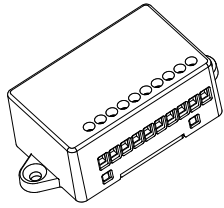


Manuel d'instruction pour le module de centralisation 596.M.UM.00



MISES EN GARDE

Cher client, nous vous remercions d'avoir acheté un produit STAFER.

Vous trouverez dans cette brochure d'importantes informations concernant le mode d'emploi et la sécurité de l'installation. **Respecter ces instructions et les conserver pour consultation ultérieure.** Le module 596.M.UM.00 est adapté au contrôle d'un moteur asynchrone monophasé alimenté en tension de secteur pour l'actionnement de volets roulants, stores bannes ou autres. Toute autre utilisation est inappropriée et interdite et rend la garantie caduque.

POUR UNE BONNE INSTALLATION, IL EST RECOMMANDÉ DE LIRE CE MANUEL.

STAFER décline toute responsabilité en cas de dommages éventuels imputables à un usage inadapté, erroné ou déraisonnable.

ÉLIMINATION

En fin de cycle de vie du produit, l'éliminer conformément aux dispositions des règlements locaux, ou le remettre au revendeur au moment de l'achat d'un nouveau produit équivalent. Ce produit pourrait contenir des substances polluantes pour l'environnement et dangereuses pour la santé. Il est interdit de l'éliminer en le jetant parmi les ordures ménagères.



1. CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES (en référence à la température de 20°C)

Alimentation :	120 ou 230 Vac 50/60 Hz	Temps de travail :	1 à 250 secondes
Capacité de contact :	10 A@250 Vac	Dimensions :	40 x 84 x H.26 mm
Degré de protection :	IP20	Température de service :	de -20 à +55 °C

2. AVERTISSEMENTS CONCERNANT LA SÉCURITÉ DE L'INSTALLATION

- Le produit doit être installé par du personnel technique qualifié afin de se conformer aux lois en vigueur sur le territoire.
- Vérifier que l'emballage est en parfait état et n'a pas subi de dégâts pendant le transport.
- Le module est soumis à une tension électrique dangereuse. Effectuer les branchements sans alimentation.
- Brancher toujours le moteur avec le fil de mise à la terre (jaune/vert).
- Régler les fins de course du moteur avant de le brancher au module.
- Utilisez des boutons de commande à positions momentanées, ne pas utiliser de déflecteurs à position maintenue. Les boutons sont branchés à la tension du secteur et doivent donc être bien isolés et protégés. Les boutons de commande doivent être visibles de l'application mais éloignés des pièces en mouvement et à une hauteur de 1,5 m au minimum.
- Il est interdit de brancher plus d'un moteur au module. S'il est nécessaire de brancher plusieurs moteurs, utiliser les cartes d'extension prévues à cet effet.
- Il faut placer un dispositif magnétothermique ou différentiel sur la ligne d'alimentation. La ligne d'alimentation doit être équipée d'un dispositif de sectionnement de catégorie de surtension III, c'est-à-dire dont la distance minimale entre les contacts est de 3,5 mm.
- Ne pas modifier, ouvrir ni remplacer de pièces sans l'autorisation du fabricant.
- Pour votre sécurité, il est interdit de travailler à proximité de l'enrouleur lorsque le moteur est alimenté.
- En cas de mauvais fonctionnement, ne pas insister sur les commandes et avertir le technicien installateur.
- Travailler sur le module avec prudence en utilisant les outils adaptés.
- Le produit est conçu pour être inséré dans les boîtes de dérivation. Le module ne prévoit aucune protection contre l'eau et une protection essentielle simple contre le contact avec des pièces solides. Il est interdit d'installer le module dans des locaux non adéquatement protégés et à proximité de sources de chaleur.
- Vérifier que la ligne d'alimentation ne dépend pas de circuits électriques destinés à l'éclairage.
- Le module ne prévoit aucune protection contre les surcharges ou les courts-circuits sur les sorties. Il est donc nécessaire de protéger la charge, par exemple avec un fusible de 3,15A.

2.1. Alimentation

Le module peut être alimenté à la tension de 120 ou 230 Vca et à la fréquence de 50/60 Hz. La tension doit être appliquée aux bornes 1 et 2.

2.2. Branchement du moteur

Les enroulements du moteur doivent être branchés aux bornes 9 et 8. Le fil commun du moteur doit être branché à la borne 10. Il est interdit de brancher directement plus d'un moteur sur le module. S'il est nécessaire de commander plusieurs moteurs avec un module, utiliser les cartes de regroupement prévues à cet effet.

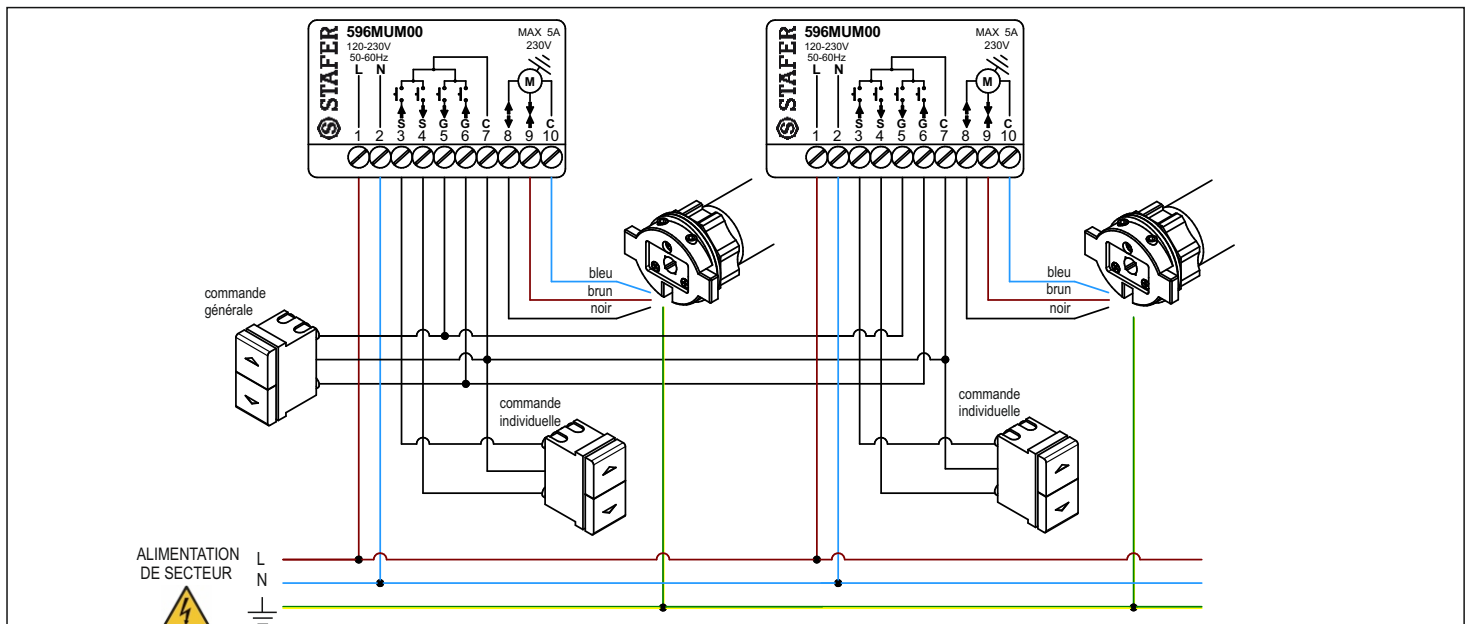
2.3. Branchement des boutons de commande individuelle « S »

Les boutons de commande individuelle doivent être branchés aux bornes 3 et 4 et fermer sur 7.

Les boutons de commande individuelle doivent être à positions momentanées. Ne pas utiliser de déflecteurs à position maintenue. Plusieurs boutons de commande individuelle peuvent être connectés à l'aide d'une connexion en parallèle. Pour le bon fonctionnement du système, vérifier que la fermeture du bouton connecté à la borne 3 (▲ S, montée individuelle) coïncide avec la manœuvre de montée du moteur. Si tel n'est pas le cas, inverser les fils des enroulements du moteur aux bornes 8 et 9.

2.4. Branchement des boutons de commande générale

Les boutons de commande générale doivent être branchés aux bornes 5 et 6 et fermer sur la borne 7. Les boutons de commande générale doivent être à positions momentanées. Ne pas utiliser de déflecteurs à position maintenue. On peut connecter plusieurs boutons de commande générale à l'aide d'une connexion en parallèle.



3. LOGIQUE DE FONCTIONNEMENT DES BOUTONS

Les boutons de commande individuelle et générale peuvent fonctionner dans deux logiques de fonctionnement différentes : « impulsion » ou « homme présent ». La procédure pour la sélection de la logique de fonctionnement des boutons est décrite au point 4.4 (« sélection de la logique de fonctionnement des boutons »). **L'usine règle les boutons en mode « impulsion ».**

Logique par « impulsion »

Pour appliquer une commande individuelle de montée ou descente, pousser sur le bouton respectif pendant au moins 0,5 seconde ; pour arrêter la manœuvre pousser brièvement sur n'importe quel bouton de commande.

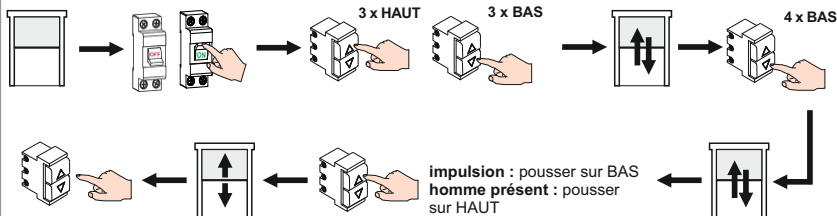
(individuelle ou générale) Pour appliquer une commande générale de montée ou descente, pousser sur le bouton respectif pendant au moins 0,5 seconde ; pour arrêter la manœuvre pousser brièvement sur n'importe quel bouton de commande (individuelle ou générale). Les manœuvres de montée et descente générales seront effectuées dans le respect du retard d'enclenchement sur la commande générale, tel que décrit au point 4.2 (« retard d'enclenchement sur la commande générale »).

Logique « d'homme présent » (obligatoire au cas où le module est associé à des unités de commande 596REU00)

Pour appliquer une commande individuelle ou générale de montée ou de descente, pousser sur le bouton respectif. La manœuvre sera interrompue dès que le bouton sera relâché. Si les boutons travaillent selon une logique « d'homme présent », la fonction « retard d'enclenchement sur la commande générale » n'est pas disponible.

PROCÉDURE POUR LA VARIATION DE LA LOGIQUE DES BOUTONS

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Couper le courant, patienter quelques secondes, puis le réalimenter.
03. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement **3 fois sur HAUT et 3 fois sur BAS**. Le moteur fait 1 mouvement haut/bas.
04. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement **4 fois sur BAS**. Après 10 secondes le moteur signale le réglage courant :
1 haut = homme présent, 1 bas = impulsion.
05. Dans les 5 secondes, en fonction de ses besoins :
Pour sélectionner « impulsion » : pousser brièvement sur **BAS**.
Pour sélectionner « homme présent » : pousser brièvement sur **HAUT**.
06. Après 2 secondes, le moteur signale : 1 haut = homme présent, 1 bas = impulsion. Attendre pendant 5 secondes avant de quitter le menu.

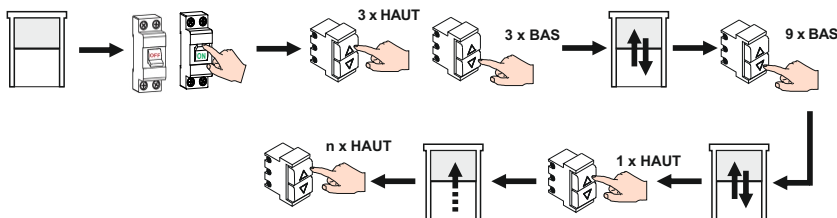


4. RETARD D'ENCLENCHEMENT SUR LA COMMANDE GÉNÉRALE

Le module est muni d'entrées pour la commande générale. S'il s'avère nécessaire d'échelonner les départs des moteurs pour ne pas surcharger la ligne d'alimentation, il est possible d'utiliser la fonction « retard d'enclenchement sur la commande générale ». Les commandes générales de montée et descente seront exécutées par le module après le retard d'enclenchement sélectionné. L'usine règle le retard d'enclenchement sur la commande générale à la valeur 1 (**0 seconde = départ immédiat**).

PROCÉDURE D'ACTIVATION DU RETARD SUR LA COMMANDE GÉNÉRALE

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Couper le courant, patienter quelques secondes, puis le réalimenter.
03. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement 3 fois sur HAUT et 3 fois sur BAS. Le moteur fait 1 mouvement haut/bas.
04. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement 9 fois sur BAS. Après 10 secondes le moteur signale haut/bas.
05. Pousser 1 fois sur HAUT.
Le moteur signale par un mouvement vers le haut la valeur actuelle à laquelle correspond un retard, de 1 à 10 (voir tableau).
06. Dans les 5 secondes, selon ses propres besoins, pousser sur HAUT autant de fois que souhaité.
07. Après 2 secondes, le moteur reproduit le nombre de mouvements sélectionnés. S'ils ne correspondent pas à la sélection, repousser. Patienter ensuite 5 secondes avant de quitter le menu.



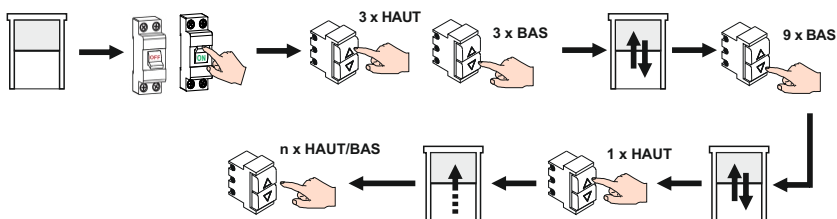
Mouvements du moteur	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
Retard d'enclenchement	0 sec	5 sec	10 sec	15 sec	20 sec	25 sec	30 sec	35 sec	40 sec	45 sec

5. TEMPS DE TRAVAIL

Le module permet de programmer le temps de travail (temps après lequel le courant du moteur est coupé). L'usine règle le temps de travail sur **120 sec**. Le temps de travail peut varier d'un minimum de 5 sec à un maximum de 240 sec.

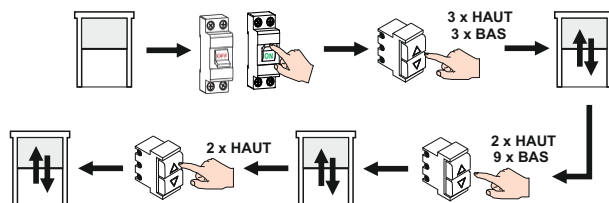
PROCÉDURE DE MODIFICATION DU TEMPS DE TRAVAIL

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Couper le courant, patienter quelques secondes, puis le réalimenter.
03. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement 3 fois sur HAUT et 3 fois sur BAS. Le moteur fait 1 mouvement haut/bas.
04. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement 8 fois sur BAS. Après 10 secondes le moteur signale haut/bas.
05. Pousser 1 fois sur HAUT.
Le moteur signale la valeur courante. Centaine, dizaine, unité.
Ex. : 120 sec. = 1 mouvement HAUT + 2 mouvements HAUT + mouvement long.
06. Pour régler pousser sur HAUT autant de fois que souhaité et confirmer chaque nombre en poussant sur BAS.
Ex. : 15 sec. = 1 fois HAUT, 1 fois BAS, 5 fois HAUT, 1 fois BAS.
Par ex. : 130 sec. = 1 fois HAUT, 1 fois BAS, 3 fois HAUT, 1 fois BAS, 1 fois BAS
07. Après 2 secondes, le moteur reproduit le nombre de mouvements sélectionnés. S'ils ne correspondent pas à la sélection, répéter l'opération dans les 5 secondes. Patienter ensuite 5 secondes avant de quitter le menu.



6. RESTAURATION DES CONDITIONS D'ORIGINE (RÉINITIALISATION)

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Couper le courant, patienter quelques secondes, puis le réalimenter.
03. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement **3 fois sur HAUT et 3 fois sur BAS**. Le moteur fait 1 mouvement haut/bas.
04. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement **2 fois sur HAUT et 9 fois sur BAS**. Le moteur fait 6 mouvement haut/bas.
05. À la fin des mouvements, pousser brièvement **2 fois sur HAUT**.
06. Le moteur signale que la réinitialisation a eu lieu (1 mouvement haut/bas).



Tous droits réservés.
STAFER S.p.a. - via Malpighi, 9 - 48018 Faenza (RA) ITALIE
Tél. (+39) 0546.624811 - Télécopie (+39) 0546.623141 - www.stafer.com



Tous les produits et les spécifications techniques citées dans ce document sont susceptibles de modifications sans préavis.
Sauf concessions et cas spécifiques convenus au préalable avec STAFER, le dispositif doit être utilisé exclusivement avec des émetteurs de STAFER.
STAFER décline toute responsabilité en cas de dommages éventuels imputables à un usage inadapté, erroné ou déraisonnable.