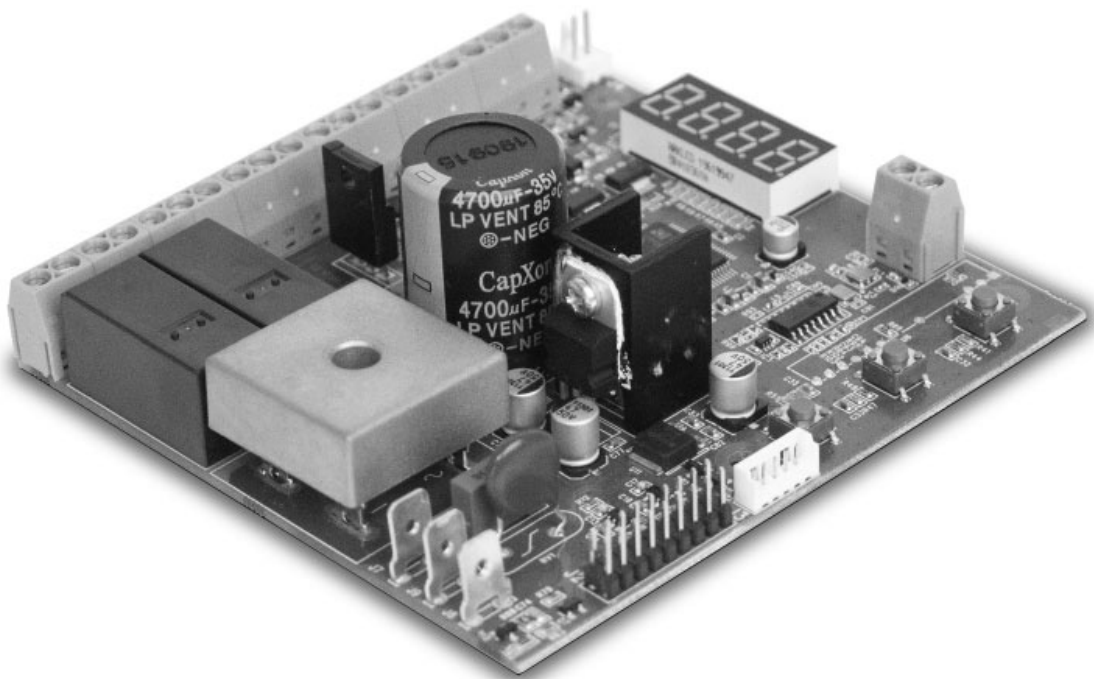


# NET724 EVO

**DEA**<sup>®</sup>  
move as you like

FR **Armoire de commande programmable**  
*Notice d'emploi et avertissements*



# NET724 EVO

Unité de contrôle pour  
moteurs 24V  
Instructions d'utilisation et  
avertissements




## Index

1	Résumé des avertissements	53	7	Messages affichés sur l'écran	65
2	Description du produit	55	8	"Liste des paramètres "EASY	66
3	Données techniques	55	9	"Liste des paramètres "PRO	67
4	Connexions électriques	56	10	Mise en service	78
5	Programmation	58	11	Mise au rebut du produit	78
6	Description des entrées/sorties	62			

FR


## SYMBOLES


Les symboles suivants sont utilisés dans ce manuel pour indiquer les risques potentiels.


	Avis de sécurité important. Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures graves ou des dommages matériels. Le non-respect de ces instructions peut entraîner un dysfonctionnement du produit et créer une situation dangereuse.
	Avis de sécurité important. Le contact avec des pièces sous tension peut entraîner la mort ou des blessures graves.
	Informations importantes pour l'installation, la programmation ou la mise en service du produit.


## 1 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS


**ATTENTION! IMPORTANTES INSTRUCTIONS DE SÉCURITÉ. LIRE ET SUIVRE ATTENTIVEMENT TOUTES LES MISES EN GARDE ET LES INSTRUCTIONS QUI ACCOMPAGNENT LE PRODUIT CAR UNE INSTALLATION ERRONÉE PEUT PROVOQUER DES DOMMAGES AUX PERSONNES, ANIMAUX OU CHOSSES. LES MISES EN GARDE ET LES INSTRUCTIONS FOURNISSENT D'IMPORTANTES INDICATIONS AU SUJET DE LA SÉCURITÉ, L'INSTALLATION, L'UTILISATION ET LA MAINTENANCE. CONSERVER LES INSTRUCTIONS POUR LES JOINDRE AU DOSSIER TECHNIQUE ET POUR DE FUTURES CONSULTATIONS.**


 **ATTENTION** Ne pas laisser les enfants jouer avec l'appareil. L'appareil peut être utilisé par des enfants âgés d'au moins 8 ans, par des personnes souffrant d'une déficience physique, mentale ou sensorielle réduite, ou en général par toute personne sans expérience ou, en tout cas, avec l'expérience requise, à condition que l'appareil soit utilisé sous surveillance ou que les utilisateurs aient reçu une formation adéquate sur l'utilisation sûre de l'appareil et soient conscients des dangers liés à son utilisation.


 **ATTENTION** Les commandes à installation fixe (boutons, etc.) doivent être situées hors de la portée des enfants à au moins 150 cm de hauteur du sol. Ne pas permettre aux enfants de jouer avec l'appareil, les commandes fixes ou avec les radiocommandes de l'installation.


 **ATTENTION** L'utilisation du produit dans des conditions anormales, non autorisées par le fabricant, peut entraîner des situations de danger ; respecter les conditions prévues sur cette notice d'utilisation.


 **ATTENTION** **DEA** System vous rappelle que le choix, la position et l'installation de tous les dispositifs et les matériaux qui constituent l'ensemble complet de la fermeture, doivent être exécutés conformément aux Directives Européennes 2006/42/CE (Directive Machines) et ses modifications ultérieures, 2014/53/UE (Directive RED). Dans tous pays extracommunautaires, non seulement vous devez suivre les normes spécifiques en vigueur mais, pour atteindre un niveau de sûreté suffisant, on vous conseille d'observer aussi les prescriptions des Directives susmentionnées.


 **ATTENTION** N'utiliser en aucun cas l'appareil en présence d'une atmosphère explosive ou dans des environnements qui peuvent être agressifs et endommager des parties du produit. Vérifier que les températures dans le lieu d'installation soient appropriées et respectent les températures déclarées sur l'étiquette du produit.


 **ATTENTION** Quand on opère avec la commande à « action maintenue », s'assurer que personne ne se trouve dans la zone de manutention de l'automatisme.

 **ATTENTION** Vérifier qu'en amont du réseau d'alimentation de l'installation, il y ait un interrupteur ou un disjoncteur magnétothermique omnipolaire qui permette la déconnexion complète dans les conditions de la catégorie de la surtension III.

 **ATTENTION** Afin d'assurer une sécurité électrique, gardez toujours nettement séparés (minimum 4 mm en air ou 1 mm à travers l'isolation) le câble d'alimentation 230V des câbles à très basse tension de sécurité (alimentation des moteurs, commandes, électro-serrure, antenne, alimentation des circuits auxiliaires) éventuellement en les fixant à l'aide de pattes d'attache appropriées à proximité des bornes.

 **ATTENTION** Si le câble d'alimentation est endommagé, il doit être remplacé par le constructeur ou par son service d'assistance technique ou, quoi qu'il en soit, par une personne possédant une qualification similaire, de manière à empêcher tous les risques.

 **ATTENTION** Toute opération d'installation, de maintenance, de nettoyage ou de réparation de toute l'installation doit être exécutée exclusivement par du personnel qualifié. Opérez toujours quand l'alimentation est coupée, et conformez-vous rigoureusement à toutes les normes en matière d'installations électriques en vigueur dans le pays où cette automatisation doit être installée. Le nettoyage et la maintenance destinée à être effectués par l'utilisateur ne doivent pas être accomplis par des enfants sans surveillance.

 **ATTENTION** L'utilisation de pièces de rechange non indiquées par **DEA** System et/ou un réassemblage incorrect peuvent être potentiellement dangereux pour les personnes, les animaux et les choses. De plus, cela peut provoquer des dysfonctionnements du produit. Par conséquent, utilisez toujours les pièces indiquées par **DEA** System et suivez les instructions données pour l'assemblage.

**ATTENTION** Après le réglage, le respect des valeurs limites réglementaires doit être détecté à l'aide d'un instrument de mesure d'impact de force. La sensibilité de la détection d'obstacle peut être ajustée progressivement à la porte (voir les instructions de programmation). Le fonctionnement du dispositif anti-écrasement doit être vérifié après chaque réglage manuel. La modification manuelle de la force ne peut être effectuée que par du personnel qualifié en effectuant le test de mesure selon la norme EN 12445. Les modifications du réglage de la force doivent être documentées dans le manuel de la machine.

**ATTENTION** La conformité aux exigences de la norme EN 12453 du dispositif de détection d'obstacles interne est garantie seulement si utilisé en conjonction avec des moteurs équipés d'encodeurs.

**ATTENTION** Tout dispositif de sécurité externe éventuellement utilisé afin de respecter les limites des forces d'impact doit être conformes à la norme EN 12978.

**ATTENTION** Conformément à la Directive 2012/19/EG sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (WEEE), ce produit électrique ne doit en aucun cas être mis au rebut sous forme de déchet municipal non trié. Veuillez vous débarrasser de ce produit en le renvoyant au point de ramassage local dans votre municipalité, à des fins de recyclage.

**TOUT CE QUI N'EST PAS PRÉVU EXPRESSÉMENT DANS LE MANUEL D'INSTALLATION, EST INTERDIT. LE BON FONCTIONNEMENT DE L'OPÉRATEUR EST GARANTI UNIQUEMENT SI LES DONNÉES MENTIONNÉES SONT RESPECTÉES. LA FIRME NE RÉPOND PAS DES DOMMAGES CAUSÉS PAR LE NON-RESPECT DES INDICATIONS MENTIONNÉES DANS CE MANUEL. EN LAISSANT INALTÉRÉES LES CARACTÉRISTIQUES ESSENTIELLES DU PRODUIT, DEA SYSTEM SE RÉSERVE LE DROIT D'APPORTER À TOUT MOMENT LES MODIFICATIONS QU'ELLE RETIENT IMPORTANTES POUR AMÉLIORER SUR LE CARACTÈRE TECHNIQUE, DE CONSTRUCTION ET COMMERCIAL LE PRODUIT, SANS S'ENGAGER À METTRE À JOUR LA PRÉSENTE PUBLICATION.**

## 2 DESCRIPTION DU PRODUIT

NET724 EVO est un panneau de commande pour les automates **DEA** System avec 1 moteur 24V.

La principale caractéristique de cette unité de commande est la facilité de configuration des entrées et des sorties en fonction des besoins de chacun, ce qui garantit l'adaptabilité à tout type d'automatisation. Il suffit de définir la configuration souhaitée pour l'automatisation utilisée et les paramètres de fonctionnement seront réglés de manière optimale, en excluant toutes les fonctions inutiles.

## 3 DONNÉES TECHNIQUES

	NET724EVO	
Tension d'alimentation (V)	230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
Puissance nominale du transformateur (VA)	80 VA (230/25V)	150 VA (230/25V)
Fusible F1 (A)	T1A 250V (retardé)	T2A 250V (retardé)
Sortie de puissance auxiliaire	24 V === max 200mA	
Sortie 1 configurable	24 V === max 5 W	
Sortie 2 configurable	24 V === max 5 W	
Fréquence du récepteur radio	433,92 MHz	
Type de codage de la radiocommande	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
N° maximal de télécommandes gérées	200	

## 4 CONNEXIONS ÉLECTRIQUES



! Risque de blessures et de dommages matériels dus aux chocs électriques !



! Risque de dysfonctionnements dus à une mauvaise installation !

Réaliser les branchements en suivant les indications figurant sur le schéma de câblage.

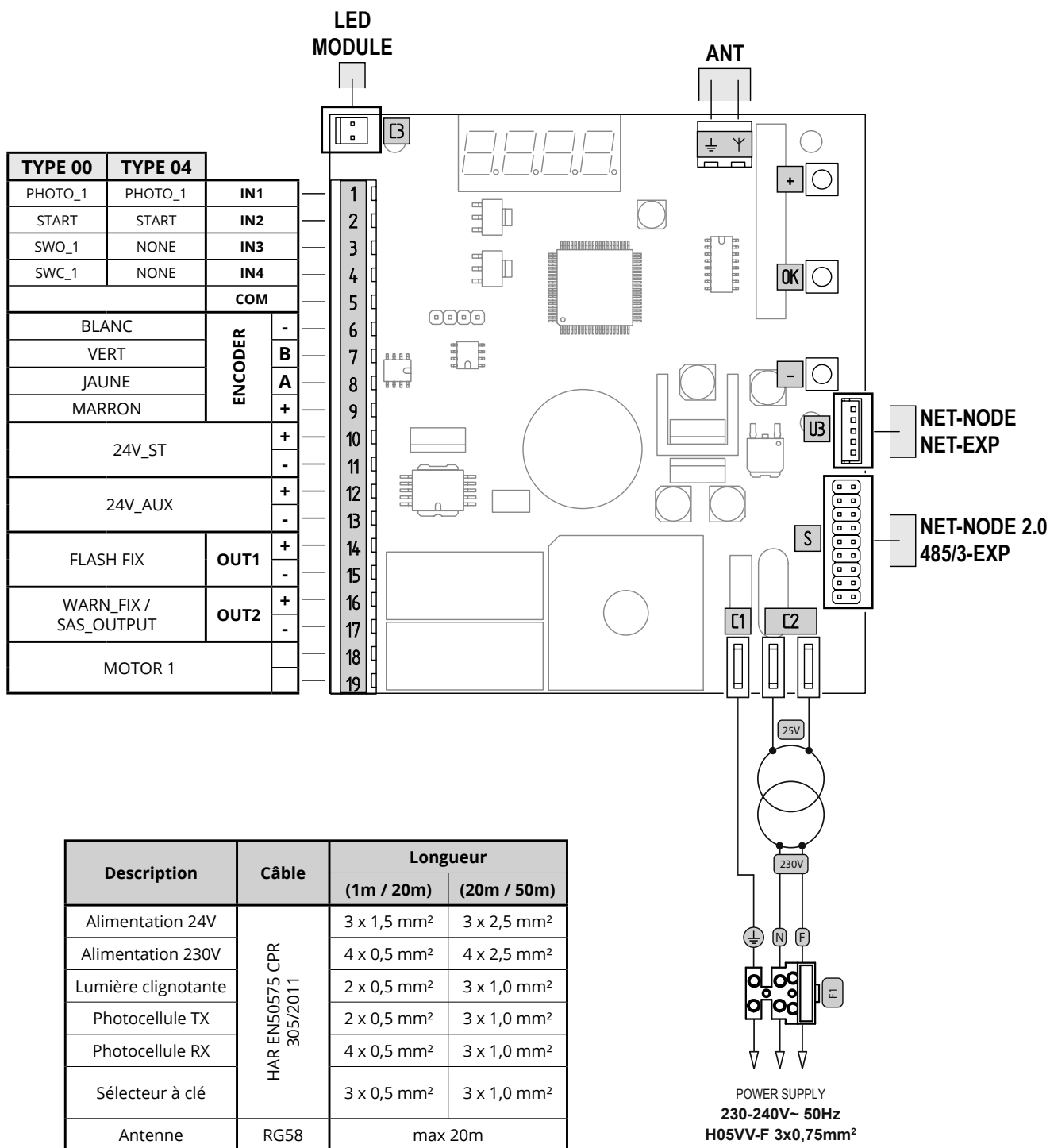
**ATTENTION** Afin de garantir une sécurité suffisante du point de vue électrique, éloigner le câble d'alimentation 230 V (minimum 4 mm dans l'air ou 1 mm à travers l'isolant) des câbles de sécurité à très basse tension (alimentation des moteurs, unité de commande, serrure électrique, antenne, alimentations auxiliaires), en les fixant avec des serre-câbles adaptés à proximité des plaques de connexion.

**ATTENTION** Procéder au raccordement à l'alimentation secteur 230 - 240 V ~ 50/60 Hz à l'aide d'un interrupteur omnipolaire ou autre dispositif garantissant la déconnexion omnipolaire de l'alimentation secteur, avec un écart d'ouverture des contacts = 3 mm.

### Raccordement aux plaques de connexion

<b>1</b>		Entrée IN1	
<b>2</b>		Entrée IN2	
<b>3</b>		Entrée IN3	
<b>4</b>		Entrée IN4	
<b>5</b>		Entrées communes	
<b>6</b>	-	Sortie codeur moteur M1	
<b>7</b>	B		
<b>8</b>	A		
<b>9</b>	+		
<b>10</b>	+	Alimentation stabilisée 24V --- pour dispositifs de sécurité avec autotest	<b>(24V_ST + 24V_AUX)</b> <b>=</b> <b>max 200mA</b>
<b>11</b>	-		
<b>12</b>	+	Sortie 24V --- pour alimentation auxiliaire (ex : accessoire BAT_ADV)	
<b>13</b>	-		
<b>14</b>	+	OUTPUT 1 configurable 24V --- max 5W (voir Io.31 pour les valeurs sélectionnables)	
<b>15</b>	-		
<b>16</b>	+	OUTPUT 2 configurable 24V --- max 5W (voir Io.32 pour les valeurs sélectionnables)	
<b>17</b>	-		
<b>18-19</b>		Sortie moteur M1 max 5A	
<b>ANT</b>	Y	Entrée de signal d'antenne radio	
	⊥	Entrée de terre de l'antenne radio	
<b>C 1</b>		Connexion des pièces métalliques du moteur	
<b>C 2</b>		Entrée pour alimentation 25V ~ à partir du transformateur	
<b>C 3</b>		Sortie pour connecteur du module d'éclairage LED de courtoisie	
<b>S</b>		Entrée du connecteur du module NET-NODE 2.0 - 485/3-EXP	
<b>U 3</b>		Connecteur de module enfichable NET-NODE - NET-EXP	

# DIAGRAMME DE CÂBLAGE NET724 EVO



FR

## 5 PROGRAMMATION

### 5.1 Alimentation

Alimenter le dispositif. Sur l'écran, les chiffres/mots « 00.01 » (ou la version du micrologiciel actuellement utilisée), « TYPE », « -04- » (ou la valeur du TYPE de fonctionnement actuellement utilisé) apparaîtront en séquence suivis du symbole de portail fermé « - - - - » (voir Tableau « MESSAGES D'ÉTAT à la page 65 »).

**NOTE:** La séquence de messages apparaissant sur l'écran peut être accompagnée, après la mise sous tension de l'unité de commande, d'une indication du nombre total de manœuvres effectuées jusque-là. Consulter le paramètre EX.18 pour activer ou désactiver la fonction.

### 5.2 Réglage ou modification du TYPE

Si le TYPE configuré n'est pas celui souhaité ou s'il n'a pas été défini (« -88- » clignotant), procéder comme suit :

1. Avec le portail fermé et le portail à l'arrêt, maintenir la touche [OK] enfoncée ;
2. Appuyer simultanément sur les touches [+] et [-] jusqu'à ce que le message « MENU » apparaisse ;
3. Maintenir les 3 touches enfoncées jusqu'à ce que « TYP0 » apparaisse (le chiffre clignotant indique le TYPE actuellement configuré) ;
4. Relâcher les 3 boutons ;
5. Faire défiler la liste TYPE en utilisant les touches [+] ou [-] et confirmer la sélection en maintenant la touche [OK] enfoncée ;


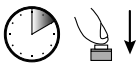
**NOTE:** Pour confirmer la modification du TYPE, l'écran allumera tous les segments et redémarrera l'unité de commande en affichant dans l'ordre les indications suivantes : « 00.01 » (ou la version du micrologiciel en cours d'utilisation), « TYPE », « -04- » (ou la valeur du TYPE de fonctionnement en cours d'utilisation) suivi du symbole porte fermée « - - - - ».

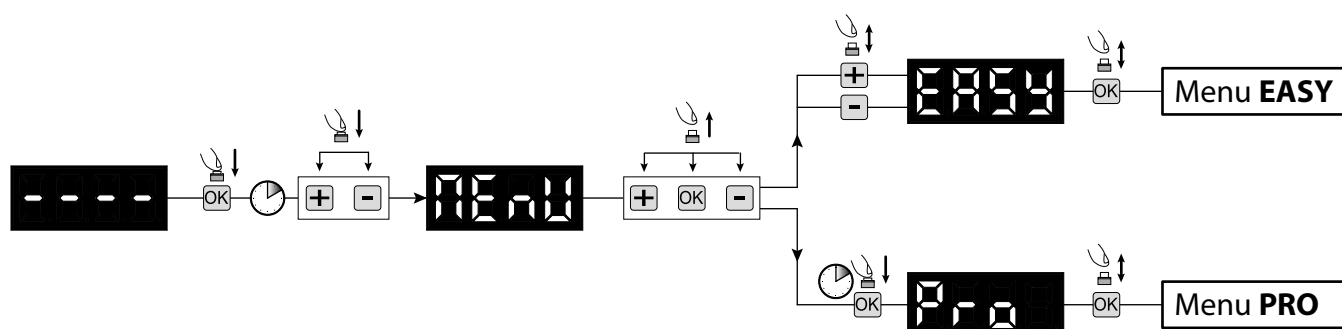
## 5.3 Accès aux menus de programmation

Pour accéder aux menus de programmation:

1. Avec la porte à l'arrêt, appuyer et maintenir le bouton [OK] enfoncé ;
2. Appuyer simultanément sur les boutons [+] et [-] jusqu'à ce que le mot « MENU » apparaisse à l'écran ; Relâcher les 3 boutons ;
3. Suivre les procédures spécifiques pour accéder aux menus « EASY » ou « PRO ».

### LÉGENDE DES SYMBOLES

	Appuyer et relâcher immédiatement le bouton (ou les boutons).
	Maintenir le bouton (ou les boutons) enfoncé(s) pendant la durée indiquée ou jusqu'à ce que l'état change.



La programmation est divisée en 2 menus distincts, à savoir le menu « EASY » et le menu « PRO ».

Le **menu « EASY »** comprend une sélection de paramètres de base utilisés pour démarrer l'automatisation. La liste des paramètres affichés dans le menu EASY varie en fonction du TYPE configuré.

**NOTE:** La liste des paramètres du menu « EASY » est intégrée par tout paramètre modifié (par rapport à sa valeur par défaut « DEFAULT ») dans le menu « PRO ». Ceci permet de disposer d'une liste de tous les paramètres utilisés.

Le **menu « PRO »** comprend la liste complète de tous les paramètres disponibles regroupés en sous-catégories. Les sous-catégories gérées sont divisées comme suit :

**SETH** **SETUP:** Paramètres de gestion de l'apprentissage des moteurs et du positionnement des portes.

**INOUT** **IN/OUT:** Paramètres de gestion des entrées/sorties des appareils connectés.

**TIME** **TIMES:** Paramètres de gestion des fonctions associées aux temps de fonctionnement.

**RADI** **RADIO:** Paramètres de gestion des télécommandes et des fonctions qui leur sont associées.

**MOVIE** **MOVEMENT:** Paramètres de gestion des valeurs de mouvement, de vitesse et de force des portes.

**EXTRA** **EXTRA:** Paramètres qui incluent des fonctions spécifiques à certains types d'automatismes ou systèmes.

**SYSE** **SYSTEM:** Paramètres de gestion des fonctions essentielles au fonctionnement du système.

**SAFE** **SAFETIES:** Paramètres de gestion des dispositifs de sécurité et des fonctions qui leur sont associées.

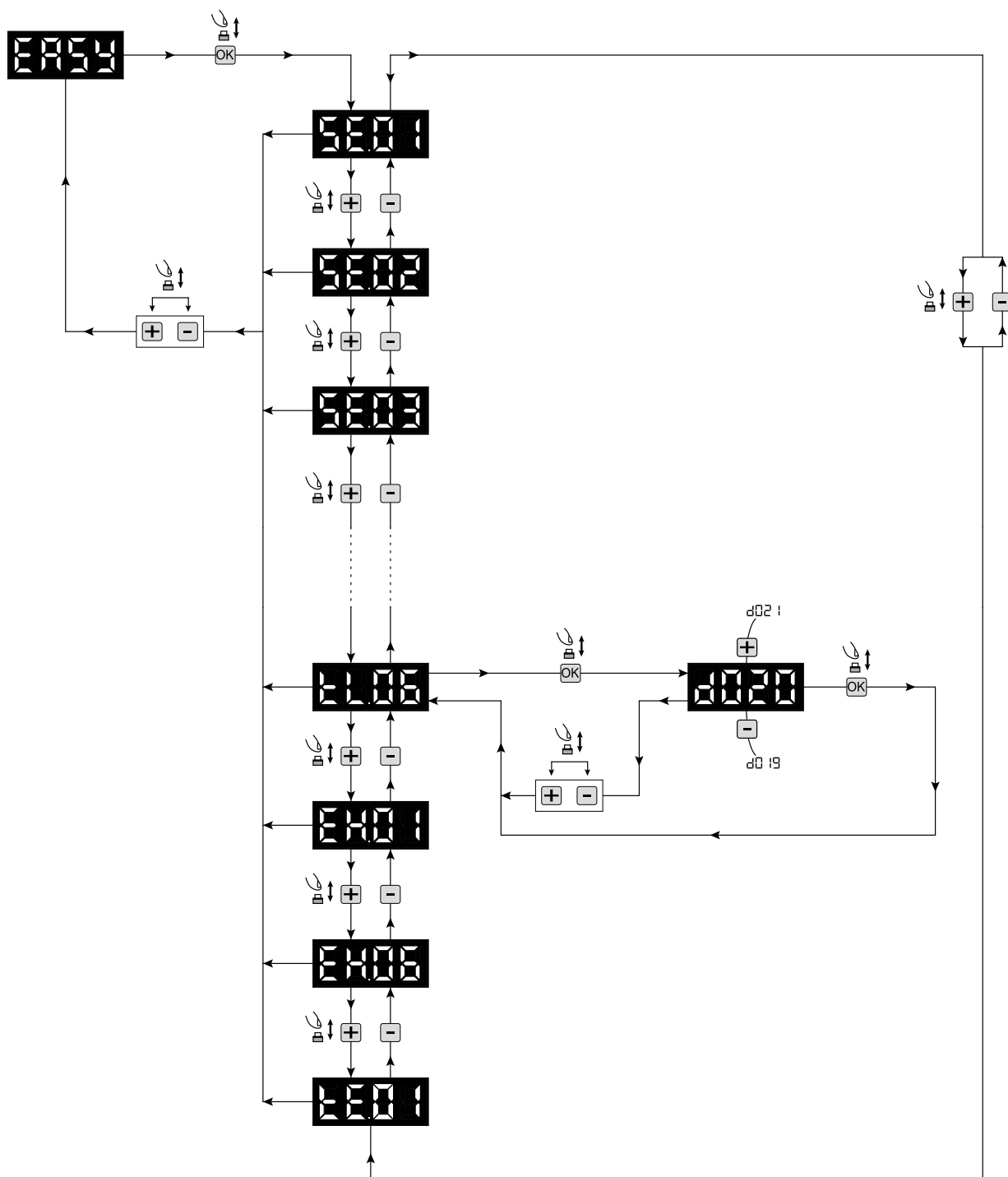
**TEST** **TEST:** Paramètres qui incluent des fonctions de diagnostic.



## 5.4 Navigation dans le menu « EASY »

Pour accéder au menu de programmation « EASY » :

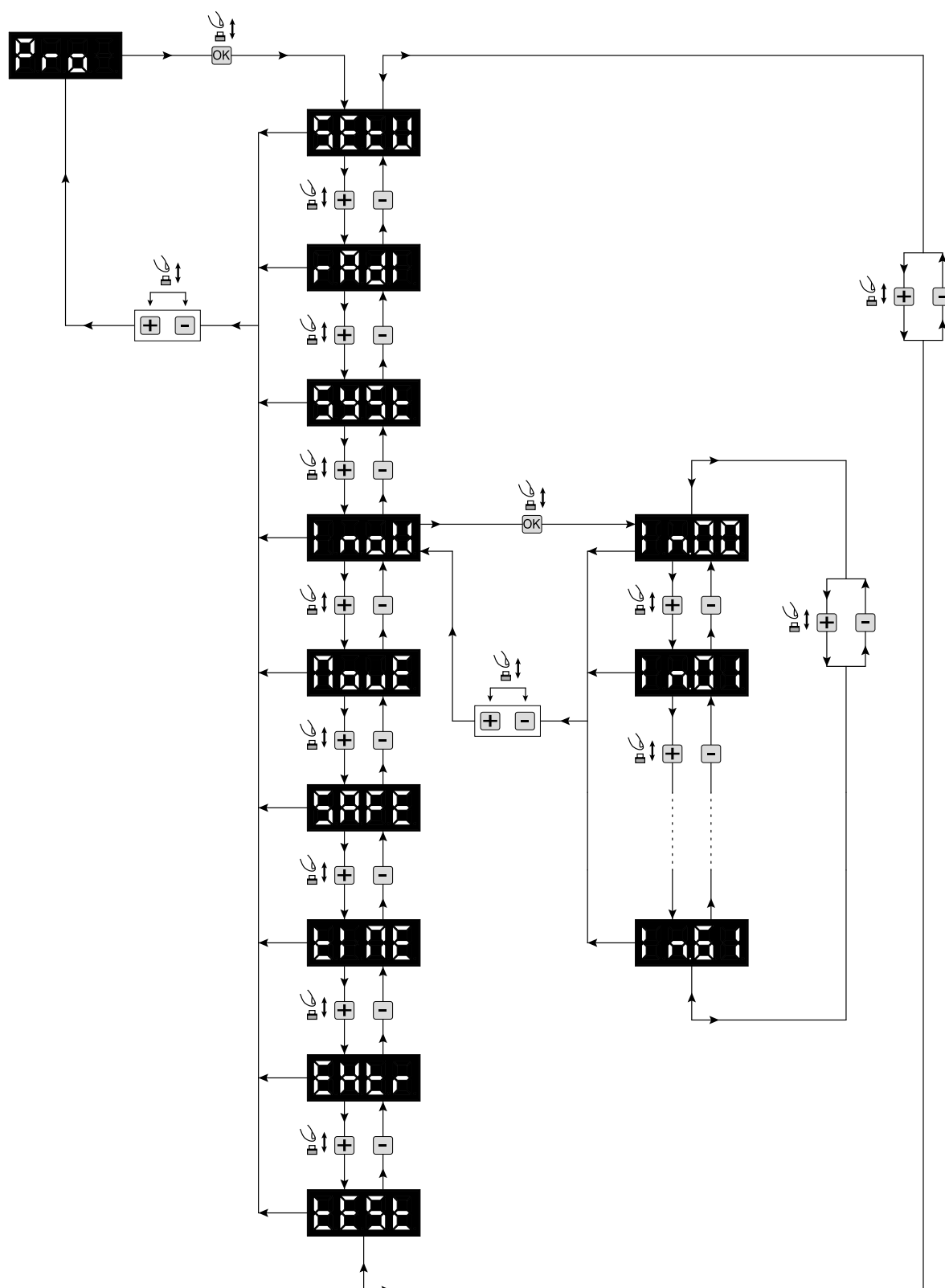
1. S'assurer que le mot « MENU » soit visible à l'écran ;
2. Appuyer sur l'un des boutons [+] ou [-], le mot « EASY » apparaîtra à l'écran ; Confirmer en appuyant sur le bouton [OK];
3. Faire défiler la liste des paramètres en utilisant les touches [+] ou [-] et confirmer la sélection en appuyant sur la touche [OK];
4. Modifier le paramètre avec la valeur souhaitée et valider en appuyant sur la touche [OK];
5. Appuyer simultanément sur les boutons [+] et [-] pour quitter le menu.



## 5.5 Navigation dans le menu « PRO »

Pour accéder au menu de programmation « PRO » :

1. S'assurer que le mot « MENU » soit visible à l'écran ;
2. Appuyer sur le bouton [OK] pendant quelques secondes, le mot « PRO » apparaîtra à l'écran ; Confirmer en appuyant sur le bouton [OK] ;
3. Faire défiler la liste des catégories de paramètres en utilisant les touches [+] ou [-] et confirmer la sélection en appuyant sur la touche [OK] ;
4. Faire défiler la liste des paramètres en utilisant les touches [+] ou [-] et confirmer la sélection en appuyant sur la touche [OK] ;
5. Modifier le paramètre avec la valeur souhaitée et valider en appuyant sur la touche [OK] ;
6. Appuyer simultanément sur les boutons [+] et [-] pour quitter le menu.



## 6 DESCRIPTION DES ENTRÉES/SORTIES

Les tableaux ci-dessous décrivent le fonctionnement de toutes les sélections possibles aussi bien pour les entrées que les sorties présentes sur la carte.

ENTRÉES (IN / EXP_IN)	
Mess.	Description
NONE	Non utilisé
START	Entrée N.O. Démarrage. En cas d'intervention, elle déclenche une manœuvre d'ouverture ou de fermeture. Elle peut fonctionner en mode « reversal » (EX.06=0), en mode « step-by-step » uniquement avec START (EX.06=1) ou en mode « step-by-step » avec START, OPEN et CLOSE (EX.06=2).
PED	Entrée N.O. Piéton. En cas d'intervention, elle déclenche une ouverture partielle du portail. La plage piéton peut être ajustée avec le paramètre Mo.12.
OPEN	Entrée N.O. Ouvert. En cas d'intervention, elle déclenche l'ouverture du portail.
CLOSE	Entrée N.O. Fermé. En cas d'intervention, elle déclenche la fermeture du portail.
OPEN_PM	Entrée N.O. Ouverture avec bouton enfoncé. Le portail s'ouvre tant que le bouton est maintenu enfoncé.
CLOSE_PM	Entrée N.O. Fermeture avec bouton enfoncé. Le portail se ferme tant que le bouton est maintenu enfoncé.
OPEN_INT	Démarre la manœuvre et permet l'allumage du voyant vert (lorsque la position portail ouvert est atteinte) pour le seul feu de signalisation interne. Si entre-temps une commande d'ouverture externe OPEN_EXT est donnée, celle-ci sera réserver à la prochaine manœuvre, et le voyant vert du feu de signalisation extérieur s'allumera à la fin du TCA.
OPEN_EXT	Démarre la manœuvre et permet l'allumage du voyant vert (lorsque la position portail ouvert est atteinte) pour le seul feu de signalisation extérieur. Si entre-temps une commande d'ouverture interne OPEN_INT est donnée, celle-ci sera réserver à la prochaine manœuvre, et le voyant vert du feu de signalisation interne s'allumera.
OPEN_STOP	Entrée N.O. Ouvre le portail et l'arrête (si le TCA est désactivé). En cas d'intervention, elle déclenche l'ouverture du portail. À la fin de la manœuvre d'ouverture, la carte activera le mode STOP jusqu'à la prochaine commande START ou CLOSE.
AUX_1_IN	Entrée de commande de la sortie AUX_1_OUT.
AUX_2_IN	Entrée de commande de la sortie AUX_2_OUT.
COURTESY_IN	Entrée N.O. pour la commande de la sortie lumière de courtoisie COURTESY. Déclenche la sortie pendant la durée du temps de courtoisie (tl.17). Si la sortie est déjà active, une nouvelle commande COURTESY_IN recharge le temps de courtoisie.
STOP / SAS_INPUT	Contact N.F. (SAS_INPUT) : En cas de raccordement à la sortie WARN_FIX/SAS_OUTPUT sur une deuxième unité de commande, elle déclenche le mode « bank door » (désactivation de l'ouverture de la deuxième porte jusqu'à la refermeture complète de la première). Entrée d'arrêt N.F. En cas d'intervention, elle arrête le mouvement de toute manœuvre. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SWO_1	Entrée N.F. 1 interrupteur de fin de course d'ouverture moteur. Si elle n'est pas utilisée, désactiver l'entrée avec le paramètre relatif.
SWC_1	Entrée N.F. 1 interrupteur de fin de course de fermeture moteur. Si elle n'est pas utilisée, désactiver l'entrée avec le paramètre relatif.
PHOTO_1	Entrée N.F. Cellule photoélectrique 1. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir SA.01. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
PHOTO_2	Entrée N.F. Cellule photoélectrique 2. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir SA.02. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SAFETY_1	Entrée N.F. Bord sensible 1. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir SA.03. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SAFETY_1_8k2	Entrée analogique pour bord sensible 1 avec 8k2 (SA.03).
SAFETY_2	Entrée N.F. Bord sensible 2. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir SA.04. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SAFETY_2_8k2	Entrée analogique pour bord sensible 2 avec 8k2 (SA.04).
SAFETY_INHIBITION	Entrée N.F. Inhibition SAFETY. Si ouverte, elle déclenche la dérivation des entrées de sécurité SAFETY qui sont ignorées même si actives.


<b>EMERGENCY_IN</b>	<p>Contact N.F. Si ouvert, il provoque l'ouverture totale et le maintien en position ouverte jusqu'à la refermeture du contact.</p> <p><b>L'ouverture d'urgence peut être temporairement interrompue par :</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- commandes de fermeture, START, STOP ou photocellule : arrêt du mouvement ;</li> <li>- intervention pour détection d'obstacle : inversion de mouvement (partielle ou totale).</li> </ul> <p>Après ces interruptions, l'ouverture d'urgence reprendra quand même tant que la commande d'urgence EMERGENCY_IN reste active.</p> <p>Après la refermeture d'un contact de type urgence EMERGENCY_IN, toute refermeture automatique (si activé) est effectué ou ignoré selon le paramètre TCA avec urgence EMERGENCY_IN (SA.09).</p> <p><b>NE PAS UTILISER EMERGENCY_IN SI L'INSTALLATION PRÉVOIT UNIQUEMENT L'UTILISATION DE COMMANDES HOMME MORT POUR L'OUVERTURE.</b></p>
<b>RESET</b>	Contact N.F. Pour connecter un microrupteur de déverrouillage. L'ouverture du contact déclenche le réarmement de l'unité de commande.
<b>MANEUVER_INHIBITION</b>	Contact N.F. pour inhibition des manœuvres d'ouverture et de fermeture Pour la sélection du mode de fonctionnement, voir EX.20. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.

### SORTIE (OUT / EXP\_OUT)

<i>Mess.</i>	<i>Description</i>
<b>NONE</b>	Non utilisé
<b>24V</b>	Sortie pour alimentation 24Vcc max 5W pour accessoires. Ce paramètre ne peut être utilisé que sur des sorties alimentées.
<b>24V_TEST</b>	Sortie pour alimentation 24Vcc max 5W pour dispositifs de sécurité contrôlés (la sortie est désactivée pendant le test si l'auto-test du dispositif de sécurité est activé (SA.10)). Utiliser ce type de sortie également pour vérifier l'extinction des accessoires avec la fonction d'économie d'énergie active (EX.10). Ce paramètre ne peut être utilisé que sur des sorties alimentées. <b>Dans le cas de commande de dispositifs de sécurité, ceux-ci doivent être câblés et alignés avant l'apprentissage de la course (SE.03).</b>
<b>ELOCK_M1</b>	Contact N.O. Sortie pour serrure électrique moteur M1.
<b>ELOCK_INV_M1</b>	Contact N.O. Sortie pour serrure électrique inversée moteur M1 (ex : pour actionner l'électroaimant des barrières).
<b>ELOCK_BOOST_M1</b>	Sortie d'alimentation « Boost » pour l'alimentation de la serrure électrique DEA article 110. Ce paramètre ne peut être utilisé que sur des sorties alimentées.
<b>WARN_FIX SAS_OUTPUT</b>	Contact N.F. (SAS_OUTPUT) : En cas de raccordement à l'entrée STOP/SAS_INPUT sur une deuxième unité de commande, elle déclenche le mode « bank door » (désactivation de l'ouverture de la deuxième porte jusqu'à la refermeture complète de la première). Contact N.O. (WARN_FIX) : Fonctionne comme un indicateur de portail ouvert fixe.
<b>WARN_INT</b>	Indicateur de portail ouvert intermittent. Sortie intermittente lente en ouverture et rapide en fermeture, toujours allumé (ON) avec portail ouvert, toujours éteint (OFF) en fin d'une manœuvre de fermeture.
<b>FLASH_FIX</b>	Contact N.O. Sortie de voyant d'avertissement fixe.
<b>FLASH_INT</b>	Contact N.O. Sortie de voyant d'avertissement intermittent.
<b>COURTESY</b>	Sortie de commande de l'éclairage de courtoisie. La sortie est active lorsque les moteurs fonctionnent, plus un temps supplémentaire régi par le paramètre de temps de courtoisie COURTESY (tl.07). La sortie peut être activée aussi par une commande COURTESY_IN. Le connecteur C3 pour module LED agit toujours comme sortie COURTESY.
<b>MINUTERIE</b>	Contact N.O. Le contact se ferme pendant 3 secondes au début de chaque manœuvre.
<b>ALARM</b>	Contact N.F. Le contact reste toujours ouvert et se ferme lorsqu'une manœuvre ne démarre pas en raison de l'activation d'une entrée de sécurité (PHOTO, SAFETY, STOP). Le contact s'ouvre à nouveau lorsqu'une tentative ultérieure de démarrage d'une manœuvre réussit. En absence d'alimentation, le contact est fermé et peut donc être utilisé pour générer une alarme.
<b>AUX_1_OUT_INPULS AUX_2_OUT_INPULS</b>	Contact N.O. Sortie commandée par l'entrée AUX_1_IN/AUX_2_IN en mode Impulsion.
<b>AUX_1_OUT_STEP AUX_2_OUT_STEP</b>	Contact N.O. Sortie commandée par l'entrée AUX_1_IN/AUX_2_IN en mode pas-à-pas.
<b>AUX_1_OUT_TEMP AUX_2_OUT_TEMP</b>	Contact N.O. Sortie commandée par l'entrée AUX_1_IN/AUX_2_IN en mode temporisé (la valeur configurée par les paramètres tl.16 et tl.17 indique la temporisation d'extinction en secondes).

<p>TRAFFIC_LIGHT_INT TRAFFIC_LIGHT_EXT</p>	<p>Fonction pour les sorties commandant les feux de circulation. Pour assurer une commutation correcte entre les feux rouge et verte, la sortie doit disposer d'un relais de commutation (ex : sorties NET-EXPANSION). Le contact N.F. du relais commande le feu rouge, tandis que le contact N.O. commande le feu vert. Si la sortie n'est pas de ce type mais est numérique, elle peut être utilisée pour commander les feux de circulation via un relais de commutation supplémentaire (non fourni).</p> <p style="text-align: center;"><b>COMPORTEMENT GÉNÉRAL</b></p> <p>Avec l'automatisme fermé et/ou les moteurs en mouvement, ou pendant la pré-manœuvre avec feu clignotant, le feu est rouge. Le feu ne passe au vert qu'une fois la manœuvre d'ouverture terminée. Lors d'une procédure de réinitialisation de position (recherche d'arrêt/fin de course), le feu de signalisation reste rouge jusqu'à la fin de la manœuvre.</p> <p style="text-align: center;"><b>FEUX DE SIGNALISATION SANS PRIORITÉ</b></p> <p>Utiliser la commande d'ouverture OPEN pour ouvrir le portail automatique, configurer le TCA de fermeture automatique [P041 (unités de commande NET)/tl.01 (unités de commande EVO)]. Tous les feux de signalisation fonctionneront simultanément de la même manière en suivant le comportement général décrit ci-dessus.</p> <p style="text-align: center;"><b>FEUX DE SIGNALISATION AVEC PRIORITÉ</b></p> <p>Utiliser les commandes d'ouverture OPEN_INT et OPEN_EXT sur les côtés opposés du portail. Déterminer le temps nécessaire pour effectuer le trajet complet entre les 2 feux (temps de dégagement). <b>Configurer un temps de fermeture automatique TCA équivalent au double du temps de dégagement requis.</b></p> <p><b>Les feux de signalisation se comporteront comme suit:</b></p> <p>Avec l'automatisation fermée, les deux feux seront rouges. Lorsqu'une commande est reçue d'une direction (INT ou EXT), elle devient une « priorité ». À la fin de la manœuvre d'ouverture, seul le feu « prioritaire » correspondant (EXT ou INT) passera au vert, tandis que l'autre restera rouge. En absence d'autres commandes, le feu « prioritaire » reste vert pendant la moitié du TCA puis passe au rouge. À la fin du TCA, le portail automatique se fermera.</p> <p>Si, avec le feu vert « prioritaire », de nouvelles commandes arrivent en provenance de la même direction, le TCA sera rechargé suivi du feu vert. Toute commande dans la direction opposée sera enregistrée et mise en attente. Ceci empêche la formation de file de véhicules.</p> <p>Une fois que le feu « prioritaire » passe au rouge, les deux feux resteront rouges pendant le temps nécessaire (TCA/2) à libérer le point d'accès. À ce stade, la commande précédemment enregistrée du côté opposé devient celle « prioritaire », faisant passer son feu au vert, avec redémarrage du TCA.</p>																								
<p>STATUS_1 STATUS_2</p>	<p>Sortie permettant de suivre certains états de l'automatisation (voir paramètres Io.60 et Io.61). Contact NO : se ferme lorsque en cas de présence effective de l'état suivi.</p> <p><b>* Attention:</b> pour certains états d'automatisation à suivre, il est nécessaire de disposer de butées câblées et fonctionnant correctement.</p> <table border="1" data-bbox="411 1272 1506 1975"> <thead> <tr> <th colspan="2" style="text-align: center;">ÉTATS DISPONIBLES</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td><b>MAINTENANCE</b></td> <td>Active le signal de maintenance</td> </tr> <tr> <td><b>PHOTO</b></td> <td>S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type PHOTO</td> </tr> <tr> <td><b>STOP</b></td> <td>S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type STOP</td> </tr> <tr> <td><b>OBSTACLE</b></td> <td>S'active lorsqu'un obstacle est détecté par la fonction anti-écrasement ou en présence d'une entrée de sécurité SAFETY</td> </tr> <tr> <td><b>EMERGENCY</b></td> <td>S'active lors de l'activation de l'entrée d'urgence EMERGENCY_IN</td> </tr> <tr> <td><b>* CLOSED_M1</b></td> <td>S'active si M1 est à l'état fermé</td> </tr> <tr> <td><b>* OPENED_M1</b></td> <td>S'active si M1 est à l'état ouvert</td> </tr> <tr> <td><b>RESP_FIX</b></td> <td>S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie fixe</td> </tr> <tr> <td><b>RESP_INT</b></td> <td>S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie intermittente</td> </tr> <tr> <td><b>* CLOSURE_FAILED</b></td> <td>S'active si la porte n'est pas fermée après la durée configurée au paramètre tl.19. Si l'automatisation termine successivement la manœuvre de fermeture, la sortie sera désactivée. Note : Fonctionne indépendamment de la présence de TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02) activé.</td> </tr> <tr> <td><b>SECURITY</b></td> <td>S'active lorsque, à moteur éteint, le codeur détecte un mouvement inattendu</td> </tr> </tbody> </table>	ÉTATS DISPONIBLES		<b>MAINTENANCE</b>	Active le signal de maintenance	<b>PHOTO</b>	S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type PHOTO	<b>STOP</b>	S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type STOP	<b>OBSTACLE</b>	S'active lorsqu'un obstacle est détecté par la fonction anti-écrasement ou en présence d'une entrée de sécurité SAFETY	<b>EMERGENCY</b>	S'active lors de l'activation de l'entrée d'urgence EMERGENCY_IN	<b>* CLOSED_M1</b>	S'active si M1 est à l'état fermé	<b>* OPENED_M1</b>	S'active si M1 est à l'état ouvert	<b>RESP_FIX</b>	S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie fixe	<b>RESP_INT</b>	S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie intermittente	<b>* CLOSURE_FAILED</b>	S'active si la porte n'est pas fermée après la durée configurée au paramètre tl.19. Si l'automatisation termine successivement la manœuvre de fermeture, la sortie sera désactivée. Note : Fonctionne indépendamment de la présence de TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02) activé.	<b>SECURITY</b>	S'active lorsque, à moteur éteint, le codeur détecte un mouvement inattendu
ÉTATS DISPONIBLES																									
<b>MAINTENANCE</b>	Active le signal de maintenance																								
<b>PHOTO</b>	S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type PHOTO																								
<b>STOP</b>	S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type STOP																								
<b>OBSTACLE</b>	S'active lorsqu'un obstacle est détecté par la fonction anti-écrasement ou en présence d'une entrée de sécurité SAFETY																								
<b>EMERGENCY</b>	S'active lors de l'activation de l'entrée d'urgence EMERGENCY_IN																								
<b>* CLOSED_M1</b>	S'active si M1 est à l'état fermé																								
<b>* OPENED_M1</b>	S'active si M1 est à l'état ouvert																								
<b>RESP_FIX</b>	S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie fixe																								
<b>RESP_INT</b>	S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie intermittente																								
<b>* CLOSURE_FAILED</b>	S'active si la porte n'est pas fermée après la durée configurée au paramètre tl.19. Si l'automatisation termine successivement la manœuvre de fermeture, la sortie sera désactivée. Note : Fonctionne indépendamment de la présence de TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02) activé.																								
<b>SECURITY</b>	S'active lorsque, à moteur éteint, le codeur détecte un mouvement inattendu																								

## 7 MESSAGES AFFICHÉS À L'ÉCRAN

MESSAGES D'ÉTAT		
Mess.	Description	
----	Portail fermé	
—   —	Portail ouvert	
—   —	Ouverture piéton	
oPEn	Ouverture en cours	
oPEd	Ouverture piéton en cours	
CLoS	Fermeture en cours	
StEP	Unité de commande en attente de commandes après une impulsion de démarrage avec fonctionnement pas-à-pas	
StoP	L'entrée STOP est intervenue pendant la manœuvre ou un obstacle a été détecté avec une durée d'inversion limitée (SA.07>0 ou SA.08 > 0)	
PhoB	L'entrée PHOTO est intervenue pendant la manœuvre	
-88-	TYPE non configuré (voir paragraphe 5.2)	
	Avec la fonction d'économie d'énergie activée, l'écran affiche le message indiqué toutes les 10 secondes	
UoLt	Tension insuffisante. Vérifiez l'alimentation électrique de la carte de contrôle.	
	Avec l'unité de commande sous tension mais l'écran complètement éteint, la carte est en MODE BOOT : Ceci indique que le micrologiciel est corrompu ou en cours de mise à jour. Pour restaurer le micrologiciel, utiliser l'application DEAIInstaller et s'assurer que le NET-NODE soit connecté au bon port. <b>Attention : lors de la mise à jour du micrologiciel, la carte perd toutes les données (paramètres et commandes à distance) stockées en mémoire. S'assurer que la mémoire ait été sauvegardée si les données doivent être restaurées après la mise à jour.</b>	
	Toutes les manœuvres exécutées pendant une procédure de recherche d'arrêt de ralentissement (RESP) s'afficheront à l'écran en clignotant.	
MESSAGES D'ERREUR		
Mess.	Description	Solutions possibles
Er09	Communication avec l'appareil connecté aux ports série (COM1, COM2, etc.) absente ou interrompue	Vérifier que le câble de connexion soit en bon état et qu'il soit correctement connecté aux ports UART entre l'unité de commande et l'appareil utilisé.
Er14	Échec d'apprentissage de la course moteur	Répéter la procédure d'apprentissage de la course moteur (SE.03)
Er15	Demande d'apprentissage de la course moteur	Procéder à l'apprentissage de la course moteur (SE.03) avant d'effectuer toute autre opération
Er20	Une tentative de programmation de la carte est effectué lorsqu'un dispositif NET-LINK est connecté	Couper l'alimentation, débrancher le dispositif NET-LINK du port de communication et rétablir l'alimentation
Er21	Verrou de programmation	Déverrouiller la programmation en modifiant le paramètre SY.07=000 Réinitialiser l'unité de commande pour supprimer le verrouillage de programmation. <b>Attention : la réinitialisation implique également le retour aux valeurs par défaut de toute une série de paramètres.</b>
Er30	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée STOP	Vérifier que la commande fonctionne correctement.
Er31	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée PHOTO_1	Vérifier que les dispositifs de sécurité installés fonctionnent correctement.
Er32	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée PHOTO_2	
Er33	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée SAFETY_1	
Er34	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée SAFETY_2	

Er 71	Défaut possible sur le canal 1 du codeur	Vérifier que le codeur soit correctement connecté. Si le câblage est correct, le canal 1 du codeur pourrait alors être défectueux. Configurer l'unité de commande pour qu'elle fonctionne avec 1 seul canal du codeur (SY.04=001). Il sera toutefois nécessaire d'inverser les fils CH1-CH2 du codeur. Si l'erreur persiste, remplacer le moteur électrique.
Er 72	Défaut possible sur le canal 2 du codeur	Vérifier que le codeur soit correctement connecté. Si le câblage est correct, le canal 2 du codeur pourrait alors être défectueux. Configurer l'unité de commande pour qu'elle fonctionne avec 1 seul canal du codeur (SY.04=001). <b>Attention</b> : La précision du codeur sera réduite.

## 8 LISTE DES PARAMÈTRES « EASY »

**NOTE** La liste des paramètres du menu « EASY » est intégrée par tout paramètre modifié (par rapport à sa valeur par défaut « DEFAULT ») dans le menu « PRO ». Ceci permet de disposer d'une liste de tous les paramètres utilisés.

<b>TYPE 00 - (PORTAILS COULISSANTS)</b>		
		<i>Default</i>
<b>SE.03</b>	Apprentissage de la course moteur	-
<b>SE.04</b>	Sens de marche du moteur	<b>000</b>
<b>RA.02</b>	Apprentissage des commandes à distance	-
<b>RA.04</b>	Codage radio	<b>000</b>
<b>RA.05</b>	Bouton de la télécommande 1	<b>001</b>
<b>RA.06</b>	Bouton de la télécommande 2	<b>000</b>
<b>IO.03</b>	INPUT 3	<b>013</b>
<b>IO.04</b>	INPUT 4	<b>015</b>
<b>TI.01</b>	Temps de fermeture automatique	<b>000</b>
<b>TI.02</b>	Temps de fermeture piéton automatique	<b>000</b>
<b>TE.01</b>	Affichage de l'état des entrées de la carte de commande	-

<b>TYPE 04 - (PORTES SECTIONNELLES)</b>		
		<i>Default</i>
<b>SE.03</b>	Apprentissage de la course moteur	-
<b>RA.02</b>	Apprentissage des commandes à distance	-
<b>RA.04</b>	Codage radio	<b>000</b>
<b>RA.05</b>	Bouton de la télécommande 1	<b>001</b>
<b>RA.06</b>	Bouton de la télécommande 2	<b>000</b>
<b>TI.01</b>	Temps de fermeture automatique	<b>000</b>
<b>TE.01</b>	Affichage de l'état des entrées de la carte de commande	-

## 9 LISTE DES PARAMÈTRES « PRO »

Paramètres de SETUP (SETUP)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SE.03	Apprentissage de la course moteur		
	<p>Démarrage de la procédure d'apprentissage de la course : Appuyer une fois sur [OK] : L'indication CL-1 s'affichera à l'écran ; CL-1 : amener le moteur au point de fermeture souhaité en utilisant les boutons [+] et [-]. Confirmer la position en appuyant sur [OK] jusqu'à ce que OP-1 apparaisse sur l'écran ; OP-1 : amener le moteur au point d'ouverture souhaité en utilisant les boutons [+] et [-]. Confirmer la position en appuyant sur [OK] jusqu'à ce que CLOS clignote, puis relâcher le bouton. Le message CLOS peut perdurer à l'écran pendant une durée variable, après quoi le moteur lancera une manœuvre automatique (fermeture-ouverture) pour mémoriser la course et les forces. Une fois la procédure terminée, l'indication SE.03 s'affichera à nouveau à l'écran. <b>Attention</b> : En présence de butées câblées, le moteur s'arrêtera automatiquement pendant la phase de positionnement lorsqu'une butée sera atteinte. Il sera toutefois nécessaire de confirmer la position en appuyant sur le bouton [OK] pour continuer.</p>		
SE.04	Sens de marche du moteur	000	000
	<p>Inversion du sens de la marche : lf=1 inverse automatiquement les sorties ouverture/fermeture du moteur, ceci permet de ne pas avoir à modifier le câblage manuellement si le motoréducteur est installé en position inversée par rapport à la position standard. <b>Attention</b>: En modifiant ce paramètre, les interrupteurs de fin de course, si présents, NE seront PAS inversés. <b>Attention</b>: Si ce paramètre est modifié, une nouvelle procédure d'apprentissage de la course moteur devra être effectuée (SE.03).</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Installation standard</li> <li>• 001: Installation inversée</li> </ul>		

FR

Paramètres de RADIO (RAD)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
rA.01	Suppression de toutes les commandes à distance en mémoire		
	<p>- Appuyer brièvement une fois sur [OK] : CANC commencera à clignoter à l'écran ; - Appuyer longuement sur [OK] : le mot CANC cessera de clignoter. Après environ 5 secondes, lorsque l'indication rA.01 réapparaît, relâcher le bouton [OK] (toutes les commandes à distance auront été supprimées).</p>		
rA.02	Apprentissage des commandes à distance		
	<p>- Appuyer une fois sur [OK] : L'indication LEAR s'affichera à l'écran pendant environ 10 secondes ; - Avec le mot LEAR affiché à l'écran, appuyer sur n'importe quelle touche de la télécommande à mémoriser ; - Si la mémorisation réussit, l'écran indiquera la position attribuée à la nouvelle commande à distance enregistrée (ex : r000, r001, etc.).</p>		
rA.03	Recherche et suppression d'une commande à distance		
	<p>- Appuyer brièvement une fois sur [OK] : - Utiliser les touches [+] et [-] pour atteindre la position attribuée à la commande à la commande à distance à supprimer ; - Appuyer sur la touche [OK] et la maintenir enfoncée pendant environ 5 secondes jusqu'à ce que « r- - - » apparaisse à l'écran (la commande à distance sélectionnée a été supprimée) ; - Patienter jusqu'à la fin de la procédure (rA.03 s'affichera à nouveau à l'écran). <b>Attention</b>: si aucune commande à distance n'est mémorisée, en accédant au paramètre le mot « no-r » s'affichera à l'écran.</p>		
rA.04	Codage radio	000	000
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: HCS FIXED CODE</li> <li>• 001: HCS ROLLING CODE</li> <li>• 002: DIP SWITCH (HT12)</li> <li>• 003: DART</li> </ul> <p><b>Attention</b>: Si le type de codage doit être modifié, et uniquement si la mémoire contient déjà des commandes à distances avec des codes différents, la procédure d'effacement de la mémoire (rA.01) doit être effectuée APRÈS le réglage du nouveau code.</p>		
rA.05	Bouton de la télécommande 1	001	001
rA.06	Bouton de la télécommande 2	000	000
rA.07	Bouton de la télécommande 3	000	000
rA.08	Bouton de la télécommande 4	000	000
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: NONE</li> <li>• 001: START</li> <li>• 002: PED</li> <li>• 003: OPEN</li> <li>• 004: CLOSE</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 005: Non utilisé</li> <li>• 006: Non utilisé</li> <li>• 007: OPEN_INT</li> <li>• 008: OPEN_EXT</li> <li>• 009: OPEN_STOP</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 010: AUX_1_IN</li> <li>• 011: AUX_2_IN</li> <li>• 012: COURTESY_IN</li> </ul>



<b>rA.09</b>	<b>Commandes à distance mémorisées</b>		
	En sélectionnant ce paramètre, le nombre de commandes à distance enregistrées dans la mémoire s'affichera à l'écran. Appuyer sur le bouton [OK] pour les visualiser.		
<b>rA.10</b>	<b>Apprentissage par l'intermédiaire d'un bouton caché</b>	<b>001</b>	<b>001</b>
	<p>Peut être utilisé pour activer la programmation de nouvelles commandes à distance par radio à l'aide du bouton caché.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: programmation désactivée;</li> <li>• 001: programmation autorisée, fonction qui reste néanmoins désactivée si l'unité de commande est verrouillée en utilisant le code installateur ou la commande à distance HCS (voir SY.07);</li> <li>• 002: toujours activé, également lorsque l'unité de commande est verrouillée;</li> </ul> <p><b>Note:</b> La fonction bouton caché reste toujours désactivée en présence de NET-NODE, NET-BOX ou NET-COM connecté (ER20 affiché à l'écran).</p>		

<b>Paramètres de SYSTEM ( 5454 )</b>		<b>Default TYPE 00</b>	<b>Default TYPE 04</b>
<b>SY.00</b>	<b>Configuration du TYPE</b>	<b>000</b>	<b>004</b>
	Permet de visualiser le TYPE et le micrologiciel actuellement utilisé. - Appuyer sur la touche [OK] : le TYPE s'affiche pendant quelques instants à l'écran (ex : « -04- ») suivi de la version du micrologiciel (ex : « 00.01 »).		
<b>SY.01</b>	<b>Type de moteur</b>	<b>010</b>	<b>000</b>
	<p><b>Type 00</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 010: LIVI 3/24N</li> </ul> <p><b>Type 04</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: ADVANCE - ADVANCE/N - SPACE - SPACE/N</li> <li>• 001: SPACE/L</li> <li>• 002: ADVANCE/XL - SPACE/XL</li> <li>• 003: SPACE/XXL - SPACE/N/XXL</li> <li>• 004: SPACE/N/L BOOST</li> <li>• 005: SPACE/N/XL - ADVANCE/N/XL</li> <li>• 006: SPAZIO 702S</li> <li>• 007: SPAZIO 703S</li> </ul>		
<b>SY.02</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>SY.03</b>	<b>Codeur utilisé</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000 : moteurs avec codeur câblé</li> <li>• 001 : moteurs sans codeur câblé (codeur virtuel)</li> </ul>		
<b>SY.04</b>	<b>Type de codeur</b>	<b>001</b>	<b>002</b>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 001: Codeur à 1 canal</li> <li>• 002: Codeur à 2 canaux</li> </ul>		
<b>SY.05</b>	<b>Restauration des paramètres de fonctionnement (hors IN/OUT)</b>		
	<p>Restaure les paramètres de l'unité de commande aux valeurs par défaut du TYPE configuré. Ne modifie pas les valeurs des entrées et sorties.</p> <p>Accéder au paramètre SY.05 en utilisant le bouton [OK] : [dEF1] commencera à clignoter à l'écran. Appuyer sur le bouton [OK] et le maintenir enfoncé jusqu'à ce que [dEF1] cesse de clignoter. Relâcher le bouton [OK].</p>		
<b>SY.06</b>	<b>Compteur de manœuvres de maintenance</b>		
	<p>Si=0, réinitialise le compteur et désactive la demande d'intervention ; si &gt;0, indique le nombre de manœuvres (x500) à effectuer avant que l'unité de commande effectue un pré-clignement de 4 secondes supplémentaires pour signaler la nécessité d'effectuer une intervention de maintenance. Ex : Si SY.06=050, le nombre de manœuvres = 50x500=25000</p> <p><b>Attention:</b> Avant de configurer une nouvelle valeur pour le compteur de manœuvres de maintenance, ce dernier doit être réinitialisé en réglant SY.06 = 0 puis, successivement, SY.06 = « nouvelle valeur ».</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Demande de maintenance désactivée</li> <li>• &gt;000 : Nombre de manœuvres (x500) pour demande de maintenance (1.....255)</li> </ul>		
<b>SY.07</b>	<b>Verrou d'accès à la programmation</b>		
	<p>L'accès à la programmation de l'unité de commande peut être verrouillé, de sorte que les paramètres ne peuvent pas être modifiés à l'écran ou en utilisant les boutons. Après avoir accéder au paramètre SY.07, deux messages différents peuvent s'afficher:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>FREE:</b> aucun verrou actif</li> <li>• <b>BLOC-PROG:</b> verrouillage actif</li> </ul> <p>La serrure peut être réglée selon deux modes:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>Insertion avec télécommande</b> par codage HCS : au paramètre SY.07, appuyer sur le bouton de la télécommande pour verrouiller/déverrouiller.</li> <li>• <b>Paramétrage du code installateur</b> en utilisant les dispositifs NET-LINK.</li> </ul> <p><b>Attention: en l'absence du code de verrouillage, la centrale peut toujours être déverrouillée en changeant le TYPE ou en restaurant les paramètres de fonctionnement (SY.05).</b></p>		

<b>SY.08</b>	<b>Activation NET-EXP</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Activation de la carte d'extension NET-EXP : <b>Attention:</b> par défaut, la carte d'extension est désactivée. <b>Attention:</b> si un paramétrage par défaut est effectué, penser à configurer les paramètres correctement.	• 000: Désactivé • 001: Activé	
<b>SY.09</b>	<b>Enregistrer la position</b>	<b>000</b>	<b>001</b>
	Enregistrer la position du portail dans la mémoire en cas de coupure de courant. <b>Attention:</b> Outre ce paramètre, cocher également la fonction « Gestion RESP et STOP » (Mo.17).	• 000: RESP_ON = Lors de l'extinction, la position du portail ne sera pas mémorisée. La réinitialisation de la position RESP est effectuée lors de la manœuvre suivante. • 001: RESP_OFF = Lors de l'extinction, la position du portail est enregistrée dans la mémoire. La RESP n'est pas exécutée.	
<b>SY.10</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>SY.11</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>SY.12</b>	<b>Type de communication port U1/S1</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Active la communication série dans le port U1 (si présent sur la carte) ou dans S1 (présent dans l'art. 485/3-EXP). <b>Attention:</b> Il n'est pas possible d'occuper les deux ports en même temps.	• 000: U1_UART • 001: S1_RS485	
<b>SY.13</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>SY.14</b>	<b>Type de communication port U3/S3</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Active la communication série dans le port U3 (si présent sur la carte) ou dans S3 (présent dans l'art. 485/3-EXP - NET-NODE 2.0). <b>Attention:</b> Il n'est pas possible d'occuper les deux ports en même temps.	• 000: U3_UART • 001: S3_RS485	

## Paramètres de INPUT / OUTPUT (I/O)

		<b>Default TYPE 00</b>	<b>Default TYPE 04</b>
<b>Io.00</b>	<b>Restauration des paramètres « I/O » (Input/Output)</b>		
	Restaure les entrées et sorties aux valeurs par défaut pour le TYPE configuré (sur l'unité de commande NET-EXP). Accéder au paramètre Io.00 en utilisant le bouton [OK] : l'indication dEF2 commencera à clignoter à l'écran ; appuyer sur le bouton [OK] et le maintenir enfoncé jusqu'à ce que dEF2 cesse de clignoter ; relâcher le bouton [OK].		
<b>Io.01</b>	<b>INPUT 1</b>	<b>021</b>	<b>021</b>
<b>Io.02</b>	<b>INPUT 2</b>	<b>001</b>	<b>001</b>
<b>Io.03</b>	<b>INPUT 3</b>	<b>017</b>	<b>000</b>
<b>Io.04</b>	<b>INPUT 4</b>	<b>019</b>	<b>000</b>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: NONE</li> <li>• 001: START</li> <li>• 002: PED</li> <li>• 003: OPEN</li> <li>• 004: CLOSE</li> <li>• 005: OPEN_PM</li> <li>• 006: CLOSE_PM</li> <li>• 007: OPEN_INT</li> <li>• 008: OPEN_EXT</li> <li>• 009: OPEN_STOP</li> <li>• 010: AUX_1_IN</li> <li>• 011: AUX_2_IN</li> <li>• 012: COURTESY_IN</li> <li>• 013: Non utilisé</li> <li>• 014: Non utilisé</li> <li>• 015: Non utilisé</li> <li>• 016: STOP / SAS_INPUT</li> <li>• 017: SWO_1</li> <li>• 018: Non utilisé</li> <li>• 019: SWC_1</li> <li>• 020: Non utilisé</li> <li>• 021: PHOTO_1</li> <li>• 022: PHOTO_2</li> <li>• 023: SAFETY_1</li> <li>• 024: SAFETY_1_8k2</li> <li>• 025: SAFETY_2</li> <li>• 026: SAFETY_2_8k2</li> <li>• 027: SAFETY_INHIBITION</li> <li>• 028: EMERGENCY_IN</li> <li>• 029: Non utilisé</li> <li>• 030: RESET</li> <li>• 031: MANEUVER_INHIBITION</li> </ul>		
<b>Io.05</b> ... <b>Io.10</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>Io.20</b>	<b>Fonctionnement du bouton [↑]</b>	<b>000</b>	<b>003</b>
<b>Io.21</b>	<b>Fonctionnement du bouton [↓]</b>	<b>000</b>	<b>004</b>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: NONE</li> <li>• 001: START</li> <li>• 002: PED</li> <li>• 003: OPEN</li> <li>• 004: CLOSE</li> <li>• 005: OPEN_PM</li> <li>• 006: CLOSE_PM</li> <li>• 007: OPEN_INT</li> <li>• 008: OPEN_EXT</li> <li>• 009: OPEN_STOP</li> <li>• 010: AUX_1_IN</li> <li>• 011: AUX_2_IN</li> <li>• 012: COURTESY_IN</li> </ul>		

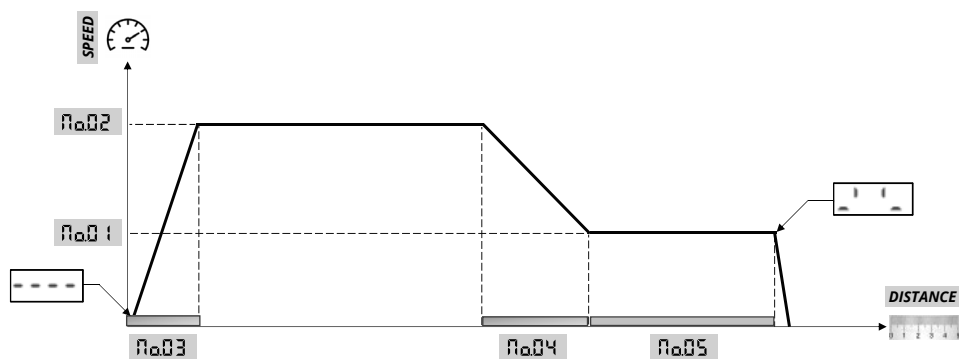
<b>Io.31</b>	<b>OUTPUT 1</b>		<b>011</b>	<b>011</b>	
<b>Io.32</b>	<b>OUTPUT 2</b>		<b>009</b>	<b>009</b>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: NONE</li> <li>• 001: 24V</li> <li>• 002: 24V_TEST</li> <li>• 003: ELOCK_M1</li> <li>• 004: ELOCK_INV_M1</li> <li>• 005: ELOCK_BOOST_M1</li> <li>• 006: Non utilisé</li> <li>• 007: Non utilisé</li> <li>• 008: Non utilisé</li> <li>• 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT</li> <li>• 010: WARN_INT</li> <li>• 011: FLASH_FIX</li> <li>• 012: FLASH_INT</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 013: COURTESY</li> <li>• 014: Non utilisé</li> <li>• 015: Non utilisé</li> <li>• 016: Non utilisé</li> <li>• 017: Non utilisé</li> <li>• 018: MINUTERIE</li> <li>• 019: ALARM</li> <li>• 020: AUX_1_OUT_INPULS</li> <li>• 021: AUX_1_OUT_STEP</li> <li>• 022: AUX_1_OUT_TEMP</li> <li>• 023: AUX_2_OUT_INPULS</li> <li>• 024: AUX_2_OUT_STEP</li> <li>• 025: AUX_2_OUT_TEMP</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT</li> <li>• 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT</li> <li>• 028: STATUS_1</li> <li>• 029: STATUS_2</li> <li>• 030: Non utilisé</li> <li>• 031: Non utilisé</li> <li>• 032: Non utilisé</li> <li>• 033: Non utilisé</li> <li>• 034: Non utilisé</li> </ul>		
<b>Io.33</b> ... <b>Io.38</b>	Non utilisé				
<b>Io.41</b>	<b>EXP_INPUT 1</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.42</b>	<b>EXP_INPUT 2</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.43</b>	<b>EXP_INPUT 3</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.44</b>	<b>EXP_INPUT 4</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.45</b>	<b>EXP_INPUT 5</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.46</b>	<b>EXP_INPUT 6</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: NONE</li> <li>• 001: START</li> <li>• 002: PED</li> <li>• 003: OPEN</li> <li>• 004: CLOSE</li> <li>• 005: OPEN_PM</li> <li>• 006: CLOSE_PM</li> <li>• 007: OPEN_INT</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 008: OPEN_EXT</li> <li>• 009: OPEN_STOP</li> <li>• 010: AUX_1_IN</li> <li>• 011: AUX_2_IN</li> <li>• 012: COURTESY_IN</li> <li>• 013: Non utilisé</li> <li>• 014: Non utilisé</li> <li>• 015: Non utilisé</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 016: STOP / SAS_INPUT</li> <li>• 017: SWO_1</li> <li>• 018: Non utilisé</li> <li>• 019: SWC_1</li> <li>• 020: Non utilisé</li> <li>• 021: PHOTO_1</li> <li>• 022: PHOTO_2</li> <li>• 023: SAFETY_1</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 024: SAFETY_1_8k2</li> <li>• 025: SAFETY_2</li> <li>• 026: SAFETY_2_8k2</li> <li>• 027: SAFETY_INHIBITION</li> <li>• 028: EMERGENCY_IN</li> <li>• 029: Non utilisé</li> <li>• 030: RESET</li> <li>• 031: MANEUVER_INHIBITION</li> </ul>	
<b>Io.51</b>	<b>EXP_OUTPUT 1</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.52</b>	<b>EXP_OUTPUT 2</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.53</b>	<b>EXP_OUTPUT 3</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.54</b>	<b>EXP_OUTPUT 4</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.55</b>	<b>EXP_OUTPUT 5</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.56</b>	<b>EXP_OUTPUT 6</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.57</b>	<b>EXP_OUTPUT 7</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.58</b>	<b>EXP_OUTPUT 8</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: NONE</li> <li>• 001: 24V</li> <li>• 002: 24V_TEST</li> <li>• 003: ELOCK_M1</li> <li>• 004: ELOCK_INV_M1</li> <li>• 005: ELOCK_BOOST_M1</li> <li>• 006: Non utilisé</li> <li>• 007: Non utilisé</li> <li>• 008: Non utilisé</li> <li>• 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT</li> <li>• 010: WARN_INT</li> <li>• 011: FLASH_FIX</li> <li>• 012: FLASH_INT</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 013: COURTESY</li> <li>• 014: Non utilisé</li> <li>• 015: Non utilisé</li> <li>• 016: Non utilisé</li> <li>• 017: Non utilisé</li> <li>• 018: MINUTERIE</li> <li>• 019: ALARM</li> <li>• 020: AUX_1_OUT_INPULS</li> <li>• 021: AUX_1_OUT_STEP</li> <li>• 022: AUX_1_OUT_TEMP</li> <li>• 023: AUX_2_OUT_INPULS</li> <li>• 024: AUX_2_OUT_STEP</li> <li>• 025: AUX_2_OUT_TEMP</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT</li> <li>• 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT</li> <li>• 028: STATUS_1</li> <li>• 029: STATUS_2</li> <li>• 030: Non utilisé</li> <li>• 031: Non utilisé</li> <li>• 032: Non utilisé</li> <li>• 033: Non utilisé</li> <li>• 034: Non utilisé</li> </ul>		
<b>Io.60</b>	<b>Fonction STATUS 1</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
<b>Io.61</b>	<b>Fonction STATUS 2</b>		<b>000</b>	<b>000</b>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: NONE</li> <li>• 001: MAINTENANCE</li> <li>• 002: PHOTO</li> <li>• 003: STOP</li> <li>• 004: OBSTACLE</li> <li>• 005: EMERGENCY</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 006: CLOSED_M1</li> <li>• 007: OPENED_M1</li> <li>• 008: Non utilisé</li> <li>• 009: Non utilisé</li> <li>• 010: RESP_FIX</li> <li>• 011: RESP_INT</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 012: Non utilisé</li> <li>• 013: Non utilisé</li> <li>• 014: Non utilisé</li> <li>• 015: Non utilisé</li> <li>• 016: CLOSURE_FAILED</li> <li>• 017: SECURITY</li> </ul>		

Paramètres de MOVEMENT ( ΠΟΙΕ )		Default TYPE 00	Default TYPE 04
<b>Mo.01</b>	<b>Vitesse de décélération pendant l'ouverture</b>	<b>040</b>	<b>055</b>
	Réglage de la vitesse du moteur pendant le ralentissement à l'ouverture.	5%.....100%	
<b>Mo.02</b>	<b>Vitesse maximale pendant l'ouverture</b>	<b>100</b>	<b>100</b>
	Réglage de la vitesse des moteurs pendant le fonctionnement à l'ouverture.	5%.....100%	
<b>Mo.03</b>	<b>Espace d'accélération pendant l'ouverture</b>	<b>010</b>	<b>010</b>
	Cela exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%) dans lequel l'accélération est créée au début d'une commande d'ouverture. Une petite valeur correspond à une rampe très élevée.	0%.....30%	
<b>Mo.04</b>	<b>Espace de transition de la vitesse d'ouverture</b>	<b>010</b>	<b>010</b>
	Il exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%) à l'intérieur duquel l'automatisme doit ralentir jusqu'à la vitesse de décélération. La fin de cet espace est calculée à partir de l'endroit où commence l'espace Mo.05.	0%.....30%	
<b>Mo.05</b>	<b>Espace de décélération pendant l'ouverture</b>	<b>010</b>	<b>010</b>
	Cela exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%). Il s'agit de la dernière section complétée par l'automatisation lors de la manœuvre d'ouverture.	0%.....30%	
<b>Mo.06</b>	<b>Vitesse de décélération pendant la fermeture</b>	<b>040</b>	<b>020</b>
	Réglage de la vitesse du moteur lors du ralentissement en fermeture.	5%.....100%	
<b>Mo.07</b>	<b>Vitesse maximale pendant la fermeture</b>	<b>100</b>	<b>075</b>
	Réglage de la vitesse du moteur pendant la fermeture.	5%.....100%	
<b>Mo.08</b>	<b>Espace d'accélération pendant la fermeture</b>	<b>010</b>	<b>010</b>
	Cela exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%) dans lequel une accélération est créée au début d'une commande de fermeture. Une petite valeur correspond à une rampe très élevée.	0%.....30%	
<b>Mo.09</b>	<b>Espace de transition de vitesse de fermeture</b>	<b>010</b>	<b>010</b>
	Il exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%) à l'intérieur duquel l'automatisme doit ralentir jusqu'à la vitesse de décélération. La fin de cet espace est calculée à partir de l'endroit où commence l'espace Mo.10.	0%.....30%	
<b>Mo.10</b>	<b>Espace de décélération pendant la fermeture</b>	<b>010</b>	<b>010</b>
	Cela exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%). Il s'agit de la dernière section complétée par l'automatisme dans la manœuvre de fermeture.	0%.....30%	
<b>Mo.11</b>	<b>Intensité de l'arrêt</b>	<b>020</b>	<b>020</b>
	Ajuste la vitesse à laquelle le moteur chute à vitesse 0 (zéro) en cas d'arrêt ou d'inversion de mouvement. <b>Cette fonction affecte les arrêts générés par:</b> - les commandes de mouvement (START, OPEN, CLOSE, PED, etc.); - l'activation de l'entrée de type PHOTO ou STOP. <b>Elle n'affecte pas les arrêts générés par:</b> - arrivée sur butée ou sur point mémorisé; - inversion d'urgence (détection d'obstacle interne ou activation de l'entrée de sécurité SAFETY).  <b>Note: Valeurs élevées = arrêt plus rapide ; Valeurs basses = arrêt plus lent.</b>  <b>Attention:</b> Pour éviter toute sollicitation excessive susceptible de compromettre le bon fonctionnement de l'automatisme, il est recommandé de toujours tenir compte de l'éventuelle inertie du portail, en évitant de définir des valeurs trop élevées en présence de masses importantes.	0%.....50%	
<b>Mo.12</b>	<b>Espace d'ouverture pour la fonction piétonne</b>	<b>030</b>	<b>050</b>
	Réglage de l'espace d'ouverture de la fonction piéton en %.	0%.....100%	
<b>Mo.13</b>	<b>Sensibilité de la force du moteur 1 pendant l'ouverture</b>	<b>050</b>	<b>040</b>
	Exprime une valeur en % pour régler la sensibilité à la détection d'un obstacle lors de l'ouverture du moteur 1. Une valeur élevée correspond à une sensibilité plus faible.	1%.....100%	

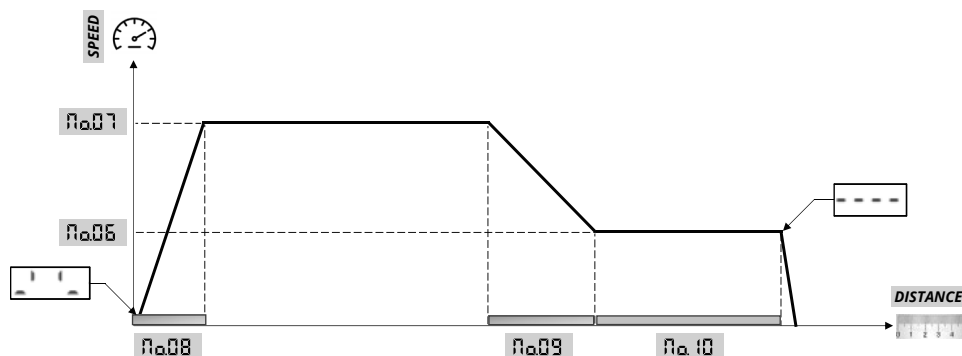
<b>Mo.14</b>	<b>Sensibilité de la force du moteur 1 pendant la fermeture</b>	<b>050</b>	<b>040</b>
	Exprime une valeur en % pour régler la sensibilité à la détection d'un obstacle lors de la fermeture du moteur 1. Une valeur élevée correspond à une sensibilité plus faible.	1%.....100%	
<b>Mo.15</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>Mo.16</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>Mo.17</b>	<b>RESP et gestion de l'arrêt</b>	<b>002</b>	<b>001</b>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: En mode de fonctionnement normal, s'arrête sur le point mémorisé ; sous RESP, il recherche la référence d'ouverture.</li> <li>• 001: En mode de fonctionnement normal, s'arrête sur le point mémorisé ; sous RESP, il recherche la référence de fermeture.</li> <li>• 002: Recherche la butée uniquement en ouverture, et s'arrête sur le point mémorisé en fermeture. Sous RESP, il démarre en ouverture.</li> <li>• 003: Recherche la butée uniquement en fermeture, et s'arrête sur le point mémorisé en ouverture. Sous RESP, il démarre en fermeture.</li> <li>• 004: Cherche l'arrêt en fermeture et en ouverture. Sous RESP, il démarre en ouverture.</li> <li>• 005: Cherche l'arrêt en fermeture et en ouverture. Sous RESP, il démarre en fermeture.</li> </ul> <p><b>Note:</b> La seule direction autorisée sous RESP est la direction configurée, en cas d'inversions (PHOTO, SAFETY) il arrête le mouvement.</p> <p><b>Note:</b> Avec des interrupteurs de fin de course câblés, l'automatisation s'arrête toujours lorsque l'interrupteur de fin de course est atteint.</p> <p><b>Note:</b> N'activer la recherche de butée qu'après avoir effectué l'apprentissage (SE.03). Ceci afin d'éviter que le moteur ne pousse trop fort lors de la mémorisation des forces.</p>		
<b>Mo.18</b>	<b>Accélération à double phase</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	<p>S'il est activé, il effectue une rampe d'accélération jusqu'à la vitesse de décélération déterminée par le paramètre Mo.01 ou Mo.06, en la maintenant jusqu'à la fin de l'espace d'accélération (Mo.03 ou Mo.08), après quoi la vitesse passe à la vitesse maximale programmée.</p> <p><b>Remarque:</b> Ce paramètre peut être utilisé pour faciliter les essais d'impact sur les portes de garage en fermeture au point: H-300mm. (H=hauteur de la porte sectionnelle).</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Désactivé</li> <li>• 001: Uniquement en ouverture</li> <li>• 002: Uniquement en fermeture</li> <li>• 003: En ouverture et en fermeture</li> </ul>	
<b>Mo.19</b>	<b>Durée de surtension initiale en ouverture</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Surtension initiale désactivée (applique une surtension très courte, presque imperceptible)</li> <li>• 00X: Règle la durée de la surtension jusqu'à 2,5 secondes (X*10 ms)</li> </ul>		
<b>Mo.20</b>	<b>Durée de surtension initiale en fermeture</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Surtension initiale désactivée (applique une surtension très courte, presque imperceptible)</li> <li>• 00X: Règle la durée de la surtension jusqu'à 2,5 secondes (X*10 ms)</li> </ul>		
<b>Mo.21</b>	<b>Marge d'arrêt en ouverture</b>	<b>010</b>	<b>100</b>
	Espace à la fin de la manœuvre d'ouverture effectuée avec la vitesse de décélération et sans recul sur un obstacle. Exprimé en millièmes de la course totale. (0.....255)		
<b>Mo.22</b>	<b>Marge d'arrêt en fermeture</b>	<b>010</b>	<b>030</b>
	Espace à la fin de la manœuvre de fermeture effectuée avec la vitesse de décélération et sans renversement sur un obstacle. Exprimé en millièmes de la course totale. (0.....255)		
<b>Mo.23</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>Mo.24</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>Mo.25</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>Mo.26</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>Mo.27</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>Mo.28</b>	<b>Freinage anti-effraction</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	<p>Paramètre prévu pour les automatismes de voie pour les portes sectionnelles. Elle permet de s'opposer aux éventuels mouvements du moteur détectés lorsque l'automatisme ne fonctionne pas. Dans ce cas, le moteur est activé dans la direction opposée au mouvement détecté afin de maintenir inchangée la position de l'automatisme.</p> <p><b>Attention:</b> l'encodeur à 2 canaux <b>DOIT</b> être connecté et activé (SY.04=002).</p> <p><b>Attention:</b> Si activé (Mo.28 = 001,002,003), il sera <b>NÉCESSAIRE</b> de configurer le paramètre Mo.17 = 002 et d'installer la butée mécanique (articles AB/FM non fournis) sur les rails en position ouverte.</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Désactivé</li> <li>• 001: Actif uniquement lorsque le portail est fermé</li> <li>• 002: Actif uniquement lorsque le portail est ouvert</li> <li>• 003: Actif avec la porte fermée ou ouverte</li> </ul>	

## SCHÉMAS DE RÉGLAGE DU MOUVEMENT

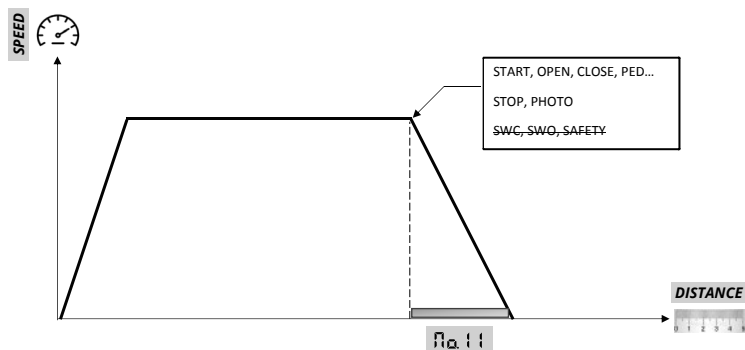
## Réglages en OUVERTURE



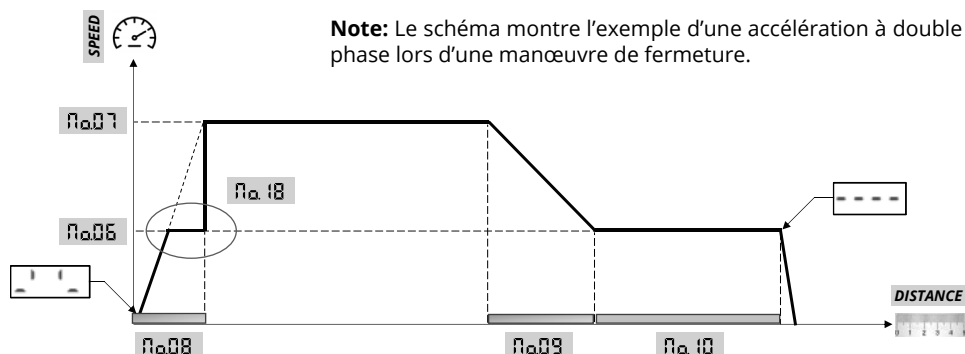
## Réglages en FERMETURE



## Réglage de l'INTENSITÉ D'ARRÊT (Mo.11)



## Réglage de l'accélération à double phase (Mo.18)



Paramètres de SAFETIES (SAFE)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SA.01	PHOTO_1	002	002
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: STOP &amp; CLOSE - L'entrée de la photocellule est commandée uniquement au démarrage, avec le portail à l'arrêt et pendant la manœuvre de fermeture. Dans le premier cas, elle empêche le démarrage, tandis qu'elle déclenche l'inversion du mouvement en fermeture.</li> <li>• 001: ALWAYS - L'entrée de la photocellule est toujours commandée. Avec le portail à l'arrêt, elle empêche ce dernier de démarrer. Lors de la manœuvre de fermeture, elle déclenche l'inversion du mouvement. Pendant la manœuvre d'ouverture, elle provoque l'arrêt du portail.</li> <li>• 002: CLOSE - L'entrée de cellule photoélectrique est commandée uniquement pendant la manœuvre de fermeture. Son activation déclenche l'inversion du mouvement.</li> </ul>		
SA.02	PHOTO_2	000	002
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: STOP &amp; CLOSE - L'entrée de la photocellule est commandée uniquement au démarrage, avec le portail à l'arrêt et pendant la manœuvre de fermeture. Dans le premier cas, elle empêche le démarrage, tandis qu'elle déclenche l'inversion du mouvement en fermeture.</li> <li>• 001: ALWAYS - L'entrée de la photocellule est toujours commandée. Avec le portail à l'arrêt, elle empêche ce dernier de démarrer. Lors de la manœuvre de fermeture, elle déclenche l'inversion du mouvement. Pendant la manœuvre d'ouverture, elle provoque l'arrêt du portail.</li> <li>• 002: CLOSE - L'entrée de cellule photoélectrique est commandée uniquement pendant la manœuvre de fermeture. Son activation déclenche l'inversion du mouvement.</li> </ul>		
SA.03	SAFETY_1	000	001
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Bord sensible toujours activé</li> <li>• 001: Bord sensible activé uniquement en fermeture</li> <li>• 002: Bord sensible activé uniquement pendant la fermeture et avant chaque mouvement</li> <li>• 003: Bord sensible activé uniquement en ouverture</li> <li>• 004: Bord sensible activé uniquement en ouverture et avant chaque mouvement</li> </ul>		
SA.04	SAFETY_2	000	001
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Bord sensible toujours activé</li> <li>• 001: Bord sensible activé uniquement en fermeture</li> <li>• 002: Bord sensible activé uniquement pendant la fermeture et avant chaque mouvement</li> <li>• 003: Bord sensible activé uniquement en ouverture</li> <li>• 004: Bord sensible activé uniquement en ouverture et avant chaque mouvement</li> </ul>		
SA.05	Activation « CLOSE IMMEDIATELY »	000	000
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Désactivé</li> <li>• 001: Activé uniquement pour PHOTO_1</li> <li>• 002: Activé uniquement pour PHOTO_2</li> <li>• 003: Activé pour PHOTO_1 et PHOTO_2</li> </ul>		
SA.06	Comportement en « CLOSE IMMEDIATELY »	000	000
	<p>Permet de configurer le comportement lorsqu'une cellule photoélectrique avec le mode « close immediately » (« fermeture immédiate ») activé est franchie lors d'une manœuvre d'ouverture.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Termine d'abord la manœuvre d'ouverture complète puis referme le portail en appliquant le délai configuré au paramètre tl.20 ;</li> <li>• 001: Interrompt la manœuvre puis referme le portail en appliquant le délai configuré au paramètre tl.20.</li> </ul>		
SA.07	Inversion due à un obstacle lors de l'ouverture	003	003
	Permet de régler la durée de l'inversion de mouvement en cas de détection d'un obstacle durant la manœuvre d'ouverture.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Inversion complète après un obstacle</li> <li>• &gt;000 : Durée de l'inversion après obstacle (1s.....10s)</li> </ul>	
SA.08	Inversion due à un obstacle lors de la fermeture	003	003
	Permet de régler la durée de l'inversion de mouvement en cas de détection d'un obstacle durant la manœuvre de fermeture.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Inversion complète après un obstacle</li> <li>• &gt;000 : Durée de l'inversion après obstacle (1s.....10s)</li> </ul>	
SA.09	TCA avec EMERGENCY_IN	000	000
	<p>Décrit le comportement du TCA en combinaison avec la fonction EMERGENCY_IN</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Si le TCA est actif, le portail se referme après le TCA ;</li> <li>• 001: Le portail ne se referme pas automatiquement même en présence de TCA activé. La première manœuvre de refermeture nécessite une commande. Lors de la manœuvre successive, le TCA fonctionnera normalement.</li> </ul>		

<b>SA.10</b>	<b>Test automatique du dispositif de sécurité</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	La fonction désactive l'entrée 24V_TEST et vérifie l'ouverture du contact du dispositif de sécurité avant chaque manœuvre. <b>Attention:</b> pour un fonctionnement en mode « Auto-test du dispositif de sécurité », les éléments suivants doivent être connectés : - Les émetteurs (TX) sur la sortie 24V_TEST ; - Les récepteurs (RX) sur la sortie 24V ; De plus, les dispositifs de sécurité doivent être câblés et alignés avant l'apprentissage du parcours (SE.03).	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Désactivé</li> <li>• 001: Activé</li> </ul>	
<b>SA.11</b>	<b>Inhibition PHOTO_1</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	La fonction inhibe l'intervention des cellules photoélectriques aussi bien en manœuvre d'ouverture que de fermeture, dans la zone comprise entre le point de détection et le point de fermeture complète. Durant la manœuvre d'apprentissage automatique de la course du moteur (SE.03), l'obscurcissement des cellules photoélectriques pendant le mouvement de fermeture du portail définit le point de départ de l'inhibition. Il est nécessaire que la cellule photoélectrique à inhiber soit connectée en tant que PHOTO_1.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Inhibition désactivée</li> <li>• 001: Inhibition active (les cellules photoélectriques sont toujours ignorées dans la zone entre le point de détection et le point de fermeture)</li> </ul>	
<b>SA.12</b>	<b>TCA de fermeture automatique après obstacle en fermeture</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	En cas d'inversion totale (SA.08=000) durant une manœuvre de fermeture, il détermine comment l'automatisme effectuera la manœuvre de refermeture automatique du TCA.  <b>Note:</b> valable uniquement pour les obstacles détectés par l'intermédiaire du mode SAFETY ou avec la fonction anti-écrasement.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Effectue toujours la refermeture automatique</li> <li>• 001: Tente 1 refermeture automatique</li> <li>• 002: Tente 2 manœuvres de refermeture automatique</li> <li>• 003: Tente 3 manœuvres de refermeture automatique</li> <li>• 004: Inhibe la refermeture automatique</li> </ul>	

## Paramètres de TIMES ( 𐀀 𐀁 𐀂 )

		<i>Default TYPE 00</i>	<i>Default TYPE 04</i>
<b>tl.01</b>	<b>Temps de fermeture automatique (TCA)</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Règle le temps de fermeture automatique TCA	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Désactivé</li> <li>• &gt;000 : Activé pour la durée configurée (1s.....255s)</li> </ul>	
<b>tl.02</b>	<b>Temps de fermeture piéton automatique (TCA_PED)</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Règle le temps de fermeture piéton automatique TCA_PED	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Désactivé</li> <li>• &gt;000 : Activé pour la durée configurée (1.....255s) (1.....255min - <b>TYPE 04 UNIQUEMENT</b>)</li> </ul>	
<b>tl.03</b>	<b>Temps de clignotement avant pré-manœuvre d'ouverture</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Règle le temps de pré-clignotement avant une manœuvre d'ouverture.	(0s.....10s)	
<b>tl.04</b>	<b>Temps de clignotement avant manœuvre de fermeture</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Règle le temps de pré-clignotement avant une manœuvre de fermeture.	(0s.....10s)	
<b>tl.05</b>	Non utilisé		
<b>tl.06</b>	Non utilisé		
<b>tl.07</b>	<b>Temps de COURTESY</b>	<b>060</b>	<b>060</b>
	Règle le temps de l'éclairage de COURTOISIE.	0s.....255s	
<b>tl.08</b>	<b>Temps ELOCK_M1</b>	<b>002</b>	<b>002</b>
	Règle le temps d'activation de la sortie ELOCK_M1/BOOST_M1 ou le temps de désactivation de la sortie ELOCK_INV_M1.	(1s.....10s)	
<b>tl.09</b>	Non utilisé		
<b>tl.10</b>	Non utilisé		
<b>tl.11</b>	Non utilisé		
<b>tl.12</b>	Non utilisé		
<b>tl.13</b>	Non utilisé		
<b>tl.14</b>	Non utilisé		
<b>tl.15</b>	Non utilisé		

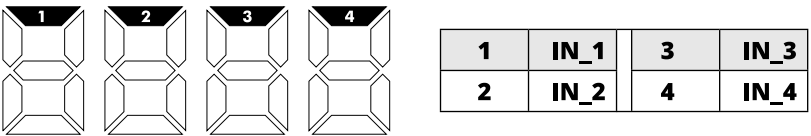
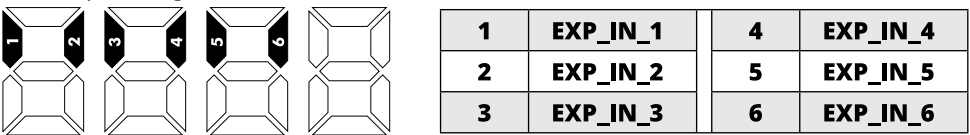


<b>tl.16</b>	<b>Temps AUX_1</b>	<b>100</b>	<b>100</b>
	Règle le temps d'activation de la sortie AUX_1, si celle-ci est contrôlée par minuterie.	(0s.....255s)	
<b>tl.17</b>	<b>Temps AUX_2</b>	<b>100</b>	<b>100</b>
	Règle le temps d'activation de la sortie AUX_2, si celle-ci est contrôlée par minuterie.	(0s.....255s)	
<b>tl.18</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>tl.19</b>	<b>Échec de temps d'alarme de fermeture</b>	<b>010</b>	<b>010</b>
	Temps utilisé pour les sorties STATUS configurées comme CLOSURE_FAILED: une fois ce temps écoulé, la sortie sera activée si l'automatisation n'est pas en position de fermeture. <b>Note:</b> Fonctionne indépendamment de la présence de TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02).	(1min.....255min)	
<b>tl.20</b>	<b>Délai pour « CLOSE IMMEDIATELY »</b>	<b>001</b>	<b>001</b>
	Permet de régler au bout de combien de secondes se produit la refermeture automatique sous la fonction « Fermeture immédiate » (SA.05).	(1s.....10s)	

**Paramètres de EXTRA ( EHLR )**

		<b>Default TYPE 00</b>	<b>Default TYPE 04</b>
<b>EX.01</b>	<b>Fonction copropriété</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Permet de désactiver les entrées de commande d'ouverture et de fermeture pendant l'ouverture et le temps de fermeture automatique.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Désactivé</li> <li>• 001: Activé uniquement en ouverture</li> <li>• 002: Activé à l'ouverture et à la fermeture automatique</li> </ul>	
<b>EX.02</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>EX.03</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>EX.04</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>EX.05</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>EX.06</b>	<b>Activation « STEP-BY-STEP »</b>	<b>001</b>	<b>001</b>
	Sélection du mode « reversal » (pendant la manœuvre une impulsion de commande inverse le sens du mouvement) ou « step-by-step » (pendant la manœuvre une impulsion de commande arrête le mouvement. L'impulsion suivante relance le mouvement dans le sens inverse).	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Inversion</li> <li>• 001: Pas-à-pas avec START et PED</li> <li>• 002: Pas-à-pas avec START, PED et OPEN/CLOSE</li> </ul>	
<b>EX.07</b>	<b>Facilitation de déverrouillage manuel avec portail fermé</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Si=0, la fonction est désactivée. Si≠0, après détection de la butée de fermeture, 1 moteur effectue une brève inversion pour relâcher la pression appliquée sur celui-ci et faciliter le déverrouillage manuel. La valeur de consigne indique la durée de l'inversion.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Facilitation de déverrouillage désactivée</li> <li>• &gt;000 : Facilitation de déverrouillage activée avec une durée égale à : (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - <b>TYPE 00 UNIQUEMENT</b>)</li> </ul>	
<b>EX.08</b>	<b>Facilitation de déverrouillage manuel avec portail ouvert</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Si=0, la fonction est désactivée. Si≠0, après détection de la butée d'ouverture, 1 moteur effectue une brève inversion pour relâcher la pression appliquée sur celui-ci et faciliter le déverrouillage manuel. La valeur de consigne indique la durée de l'inversion.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Facilitation de déverrouillage désactivée</li> <li>• &gt;000 : Facilitation de déverrouillage activée avec une durée égale à : (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - <b>TYPE 00 UNIQUEMENT</b>)</li> </ul>	
<b>EX.09</b>	<b>Non utilisé</b>		
<b>EX.10</b>	<b>Energy Saving</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	La fonction d'économie d'énergie est utilisée en présence d'un kit de batterie de secours ou d'un système d'alimentation avec panneaux solaires. Lorsque la fonction d'économie d'énergie est activée, l'écran est éteint et le symbole « - - » s'affiche toutes les 10 secondes. La fonction peut être configurée selon 3 niveaux : <ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: « Économie d'énergie » non activée ;</li> <li>• 001: « Économie d'énergie » activée : désactive toutes les sorties à l'exception de la sortie fixe Vaux 24V ;</li> <li>• 002: « Économie d'énergie » activée : désactive toutes les sorties à l'exception de la sortie fixe Vaux 24V ; de plus, toutes les sorties de type ÉTAT (STATUS) sont maintenues actives.</li> </ul> <p><b>Attention:</b> avec « Économie d'énergie » activée, la fonction SAS n'est pas disponible.</p>		

EX.11	Fonction SAS	000	000
	<p>Activation de la fonction SAS (uniquement pour les sorties SAS_OUTPUT) : la sortie SAS est connectée à une entrée STOP/SAS_INPUT d'une deuxième unité de commande, déclenchant le mode de fonctionnement «bank door » (l'ouverture de la deuxième porte est désactivée tant que la première porte n'est pas complètement fermée).</p> <p>Si ce paramètre est activé, suite à une réinitialisation, elle procèdera à une RESP automatique pendant laquelle la sortie SAS ne s'activera pas. Si des interrupteurs de fin de course sont présents et sont écrasés après une réinitialisation, la RESP ne sera pas exécutée.</p> <p><b>Attention:</b> La condition de verrouillage est créée si les deux vantaux sont déverrouillés manuellement et décalés par rapport à la position de fermeture. Il sera alors nécessaire de fermer manuellement au moins un des deux vantaux.</p> <p><b>Attention:</b> L'entrée STOP/SAS_INPUT doit être activée par une sortie à contact libre exempt de tension, telle que celle d'une sortie de carte d'extension NET-EXP ou d'un relais.</p> <p><b>Attention:</b> En cas de RESP, la fonction SAS doit obligatoirement être liée à une recherche de la référence/arrêt vers la fermeture. Les valeurs de fonctionnement de cette fonction sont donc Mo.17 = 001, 003, 005.</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Désactivé</li> <li>• 001: Activé</li> </ul>	
EX.12	Réarmement du TCA	001	001
	<p>Il permet de configurer si, avec le portail ouvert et TCA activé, le TCA est réarmé. La fonction est valable aussi bien pour le TCA (tl.01) que pour le TCA_PED (tl.02). Si = 1, avec le portail complètement ouvert, une intervention sur PHOTO, OPEN, OPEN_INT ou OPEN_EXT permet de réarmer le TCA.</p> <p>Avec le portail ouvert en mode piéton, une intervention sur PHOTO ou PED permet de réarmer le TCA_PED, tandis qu'une commande OPEN, OPEN_INT ou OPEN_EXT provoque l'ouverture complète.</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Réarmement désactivé</li> <li>• 001: Réarmement activé</li> </ul>	
EX.13	Suspension TCA	000	000
	<p>Si = 0 avec le portail ouvert et le TCA activé, la fermeture automatique se produit toujours même si une commande STOP intempestive a été donnée. Seule une commande STOP maintenue inhibe la fermeture automatique du portail ;</p> <p>Si=1 avec le portail ouvert et le TCA activé, une impulsion de la commande STOP annule la fermeture automatique ;</p> <p>Si=2 avec le portail ouvert et le TCA activé, une impulsion de la commande STOP ou OPEN annule la fermeture automatique.</p> <p><b>Note:</b> Si activé, le paramètre agit également sur la fonction TCA_PED (dans ce cas la valeur 002 agit comme 001 car une commande OPEN avec portail arrêté en ouverture piéton génère une ouverture complète).</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Désactivé</li> <li>• 001: Activé avec une impulsion STOP désactive le TCA.</li> <li>• 002: Activé avec une impulsion STOP ou OPEN désactive le TCA.</li> </ul>	
EX.14	Non utilisé		
EX.15	Non utilisé		
EX.16	Non utilisé		
EX.17	Attente forcée	000	000
	<p>Si la fonction est activée, toutes les entrées configurées comme OPEN et CLOSE deviennent également automatiquement OPEN_UP et CLOSE_UP si activées et maintenues activées pendant au moins 5 secondes, si un dispositif de sécurité (cellule photoélectrique et/ou bord sensible) est engagé. Cette fonction peut donc être utilisée pour commander l'automatisme même si les dispositifs de sécurité sont défaillants. Si l'entrée n'est plus maintenue activée, l'automatisme repassera en mode de fonctionnement automatique.</p> <p>Cette fonction n'est pas disponible avec les dispositifs de sécurité de type SAFETY désactivés avec le portail à l'arrêt (valeurs 001 et 003 des paramètres SA.03 et SA.04).</p> <p><b>Pour des raisons de sécurité, nous suggérons de NE PAS utiliser cette fonction si des horloges sont connectées aux entrées configurées en OPEN ou CLOSE.</b></p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Fonction désactivée.</li> <li>• 001: Fonction activée (passage automatique à OPEN_UP/CLOSE_UP avec sécurités engagées/défaillant si les commandes OPEN/CLOSE sont maintenues)</li> </ul>	
EX.18	Affiche les manœuvres une fois la carte alimentée	000	000
	<p>Permet d'incorporer les messages sur l'écran pendant la phase de mise sous tension de l'unité de commande, indiquant le nombre total de manœuvres effectuées.</p> <p><b>Attention:</b> L'activation de la fonction, et la visualisation qui en résulte de nouvelles informations sur l'écran, provoque un démarrage plus lent de l'unité de commande.</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Visualisation du total des manœuvres désactivée</li> <li>• 001: Visualisation du total des manœuvres activée</li> </ul>	
EX.19	Non utilisé		
EX.20	Fonction d'inhibition de manœuvre (MANEUVER_INHIBITION)	000	000
	<p>Si une entrée est configurée comme MANEUVER_INHIBITION, elle se comportera comme un contact N.F. lequel, s'il est ouvert, inhibe la manœuvre.</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000 : si ouvert, il inhibe les commandes d'ouverture mais autorise les commandes de fermeture.</li> <li>• 001 : si ouvert, il inhibe les commandes d'ouverture et de fermeture.</li> </ul>	

Paramètres de TEST ( 테스트 )		Default TYPE 00	Default TYPE 04												
<b>tE.01</b>	<b>Affichage de l'état de l'entrée de la carte de commande</b>														
	<p>Permet de visualiser l'état des entrées de la carte de commande. Un segment « off » correspond à un segment ouvert, tandis qu'un segment « on » est associé à un contact fermé.</p>  <table border="1" data-bbox="670 280 1037 369"> <tr> <td>1</td> <td>IN_1</td> <td>3</td> <td>IN_3</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>IN_2</td> <td>4</td> <td>IN_4</td> </tr> </table>	1	IN_1	3	IN_3	2	IN_2	4	IN_4						
1	IN_1	3	IN_3												
2	IN_2	4	IN_4												
<b>tE.02</b>	<b>Affichage de l'état de l'entrée de la carte d'expansion</b>														
	<p>Permet de visualiser l'état des entrées de la carte d'expansion. Un segment « off » correspond à un segment ouvert, tandis qu'un segment « on » est associé à un contact fermé.</p>  <table border="1" data-bbox="670 504 1197 638"> <tr> <td>1</td> <td>EXP_IN_1</td> <td>4</td> <td>EXP_IN_4</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>EXP_IN_2</td> <td>5</td> <td>EXP_IN_5</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>EXP_IN_3</td> <td>6</td> <td>EXP_IN_6</td> </tr> </table>	1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4	2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5	3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6		
1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4												
2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5												
3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6												
<b>tE.03</b>	<b>Visualisation de l'état du compteur de manœuvre</b>														
	<p>Permet de visualiser le nombre total de manœuvres effectuées par l'unité de commande. L'écran affichera le mot « tCYC » avec la valeur relative, suivi du mot « MULT » avec valeur relative du multiplicateur. Pour calculer le nombre de manœuvres, les deux valeurs doivent être multipliées. <b>Ex: tCYC=120, MULT=10; 120x10=1200 manœuvres effectuées</b></p>														
<b>tE.04</b>	<b>Non utilisé</b>														
<b>tE.05</b>	<b>Temps d'ouverture automatique (TAA)</b>	<b>000</b>	<b>000</b>												
	Règle le temps d'ouverture automatique TAA	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Désactivé</li> <li>• &gt;000 : Activé pour la durée configurée (1s.....255s)</li> </ul>													

## 10 MISE EN SERVICE

L'essai est une opération essentielle afin de vérifier la correcte installation du système. **DEA** System résume le fonctionnement correct de toute l'automatisation en 4 phases très simples:

- Assurez-vous que vous vous référez strictement tel que décrit au paragraphe 2 "RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS";
- Effectuez des tests d'ouverture et de fermeture de la porte en vous assurant que le mouvement du vantail correspond à ce que vous aviez prévu. Nous suggérons d'effectuer différents tests pour évaluer la fluidité de la porte et les éventuels défauts de montage ou régulation;
- Vérifiez que tous les dispositifs de sécurités connectés fonctionnent correctement;
- Exécutez la mesure de la force d'impact prévue par la norme EN12445 afin de trouver la régulation qui assure le respect des limites prévues par la norme EN 12453.

## 11 MISE AU REBUT DU PRODUIT

### DÉMONTAGE

Le démantèlement de l'automatisation doit être effectué par un personnel qualifié conformément à la prévention et à la sécurité et selon les instructions de montage, mais dans l'ordre inverse. Avant de commencer le démontage couper le courant et protéger contre un éventuel nouveau raccordement.

### DÉMANTÈLEMENT

Le démantèlement de l'automatisation doit être exécuté selon les réglementations nationales et locales d'élimination. Le produit (ou chaque partie de ce dernier) ne doit pas être éliminé avec d'autres déchets domestiques.



**ATTENTION** Conformément à la Directive 2012/19/EG sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (WEEE), ce produit électrique ne doit en aucun cas être mis au rebut sous forme de déchet municipal non trié. Veuillez vous débarrasser de ce produit en le renvoyant au point de ramassage local dans votre municipalité, à des fins de recyclage.



# Déclaration de conformité de l'UE (DoC)

Nom d'entreprise	DEA SYSTEM S.p.A.
Adresse postale :	Via Della Tecnica, 6
Code postale et Ville	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALY
Numéro de téléphone	+39 0445 550789
adresse e-mail :	deasystem@deasystem.com

déclarons que le DoC est émis sous notre seule responsabilité et qu'il concerne et accompagne le produit suivant :

Modèle d'appareil / Produit :	NET724 EVO
Type :	Armoire de commande universel pour moteurs 24V
Lot	Voir l'étiquette à l'arrière du mode d'emploi

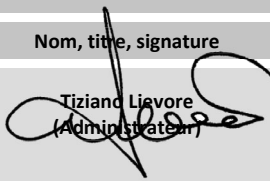
L'objet de la déclaration décrite ci-dessus est conforme à la législation pertinente en matière d'harmonisation de l'Union :

2014/53/CE (RED)  
2011/65/EU (RoHS)

Les normes harmonisées et les spécifications techniques suivantes ont été appliquées :

Titre :	Date de standard/spécification
EN 50581	2012
EN 61000-6-2	2005+AC:2005
EN 61000-6-3	2007+A1:2011+AC:2012
ETSI EN 301 489-1	2017 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3	2017 V2.1.1
EN 60335-1	2012+AC:2014+A11:2014+A13:2017
ETSI EN 300 220-1	2017 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2	2017 V3.1.1

Informations supplémentaires

Signé au nom et pour compte de :		
Révision	Lieu et date de publication	Nom, titre, signature
00	Piovene Rocchette (VI) 01/14/2022	 Tiziano Livore (Administrateur)

**BATCH**



**DEA SYSTEM S.p.A.**

Via Della Tecnica, 6 - 36013 PIOVENE ROCCHETTE (VI) - ITALY

**tel:** +39 0445 550789 - **fax:** +39 0445 550265

**Internet:** <http://www.deasystem.com> - **E-mail:** [deasystem@deasystem.com](mailto:deasystem@deasystem.com)