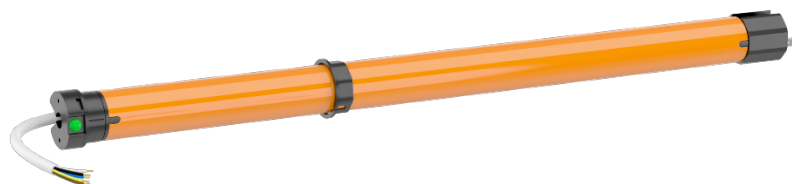


Le non-respect de ce manuel peut être dangereux pour la vie et la santé. Conservez le manuel pour référence.

## 1. DONNÉES TECHNIQUES



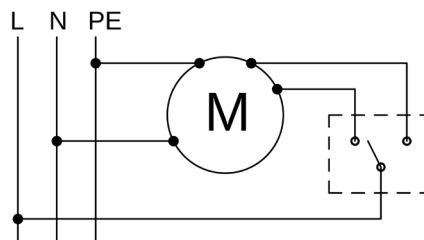
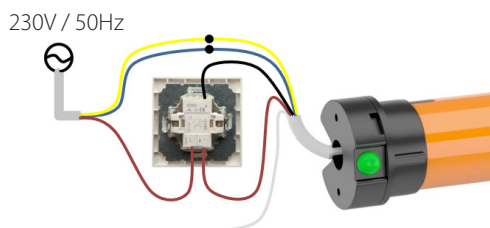
Alimentation réseau : 230 VAC / 50 Hz  
 Interrupteurs de fin de course : électroniques  
 Température de fonctionnement : ~ -10°C ~ +50°C  
 Degré de protection : IP44

Les motorisations peuvent être interconnectées de façon parallèle ce qui permet de les commander avec un seul connecteur sans devoir utiliser des systèmes auxiliaires supplémentaires.

Détection d'obstacle,

Le fabricant se réserve la tolérance des données du catalogue en raison des options d'utilisation dans différentes conditions.

## 2. CONNEXION DU MOTEUR



### ATTENTION

- Le montage du moteur doit être effectué par un personnel autorisé.
- Le moteur est destiné à l'usage dans des locaux secs et ne doit pas être exposé aux intempéries.
- Ce moteur doit être alimenté par un circuit indépendant et protégé selon les normes en vigueur.
- La quantité maximale des motorisations connectées de façon parallèle dépend de la capacité de court-circuit du connecteur ainsi que de la charge longue durée du cordon d'alimentation (max. 10 pcs)

Pour un fonctionnement correct de la détection d'obstacles  
 - utiliser les attaches WB, WL&P, W OCTOEASY



- utiliser les bouchons ou les tampons dans la lame inférieure



- Ajustez le couple maximum du moteur en fonction du poids du tablier „
- Les fins de course haute et basse doivent être réglées.

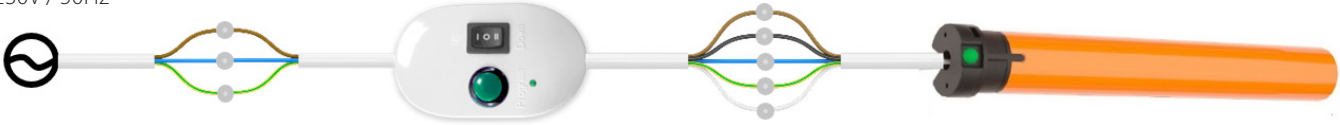


Conformément aux dispositions de la directive 2012/19/UE du Parlement européen et du Conseil du 4 juillet 2012 relative aux déchets d'équipements électriques et électroniques (DEEE), il est interdit de placer les équipements usagés marqués avec une poubelle barrée d'une croix avec d'autres déchets. L'utilisateur est obligé de transférer les équipements usagés à un point de collecte en vue de leur traitement approprié. Le marquage signifie en même temps que les équipements ont été mis sur le marché après le 13 août 2005. Ces obligations légales ont été introduites afin de réduire la quantité de déchets générés par les équipements électriques et électroniques usagés et d'assurer un niveau approprié de collecte, de récupération et de recyclage. Les équipements ne contiennent pas de composants dangereux qui ont un impact particulièrement négatif sur l'environnement et la santé humaine.



### 3. RACCORDEMENT DU MOTEUR À L'AIDE DU CÂBLE DE MONTAGE

230V / 50Hz



### 4. RÉGLAGE MANUEL DES POSITIONS DE FIN DE COURSE

#### I. À l'aide du câble de montage

##### HAUT



Démarrer la motorisation dans le sens de la montée



Le tablier du volet commencera à se déplacer vers le haut



Des appuis successifs du bouton de programmation sur le câble de montage augmentent la plage de la fin de course supérieure.

**OK**

Lorsque le tablier atteint la position adéquate, relâcher le bouton de programmation.

##### BAS



Démarrer la motorisation dans le sens de la descente.



Le tablier du volet commencera à se déplacer vers le bas.



Des appuis successifs sur le bouton de programmation sur le câble de montage augmentent la plage de la fin de course inférieure.

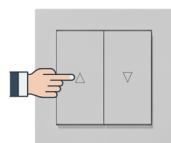
**OK**

Lorsque le tablier atteint la position adéquate, relâcher le bouton de programmation.

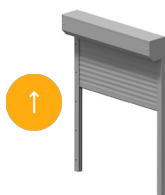
**⚠** En cas où l'actionneur n'accepte pas de programmation, passer au point 6.

## II. À l'aide du bouton sur la tête.

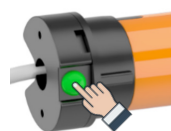
### HAUT



Démarrer la motorisation dans le sens de la montée



Le tablier du volet commencera à se déplacer vers le haut

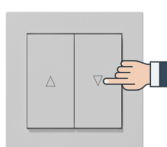


En appuyant consécutivement sur le bouton de programmation sur le câble de montage, l'étendue de la position supérieure de fin de course s'élargit

**OK**

Lorsque le tablier atteint la position adéquate, relâcher le bouton de programmation.

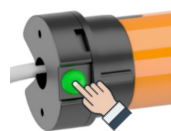
### BAS



Démarrer la motorisation dans le sens de la descente.



Le tablier du volet commencera à se déplacer vers le bas.



En appuyant consécutivement sur le bouton de programmation sur la tête de la motorisation, l'étendue de la position inférieure de fin de course s'élargit.

**OK**

Lorsque le tablier atteint la position adéquate, relâcher le bouton de programmation.

 En cas où l'actionneur n'accepte pas de programmation, passer au point 6.

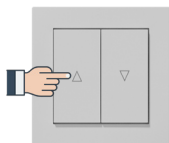
## 5. RÉGLAGE AUTOMATIQUE DES FINS DE COURSE

La fonction de réglage automatique de position de fin de course nécessite l'utilisation des attaches WB, WL&P ou WOCTOEASY ainsi que des bouchons ou des tampons dans la lame inférieure. Dans un premier temps, il convient de programmer la position supérieure de fin de course. Avant d'utiliser la fonction de programmation automatique des fins de course, il convient de vérifier si la mémoire du moteur ne retient pas d'autres positions de fin de course. Si ceci est le cas, il convient de les supprimer (voir le point „suppression des positions de fin de course”).

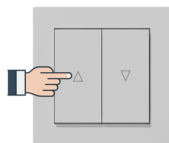
Afin de régler automatiquement les positions de fin de course, il convient de procéder comme suit :

1. Démarrer la motorisation dans le sens vers de la montée.
  2. Lorsque le moteur atteint la position supérieure et détecte une résistance, il s'arrêtera et repartira dans le sens opposé.
  3. Lorsque le moteur atteint la position inférieure et détecte une résistance, il s'arrêtera et repartira dans le sens opposé en effectuant un cycle de contrôle.
  4. Le moteur s'arrêtera en position supérieure de fin de course. Les fins de course ont été réglées.
- Après l'exécution de ces opérations, il convient de vérifier si les réglages introduits ont été sauvegardés.

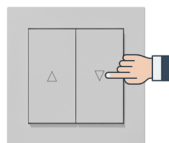
## 6. SUPPRESSION DES POSITIONS DE FIN DE COURSE



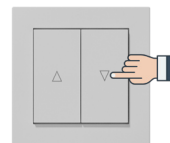
Démarrer la motorisation dans le sens de la montée



Lorsque la position supérieure est atteinte, allumer et couper l'alimentation (x5) dans le sens de la montée à 0,5 s intervalles.



Démarrer la motorisation dans le sens de la descente.



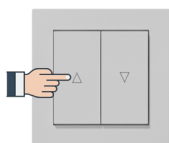
Lorsque la position inférieure est atteinte, allumer et couper l'alimentation (x5) dans le sens de la descente à 0,5 s intervalles

# OK

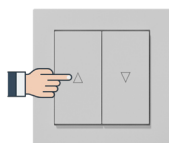
Le volet effectuera un mouvement bref vers le haut.  
Les fins de course ont été supprimées.

**⚠** Cette fonction supprime de la mémoire de l'actionneur les positions de fins de course et les émetteurs sauvegardés.

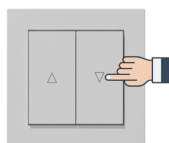
## 7. FONCTION DE RETOUR AUTOMATIQUE DE L'ACTIONNEUR APRÈS AVOIR RENCONTRÉ UN OBSTACLE



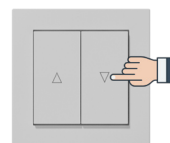
Démarrer la motorisation dans le sens de la montée



Lorsque la position supérieure est atteinte, allumer et couper l'alimentation (x3) dans le sens de la montée à 0,5 s intervalles.



Démarrer la motorisation dans le sens de la descente.



Lorsque la position inférieure est atteinte, allumer et couper l'alimentation (x3) dans le sens de la descente à 0,5 s intervalles

# OK

# OK

Si le volet effectue des mouvements brefs dans les deux sens, suite à la rencontre d'un obstacle, le moteur effectuera 1/4 de pleine rotation dans le sens opposé.

Si le volet effectue deux mouvements brefs dans les deux sens, le moteur s'arrêtera suite à la rencontre d'un obstacle.

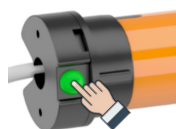
**⚠** Afin de changer le mode, reprendre la même opération.

## 8. RÉGLAGE DE LA SENSIBILITÉ

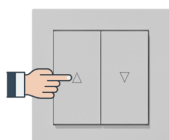
Mode I – (sensibilité moyenne – réglage usine) - La sensibilité de détection diminue d'une rotation du moteur à partir de la position finale.

Mode II – (sensibilité moyenne) - La sensibilité de détection diminue de 1/5 de la rotation de l'axe à partir de la position finale.

Mode III – (sensibilité moindre) - La sensibilité de détection a diminué sur toute la hauteur de travail.



Moteur arrêté, appuyez et maintenez enfoncé le bouton de programmation situé sur la tête de l'actionneur.



Appuyer pendant 5 sec. sur la touche « HAUT ».

# OK

Si le mode I est actif, l'actionneur effectuera un court mouvement dans les deux sens.

Si le mode II est actif, l'actionneur effectuera deux mouvements courts dans les deux sens.

Si le mode III est actif, l'actionneur effectuera trois courts mouvements dans les deux sens.

Afin de changer le mode, reprendre la même opération.

Fabricant:

---



**Etablissement à Opole :**  
rue Gosławicka 3, 45-446 Opole, Polska,  
tél. +48 77 40 00 000, fax +48 77 40 00 006  
e-mail: aluprof@aluprof.eu

**Siège ; Etablissement à Bielsko-Biala :**  
rue Warszawska 153, 43-300 Bielsko-Biala, Pologne,  
tél. +48 33 81 95 300, fax +48 33 82 20 512

Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications techniques.  
état au 2023.02.02