

MODE D'EMPLOI ET D'ENTRETIEN

moteurs tubulaires de Ø 45 et Ø 55 mm avec fin de course électronique et récepteur radio



Cher client, nous vous remercions d'avoir acheté un produit STAFER. Ce mode d'emploi décrit les opérations nécessaires à l'installation des produits V6RX.E3 / V7RX.E3. Ces moteurs tubulaires avec fins de course électroniques sont adaptés à l'actionnement des principaux types de volets roulants. Les spécifications techniques du moteur figurent sur l'étiquette apposée sur le tube du moteur. Ces dispositifs n'ont pas été conçus pour un emploi continu. Un autre emploi du produit que ce qui est prévu dans ce mode d'emploi est inadapté et interdit. Il entraîne également l'annulation de la garantie et de toute responsabilité du fabricant. Le montage et l'installation du produit doivent être confiés exclusivement à un technicien qualifié. En fin d'installation, tous les modes d'emploi joints au produit doivent être remis au client final, lequel se doit de les conserver pour consultation future. Consulter le site www.stafer.com pour obtenir des actualisations éventuelles des documents.

Table des matières

01. Caractéristiques techniques des moteurs et des radiocommandes
02. Mises en garde
03. Tableaux des portées et des composants du moteur
04. Branchement électrique
05. Quelques informations sur le fonctionnement du moteur
06. Fonctions de contrôle du mouvement
07. Installation par boutons de commande
08. Installation par radiocommande
09. Enregistrer - effacer un dispositif radio
10. Réglage " fin " du fin de course supérieur
11. Réglage " fin " du fin de course inférieur
12. Logique des boutons
13. Troisième fin de course (position favorite)
14. Inversion du troisième fin de course
15. Anémomètre soleil/vent
16. Test radio pour anémomètre
17. Relâchement du store
18. Orientation (micro mouvements)
19. Restauration des conditions d'origine

Radiocommandes STAFER compatibles



VIDEO TUTORIAL



www.stafer.com

Nous respectons l'environnement

Le respect de l'environnement est le devoir de tout un chacun ! STAFER se sert de matériels d'emballage recyclables. Veiller à jeter le matériel dans les bacs prévus à cet effet, conformément aux normes en vigueur dans le pays. Si vous êtes installateur et que vous employez un grand nombre de moteurs de ce type, informez-vous auprès votre revendeur ou de l'entreprise sur la possibilité de recevoir les moteurs dans le format « emballage en nid d'abeille ». Ce choix respectueux de l'environnement limite les encombrements et les gaspillages en réduisant considérablement la quantité de matériel d'emballage. Ce produit pourrait contenir des substances polluantes pour l'environnement et dangereuses pour la santé. En fin de cycle de vie du produit, respecter à la lettre les règles en matière d'élimination des déchets. Il est formellement interdit et dangereux de jeter le produit parmi les ordures ménagères.

Notes sur les systèmes radio

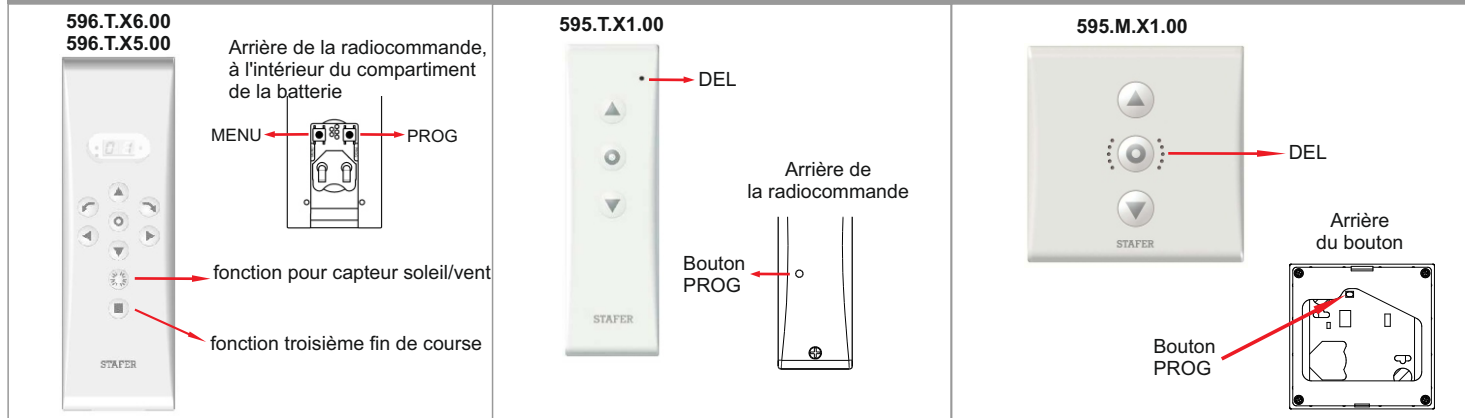
Il est recommandé de ne pas utiliser de systèmes radio dans des milieux où le brouillage est important (par exemple à proximité de postes de police, de ports, d'aéroports, de banques, etc.). Il est bon qu'il en soit de faire une visite technique sur les lieux avant d'installer un système radio pour déceler les risques de brouillage. Les systèmes radio peuvent s'employer lorsque le brouillage éventuel ou les problèmes de fonctionnement de l'émetteur ou du récepteur ne présentent pas de facteurs de risque, ou si ces facteurs sont annulés par des systèmes de sécurité appropriés. La présence de dispositifs radio fonctionnant sur la même fréquence de transmission (433,42 MHz) peuvent perturber le récepteur radio du dispositif en réduisant la portée de l'ensemble du système radio et en limitant le fonctionnement de l'installation.

01. CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Les caractéristiques techniques du moteur figurent sur l'étiquette apposée sur le tube du moteur. Avant d'installer le moteur, il est conseillé de copier les données techniques (y compris le nom complet du produit) et de les conserver en lieu sûr. Ces données pourraient être utiles en cas d'entretiens ou d'après-vente ultérieurs. Autres caractéristiques communes à la famille de moteurs V6RX.E3 / V7RX.E3.

Alimentation	: 230 Vac 50 Hz	Degré de protection	: IP44	Fréquence radio	: 433.42 MHz
Consommation au repos	: < 0,5W	Classe d'isolation	: H	Émetteurs portables enregistrables	: 40
Diamètre minimum rullo V6RX.E	: 50 x 1.5 mm	Tours maximum fin de course	: ∞	Capteurs radio soleil/vent enregistrables	: 1
Diamètre minimum du V7RXE	: 60 x 1.5 mm	Tempo funzionamento continuo	: 4 minuti		

01.1 Touches « fonctions » de radiocommandes



02. MISES EN GARDE

02.1 Mises en garde de sécurité

L'installation incorrecte peut être à l'origine de blessures graves. • Conserver ces instructions pour de futurs travaux d'entretien et en vue de l'élimination du produit. • Tous les travaux d'installation, de branchement, de programmation et d'entretien du produit doivent être confiés exclusivement à un technicien qualifié et compétent, en respectant les législations, les normes, les règlements locaux et les instructions de ce mode d'emploi. • Le câblage électrique doit respecter les normes CEI en vigueur. Selon les dispositions du DM it. 37/2008, la réalisation de l'installation électrique définitive est strictement réservée à l'électricien. • Certaines applications exigent la commande par « homme présent » et peuvent exclure l'utilisation de commandes radio ou nécessiter des mesures de sécurité particulières. • Pour prévenir les situations potentiellement dangereuses, vérifier régulièrement les conditions de fonctionnement du volet roulant.

02.2 Mises en garde pour l'installation

Vérifier que l'emballage est en parfait état et n'a pas subi de dégâts pendant le transport. • Le choc violent ou l'emploi d'outils inadaptés peut provoquer la rupture de pièces externes ou internes du moteur. • Il est formellement interdit de percer ou de manipuler frauduleusement le moteur. Ne pas modifier ni remplacer de pièces sans l'autorisation du fabricant. • Ne pas manipuler le moteur en prenant par le câble d'alimentation. Si le câble d'alimentation est endommagé, le produit ne peut être utilisé. Ne pas essayer de remplacer le câble d'alimentation. • Les vis qui seraient nécessaires pour compléter l'installation ne doivent pas toucher le moteur. • Le moteur doit être de la puissance adaptée à la charge appliquée (vérifier les données de la plaque signalétique apposée sur le moteur). • Certaines phases de programmation et/ou de fonctionnement normal utilisent les arrêts mécaniques du volet roulant. Il est indispensable de choisir le moteur avec le couple le plus adapté à l'application en tenant compte de la traction effective du volet roulant et en évitant les moteurs trop puissants. • Utiliser des enrouleurs de l'épaisseur minimale 10/10. • Laisser 1-2 mm de jeu à droite/gauche sur l'enrouleur. • Vérifier que la poulie de traction et la couronne adaptatrice ont la forme et les dimensions correspondant à l'enrouleur utilisé. Les adaptateurs, supports et accessoires du moteur doivent être choisis exclusivement dans le catalogue STAFER. • Si le produit est installé à une hauteur inférieure à 2,5 m du sol ou d'une autre surface d'appui, il est nécessaire de protéger les pièces en mouvement à l'aide d'un capot pour empêcher l'accès fortuit. Veiller à garantir l'accès pour les travaux d'entretien. • Le câble d'alimentation doit être placé de façon à ne pas toucher les pièces en mouvement. • Le câble d'alimentation du produit convient uniquement à l'installation en intérieur. • Si l'installation se fait à l'extérieur, poser le câble dans une gaine de protection. En cas d'appareillages radio dans la même installation, la distance qui les sépare ne doit pas être inférieure à 1,5 m. • Ne pas installer le produit à proximité de surfaces métalliques. • Positionner les boutons apparents du volet roulant loin de ses pièces en mouvement. Positionner les boutons à une hauteur supérieure à 1,5 m du sol. • Les moteurs sont à usage résidentiel ; le temps de travail maximum en continu est limité à 4 minutes. • Pendant le fonctionnement, le corps du moteur atteint des températures élevées : prendre bien garde. • Le moteur est muni à l'intérieur d'un dispositif thermique de sécurité à réarmement automatique, qui arrête le moteur en cas de surchauffe. Le moteur se remet à fonctionner normalement quand sa température descend sous le seuil de sécurité (normalement de 5 à 10 minutes). • Le moteur doit être installé de façon à être isolé de tout liquide et à l'abri des agents atmosphériques. • Le câble de l'antenne est soumis à la tension du secteur. Il est interdit et dangereux de couper le câble de l'antenne. Si le câble de l'antenne est endommagé, remplacer le produit. • Pour votre sécurité, il est interdit de travailler à proximité de l'enrouleur lorsque le moteur est alimenté.

02.3 Mises en garde visant l'utilisation

Le produit n'est pas destiné à l'emploi par des personnes (enfants compris) dont les capacités physiques, sensorielles ou mentales sont réduites, ou qui manquent d'expérience ou de connaissances, à moins qu'elles ne soient sous la surveillance d'une personne responsable de leur sécurité, ou sous sa gouverne au moment de l'utilisation du produit. • Avant d'actionner le volet roulant, vérifier que rien n'entrave son mouvement. Contrôler l'automatisme pendant le mouvement et garder les personnes à distance de sécurité jusqu'à la fin du mouvement. • Ne pas permettre aux enfants de jouer avec l'appareil ni avec les dispositifs de commande. • Ne pas actionner le volet roulant pendant des travaux d'entretien (ex. nettoyage de vitres, etc.). Si le dispositif de commande est de type automatique, débrancher le moteur de la ligne d'alimentation.

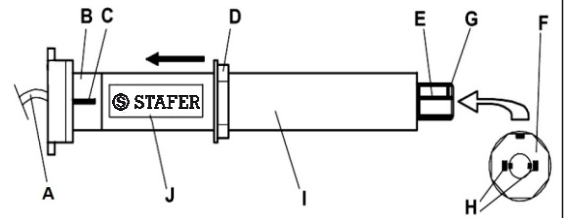


03. TABLEAUX DES PORTÉES ET DES COMPOSANTS DU MOTEUR

V6RX.E3	Modèle	Couple Nm	Tours/Min	Consomm. W
	V6RX.E3 15/13	15	13	125
	V6RX.E3 27/13	27	13	190
	V6RX.E3 35/13	35	13	230
	V6RX.E3 45/13	45	13	290

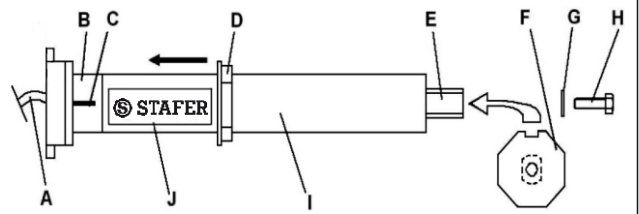
Modèle	Couple Nm	Tours/Min	Consomm. W
V6RX.E3 8/17	8	17	105
V6RX.E3 12/17	12	17	125
V6RX.E3 22/17	22	17	190
V6RX.E3 28/17	28	17	230
V6RX.E3 38/17	38	17	290

A=câble d'alimentation / B=couronne de base / C=clavette d'insertion / D=couronne adaptatrice / E=pignon de sortie / F=poulie de traction / G=dent d'accrochage / H=clips d'accrochage (pour enlever la poulie, écarter les clips et tirer légèrement) / I=corps du motoréducteur / J=données de la plaque signalétique

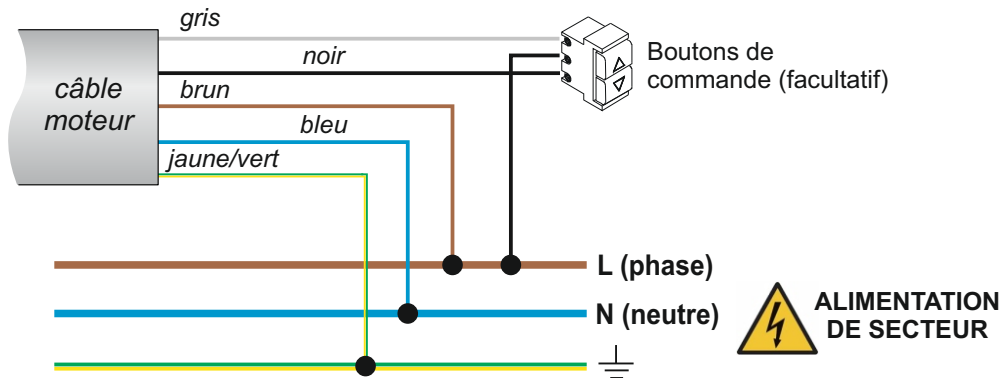


V7RX.E3	Modèle	Couple Nm	Tours/Min	Consomm. W
	V7RX.E3 80/12	80	12	375
	V7RX.E3 100/12	100	12	410
	V7RX.E3 130/9	130	9	410

A=câble d'alimentation / B=couronne de base / C=clavette d'insertion / D=couronne adaptatrice / E=pignon de sortie / F=poulie de traction / G=rondelle / H=vis de blocage / I=corps du motoréducteur / J=données de la plaque signalétique



04. BRANCHEMENT ÉLECTRIQUE



04.1 Mises en garde à l'intention de l'électricien

Effectuer les branchements sans alimentation. Vérifier que la ligne d'alimentation ne dépend pas de circuits électriques destinés à l'éclairage. 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. La section des câbles de connexion doit être proportionnelle à leur longueur et à l'absorption de la charge, et quoi qu'il en soit non inférieure à 1,5 mm. Le produit n'est pas muni de protection contre les surcharges ou les courts-circuits. Prévoir une protection adaptée à la charge sur la ligne d'alimentation, par exemple un fusible de la valeur maximale de 3,15A. Les boutons de commande sont branchés à la tension du secteur et doivent donc être bien isolés et protégés.

04.2 Alimentation

La tension d'alimentation doit être appliquée sur les fils BRUNS (phase) et BLEUS (neutre). Il faut brancher le fil JAUNE-VERT à l'installation de mise à la terre. Les spécifications électriques du moteur figurent sur l'étiquette apposée sur le tube du moteur.

04.3 Boutons de commande

Les boutons de commande sont facultatifs. S'ils sont utilisés, les boutons de commande doivent être appliqués sur les fils NOIRS et GRIS pour se fermer par le fil BRUN (phase). Il faut utiliser des boutons à positions momentanées (à « homme présent »), ne pas utiliser de déflecteurs à position maintenue. On peut connecter plusieurs boutons de commande à l'aide d'une connexion en parallèle. Les boutons de commande sont branchés à la tension du secteur et doivent donc être bien isolés et protégés. Au cas où les boutons de commande ne servent pas, veiller à isoler les câbles gris et noir.

04.4 Branchement du moteur aux unités de commande domotiques

Il existe plusieurs types d'unités de commande domotiques. Certaines unités de commande domotiques permettent de programmer le temps de fermeture des contacts de sortie, tandis que d'autres ne le permettent pas. Certaines mesurent l'absorption de courant des dispositifs appliqués sur les contacts de sortie, d'autres non. Certaines unités de commande domotiques travaillent avec des protocoles propriétaires, d'autres avec des protocoles « standard » (par ex. KNX, MODBUS,...). Étant donné la diversité de caractéristiques des unités de commande domotiques en vente dans le commerce, le fabricant du moteur ne peut savoir a priori si le moteur est compatible avec l'unité installée. Les sorties de commande de l'unité de commande domotique doivent être branchées aux entrées du bouton du moteur (fils GRIS et NOIR) en lieu et place des boutons de commande manuels. Par conséquent l'unité de commande domotique doit respecter les règles de fonctionnement des boutons de commande qui varient en fonction du fait qu'ils fonctionnent par IMPULSION (réglage en usine) ou par HOMME PRÉSENT (voir chapitre 12 « Logique des boutons »).

Règles de conformité de l'unité domotique pour pouvoir commander les moteurs avec les boutons fonctionnant par IMPULSION.

- L'unité domotique NE DOIT PAS mesurer le courant absorbé par les entrées du bouton du moteur (lesquels absorbent des courants inférieurs à 1 mA).
- L'unité domotique doit être branchée au moteur conformément au schéma, en lieu et place des boutons de commande avec les sorties de commande de l'unité domotique.
- Pour actionner le moteur, l'unité de commande domotique doit fermer le contact (montée ou descente) pendant plus de 0,5 seconde (en général on utilise une impulsion de la durée d'1 seconde).
- Avec les contacts ouverts, pour arrêter le moteur, l'unité domotique doit fermer un contact (montée ou descente) pendant moins de 0,5 seconde (en général on utilise une impulsion de la durée de 0,2 seconde).

Règles de conformité de l'unité domotique pour pouvoir commander les moteurs avec les boutons fonctionnant par HOMME PRÉSENT.

- l'unité domotique NE DOIT PAS mesurer le courant absorbé par les entrées du bouton du moteur (lesquels absorbent des courants inférieurs à 1 mA).
- l'unité domotique doit être branchée au moteur conformément au schéma, en lieu et place des boutons de commande avec les sorties de commande de l'unité domotique.
- pour permettre l'achèvement de l'ensemble de la manœuvre d'ouverture/fermeture, l'unité domotique doit être en mesure de fermer le contact de montée/descente pendant le temps nécessaire au moteur pour effectuer la manœuvre d'ouverture/fermeture complète.
- pour arrêter le moteur, l'unité domotique doit être en mesure de rouvrir les contacts de montée/descente à tout moment.

Au moment de l'impression de ce document, on ne connaît pas de problèmes particuliers de connexion entre les produits STAFER SPA et des unités de commande domotiques (à condition de respecter les règles ci-dessus). Toutefois STAFER décline toute responsabilité concernant l'absence de compatibilité (même partielle) avec toute unité domotique. Si l'unité domotique utilise des protocoles KNX ou autres, contacter le fournisseur de l'unité domotique en l'informant des règles ci-dessus. Il est probable que le fabricant de l'unité domotique puisse fournir des interfaces adaptées pour connecter le moteur à l'unité domotique. Pour de plus amples informations contacter le revendeur.

05. QUELQUES INFORMATIONS SUR LE FONCTIONNEMENT DU MOTEUR

Le moteur STAFER adapte son principe de fonctionnement au type de volet roulant dans lequel il est installé (volet roulant, store banne à barre carrée, store banne à caisson).

Fonctionnement en mode **VOLET ROULANT**

Le moteur active la propriété de détection d'un obstacle pendant la montée. Si un obstacle est détecté pendant la montée à proximité du fin de course inférieur, la manœuvre de montée est interrompue et le moteur se met en marche en descente en ramenant le volet dans la position de fin de course inférieur (le moteur interprète l'obstacle comme un arrêt anti-intrusion). Si un obstacle est détecté pendant la montée dans d'autres positions, la manœuvre de montée est interrompue et le moteur se met brièvement en marche en descente de façon à libérer le volet de la traction à laquelle il est soumis à cause de l'obstacle. Si le fin de course supérieur a été enregistré par contact des bouchons du volet avec la butée supérieure, toutes les 30 manœuvres de fermeture complète le moteur recherche la butée supérieure pour contrer automatiquement tout affaissement mécanique du volet et rééquilibrer les fins de course.

Fonctionnement en mode **STORE À BARRE CARRÉE**

Le moteur active la propriété de détection d'un obstacle pendant la montée tout comme dans le mode volet roulant. Si le fin de course supérieur a été enregistré par contact de l'extrémité avec la barre carrée, toutes les 30 manœuvres de fermeture complète le moteur recherche le contact de l'extrémité avec la barre carrée pour contrer automatiquement les allongements/raccourcissements du store tout en maintenant le store à la tension optimale.

Fonctionnement en mode **STORE À CAISSON**

Le moteur active la propriété de détection d'un obstacle pendant la montée tout comme dans le mode volet roulant.

Si le fin de course supérieur a été enregistré par contact de la partie mobile du caisson avec la partie fixe du caisson (condition presque toujours valable dans le store à caisson), à chaque fermeture du caisson, le moteur restaure les fins de course de façon à contrer automatiquement les allongements/raccourcissements du store tout en maintenant le store à la tension optimale et en favorisant la bonne fermeture du caisson. Dans ce mode, il est possible d'activer et de régler le temps de relâchement du store au moyen de la fonction prévue à cet effet (paragraphe 17), immédiatement après la fermeture du caisson.

06. FONCTIONS DE CONTRÔLE DU MOUVEMENT

En fonction du type d'installation, le moteur se sert ou non de certains contrôles électroniques et optimise son fonctionnement d'après le volet roulant. Il est possible de toucher à certains contrôles électroniques manuellement en les activant/désactivant en fonction des besoins. L'on décrit brièvement les contrôles disponibles et leur mode de réglage par le moteur en fin d'installation.

- A = fonction active, non désactivable
- B = fonction active, mais désactivable
- N = fonction inactive, activable
- = fonction indisponible
- As = fonction active et non désactivable, présente uniquement si le fin de course supérieur a été enregistré par contact avec un obstacle

Détection de l'obstacle en montée	Détection des arrêts	Rétablissement automatique de la course	Relâchement du store	Orientation
Dès qu'un obstacle est détecté pendant la montée, le moteur s'arrête et fait un bref mouvement de descente pour libérer la structure de la traction.	Dès qu'un arrêt de sécurité est détecté pendant la montée, le moteur arrête la manœuvre et referme le volet roulant	Si le fin de course de montée est enregistré par contact avec un obstacle, le moteur recalibre automatiquement la course, en de bonnes circonstances.	Fonction spécifique pour le store à caisson. La fermeture du caisson donne suite à un bref mouvement de descente pour réduire la traction qui s'exerce sur le store.	La fonction permet d'actionner le volet roulant par à-coups. Fonction conçue spécialement pour le Volet roulant orientable, mais activable également sur d'autres types.
Volet roulant : A Store à barre carrée : A Store à caisson : A	Volet roulant : A Store à barre carrée : A Store à caisson : A	Volet roulant : AS Store à barre carrée : AS Store à caisson : AS	Volet roulant : - Store à barre carrée : - Store à caisson : N Voir paragraphe 17	Volet roulant : B Store à barre carrée : B Store à caisson : B Voir paragraphe 18

07. INSTALLATION PAR BOUTONS DE COMMANDE

Il est conseillé de lire entièrement la procédure avant d'effectuer les opérations décrites ci-dessous pour simplifier la procédure et limiter le risque d'erreurs.



L'installation doit être confiée à un technicien qualifié. En cas de doutes, contacter le fournisseur.

A

Couper et remettre le courant

B (1)

Mettre le moteur en position intermédiaire

C (2)

Pousser brièvement 3 FOIS sur le bouton ACTIONNE LE MOTEUR EN DESCENTE.

Le moteur lance un signal haut/bas

En fonction de son application, pousser sur la touche MONTÉE le nombre de fois correspondant (voir ci-dessous).

D (2)

Avec volet roulant

x1 pousser une fois sur MONTÉE

Avec un store à barre carrée

x2 pousser 2 fois sur MONTÉE

Avec un store à caisson

x3 pousser 3 fois sur MONTÉE

E

Le moteur reproduit le nombre de mouvements. S'ils ne correspondent pas, recommencer.

F (1) Mettre le volet roulant/store au fin de course inférieur souhaité en poussant et tenant le bouton DESCENTE. À la fin, relâcher et pousser brièvement sur MONTÉE

ATTENTION ! Avec un volet de type ORIENTABLE il faut arrêter le moteur quand le volet est abaissé et que toutes les lames sont complètement ouvertes. Pour associer le fin de course du volet tout fermé, voir au paragraphe 13 « TROISIEME F.C. » après avoir complété le point I.

G

Après 2 secondes, le moteur se met à tourner vers le haut/bas

H (1) Mettre le volet roulant/store au fin de course supérieur souhaité en poussant et tenant le bouton de MONTÉE. À la fin, relâcher et pousser brièvement sur DESCENTE.

```

graph TD
    Start(( )) --> Butee[Butée supérieure ?]
    Butee -- NON --> Stop[Il s'arrête manuellement. Pousser brièvement sur BAS.]
    Butee -- OUI --> Contact[Tenir enfoncé jusqu'au contact puis relâcher]
    Stop --> Wait[Une fois la position atteinte, patienter 2 secondes]
    Contact --> Wait
    Wait --> Move[Le moteur fait un mouvement bas/haut.]
    
```

I

Après 2 secondes, le moteur se met à tourner vers le haut/bas. FIN !

Pour régler plus précisément la position des fins de course à l'aide des boutons, suivre les indications des paragraphes 10 ou 11. Il se peut que le moteur tourne en sens inverse par rapport au bouton sur lequel on a poussé, une fois la procédure terminée. Dans ce cas, il est conseillé de tourner les boutons ou d'inverser les fils gris et noir.

Si l'on veut enregistrer ensuite une radiocommande, suivre la procédure au paragraphe 9.2.

Remarques :

Si le moteur fait 4 brefs mouvements haut/bas, cela signifie qu'il est en attente d'une commande. Après l'avoir signalé 3 fois, faute d'autres commandes, il quittera la programmation et il faudra couper le courant et recommencer du point A.

(1) le moteur tourne en situation d'« homme présent » : en poussant sur MONTÉE ou DESCENTE sur l'émetteur, le moteur tourne dans un sens jusqu'au relâchement du bouton.

(2) pousser 3 fois brièvement, environ 0,5 seconde entre deux pressions.

08. INSTALLATION PAR LA RADIOCOMMANDE

Il est conseillé de lire entièrement la procédure avant d'effectuer les opérations décrites ci-dessous pour simplifier la procédure et limiter le risque d'erreurs.



L'installation doit être confiée à un technicien qualifié.
Ce moteur est compatible avec les radiocommandes séries 595 et 596.
En cas de doutes, contacter le fournisseur.

A

Couper et remettre le

B (1)

Art. 596 Art. 595T Art. 595M

Dans les 15 secondes, pousser brièvement sur PROG sur l'émetteur

C (2)

Pousser brièvement sur MONTÉE

Le moteur tourne en montée ?

OUI

NON

Pousser sur PROG sur l'émetteur

D

Mettre le moteur en position intermédiaire

E (3)

x3

Pousser 3 fois sur STOP

Après 2 sec, le moteur se met à tourner vers le haut/bas

F (3)

Avec volet roulant x1

Avec un store à barre carrée x2

Avec un store à caisson x3

Le moteur reproduit le même nombre de mouvements. S'il ne correspond pas, repousser sur la valeur souhaitée.

G

Après 2 secondes, le moteur reproduit les mouvements

H (3)

x3

Si les mouvements correspondent, pousser 3 fois sur STOP. S'ils ne correspondent pas, répéter le point F.

I

Après 2 sec., le moteur fait un mouvement de haut et bas.

L

Placer le volet/store au fin de course inférieur souhaité (2)

Une fois à la position atteinte, pousser 3 fois sur STOP x3 (3)

ATTENTION ! Avec un volet de type ORIENTABLE il faut arrêter le moteur quand le volet est abaissé et que toutes les lames sont complètement ouvertes. Pour associer le fin de course du volet tout fermé, voir au paragraphe 12 « TROISIÈME F.C. » après avoir complété le point P.

M

Après 2 sec., le moteur fait un mouvement de haut et bas.

N

Placer le volet/store au fin de course supérieur souhaité (2)

Butée supérieure automatique ?

NON Il s'arrête manuellement

OUI

Une fois à la position atteinte, pousser 3 fois sur STOP x3 (3)

Tenir enfoncé jusqu'au contact des bouchons puis relâcher la touche

O

Après 2 sec., le moteur fait un mouvement de bas et haut.

P

Après 2 sec., le moteur fait un mouvement de bas et haut. FIN !

LES FINS DE COURSE DOIVENT ÊTRE MIEUX RÉGLÉS OU NÉCESSITENT UN RÉGLAGE FIN ? Voir paragraphes 10 et 11 (page 6)

Remarques :

Si le moteur fait 4 brefs mouvements haut/bas, cela signifie qu'il est en attente d'une commande. Après l'avoir signalé 3 fois, faute d'autres commandes, il quittera la programmation et il faudra couper le courant et recommencer du point A.

(1) dès que l'on pousse sur PROG sur l'émetteur, les boutons filaires sont neutralisés pendant toute la procédure de l'installation.

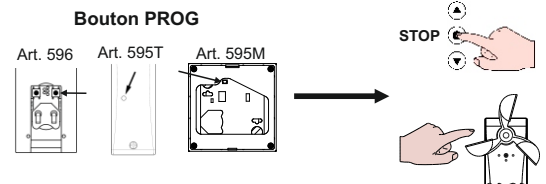
(2) le moteur tourne en situation de « homme présent » : en poussant sur MONTÉE ou DESCENTE sur l'émetteur, le moteur tourne dans un sens jusqu'au relâchement du bouton.

(3) pousser 3 fois brièvement, environ 0,5 seconde entre deux pressions.

09. AJOUTER OU EFFACER UN DISPOSITIF RADIO (RADIOCOMMANDE OU ANÉMOMÈTRE)

09.1 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE (à condition qu'une radiocommande soit enregistrée)

- Mettre le moteur en position intermédiaire.
- Pousser brièvement sur PROG d'une radiocommande enregistrée. Le moteur fait 2 mouvements de montée.
- Dans les 15 secondes...
 - pour ajouter une radiocommande : pousser sur **STOP** ou **HAUT** de la radiocommande à ajouter ;
 - pour ajouter un anémomètre : tourner le rotor dans le sens contraire des aiguilles d'une montre pendant quelques secondes ;
 - pour éliminer une radiocommande enregistrée : pousser sur **BAS** de la radiocommande ;
 - pour éliminer un anémomètre en mémoire, exécuter la fonction 27 (manuel de l'anémomètre).
- 2 mouvements vers le haut : dispositif enregistré! 1 mouvement vers le bas : dispositif effacé!

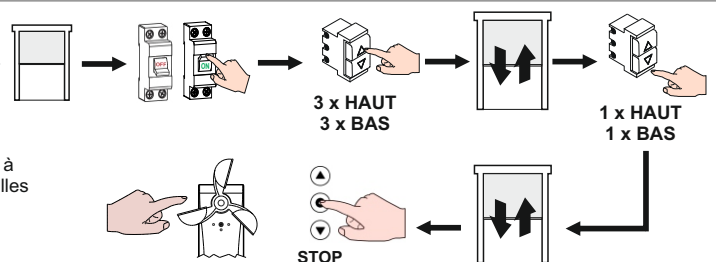


REMARQUES :

Après avoir poussé sur PROG, si l'on ne communique pas un signal au moteur dans les 15 secondes, celui-ci quitte le menu sans rien signaler. Il est possible d'effacer la seule radiocommande enregistrée. Pour en associer une autre par la suite, il faut utiliser les boutons (paragraphe 09.2)

09.2 EN UTILISANT LES BOUTONS DE COMMANDE (s'il n'y a aucun dispositif enregistré en fonctionnement)

- Mettre le moteur en position intermédiaire.
- Couper le courant, patienter quelques secondes, puis le réalimenter.
- Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement **3 fois sur HAUT** et **3 fois sur BAS**. Le moteur fait un mouvement haut/bas.
- Dans les 15 secondes, pousser **1 fois sur HAUT** et **1 fois sur BAS**. Après 10 sec. le moteur fait 2 mouvements de montée.
- Dans les 15 secondes...
 - pour ajouter une radiocommande : pousser sur **STOP** ou **HAUT** de la radiocommande à ajouter ;
 - pour ajouter un anémomètre : tourner le rotor dans le sens contraire des aiguilles d'une montre pendant quelques secondes ;
- Le moteur fait 2 mouvements vers le haut : dispositif enregistré !!



REMARQUES :

Après avoir poussé 3 fois sur HAUT et 3 fois sur BAS, si l'on ne communique pas un signal au moteur dans les 15 secondes, celui-ci quitte le menu sans rien signaler.

10. RÉGLAGE « FIN » DU FIN DE COURSE SUPÉRIEUR

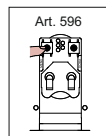
ATTENTION :

Le réglage « fin » du fin de course supérieur n'est pas possible si ceci a été enregistré par contact avec une butée.

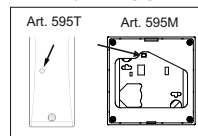
10.1 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Avec le 596, pousser sur **MENU**. L'écran affiche - - / Avec le 595, pousser rapidement 3 fois sur **PROG*** (led rouge s'allume, le moteur tourne vers le haut/bas).
03. Pousser une fois sur **BAS**. L'écran du 596 affiche « 01 ».
04. Pousser sur **STOP**. Le moteur fait un bref mouvement haut/bas.
05. Pousser sur **MONTÉE**. Le moteur se place au fin de course supérieur. Attendre qu'il s'arrête.
06. Régler la nouvelle position avec **MONTÉE / DESCENTE**.
07. Après avoir trouvé la position, pousser sur **PROG**. Après 10 secondes le moteur fait un bref mouvement BAS/HAUT.
08. Avec le 596, pousser sur **MENU**. / Avec le 595, pousser rapidement 3 fois sur **PROG*** pour quitter (la led rouge s'éteint).

MENU

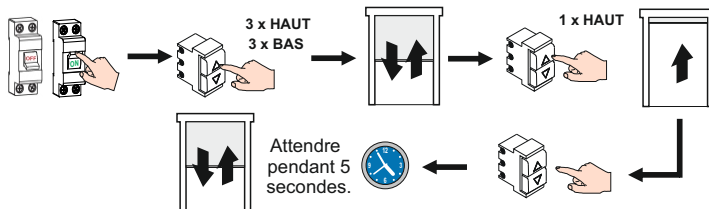


3 x PROG



10.2 UTILISATION DES BOUTONS DE COMMANDE

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, pousser brièvement **1 fois sur BAS**. Après 10 sec. le moteur fait 1 mouvement HAUT/BAS.
05. Pousser sur **HAUT**. Le moteur se place au fin de course supérieur. Attendre qu'il s'arrête.
06. Régler la nouvelle position avec **MONTÉE/DESCENTE**.
07. Une fois positionné, patienter 5 secondes. Le moteur fait 1 mouvement bas/haut. Fin de course enregistré !!



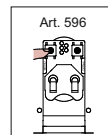
(*) pousser brièvement, tout au plus 0,5 secondes entre deux pressions.

11. RÉGLAGE « FIN » DU FIN DE COURSE INFÉRIEUR

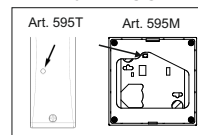
11.1 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Avec le 596, pousser sur **MENU**. L'écran affiche - - / Avec le 595, pousser rapidement 3 fois sur **PROG*** (led rouge s'allume, le moteur tourne vers le haut/bas).
03. Pousser une fois sur **BAS**. L'écran du 596 affiche « 01 ».
04. Pousser sur **STOP**. Le moteur fait un bref mouvement haut/bas.
05. Pousser sur **DESCENTE**. Le moteur se place au fin de course inférieur. Attendre qu'il s'arrête.
06. Régler la nouvelle position avec **MONTÉE/DESCENTE**.
07. Après avoir trouvé la position, pousser rapidement sur **PROG***. Après 10 secondes le moteur fait un mouvement HAUT/BAS.
08. Avec le 596, pousser sur **MENU**. / Avec le 595, pousser rapidement 3 fois sur **PROG*** pour quitter (la led rouge s'éteint).

MENU

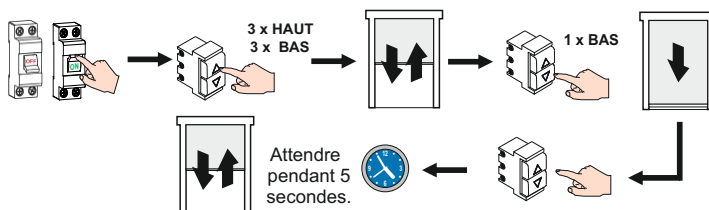


3 x PROG



11.2 UTILISATION DES BOUTONS DE COMMANDE

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, pousser brièvement **1 fois sur BAS**. Après 10 sec. le moteur fait 1 mouvement HAUT/BAS.
05. Pousser sur **BAS**. Le moteur se place au fin de course inférieur. Attendre qu'il s'arrête.
06. Régler la nouvelle position avec **MONTÉE/DESCENTE**.
07. Une fois positionné, patienter 5 secondes. Le moteur fait 1 mouvement bas/haut. Fin de course enregistré !!



(*) pousser brièvement, tout au plus 0,5 secondes entre deux pressions.

12. LOGIQUE DES BOUTONS

Les boutons de commande peuvent fonctionner en logique IMPULSION ou HOMME PRÉSENT.

IMPULSION : pour mettre le moteur en marche pousser sur un bouton pendant au moins 0,5 sec, pour l'arrêter pousser brièvement (moins de 0,5 seconde) sur un des deux boutons.

HOMME PRÉSENT : pour mettre le moteur en marche, pousser sur un bouton pendant 0,5 sec, pour l'arrêter relâcher le bouton.

En usine, le moteur est réglé pour travailler en logique IMPULSION. Pour modifier ce paramètre, suivre ces indications.

12.1 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 596

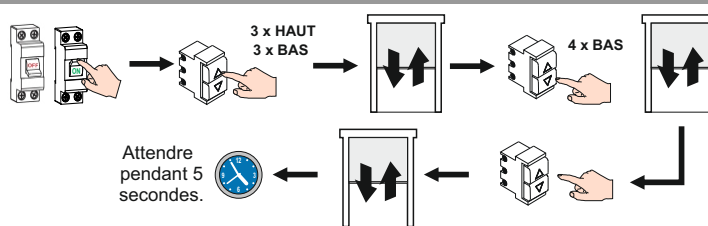
01. Mettre le moteur en position intermédiaire
02. Pousser sur **MENU**. Le moteur fait un mouvement haut/bas. L'écran affiche - -.
03. Pousser **4 fois sur BAS**. L'écran affiche « 04 ».
04. Pousser sur **STOP**. Le moteur signale :
1 haut = homme présent, 1 bas = impulsion.
05. Pour sélectionner « impulsion » : pousser sur **BAS**.
Pour sélectionner « homme présent » : pousser sur **HAUT**.
06. Après avoir poussé, le moteur signale :
1 haut = homme présent, 1 bas = impulsion.
07. Pousser sur **MENU** pour quitter.

12.2 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 595

01. Mettre le moteur en position intermédiaire
02. Pousser rapidement **3 fois sur PROG***. (led rouge s'allume, le moteur fait un mouvement haut/bas).
03. Pousser **4 fois sur BAS**.
04. Pousser sur **STOP**. Le moteur signale :
1 haut = homme présent, 1 bas = impulsion. Advanced Info
05. Pour sélectionner « impulsion » : pousser sur **BAS**.
Pour sélectionner « homme présent » : pousser sur **HAUT**.
06. Après avoir poussé, le moteur signale : 1 haut = homme présent, 1 bas = impulsion.
07. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** pour quitter (la led rouge s'éteint).

12.3 UTILISATION DES BOUTONS DE COMMANDE

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 un mouvement haut/bas.
04. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement **4 fois sur BAS**.
Après 10 sec. le moteur signale : 1 haut = homme présent, 1 bas = impulsion.
05. Pour sélectionner « impulsion » : pousser brièvement sur **BAS**.
Pour sélectionner « homme présent » : pousser brièvement sur **HAUT**.
06. Le moteur signale : 1 haut = homme présent, 1 bas = impulsion.
07. Attendre pendant 5 secondes. Le moteur quittera le menu sans aucun mouvement.



(*) pousser brièvement, tout au plus 0,5 secondes entre deux pressions.

13. TROISIÈME FIN DE COURSE (POSITION FAVORITE)

Dans le cas de volet à lames ORIENTABLES, l'on peut décider d'associer le TROISIÈME F.C. à la position de volet totalement abaissé avec lames ouvertes, ou à la position de volet abaissé avec lames fermées. Il vaut mieux quoi qu'il en soit associer initialement le TROISIÈME F.C. à la position de volet totalement abaissée avec lames fermées puisque le fin de course INFÉRIEUR est déjà enregistré initialement et associé à la position de volet totalement abaissé avec lames ouvertes. Il est possible ensuite d'inverser, selon son gré, le FIN DE COURSE INFÉRIEUR avec le TROISIÈME F.C. à tout instant (voir paragraphe 14).

13.1 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 596

Pour enregistrer le TROISIÈME FIN DE COURSE:

01. Mettre le moteur en position intermédiaire
02. Pousser brièvement sur **MENU** à l'arrière. Le moteur fait un mouvement haut/bas. L'écran affiche « - ». Pousser 2 fois sur **BAS**. L'écran affiche « 02 ».
03. Pousser sur **STOP**. Le moteur se place au F.C. inférieur.
04. Mettre le moteur dans la position désirée (avec lames ORIENTABLES fermer totalement le volet et les lames).
05. Pousser sur **PROG** pour enregistrer. Le moteur fait un mouvement haut/bas.
06. Pousser sur **MENU** pour quitter.

Pour rappeler:

01. Pousser sur la touche **TERZO F.C.** (TROISIÈME FIN DE COURSE) de la radiocommande.

13.2 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 595

Pour enregistrer le TROISIÈME FIN DE COURSE:

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** (led rouge s'allume, le moteur fait un mouvement haut/bas).
03. Pousser **2 fois sur BAS**. Le moteur fait un mouvement haut/bas.
04. Pousser sur **STOP**. Le moteur se place au F.C. inférieur.
05. Mettre le moteur dans la position désirée (avec lames ORIENTABLES fermer totalement le volet et les lames).
06. Pousser sur **PROG** pour enregistrer. Après 5 sec. le moteur se déplace haut/bas
07. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** pour quitter (la led rouge s'éteint).

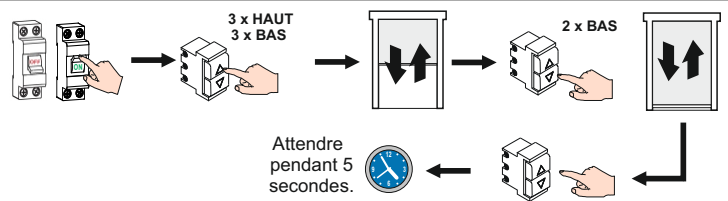
Pour rappeler:

01. Pousser brièvement 3 fois sur **STOP**.

13.3 UTILISATION DES BOUTONS DE COMMANDE

Pour enregistrer :

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 BAS**. Après 10 sec. le moteur se place au fin de course inférieur.
05. Pousser sur les boutons en mettant le moteur dans la position souhaitée.
06. Attendre pendant 5 secondes. Le moteur signale haut/bas.



Attendre pendant 5 secondes.

Pour rappeler :

01. Pousser 3 fois rapidement sur **BAS**.

(*) pousser brièvement, tout au plus 0,5 secondes entre deux pressions.

14. INVERSION DU TROISIÈME FIN DE COURSE

Dans le cas de volet roulant à lames ORIENTABLES, l'on peut décider d'associer le TROISIÈME F.C. à la position de volet totalement abaissé avec lames ouvertes, ou à la position de volet abaissé avec lames fermées. Il vaut mieux quoi qu'il en soit associer initialement le TROISIÈME F.C. à la position de volet totalement abaissée avec lames fermées puisque le fin de course INFÉRIEUR est déjà enregistré initialement et associé à la position de volet totalement abaissé avec lames ouvertes.

Si l'on tente d'inverser le TROISIÈME F.C. avant de l'avoir enregistré, le moteur signale une erreur par 4 mouvements. Il est possible d'inverser selon son gré le FIN DE COURSE INFÉRIEUR avec le TROISIÈME F.C. à tout instant de la manière suivante :

14.1 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 596

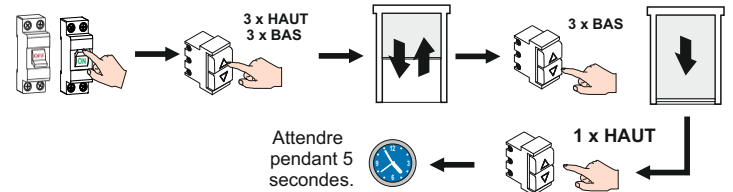
01. Mettre le moteur en position intermédiaire
02. Pousser brièvement sur **MENU** à l'arrière. Le moteur fait un mouvement haut/bas. L'écran affiche « - ». Pousser **3 fois sur BAS**. L'écran affiche « 03 ».
03. Pousser sur **STOP**. Le moteur se place en position de F.C. inférieur.
04. Pousser une fois sur **MONTÉE**. Il y a eu inversion entre le F.C. inférieur et le troisième F.C.
05. Le moteur signale **HAUT**.
06. Pousser sur **MENU** pour quitter.

14.2 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 595

01. Mettre le moteur en position intermédiaire
02. Pousser rapidement **3 fois sur PROG***. (led rouge s'allume, le moteur fait un mouvement haut/bas).
03. Pousser **3 fois sur BAS**.
04. Pousser sur **STOP**. Le moteur se place en position de F.C. inférieur.
05. Pousser une fois sur **MONTÉE**.
06. Après 5 secondes le moteur signale **HAUT**. Le fin de course s'est inversé.
07. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** pour quitter (la led rouge s'éteint).

14.3 UTILISATION DES BOUTONS DE COMMANDE

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 un mouvement haut/bas.
04. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement **3 fois sur BAS**. Après 10 sec. le moteur se place en position de F.C. inférieur.
05. Pousser brièvement sur **HAUT** pour inverser le troisième fin de course.
06. Le moteur après 5 secondes signale **HAUT**.
07. Attendre pendant 5 secondes. Le moteur quittera le menu sans aucun mouvement.



Attendre pendant 5 secondes.

(*) pousser brièvement, tout au plus 0,5 secondes entre deux pressions.

15. ANÉMOMÈTRE SOLEIL ET VENT

Les capteurs soleil/vent engendrent des manœuvres automatiques sans préavis qui peuvent s'avérer dangereuses. L'installateur se doit d'informer l'utilisateur final et d'équiper éventuellement l'installation de systèmes adaptés de sécurité. Dans certaines circonstances (par exemple coupure de courant du moteur ou du capteur, panne du moteur ou du capteur, brouillage radio...) il se peut que la commande donnée par le capteur ne soit pas détectée par le moteur. Le capteur ne doit donc pas être considéré comme un dispositif de sécurité apte à garantir l'intégrité du volet en toutes circonstances, mais un moyen de réduire la probabilité de dégâts du volet roulant en cas de phénomènes atmosphériques néfastes.

15.1 ANÉMOMÈTRES COMPATIBLES AVEC LES MOTEURS RX-E3

Les moteurs V6.RX-E3 et V7.RX-E3 ont un récepteur radio intégré et exigent l'utilisation d'anémomètres radio. Utiliser le modèle 595.K.XS.00 (capteur soleil/vent pour un ou plusieurs moteurs). Le capteur communique constamment l'intensité du vent et de la luminosité aux moteurs associés. Chaque moteur, en fonction de son réglage des seuils, décide s'il faut déclencher l'alarme vent ou l'alarme soleil. En cas d'alarme vent, le moteur se met à tourner en montée et les commandes manuelles seront neutralisées jusqu'à la fin de l'alarme. En cas d'alarme soleil, les moteurs accordés se mettent à tourner en descente. Quand le capteur détecte l'absence de soleil, il envoie le message « pas de soleil » au moteurs. Ceux-ci se mettent à tourner en montée. Pour de plus amples informations, consulter le manuel de l'anémomètre correspondant.

Activation de la fonction soleil avec la radiocommande Art. 596

Sélectionner le canal associé au moteur (exclu « SE » Séquenceur)

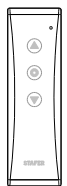
Pousser sur la touche **SOLEIL** de la radiocommande (environ 2 secondes) jusqu'à ce que l'état de la DEL JAUNE varie. Le moteur fait un mouvement haut/bas pour confirmer la modification.

DEL JAUNE ALLUMÉE/ÉTEINTE : fonction « soleil » active/inactive

Pour de plus amples précisions, consulter le mode d'emploi de votre capteur soleil-vent.

Activation de la fonction soleil avec la radiocommande Art. 595

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** (led rouge s'allume, le moteur fait un mouvement haut/bas).
03. Pousser **2 fois sur HAUT** et **2 fois sur BAS** puis sur **STOP**.
04. Le moteur signale haut/bas.
05. Pousser **1 fois sur HAUT**.
Pour désactiver pousser **1 fois sur BAS**.
06. Après 2 secondes, le moteur reproduit le mouvement.
07. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** pour quitter (la led rouge s'éteint).



Pour de plus amples précisions, consulter le mode d'emploi de votre capteur soleil-vent.

16. TEST RADIO POUR ANÉMOMÈTRE SOLEIL/VENT

Dès que le moteur a enregistré un anémomètre soleil/vent radio, un contrôle de communication s'active automatiquement entre l'anémomètre radio et le moteur. Les deux dispositifs communiquent toutes les 15 secondes. Si la communication se coupe à 2 reprises consécutives, le moteur fait une manœuvre de montée pour protéger le volet roulant. La manœuvre automatique de protection est effectuée une seule fois et définitivement tant que la communication radio n'est pas rétablie. Il est possible d'« interroger » le moteur sur l'état d'alarme. Voir dans le manuel de l'anémomètre.

17. RELÂCHEMENT DU STORE (SEULEMENT POUR STORES À CAISSON)

Cette fonction spécifique n'est disponible qu'en mode d'installation STORE À CAISSON. En usine, cette fonction est réglée sur « inactive ». Si la fonction est activée, la fermeture du caisson donne suite à un bref mouvement de descente pour réduire la traction qui s'exerce sur le store à caisson fermé. La durée du mouvement peut être réglée (voir tab. 01 - Relâchement du store) par la procédure suivante.

Nombre de mouvements	Réglage
1	Fonction inactive
2	10 msec
3	20 msec
4	30 msec
5	40 msec

Tab. 01 - Relâchement du store

17.1 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 596

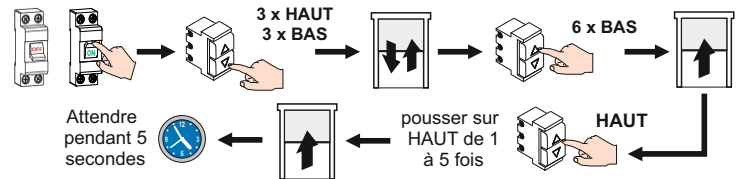
01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Pousser brièvement sur **MENU** à l'arrière. Le moteur fait un mouvement haut/bas.
03. L'écran affiche --. Pousser **6 fois** sur **BAS**. L'écran affiche « 06 ».
04. Pousser sur **STOP**. Le moteur fait un mouvement haut/bas.
05. Pousser sur **HAUT**. Le moteur signale la valeur courante (de 1 à 5 mouvements).
06. Pousser sur **HAUT** autant de fois que programmé (de 1 à 5).
07. Pousser sur **STOP**. Le moteur signale le nouveau réglage (de 1 à 5 mouvements).
08. Pousser sur **MENU** pour quitter.

17.2 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 595

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** (led rouge s'allume, le moteur fait un mouvement haut/bas).
03. Pousser **6 fois sur BAS**.
04. Pousser sur **STOP**. Le moteur signale la valeur courante (de 1 à 5 mouvements).
05. Pousser sur **HAUT** autant de fois que programmé (de 1 à 5).
06. Pousser sur **STOP**. Le moteur signale le nouveau réglage (de 1 à 5 mouvements).
07. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** pour quitter (la led rouge s'éteint).

17.3 UTILISATION DES BOUTONS DE COMMANDE

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 un mouvement haut/bas.
04. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement **6 fois sur BAS**. Après 10 secondes le moteur fait un mouvement haut/bas.
05. Pousser sur **HAUT**. Le moteur signale la valeur courante (de 1 à 5 mouvements).
06. Pousser brièvement sur **HAUT** autant de fois que programmé (de 1 à 5). Après 2 secondes, le moteur signale le nouveau réglage (de 1 à 5 mouvements).
07. Attendre pendant 5 secondes. Le moteur quittera le menu sans aucun mouvement.



(*) *pousser brièvement, tout au plus 0,5 secondes entre deux pressions.*

18. ORIENTATION (MICRO MOUVEMENTS)

Cette fonction permet d'actionner le moteur par petits à-coups. Fonction utile lorsque le volet se compose d'éléments orientables.

La fonction est déjà active mais peut être désactivée et personnalisée.

Si la fonction est active, pour actionner le moteur par à-coups, utiliser les boutons muraux ou la radiocommande :

- avec les boutons muraux (uniquement avec logique par « impulsion »), pousser brièvement sur un bouton et immédiatement après repousser dessus en le maintenant enfoncé.
- avec la radiocommande art. 596, pousser et maintenir les deux boutons avec des flèches recourbées (consulter éventuellement le manuel de la radiocommande fourni de série).
- avec la radiocommande art. 595 pousser brièvement 2 fois sur STOP et immédiatement après pousser et maintenir la touche MONTÉE ou DESCENTE (consulter éventuellement le manuel de la radiocommande fourni de série).

Il est possible de régler la durée des à-coups (voir Tab. 02 - Temps d'orientation). Pour modifier ce paramètre, suivre les indications des sections ci-dessous.

Nombre de mouvements	Réglage
1	Fonction inactive
2	50 msec
3	100 msec
4	150 msec
5	200 msec

Tab. 02 - Temps d'orientation

18.1 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 596

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Pousser brièvement sur **MENU**. Le moteur tourne vers le haut/bas. L'écran affiche --.
03. Pousser **7 fois sur BAS**. L'écran affiche « 07 ».
04. Pousser sur **STOP**. Le moteur signale haut/bas.
05. Pousser sur **HAUT**. Le moteur signale la valeur courante (de 1 à 5 mouvements).
06. Pousser sur **MONTÉE** autant de fois que programmé (de 1 à 5).
07. Après 5 sec. le moteur signale le nouveau réglage (de 1 à 5 mouvements).
08. Pousser sur **MENU** pour quitter.

Pour orienter :

01. Pousser sur la touche ORIENTATION sur la radiocommande

18.2 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 595

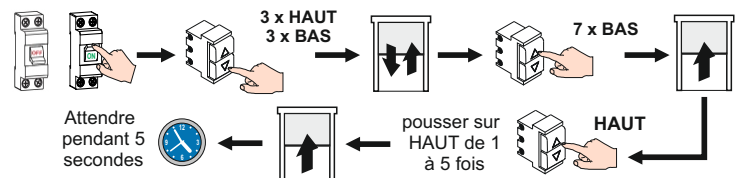
01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** (led rouge s'allume, le moteur fait un mouvement haut/bas).
03. Pousser **7 fois sur BAS**.
04. Pousser sur **STOP**. Le moteur signale haut/bas.
05. Pousser sur **HAUT**. Le moteur signale la valeur courante (de 1 à 5 mouvements).
06. Pousser sur **HAUT** autant de fois que programmé (de 1 à 5).
07. Après 5 sec. le moteur signale le nouveau réglage (de 1 à 5 mouvements).
08. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** pour quitter (la led rouge s'éteint).

Pour orienter :

01. Pousser brièvement **2 fois sur STOP** puis pousser sur HAUT ou BAS en maintenant.

18.3 UTILISATION DES BOUTONS DE COMMANDE

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 un mouvement haut/bas.
04. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement **7 fois sur BAS**. Après 10 secondes le moteur fait un mouvement haut/bas.
05. Pousser sur **HAUT**. Le moteur signale la valeur courante (de 1 à 5 mouvements).
06. Pousser brièvement sur **HAUT** autant de fois que programmé (de 1 à 5).
07. Après 5 sec. le moteur signale le nouveau réglage (de 1 à 5 mouvements).
08. Attendre pendant 5 secondes. Le moteur quittera le menu sans aucun mouvement.



Pour orienter :

01. Pousser sur une touche brièvement et immédiatement après repousser en la maintenant.

(*) *pousser brièvement, tout au plus 0,5 secondes entre deux pressions.*

19. RESTAURATION DES CONDITIONS D'ORIGINE (réinitialisation)

19.1 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 596

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Pousser sur MENU. Le moteur tourne vers le haut/bas. L'écran affiche - -.
03. Pousser **2 fois sur HAUT** et **9 fois sur BAS**. L'écran affiche « 29 ».
04. Pousser **STOP**. Le moteur fait 6 mouvements de haut et bas. Attendre qu'il s'arrête.
05. Pousser **2 fois sur HAUT** jusqu'à ce que le moteur signale que la réinitialisation a eu lieu (double mouvement).
06. Pousser sur **MENU** pour quitter.
07. Réinstaller le moteur (voir section 6 ou 7 de ce mode d'emploi).

(*) *pousser brièvement, tout au plus 0,5 secondes entre deux pressions.*

19.3 EN UTILISANT LE BOUTON MURAL (SELON LES MODÈLES)

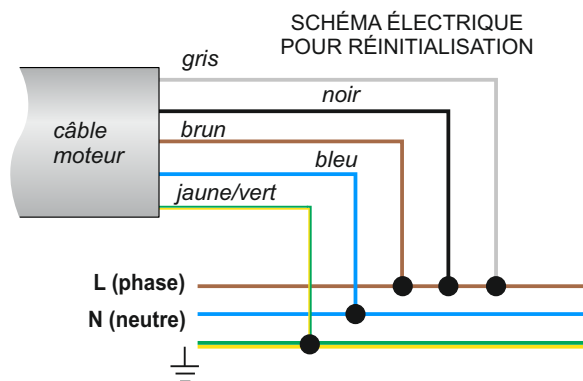
01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Couper le courant, patienter quelques secondes, puis le réalimenter.
03. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement **3 fois sur HAUT** et **3 fois sur BAS**. Le moteur fait un mouvement haut/bas.
04. Dans les 15 secondes, repousser brièvement et rapidement **2 fois sur HAUT** et **9 fois sur BAS**. Après 10 sec. 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 (double mouvement).

19.4 UTILISATION DES CÂBLES D'ALIMENTATION

01. Si possible mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Couper l'alimentation.
03. Brancher conformément au schéma ci-contre.
04. Alimenter le moteur.
05. Le moteur signale par 6 mouvements haut/bas.
06. Couper l'alimentation.
07. Rebrancher. (voir schéma au paragraphe 4)
08. Réinstaller le moteur (voir paragraphe 5 ou 6 de ce mode d'emploi).

19.2 UTILISATION DE LA RADIOCOMMANDE Art. 595

01. Mettre le moteur en position intermédiaire.
02. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** (led rouge s'allume, le moteur fait un mouvement haut/bas).
03. Pousser **2 fois sur HAUT** et **9 fois sur BAS**.
04. Pousser **STOP**. Le moteur fait 6 mouvements de haut et bas. Attendre qu'il s'arrête.
05. Pousser **2 fois sur HAUT** jusqu'à ce que le moteur signale que la réinitialisation a eu lieu (double mouvement).
06. Pousser rapidement **3 fois sur PROG*** pour quitter (la led rouge s'éteint).
07. Réinstaller le moteur (voir section 6 ou 7 de ce mode d'emploi).



DÉCLARATION DE CONFORMITÉ SIMPLIFIÉE

Le fabricant STAFER s.p.a. déclare que le produit est conforme aux directives 2014/53/UE, 2014/35/UE et 2014/30/UE.



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.