui affectent uniquement la barrière SLAVE.**

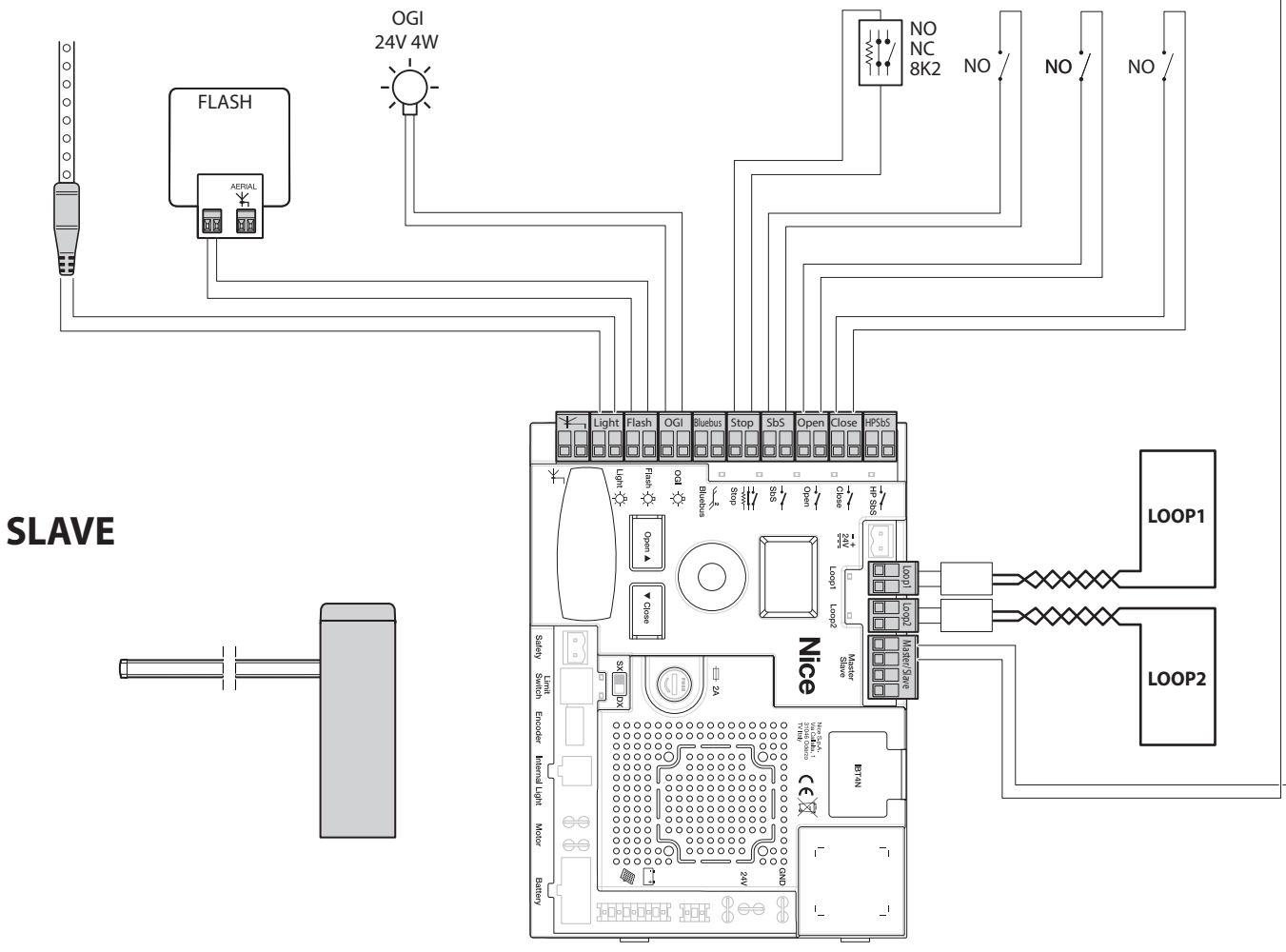
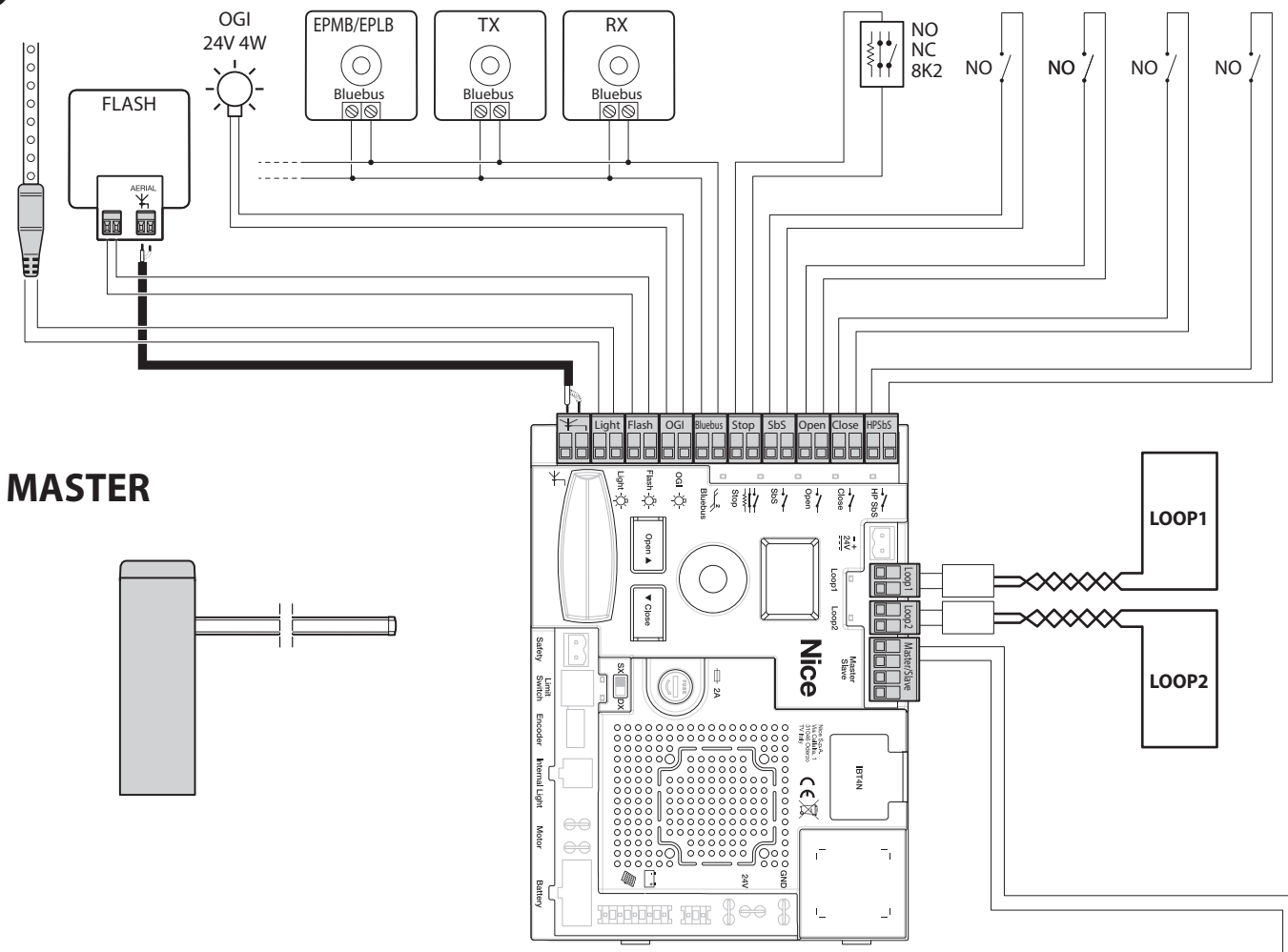
7. sur la barrière MASTER :
  - effectuer la reconnaissance des dispositifs connectés (voir le paragraphe « **Reconnaissance des dispositifs** »)
  - effectuer la reconnaissance des positions d'ouverture et de fermeture (voir le paragraphe « **Reconnaissance des positions des butées mécaniques** »)
8. envoyer une commande depuis la centrale MASTER pour effectuer une manœuvre et vérifier que cette dernière fonctionne également depuis la barrière SLAVE.

Dans le raccordement des deux moteurs en mode MASTER-SLAVE, vérifier que :

- tous les dispositifs BlueBus sont connectés sur le moteur MASTER (comme dans « **Figure 54** »), y compris le récepteur radio
- si l'on utilise des batteries tampon, chaque moteur doit avoir la sienne

Il est possible de connecter le moteur SLAVE :

- un clignotant spécifique (Flash)
- un Voyant Lisse Ouverte (OGI) spécifique
- éclairage lisse
- une barre palpeuse (Stop) spécifique
- propres dispositifs de commande (Sbs, Ouverture et Fermeture) qui commandent seulement la barrière SLAVE
- les entrées Boucle 1 et Boucle 2 programmées en mode « Ouverture » et « Fermeture ».





## 9.4 CONNEXION D'UN RÉCEPTEUR RADIO DE TYPE SM

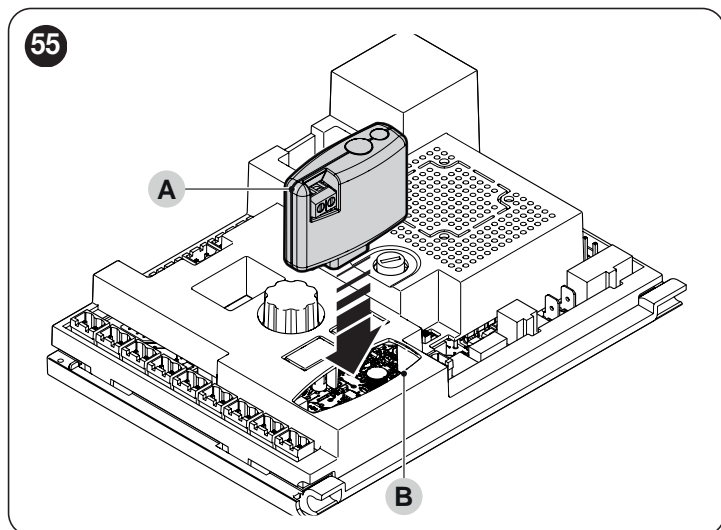
La centrale de commande dispose d'un logement pour accueillir les récepteurs radio avec fiche SM (accessoires en option) appartenant à la famille SMXI, OXI, etc. qui permettent la commande à distance de la centrale au moyen d'émetteurs qui agissent sur les entrées de la centrale.



**Avant d'installer un récepteur, débrancher l'alimentation électrique de la centrale.**

Pour installer un récepteur (« **Figure 55** ») :

1. placer le récepteur (**A**) dans le logement (**B**) prévu à cet effet sur la carte électronique de la centrale.



Les correspondances entre la sortie du récepteur radio et la commande que le moteur effectuera sont indiquées dans le « **Tableau 18** » :

**Tableau 18**

SMXI SMXIS OU OXI/OXIFM/OXIT/OXITFM EN MODE I OU MODE II	
Sortie du Récepteur	Commande
Sortie N°1	« Pas-à-Pas »
Sortie N°2	« Allumage éclairage automatique temporisé »
Sortie N°3	« Ouverture »
Sortie N°4	« Fermeture »

Si le récepteur radio OXI utilisé en « MODE ÉTENDU » est installé, il pourra envoyer les commandes indiquées dans le "**Tableau 19**".

**Tableau 19**

OXI / OXIFM / OXIT / OXITFM EN MODE II ÉTENDU II ESTESO		
N°	Commande	Description
1	<b>Pas-à-pas</b>	Commande « Sbs » (Pas à Pas)
2	<b>Allumage éclairage automatique temporisé</b>	Commande « Allumage éclairage automatique temporisé »
3	<b>Ouverture</b>	Commande « Ouverture »
4	<b>Fermeture</b>	Commande « Fermeture »
5	<b>Arrêt</b>	Arrête la manœuvre
6	<b>Pas-à-pas Fonctionnement collectif</b>	Commande en mode fonctionnement collectif
7	<b>Pas-à-pas haute priorité</b>	Commande aussi avec l'automatisme bloquée ou les commandes actives
8	<b>Déverrouille et ouvre</b>	Déverrouille l'automatisme verrouillé et effectue une manœuvre d'Ouverture
9	<b>Déverrouille et ferme</b>	Déverrouille l'automatisme bloquée et effectue une manœuvre de Fermeture
10	<b>Ouverture et blocage automatisme</b>	Provoque une manœuvre d'ouverture et à la fin de celle-ci le blocage de l'automatisme ; la centrale de commande n'accepte aucune autre commande sauf « Pas à Pas haute priorité » et « Déverrouiller » automatisme ou (seulement depuis Oview) les commandes : « Déverrouiller et fermer » et « Déverrouiller et ouvrir »
11	<b>Fermeture et verrouillage automatisme</b>	Provoque une manœuvre de fermeture et à la fin de celle-ci le verrouillage de l'automatisme ; la centrale de commande n'accepte aucune autre commande sauf « Pas à pas haute priorité » et « Déverrouillage » ou (seulement depuis Oview) les commandes : « Déverrouiller et fermer » et « Déverrouiller et ouvrir »
12	<b>Verrouillage automatisme</b>	Provoque un arrêt de la manœuvre et le verrouillage de l'automatisme ; la centrale de commande n'accepte aucune autre commande sauf « Pas à pas haute priorité » et « Déverrouillage » de l'automatisme ou (seulement depuis Oview) les commandes : « Déverrouiller et fermer » et « Déverrouiller et ouvrir »
13	<b>Déverrouillage automatisme</b>	Provoque le déverrouillage de l'automatisme et le rétablissement du fonctionnement normal
14	<b>Pas à pas barrière MASTER</b>	Commande « SbS » (Pas à pas) pour la barrière MASTER
15	<b>Pas à pas barrière SLAVE</b>	Commande « SbS » (Pas à pas) pour la barrière SLAVE



**Pour en savoir plus, se référer au manuel spécifique du récepteur.**



## 9.5 CONNEXION ET INSTALLATION DE L'ALIMENTATION DE SECOURS



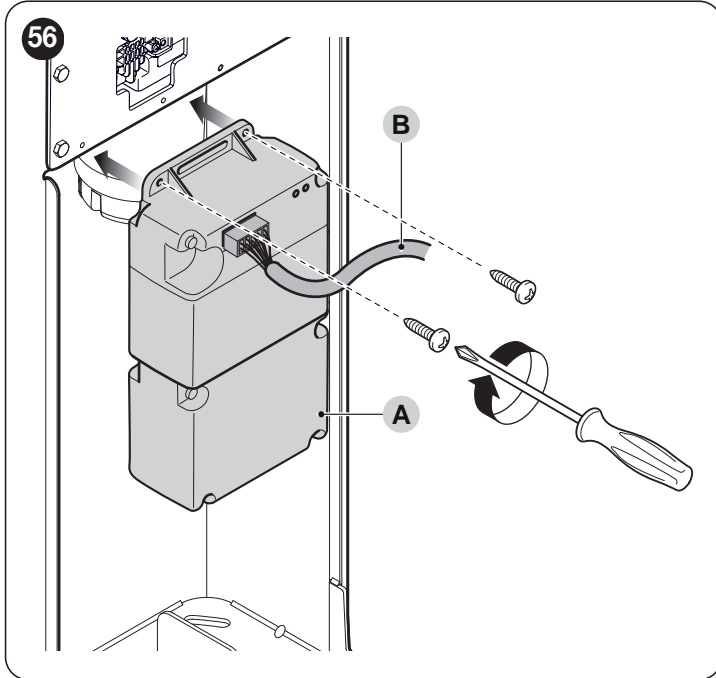
Le raccordement électrique de la batterie à la centrale doit être effectué seulement après avoir terminé toutes les phases d'installation et de programmation, car la batterie représente une alimentation électrique d'urgence.



Avant d'installer une batterie tampon, débrancher l'alimentation électrique de la centrale.

Pour installer et connecter la batterie :

1. placer la batterie tampon
2. connecter le câble approprié au connecteur de la batterie tampon
3. activer l'alimentation électrique du réseau.



## 9.6 RACCORDEMENT DU PROGRAMMATEUR OVIEW

Il est possible de raccorder à la centrale de commande l'unité de programmation « Oview ».

Ce programmeur permet une programmation rapide et complète des fonctions, le réglage des paramètres, la mise à niveau du firmware de la centrale de commande, le diagnostic pour la détection d'éventuels dysfonctionnements et la maintenance périodique.

Le programmeur « Oview » permet de travailler sur la centrale de commande à une distance maximale d'environ 100 mètres. Si plusieurs centrales de commande sont connectées entre elles dans un réseau « BusT4 », il suffit de raccorder l'une de celles-ci au programmeur « Oview » pour visualiser sur l'écran de ce dernier toutes les centrales de commande connectées sur le réseau (maximum 16 centrales).

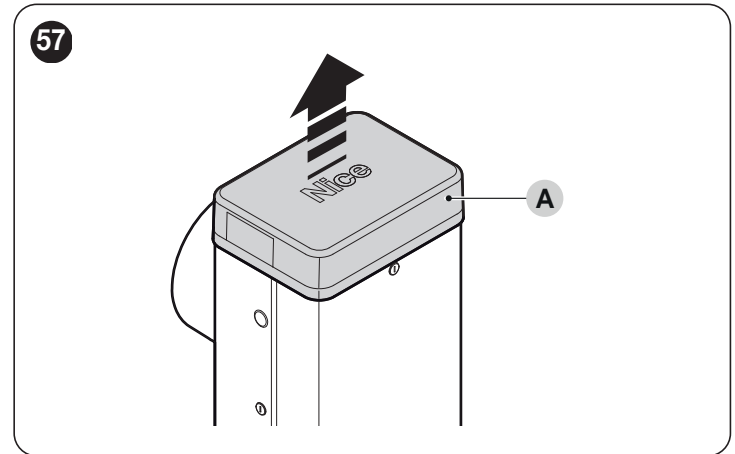
Le programmeur « Oview » peut rester connecté à la centrale de commande pendant le fonctionnement normal de l'automatisme, permettant ainsi à l'utilisateur d'envoyer les commandes via un menu spécifique.



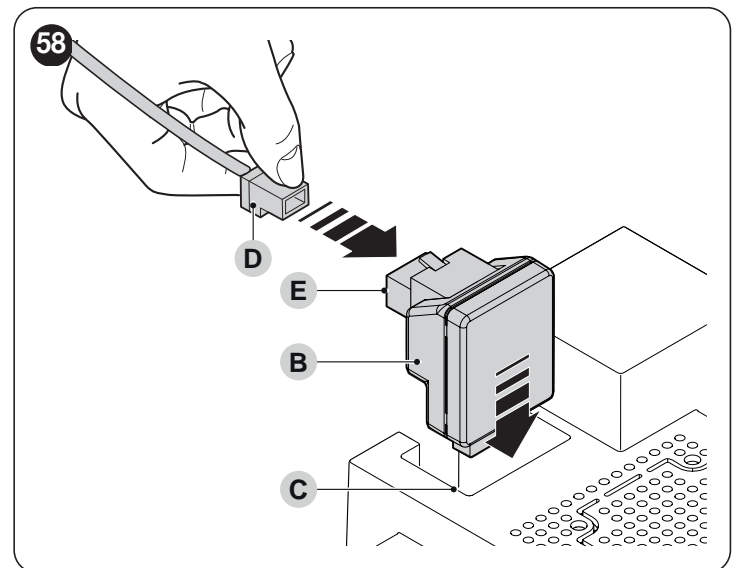
Avant de connecter l'interface IBT4N, mettre la centrale de commande hors tension.

Pour installer l'interface :

1. retirer le couvercle (A)



2. placer l'interface (B) dans le logement (C) prévue à cet effet sur la carte électronique de la centrale
3. placer le câblage (D) dans le logement approprié (E) prévu sur l'interface.



À ce stade, il sera possible d'alimenter à nouveau la centrale.



Pour en savoir plus, se reporter aux manuels spécifiques des dispositifs connectés.

## 9.7 LOOP DETECTOR

La centrale dispose de deux entrées dédiées pour la connexion des détecteurs de masses métalliques à boucles inductives (par exemple, Lp21, Lp22). Le fonctionnement de ces entrées peut être programmé avec la centrale (voir le chapitre "PROGRAMMATION").

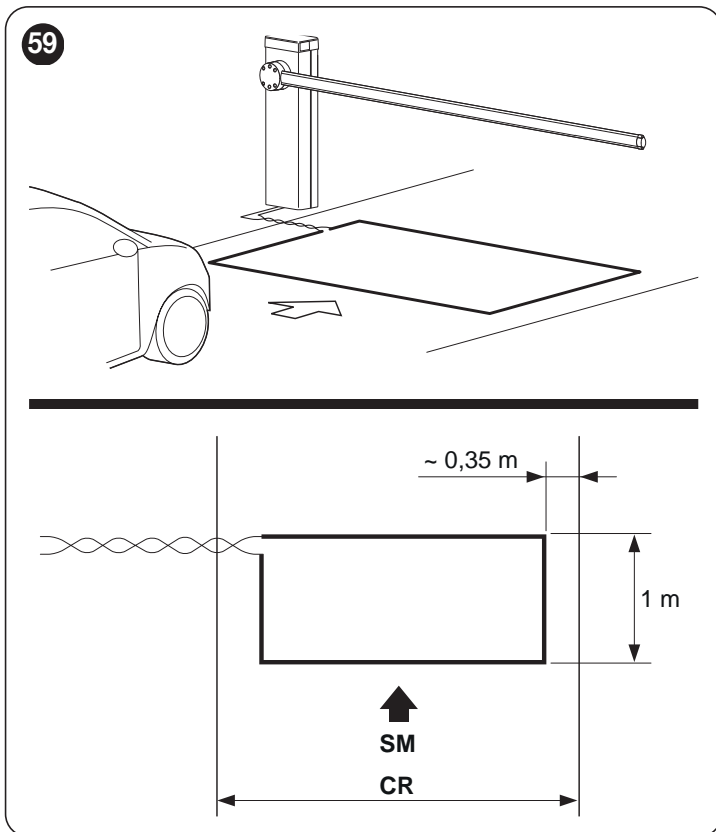
### 9.7.1 BOUCLES INDUCTIVES

Quelques avertissements et instructions pour créer des boucles inductives à connecter au détecteur sont indiqués ci-après. Se reporter toutefois au manuel d'instruction spécifique du détecteur à boucles inductives.



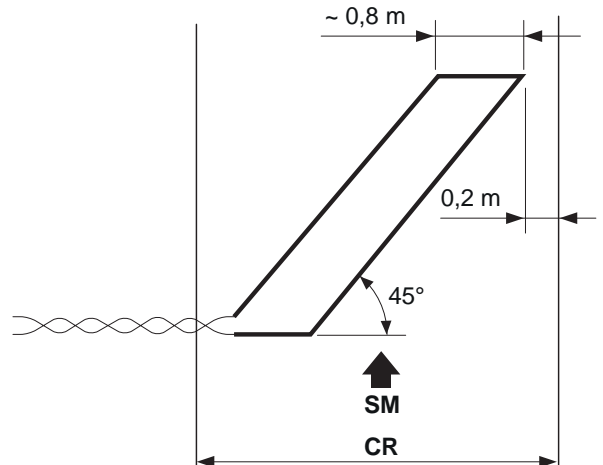
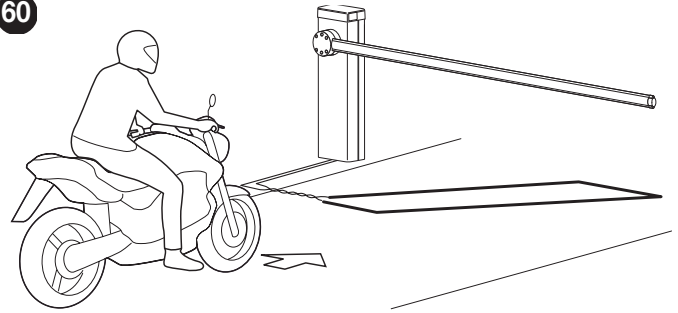
### Recommandation pour la réalisation de la boucle :

- il est recommandé d'installer la boucle magnétique près de la barrière
- les câbles électriques des boucles magnétiques doivent être séparés des autres câbles présents dans la barrière (alimentation, accessoires, etc.)
- si les boucles magnétiques sont connectées à différentes barrières, elles doivent être placées à au moins 1 m l'une de l'autre.
- la boucle magnétique doit être fixée de manière à la rendre immobile, car tout mouvement causé par un sol instable pourrait entraîner de fausses interventions
- la taille de la boucle doit être définie en fonction de l'application, en tenant compte du fait que la boucle doit être positionnée à une distance d'au moins 20 cm des objets métalliques fixes et à 1 mètre des objets métalliques mobiles (« **Figure 59** »). Pour un fonctionnement optimal, il est recommandé d'utiliser une boucle inférieure ou égale à l'objet à détecter
- habituellement, la boucle utilisée pour le passage des voitures et des camions est de forme rectangulaire, à positionner à 45° par rapport à la chaussée prédisposée pour le passage des vélos et des motos (« **Figure 60** »). Il est recommandé de couper les angles à 45° de la saignée au sol pour éviter de rompre le câble.
- pour éviter les interférences, les câbles reliant la boucle doivent être entrecroisés au moins 20 fois par mètre et il ne doit pas y avoir de jonctions ; s'il est nécessaire de prolonger le câble, souder les conducteurs et les sceller avec une gaine thermo-rétractante
- la longueur du câble torsadé doit être inférieure à 20 mètres.



**SM** Sens de marche  
**CR** Chaussée

**60**



**SM** Sens de marche  
**CR** Chaussée

### Instructions pour la réalisation de la boucle

Après avoir déterminé la taille de la boucle :

1. tracer une rainure dans le sol de 8 mm de large et de 30 à 50 mm de profondeur (« **Figure 61** »)
2. nettoyer la rainure et insérer la boucle en essayant de la compacter pour l'empêcher de bouger
3. effectuer le nombre de tours de la boucle en fonction du périmètre, comme indiqué en « **Tableau 20** » à l'aide d'un câble en cuivre unipolaire isolé de 1,5 mm<sup>2</sup> (« **Figure 61** »)
4. couvrir la boucle de sable pour la protéger, puis sceller la rainure avec du bitume ou de la résine pour l'extérieur (« **Figure 61** »)



**Attention ! - La température du produit scellant ne doit pas dépasser la température maximale autorisée pour l'isolation du câble, sinon il peut y avoir une perte d'isolation vers la terre.**

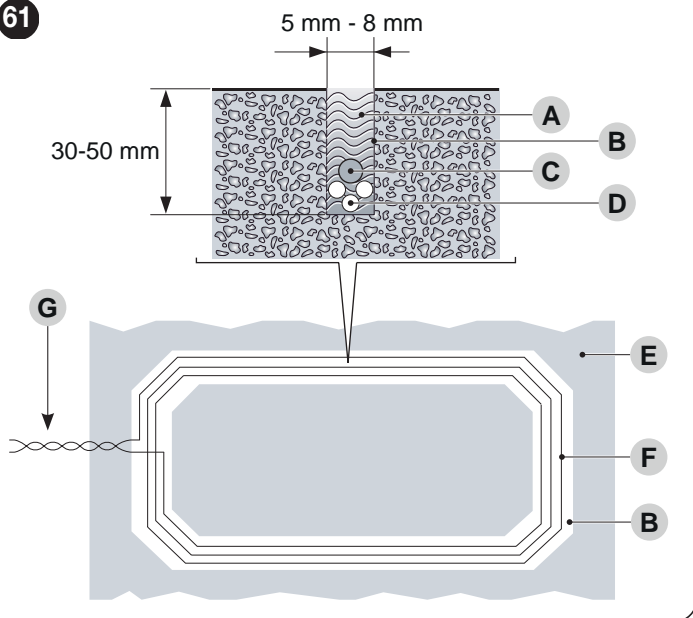
5. raccorder les câbles électriques au détecteur de masse métallique et de ce dernier aux bornes Loop1 et Loop2.

**Tableau 20**

POSITIONNEMENT DE LA BOUCLE	
Périmètre de la boucle	Nombre de tours à effectuer
2 - 4 m	6
4 - 7 m	5
7 - 12 m	4
supérieur à 12 mètres	3

**Note** Si des armatures métalliques sont présentes dans le lieu d'insertion de la boucle sous le plancher, l'inductivité de la boucle sera réduite. Dans ce cas, ajouter deux tours à l'enroulement du câble.

61



- A** Produit scellant
- B** Rainure (5-8mm)
- C** Ficelle
- D** Câble enroulé
- E** Terre
- F** Boucle (le câble doit être inséré dans la rainure)
- G** Raccordement (câble torsadé)

## 9.8 RACCORDEMENT DU SYSTÈME À ÉNERGIE SOLAIRE SOLEMYO



Quand l'automatisme est alimenté par le système « Solemyo », il **NE DOIT PAS** être simultanément **ALIMENTÉ** par le réseau électrique.

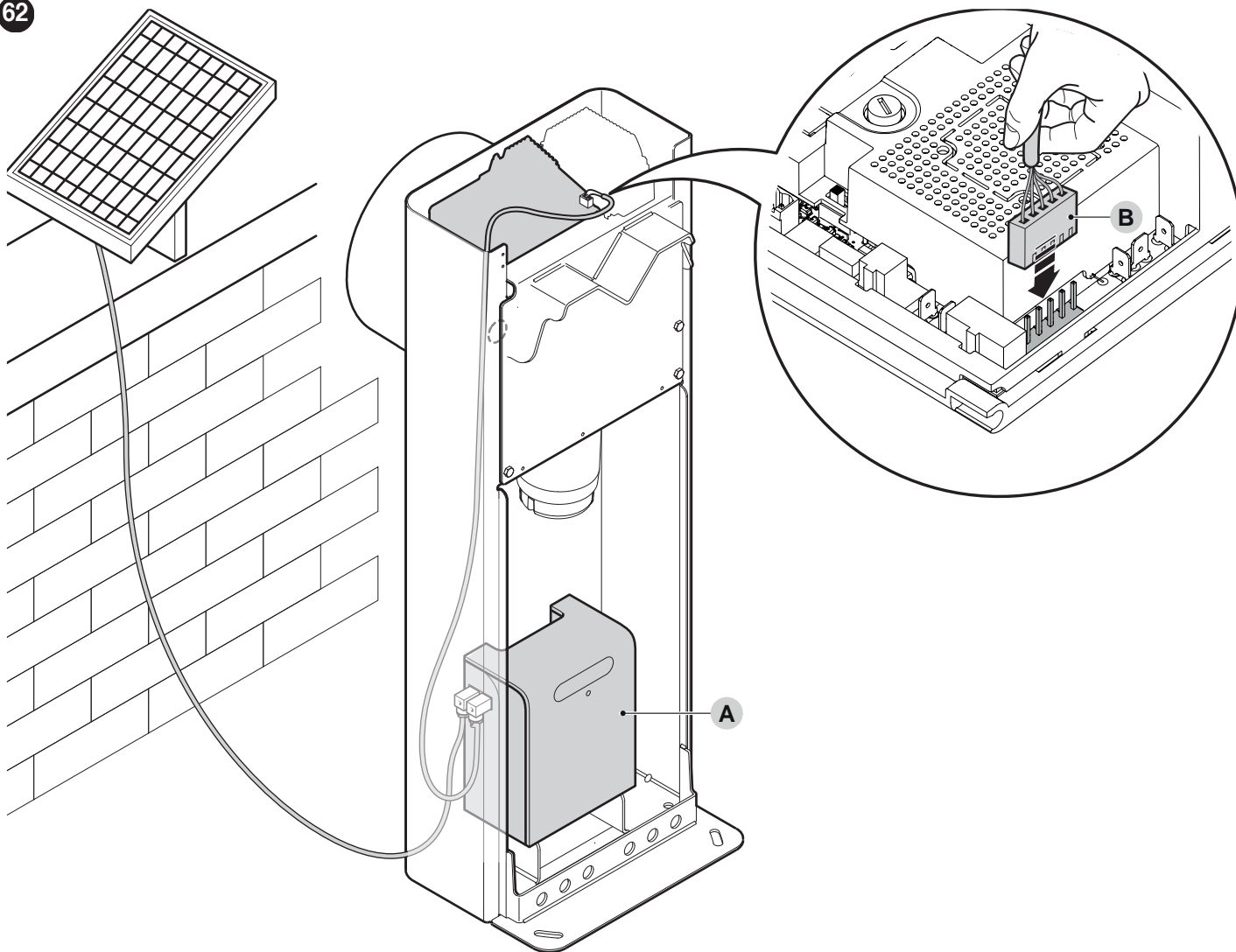


Pour de plus amples renseignements sur le système « Solemyo », consulter son manuel d'instructions.

Pour effectuer le raccordement du système « Solemyo » :

1. connecter le système à la batterie tampon (**A**)
2. insérer le connecteur (**B**) correspondant sur la centrale de commande.

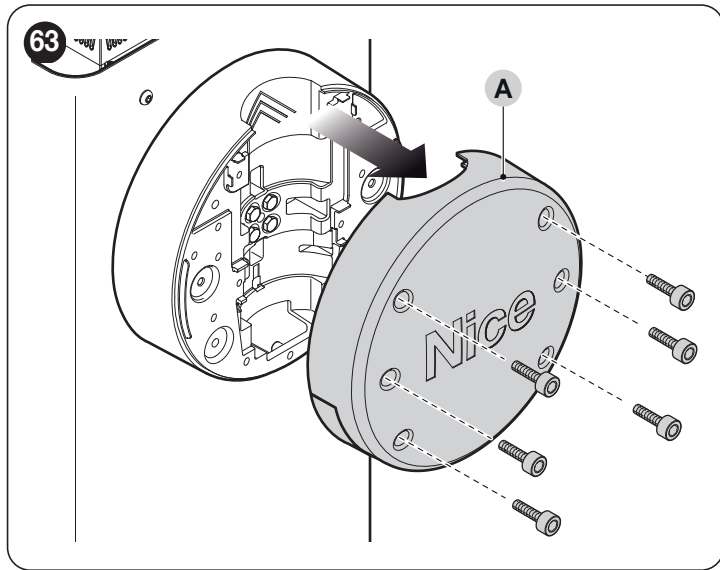
62



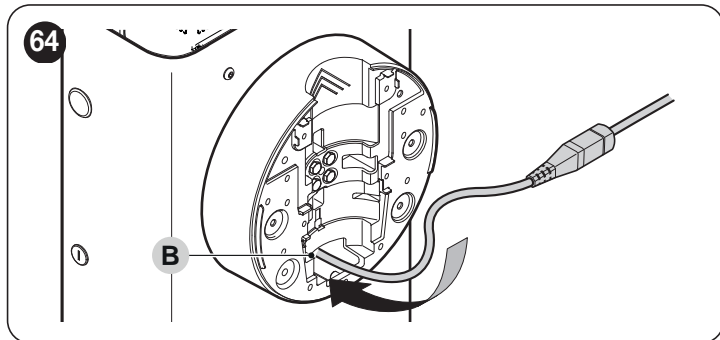
## 9.9 RACCORDEMENT DES ÉCLAIRAGES DE LA LISSE (ACCESSOIRES OPTIONNELS)

Pour effectuer l'installation :

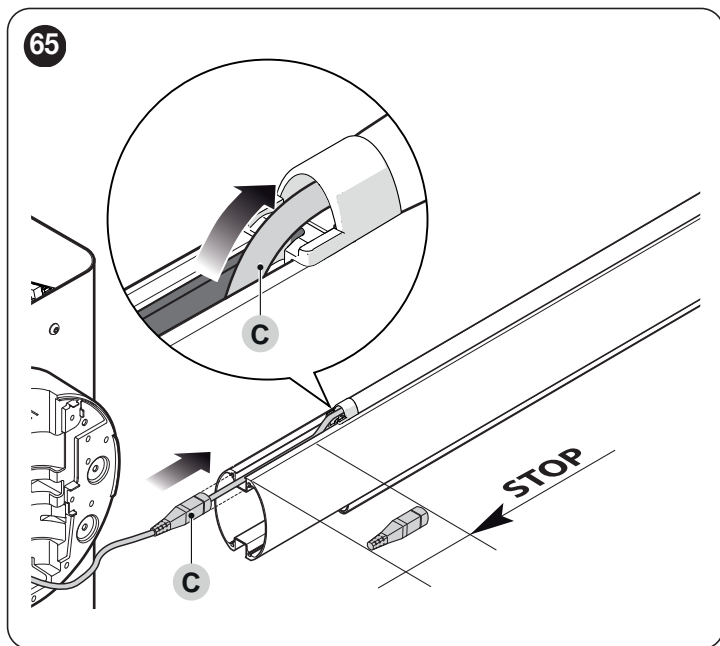
1. placer la lisse en position verticale
2. dévisser les 6 vis qui fixent le couvercle de la lisse (A)



3. enlever momentanément la lisse
4. insérer le serre-câble par le trou (B) tout juste prédisposé



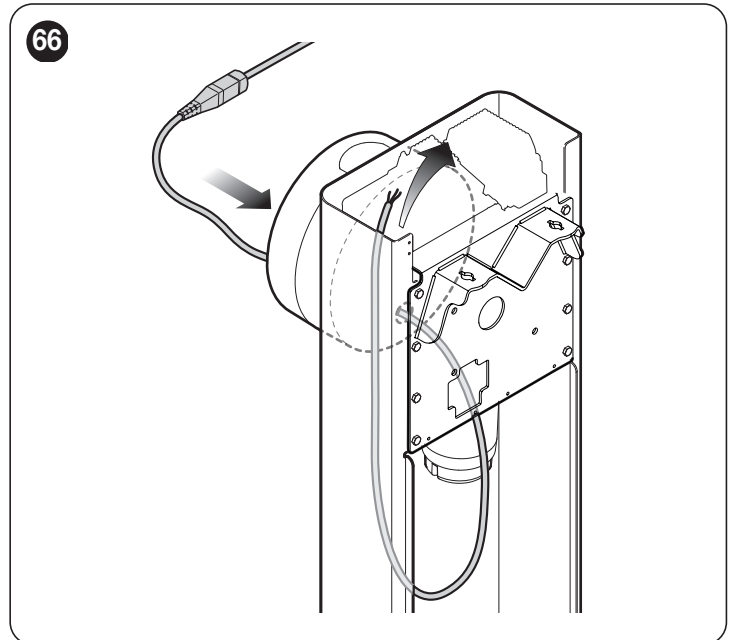
5. brancher le câble d'éclairage (C) à l'intérieur des amortisseurs de chocs en caoutchouc, le cas échéant utiliser une sonde pour faciliter l'opération



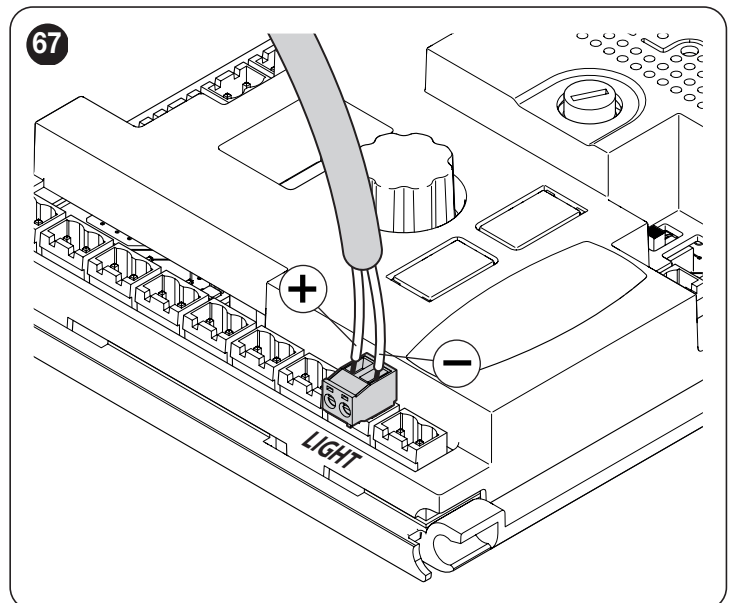
6. si nécessaire, raccourcir la longueur du câble d'éclairage en effectuant la coupe dans seulement dans l'un des points indiqués par un signe spécial. Après la coupe, il faut déplacer le bouchon présent sur l'extrémité coupée pour fermer la nouvelle extrémité
7. insérer le câble de câblage à travers le trou présent sur le support de la lisse, puis à travers le trou présent sur l'armoire. Des bandes de LED peuvent également être connectées à la base de la tige. Les modalités sont reproduites dans l'illustration (« **Figure 65** ») tout en conservant les mêmes modalités et les mêmes avertissements.



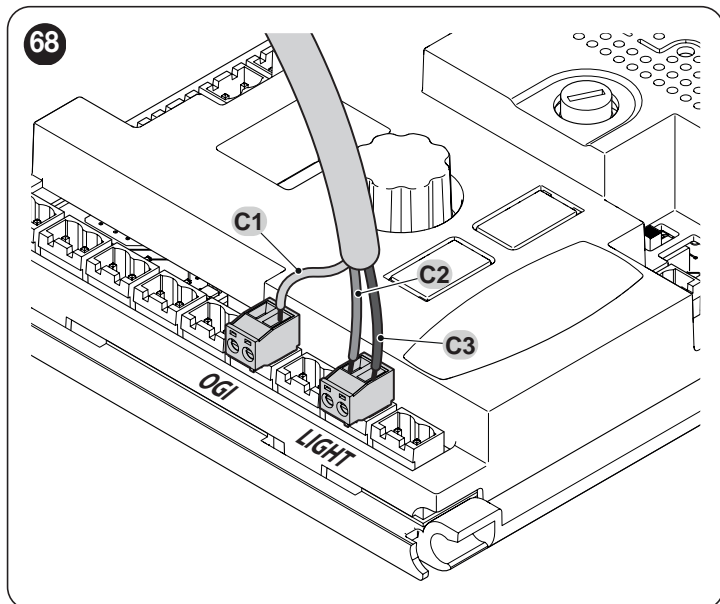
**laisser un peu plus de câble à l'intérieur du support de la lisse, de manière à permettre la rotation de la lisse sans provoquer de tension sur le câble.**




8. Il existe deux types de bandes LED :
  - XBA4, XBA6, XBA18 rouge à connecter uniquement à la sortie lumineuse comme indiqué dans la **Figure 67**.



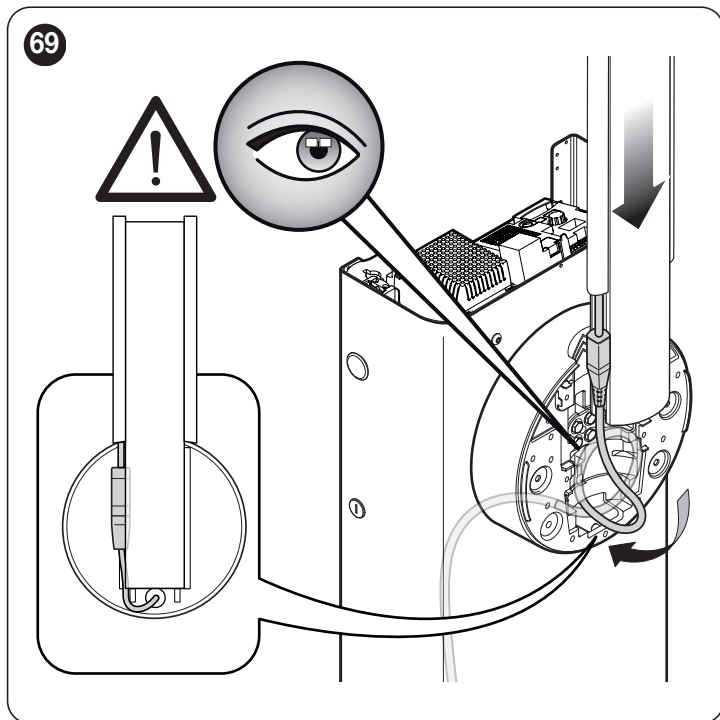
- Les bandes XBA40, XBA60 et XBA80 ont des lumières rouges et vertes et doivent être connectées aux sorties LIGHT et OGI comme indiqué dans **Figure 68**. Ces bandes ont une connexion à trois fils ; si vous voulez les utiliser uniquement comme lumières rouges, vous pouvez connecter uniquement les fils NOIR et BLANC dans le connecteur LIGHT, en coupant ou en isolant le fil JAUNE. Après avoir effectué la connexion, configurez les sorties **ou 1** et **ou 3** en mode 7 pour obtenir le fonctionnement des feux de signalisation.



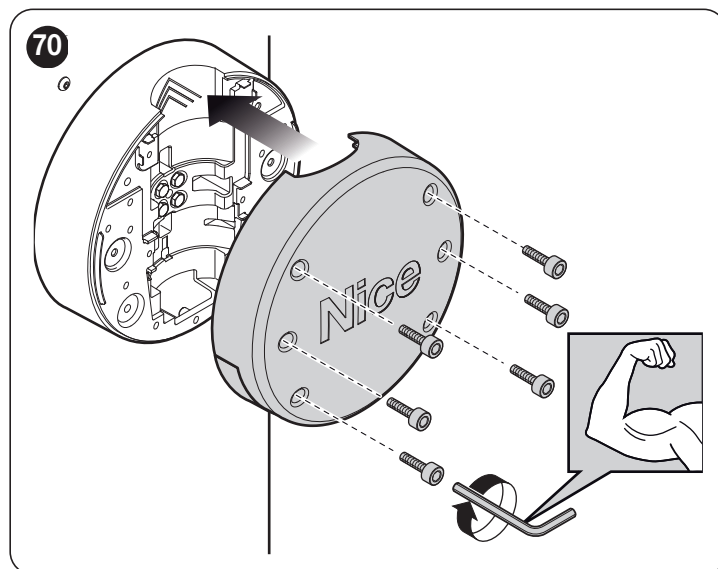
- C1** Câble jaune (lumières vertes)  
**C2** Câble noir (+24V=)  
**C3** Câble blanc (feux rouges)

 **La fonction de feux de signalisation pour les sorties **ou 1** et **ou 3** n'est disponible qu'à partir de la version du micrologiciel HE03i.**

9. placer et verrouiller le connecteur à l'intérieur de la fente de la lisse



10. insérer la lisse et la verrouiller avec son couvercle, en vissant fortement les 6 vis, en prenant soin de ne pas pincer le câble.



## 9.10 CONNEXION CLIGNOTANT OU SÉMAPHORE

Le couvercle de la barrière peut contenir un clignotant à led mod. XBA7 ou un feu à led rouge et verte mod. XBA8.

Les modes de fonctionnement de ces clignotants peuvent être modifiés par le programmeur **Oview** ou avec une programmation appropriée de la centrale de commande.

Pour tout renseignement supplémentaire, consulter le manuel d'instructions des deux produits

## 10 MAINTENANCE DU PRODUIT

Pour maintenir un niveau de sécurité constant et pour garantir la durée maximum de tout l'automatisme, il faut effectuer une maintenance régulière. Dans ce but, **M/L-BAR** dispose d'un compteur de manœuvres et d'un système de signalisation de maintenance requise ; voir le paragraphe « **Fonction « Avis de maintenance »** ».



**La maintenance doit être effectuée dans le respect absolu des consignes de sécurité de la présente notice et selon les prescriptions des lois et des normes en vigueur.**

**Note** Pour un fonctionnement correct, veuillez suivre le calendrier de maintenance indiqué dans « **Tableau 21** »

Tableau 21

ENTRETIEN PROGRAMMÉ							
Description	Milliers de cycles						
	50	100	150	200	250	300	500
Détection du jeu sur la tige (voir paragraphe « <i>Détection et réglage du jeu de la tige</i> »)		•		•		•	
Tension du ressort (voir paragraphe « <i>Équilibrage de la lisse</i> »)		•		•		•	
Serrer les vis du ressort (voir paragraphe « <i>Équilibrage de la lisse</i> »)		•		•		•	
Remplacement du ressort (voir paragraphe « <i>Déplacement ou remplacement du ressort</i> »)							•
Joints de tige (M7-L9) (voir paragraphe « <i>Installation de la lisse</i> »)		•		•		•	
Débloquer l'efficacité (voir paragraphe « <i>Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur</i> »)			•			•	

## 11 MISE AU REBUT DU PRODUIT



**Ce produit fait partie intégrante de l'automatisation et doit par conséquent être éliminé avec celle-ci.**

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

Ce produit est composé de différents types de matériaux : certains peuvent être recyclés, d'autres doivent être éliminés. Informez-vous sur les systèmes de recyclage ou d'élimination prévus par les normes locales en vigueur pour cette catégorie de produit.

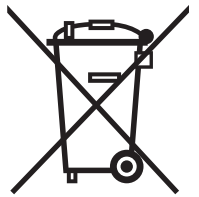


### ATTENTION

**Certains composants du produit peuvent contenir des substances polluantes ou dangereuses qui, si jetées dans la nature, pourraient avoir des effets nuisibles sur l'environnement et sur la santé des personnes.**



**Comme l'indique le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les ordures ménagères. Procéder donc au « tri sélectif » des composants pour leur élimination conformément aux méthodes prévues par les normes locales en vigueur ou restituer le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent.**



### ATTENTION

**Les normes locales en vigueur peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination illégale de ce produit.**



## 12 CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES



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.



La somme totale des consommations des accessoires connectés aux différentes sorties ne doit pas dépasser le maximum 60W, au-delà duquel, F2 interviendra pour forcer le remplacement. Ci-dessous se trouve le « **Tableau 22** » pour la consommation des accessoires communs.

**Tableau 22**

CONSOMMATION D'ACCESSOIRES			
Description	Caractéristique technique		
	XBA40	XBA60	XBA80
Puissance maximale absorbée (W)	20	30	40

**Tableau 23**

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES				
Description	Caractéristique technique			
	M3BAR	M5BAR	M7BAR	L9BAR
Typologie	Barrière routière pour usage résidentiel avec centrale de commande électronique			
Passage utile (m)	2,32 ÷ 2,82	3,17 ÷ 4,82	5 ÷ 7	7 ÷ 9
Couple maximum au démarrage (Nm)	100	200	300	400
Couple nominal (Nm)	30	70	90	130
Temps de manœuvre (réglable en sec.)	1,5 - 4	3 - 6	6 - 10	11 - 18
Fréquence maximale cycle/heures de fonctionnement au couple nominal (la centrale limite les cycles à la valeur maximale prévue dans le tableau T3)	500 utilisation continue	350 utilisation continue	200	150
Durabilité	Voir le paragraphe « <b>Durabilité du produit</b> »			
Tension d'alimentation	230V $\sim$ 50/60Hz			
Tension d'alimentation /V1	120V $\sim$ 50/60Hz			
Puissance maximum absorbée au démarrage (W)	150	110	110	160
Puissance maximale au couple nominal (W)	40	50	40	50
Classe d'isolement	1			
Alimentation de secours	Avec accessoire en option PS224			
Alimentation photovoltaïque	Avec accessoire en option SYKCE30			
Sortie FLASH	pour 1 clignotant LUCYB, MLB o MLBT (12V – 21W)			
Sortie LIGHT	pour l'accessoire optionnel « feux de tige » XBA4, XBA6, XBA18 ou XBA40, XBA60, XBA80 lumière rouge			
Sortie OGI	pour lampe de signalisation 24V (max 10W) ou XBA40, XBA60, XBA80 lumière verte			
Sortie pour clignotant/feu sur le couvercle	avec accessoires en option clignotant à led XBA7 ou feu à led XBA8			
Sortie BLUEBUS	Une sortie avec une charge maximale de 11 unités BlueBus (maximum 4 paires de photocellules, par ex. EPMB ou EPLB plus 2 paires de photocellules adressées comme dispositifs d'ouverture plus 4 dispositifs maximum de commande EDSB ou ETPB plus 1 dispositif FT210B avec adresse FTA)			
Entrée STOP	Pour les contacts normalement fermés, normalement ouverts ou à résistance constante de 8,2 k $\Omega$ ; en reconnaissance automatique (une variation par rapport à l'état mémorisé provoque la commande STOP)			
Entrée SbS	Pour contacts normalement ouverts			
Entrée OUVERTURE	Pour contacts normalement ouverts			
Entrée FERMETURE	Pour contacts normalement ouverts			
Entrée HP SbS	Pour contacts normalement ouverts			
Connecteur radio	Connecteur SM pour récepteurs SMXI, OXI			
Entrée ANTENNE Radio	50 $\Omega$ pour câble type RG58 ou similaires			
Entrées détecteurs de masses métalliques	N°2			
Fonctions programmables	Voir le chapitre « <b>PROGRAMMATION</b> » et programmations supplémentaires par le biais de l'unité de programmation et la commande Oview			
Fonctions en reconnaissance automatique	Reconnaissance automatique des dispositifs raccordés à la sortie Bluebus Reconnaissance automatique du type de dispositif de « STOP » (contact NO, NF ou résistance 8,2 k $\Omega$ ) Reconnaissance des positions d'ouverture et de fermeture de la lisse			
Température de fonctionnement	-20°C ÷ 55°C			
Utilisation en atmosphère particulièrement acide ou saline ou potentiellement explosive	Non			
Degré de protection	IP54			
Dimensions et poids	400x299x1215h mm; 80 kg	400x299x1215h mm; 80 kg	400x299x1215h mm; 85 kg	500x299x1215h mm; 98 kg

## 13 DÉCLARATION DE CONFORMITÉ

**Nice S.p.A.** Le fabricant de cet équipement déclare qu'il est conforme à la directive 2014/53/UE (RED) et à la directive 2006/42/CE (machines) conformément à l'annexe II, partie 1, section B. Le manuel d'instructions et le texte complet de la déclaration de conformité de l'UE sont disponibles à l'adresse suivante: [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com); sous les rubriques « support » et « download ».



# NOTES

A series of horizontal dashed lines for writing notes, spanning the width of the page.



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 d'instructions et d'avertissements qui vous est remis par l'installateur. 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 une machine qui exécute fidèlement vos commandes. Une utilisation inconsciente et impropre du produit peut le faire devenir dangereux :**

- 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 la lisse 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. Pour ces raisons, au cours de l'automatisme, vous devez suivre toutes les instructions contenues dans ce manuel
- vérifier régulièrement le bon fonctionnement des photocellules.



**IL EST ABSOLUMENT INTERDIT de transiter pendant que la lisse est en phase de fermeture ! Le passage n'est autorisé que si la lisse est complètement ouverte et à l'arrêt.**



### ENFANTS

**Une installation d'automatisation garantit un haut niveau de sécurité. Grâce à ses systèmes de détection, elle contrôle et garantit ses mouvements en présence de personnes ou de choses. Il est toutefois prudent de ne pas laisser les enfants jouer à proximité de l'automatisme et de ne pas laisser les télécommandes à leur portée pour éviter des mises en marche involontaires. L'automatisme n'est pas un jouet !**

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

**Anomalie :** si on constate tout comportement anormal de l'automatisme, couper l'alimentation électrique à l'installation et exécuter le déverrouillage manuel du moteur (voir les instructions en fin de chapitre) pour faire fonctionner la lisse manuellement. Ne jamais tenter de le réparer mais demander l'intervention de votre installateur de confiance.



**Ne pas modifier l'installation et les paramètres de programmation et de réglage de la centrale : cette responsabilité incombe à votre installateur.**

**Coupage ou absence d'alimentation électrique :** attendre l'intervention de l'installateur ou le retour de l'électricité. Si le système n'est pas équipé de batteries tampons, l'automatisme peut être utilisé indifféremment en exécutant le déverrouillage manuel du moteur (voir les instructions en fin de chapitre) et en déplaçant la lisse manuellement.

**Dispositifs de sécurité hors usage :** il est possible de faire fonctionner l'automatisme même lorsque certains dispositifs de sécurité ne fonctionnent pas correctement ou sont hors d'usage. Il est possible de commander la barrière en mode « **homme-mort** » en procédant comme suit :

1. envoyer une commande pour actionner la lisse, avec un émetteur ou avec un sélecteur à clé, etc. Si tout est en ordre, la lisse se déplace normalement, sinon le clignotant émet quelques clignotements mais la manœuvre ne démarre pas (le nombre de clignotements dépend du motif pour lequel la manœuvre ne démarre pas)
2. dans ce cas, dans les 3 secondes, réactiver la commande et la garder active
3. après 2 secondes environ, la lisse effectuera la manœuvre demandée en mode « **Homme mort** ». Elle continuera à se déplacer tant que la commande sera activée.



**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.**

L'essai final, les maintenances périodiques et les éventuelles réparations doivent être documentés par la personne qui se charge des maintenances et les documents doivent être conservés par le propriétaire de l'installation. Les seules interventions que l'utilisateur peut effectuer périodiquement sont le nettoyage des lentilles des photocellules (utiliser un chiffon doux et légèrement humide) et l'enlèvement des feuilles ou des pierres qui pourraient entraver l'automatisme.



**Avant d'effectuer toute opération de maintenance, l'utilisateur de l'automatisme doit déverrouiller manuellement le moteur afin d'éviter que quelqu'un actionne involontairement la lisse (voir les instructions en fin de chapitre).**

**Maintenance :** pour maintenir un niveau de sécurité constant et pour garantir la durée maximum de tout l'automatisme, il faut effectuer une maintenance régulière (au moins tous les 6 mois).



**Toute intervention de contrôle, maintenance ou réparation doit être exécutée exclusivement par du personnel qualifié.**

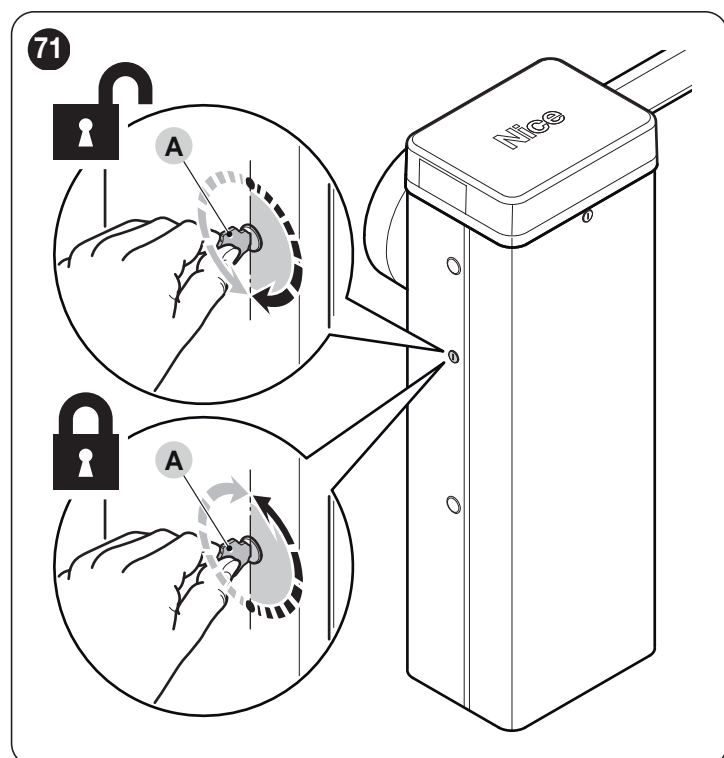
**Mise au rebut :** à la fin de la vie utile de l'automatisme, assurez-vous que le démantèlement est effectué par du personnel qualifié et que les matériaux sont recyclés ou mis au rebut en respectant les normes locales en vigueur.

**Changement des piles de la télécommande :** si la radiocommande qui au bout d'une certaine période présente des problèmes de fonctionnement ou ne fonctionne plus du tout, cela pourrait dépendre tout simplement du fait que la pile est usagée (suivant l'intensité d'utilisation, il peut s'écouler plusieurs mois jusqu'à plus d'un an). Vous pouvez vérifier cet état de chose si le voyant de confirmation de la transmission est faible, s'il ne s'allume plus du tout ou s'il ne s'allume qu'un bref instant. Avant de vous adresser à l'installateur, essayez de remplacer la pile en utilisant celle d'un autre émetteur qui fonctionne encore : si cette intervention remédie au problème, il vous suffit de remplacer la pile usagée par une neuve du même type.

## Déverrouillage et mouvement manuel

Pour effectuer le déverrouillage :

1. insérer et tourner la clé (A) de 180° vers la gauche ou la droite



2. à ce stade, il est possible de déplacer manuellement le vantail dans la position souhaitée.

Pour effectuer le blocage :

1. tourner la clé (A) dans sa position initiale
2. retirer la clé.
3. enlever le capuchon en caoutchouc sur le côté opposé du caisson et insérer le barillet de la serrure dans le trou de l'intérieur du caisson, insérer le ressort en « U » du bas vers le haut pour verrouiller le barillet de serrure
5. tourner la clé (A) dans sa position initiale
6. retirer la clé.

 **Ce registre de maintenance doit être remis au propriétaire de l'automatisme après l'avoir dûment rempli.**

Il faut prendre note dans ce Registre de toutes les activités de maintenance, de réparation et de modification effectuées. Le Registre devra être mis à jour à chaque intervention et conservé avec soin pour être disponible pour d'éventuelles inspections de la part d'organismes autorisés.


Le présent « Registre de maintenance » se réfère à l'automatisme suivant :

mod. **M-BAR** et **L9BAR** - n° de série..... - installé en date du ..... - chez .....

Le « Registre de maintenance » inclut les documents suivants :

- 1) - Plan d'entretien
- 2) - .....
- 3) - .....
- 4) - .....
- 5) - .....
- 6) - .....

### PLAN D'ENTRETIEN PROGRAMMÉ

 **Attention ! – La maintenance de l'installation doit être effectuée par du personnel technique et qualifié, dans le plein respect des normes de sécurité prévues par les lois en vigueur et des consignes de sécurité qui figurent au chapitre « CONSIGNES ET PRÉCAUTIONS GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ », au début de ce manuel.**

Pour l'entretien des accessoires de la barrière, suivre les dispositions prévues dans les plans de maintenance respectifs.

À noter qu'en cas de rupture du ressort, la barrière reste conforme à la condition requise au paragraphe « 4.3.4 de la norme EN 12604: 2000 ».

Tableau 24

Description	Milliers de cycles						
	50	100	150	200	250	300	500
Détection du jeu sur la tige (voir paragraphe « Détection et réglage du jeu de la tige »)		•		•		•	
Tension du ressort (voir paragraphe « Équilibrage de la lisse »)		•		•		•	
Serrer les vis du ressort (voir paragraphe « Équilibrage de la lisse »)		•		•		•	
Remplacement du ressort (voir paragraphe « Déplacement ou remplacement du ressort »)							•
Joints de tige (M7-L9) (voir paragraphe « Installation de la lisse »)		•		•		•	
Débloquer l'efficacité (voir paragraphe « Débrayer et bloquer manuellement l'opérateur »)			•			•	

Attention! Avant chaque entretien programmé, effectuez les contrôles suivants:

1. déconnecter toutes les sources d'alimentation électrique
2. vérifier l'état de détérioration de tous les matériaux qui composent la barrière avec une attention particulière pour détecter les éventuels phénomènes de corrosion ou d'oxydation des parties de la structure ; remplacer les parties qui n'offrent pas de garanties suffisantes
3. vérifier que les raccords à vis sont correctement serrés (en particulier ceux du ressort d'équilibrage et des vis du carter)
4. s'assurer de l'absence de jeu entre le levier d'équilibrage et l'arbre de sortie. Dans le cas contraire, serrer à fond la vis centrale
5. dans les versions **M7BAR** et **L9BAR**, vérifier le parfait verrouillage entre les deux segments de la tige. Si nécessaire, ajuster les vis d'expansion.

6. positionner la lisse à la verticale et s'assurer que le pas entre les spires du ressort d'équilibrage est constant et sans déformations
7. déverrouiller et contrôler l'équilibrage correct de la lisse ainsi que tout éventuel obstacle durant l'ouverture et la fermeture manuelle
8. verrouiller à nouveau et effectuer la procédure d'essai.
9. **Contrôle de la protection contre le danger de levage :** sur les automatismes à mouvement vertical, s'assurer de l'absence de tout danger de levage. Cet essai peut être effectué de la façon suivante : suspendre, au milieu de la lisse, un poids de 20 kg (ex. : sac de gravier), commander une manœuvre d'« ouverture » et contrôler que durant cette manœuvre la lisse ne dépasse pas la hauteur de 50 cm par rapport à sa position de fermeture. Si la lisse dépasse cette hauteur, il faut réduire la force du moteur (voir le paragraphe « **Programmation de la centrale de commande** »).
10. Si l'on n'a pas remédié aux situations de risque liées au mouvement de la lisse moyennant la limitation de la force d'impact, il faut effectuer la mesure de la force d'impact selon les prescriptions de la norme EN 12445. Si le contrôle de la « force moteur » est utilisé pour aider le système à réduire la force d'impact, essayer et trouver les réglages qui donnent les meilleurs résultats.
11. **Contrôle du système de mise hors tension :** intervenir sur le dispositif de mise hors tension et déconnecter toute éventuelle batterie tampon ; s'assurer que toutes les led prévues sur la centrale sont bien éteintes et qu'à l'envoi d'une commande la lisse ne bouge pas. Contrôler l'efficacité du système de verrouillage pour éviter la connexion involontaire ou non autorisée.







**Nice SpA**  
Via Callalta, 1  
31046 Oderzo TV Italy  
info@niceforyou.com

[www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)

IS0647A03FR\_27-01-2025