

MIC800



MIC800

MANUEL D'INSTALLATION

VEKTOR PIVOT **Automatismes pour portes battantes**

Version 1 : fait le 06/03/2002



00-100145

MIC800**MIC800**

Nous vous remercions d'avoir choisi ce produit. Afin d'obtenir les meilleures performances de votre appareil, Vektor recommande de lire et de suivre attentivement les instructions d'installation et d'utilisation contenues dans ce manuel.

NORMES DE SÉCURITÉ

Ne pas jeter dans la nature les matériaux d'emballage qui peuvent être une source de danger pour les enfants et pour les animaux. L'installation doit être effectuée par un personnel qualifié en conformité avec les réglementations en vigueur.

Lire attentivement les messages marqués d'un symbole de danger contenus dans ce manuel. Ceux-ci peuvent être soit des avertissements visant à éviter toute détérioration de l'appareil, soit des signaux spécifiques de danger potentiel pour la sécurité du technicien ou des autres personnes impliquée.

INFORMATIONS GÉNÉRALES

Lire attentivement ce manuel avant de procéder à l'installation, à la mise en marche ou à l'entretien de l'appareil. Cet appareil a été conçu pour automatiser des portes battantes piétonnes; toute autre utilisation sera considérée contraire à celle prévue par le fabricant, qui ne pourra pas être tenu responsable pour les dommages causés aux personnes ou aux choses.

Avant l'installation, contrôler que la porte à automatiser a un mouvement d'ouverture et de fermeture uniforme et exempt de frottements. S'assurer que la surface de fixation est plane et lisse afin d'éviter toute déformation à la base de l'automatisme et que ses dimensions sont adaptées à une fixation stable de l'équipement. Éliminer les éventuels dispositifs à ressort de fermeture des portes installés auparavant. Le constructeur n'est pas responsable des éventuelles déformations causées à l'appareil automatisé dues à une solidité inadéquate du bâtis.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

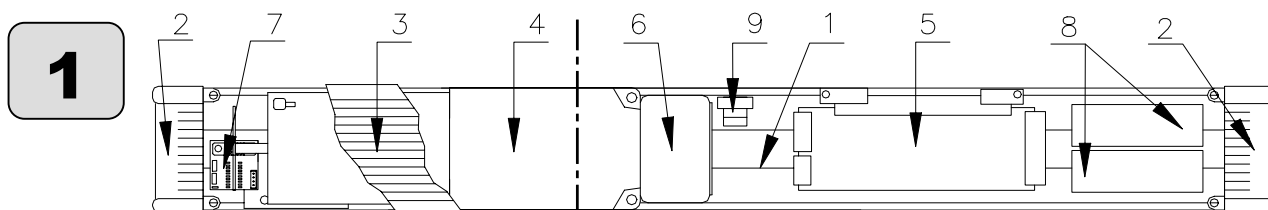
Alimentation	230V courant alternatif 50 Hz
Puissance nominale	60W
Couple moteur nominal	23 Nm
Service	Continu > 500 cycles/jour, avec capacité de 300 cycles/heures pdt 2 heures
Température de fonctionnement	Intérieur caisson de 0°C à +50°C
Dimensions automatisme (mm)	Hauteur: 79 Profondeur: 96.5 Longueur _(standard) : 830 Longueur _(batteries) : 925
Poids automatisme	7.6 Kg 8.6 kg _(batteries)
Largeur battant (mm)	700 / 1200
Poids maximum battant	150 Kg
Angle max. ouverture battant	100°

**00-100145**

DESCRIPTION DES COMPOSANTS DE L'AUTOMATISME (FIG. 1)

Pour accéder aux parties internes de l'automatisme, enlever le couvercle métallique en faisant lever sur les extrémités latérales à l'aide d'un outil pointu. Pendant cette opération, faire bien attention à ne pas endommager les parties de protection. L'automatisme est composé de:

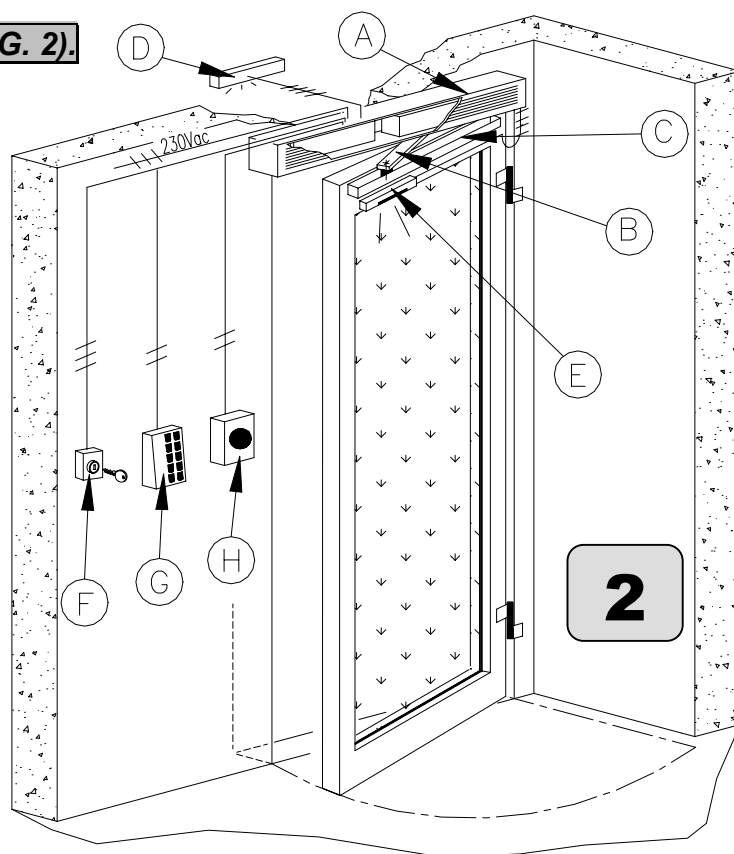
- | | |
|--|--|
| 1. Base de fixation en aluminium | 6. Transformateur avec fusible de réseau T 630 mA. |
| 2. Extrémités en aluminium | 7. Groupe encodeur pour le contrôle du mouvement |
| 3. Couvercle | 8. Batteries de secours (option) 24V-0.8Ah |
| 4. Moto-réducteur | 9. Serre-câble alimentation 230V c.a. |
| 5. Centrale électronique à microprocesseur | |



PRÉPARATION A L'INSTALLATION (FIG. 2).

L'automatisation est préparée par Vektor de manière à fonctionner avec des accessoires et des périphériques de diverses configurations. Selon la configuration choisie, prévoir les câbles nécessaires à la connexion de toutes les périphériques. La fig.2 montre un exemple d'installation à un battant dans laquelle l'ouverture est commandée en entrée par un détecteur de type radar et en sortie par un poussoir. Sur la figure sont schématisées les composants les plus importants de l'installation complète (entrée automatique) et quelques-unes des périphériques disponibles:

- A Caisson en aluminium extrudé
- B Bras d'actionnement ouverture-fermeture
- C Glissière du bras tirant
- D Radar d'entrée
- E Détecteur actif de sécurité
- F Dispositif de fermeture nocturne
- G Sélecteur multilogique
- H Poussoir d'ouverture en sortie

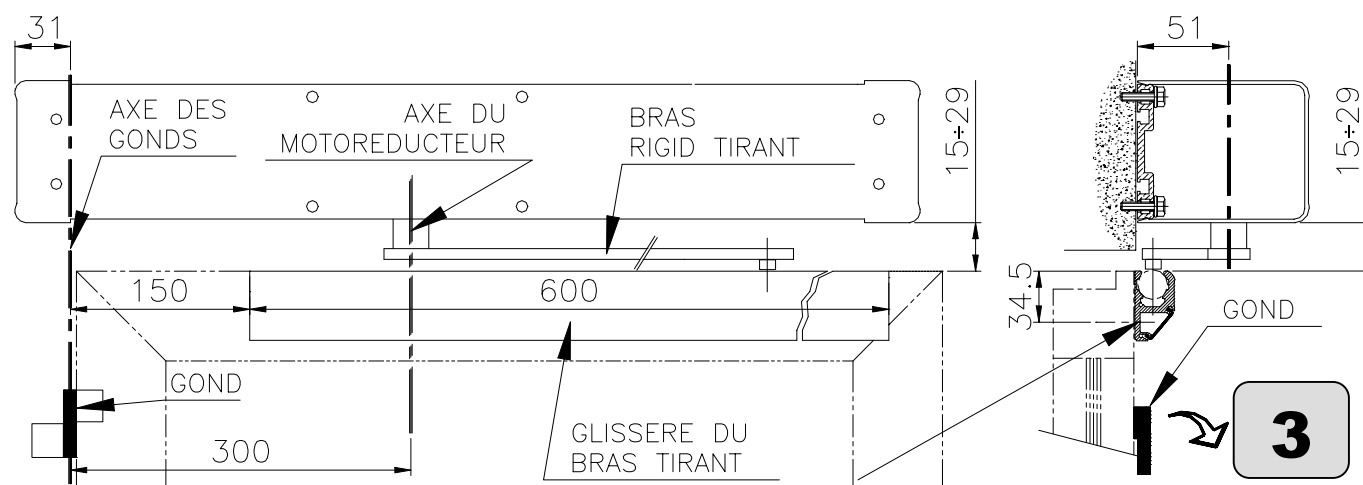


FIXATION DE L'AUTOMATISME AVEC BRAS RIGIDE TIRANT (FIG. 3-4-5)

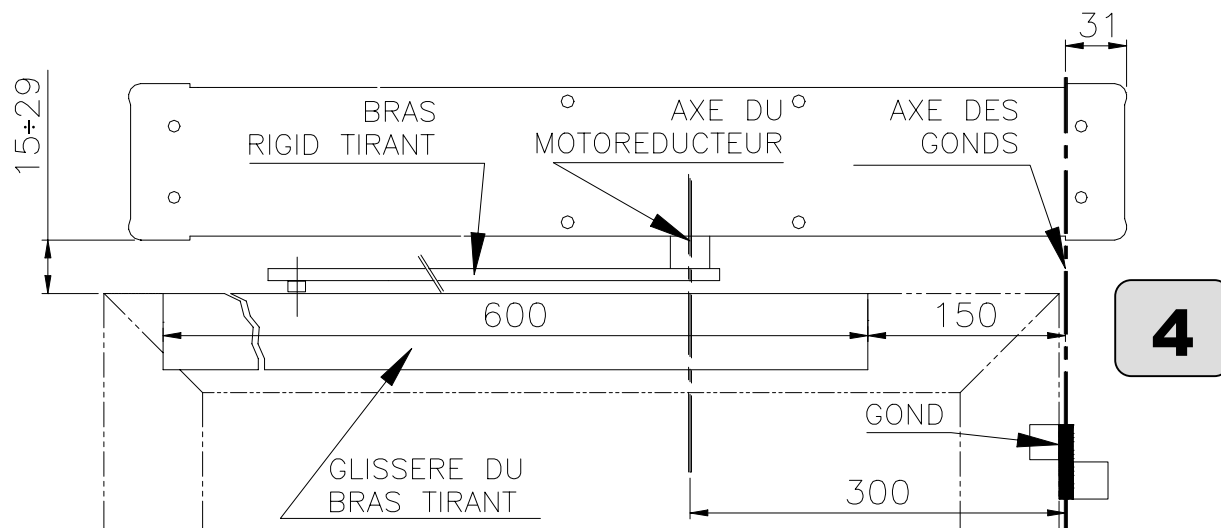
Le bras rigide tirant est utilisé avec l'automatisme installé du côté de l'ouverture de la porte (fig.3-4).

! ATTENTION utiliser comme principal repère l'axe des gonds du battant et l'axe d'actionnement du moto-réducteur.

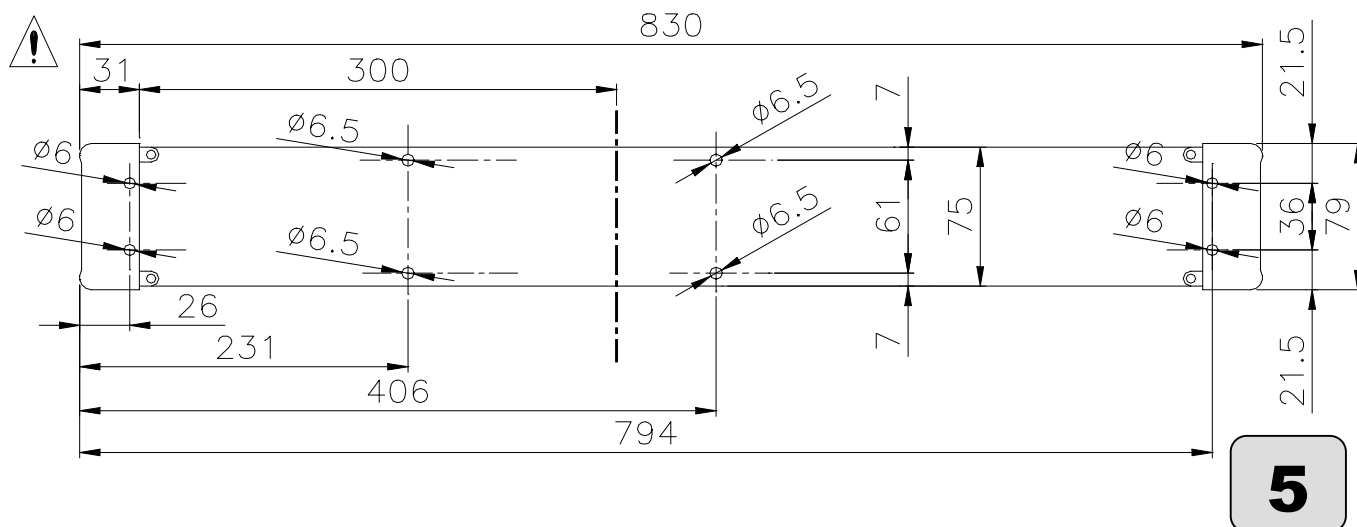
Pour les battants avec ouverture à gauche (ouverture du battant avec rotation dans le sens des aiguilles d'une montre) positionner l'automatisme comme dans la Fig.3.



Pour les battants avec ouverture à droite (ouverture du battant avec rotation dans le sens inverse des aiguilles d'une montre) positionner l'automatisme comme dans la fig.4 (montage spéculaire par rapport au schéma de l'ouverture à gauche).



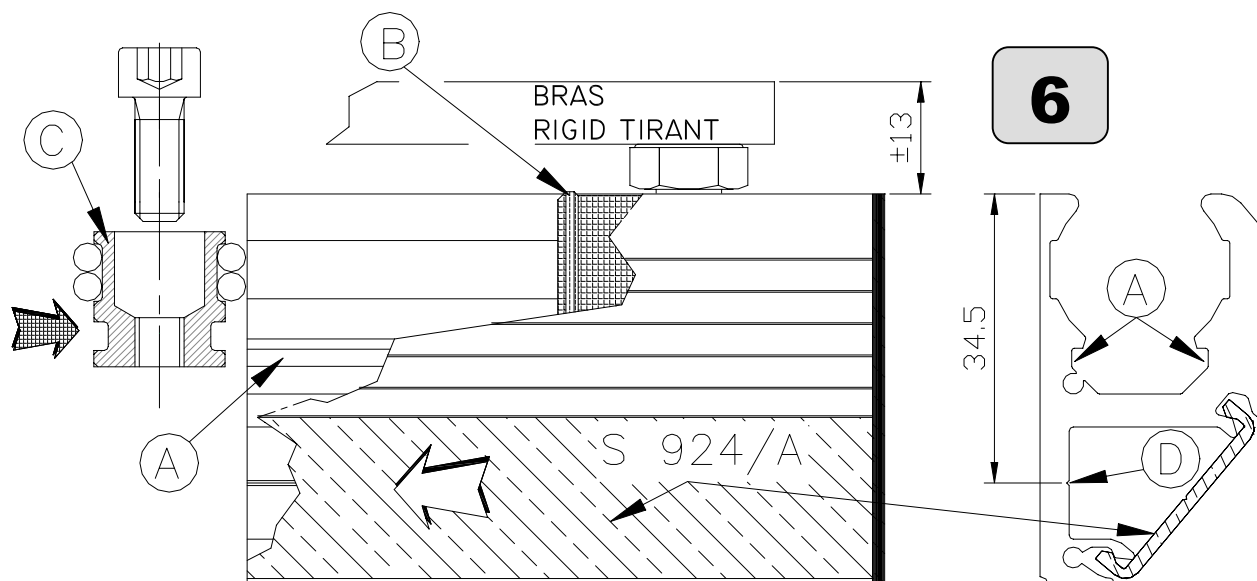
Les mesures pour les trous à effectuer pour la fixation sont reportées dans la Fig. 5.



ATTENTION le serrage définitif des vis doit être fait uniquement après avoir contrôlé que le positionnement vertical de l'automatisme garantit le parallélisme entre l'axe des gonds et l'axe moto-réducteur (Fig.3-4). Pour cela, après avoir installé le bras rigide et la glissière correspondante, vérifier que le tourillon d'assemblage du bras ne force pas sur le patin cylindrique (Fig.6 partie B) pendant la manœuvre. Toute erreur de positionnement de l'automatisme ferait en effet osciller le tourillon du bras rigide par rapport au patin cylindrique de manière excessive en comparaison avec la tolérance admise, entraînant ainsi l'endommagement de l'une des parties de l'automatisme.

INSTALLATION DU BRAS RIGIDE TIRANT ET DE LA GLISSIÈRE (FIG. 3-4-6-8)

Accéder à la boîte de fixation de la glissière (Fig.6 partie D) en enlevant le couvercle S924/A. Faire au moins 4 trous correspondants à la marque en "V" présente dans le profil glissière (Fig.6 partie D). Utiliser les trous précédemment effectués pour fixer la glissière au bâti à l'aide de vis adéquates. Insérer le patin cylindrique (Fig.6 partie B) ainsi que l'arbre correspondant à l'intérieur de la glissière et distribuer une couche uniforme de graisse dans la zone de coulisement. Ensuite, une fois terminée l'installation du bras rigide décrite dans la fig.7, visser l'arbre fileté se trouvant dans le patin cylindrique, dans le trou prévu à cet effet à l'extrémité du bras rigide. Fermer la glissière avec les couvercles et les vis fournis.



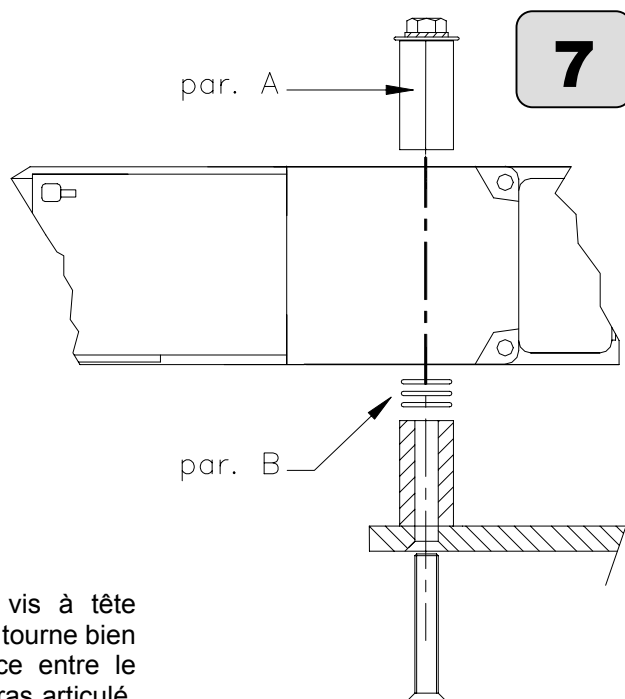
MONTAGE ET RÉGLAGE DU BRAS (FIG.7).

Insérer dans la partie supérieure du trou hexagonal du moto-réducteur l'hexagone fileté selon le schéma (Fig.7 partie A).

Assembler l'hexagone supérieur et le bras rigide grâce à la vis à tête évasée fournie en interposant les rondelles comme indiqué sur le schéma.

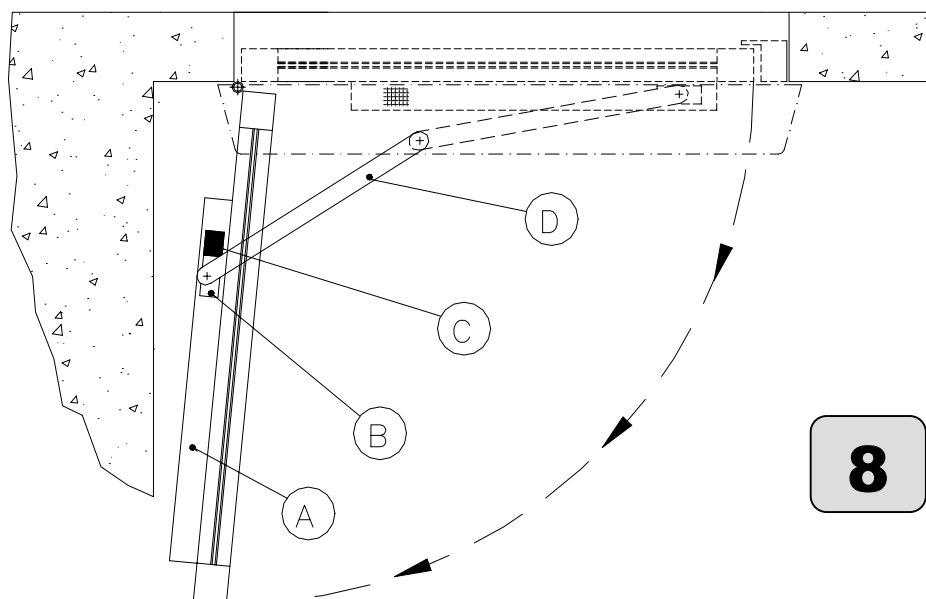
BRAS RIGIDE TIRANT: Avant de serrer la vis à tête évasée, vérifier que la distance entre la glissière et le bras rigide est bien de 13 mm environs (fig.6). Il est possible de rectifier cette distance en variant éventuellement le nombre de rondelles entre les hexagones précédemment assemblés (max. 8 rondelles) (Fig.7 partie B). Une fois obtenue la distance requise, serrer la vis à tête évasée.

BRAS ARTICULÉ POUSSANT: Avant de serrer la vis à tête évasée, vérifier que la partie supérieure du bras articulé tourne bien en dessous du châssis du battant et que la distance entre le couvercle de l'automatisme et la partie supérieure du bras articulé, rectifiable en variant le nombre de rondelles (max. 8) entre les hexagones, est bien comprise entre 12 et 24 millimètres (Fig.9).



RÉGLAGE DE LA FIN DE COURSE A L'INTÉRIEUR DE LA GLISSIÈRE (FIG. 6-8).

Insérer la butée (Fig.6 partie C) à l'intérieur du creux prévu à cet effet (Fig.6 partie A); ouvrir le battant à l'ampleur désirée et porter la butée en contact avec le patin cylindrique (Fig.6-8 partie B) et serrer la vis de la butée.



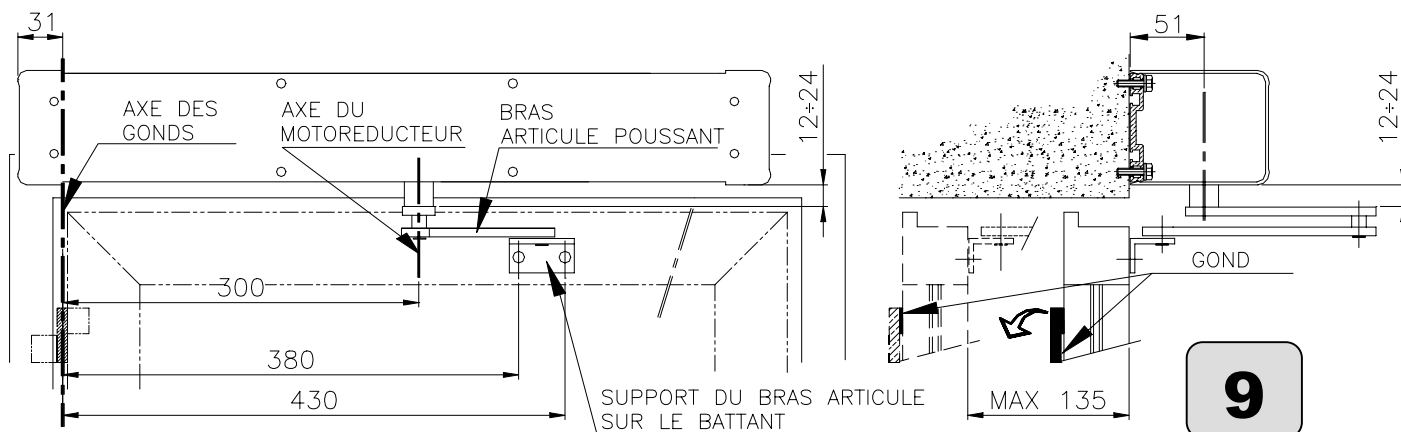
8

FIXATION DE L'AUTOMATISME AU BRAS ARTICULÉ POUSSANT (FIG. 5-7-9)

Le bras articulé poussant est utilisé quand l'automatisme est installé sur le côté opposé au côté d'ouverture de la porte.

Pour les battants avec ouverture à gauche (ouverture du battant avec rotation dans le sens inverse des aiguilles d'une montre) positionner l'automatisme comme dans la Fig. 9, (en utilisant les mesures indiquées en fig.5).

Utiliser comme principal repère l'axe des gonds du battant et l'axe du moto-réducteur (pour les battants avec ouverture à droite (ouverture du battant avec rotation dans le sens des aiguilles d'une montre) toutes les mesures sont spéculaires par rapport à la fig. 9).



9

00-100145

Régler et fixer la hauteur du bras articulé (procédure décrite en Fig.7) de façon à lui permettre de tourner sans difficultés sous le châssis de la porte en faisant en sorte que la distance entre la partie supérieure du bras articulé et la partie inférieure du couvercle de l'automatisme soit comprise entre 12 et 24 millimètres (Fig.9). Percer des trous dans le bâtis selon les mesures indiquées en fig.9 et fixer le support du bras articulé sur le battant à l'aide de vis adéquates. Fermer le battant, desserrer les vis de fixation présentes dans les fentes de réglage et reproduire l'exacte géométrie représentée en fig.10 partie E en allongeant la partie extensible du bras. Fixer le dispositif de réglage en serrant bien les vis de blocage dans la partie extensible du bras en utilisant les trous situés à une distance suffisante les uns des autres.

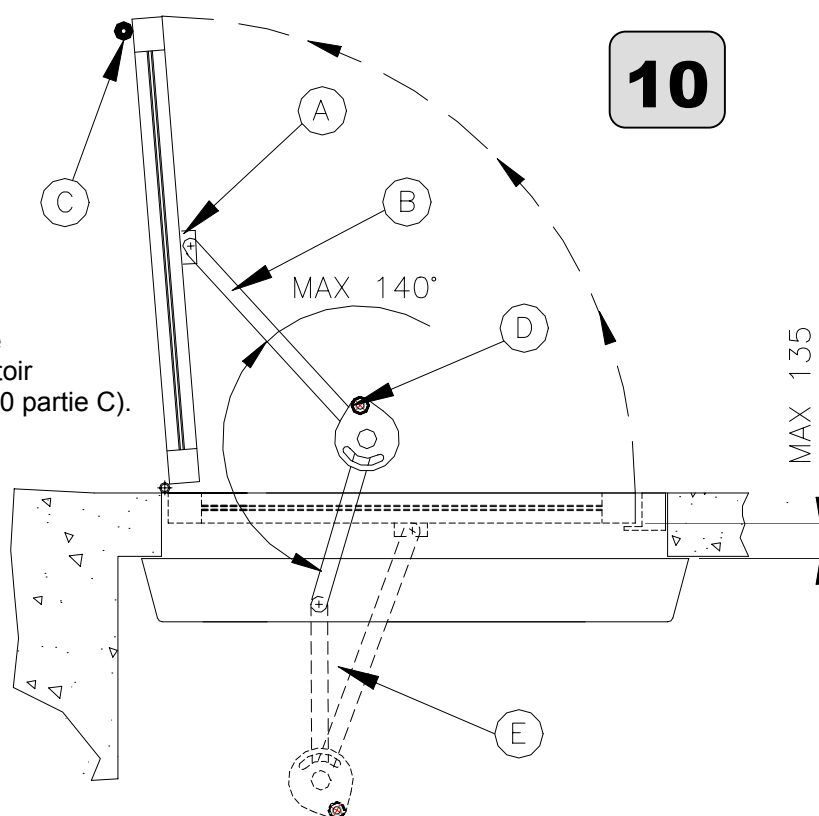


ATTENTION

Quand la porte est complètement ouverte, l'ouverture du bras ne doit pas dépasser les 140° (fig. 10).

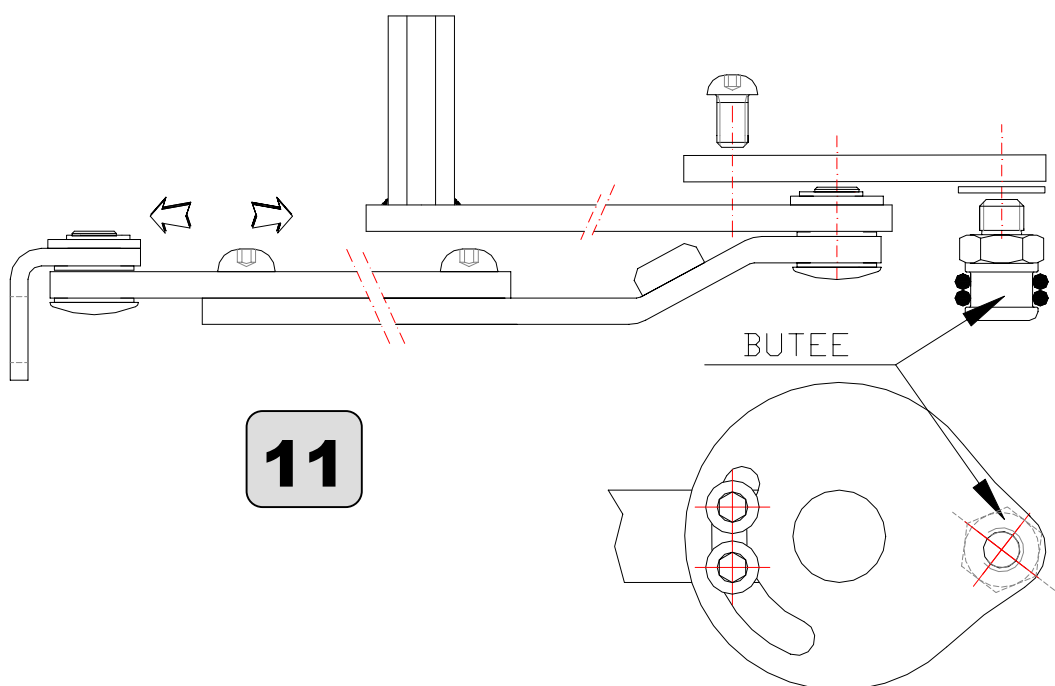
Positionnement du butoir de la porte:

Ouvrir le battant à l'angle désiré (Max. 100°) et fixer au sol le butoir en caoutchouc (non fourni fig.10 partie C).



RÉGLAGE DE LA BUTÉE (EN OPTION) SUR LE BRAS ARTICULÉ (FIG. 10-11).

Monter la butée (en option) sur le bras articulé en utilisant les vis fournies. Vérifier que l'ouverture du bras ne dépasse pas les 140° quand la porte est complètement ouverte; si la butée n'arrive pas en contact, renverser la plaque et monter la butée comme indiqué dans la fig. 11. Ouvrir le battant à l'ampleur désirée et porter la butée en contact avec le bras (partie D fig.10) et serrer les vis de fixation.



BRANCHEMENT AU RÉSEAU D'ALIMENTATION



ATTENTION Avant d'exécuter les opérations suivantes, s'assurer que l'alimentation (230V c.a.) est coupée. Avant d'alimenter l'appareil, exécuter les contrôles prévus dans le paragraphe "MISE EN MARCHÉ".

Introduire dans la traverse le câble d'alimentation en faisant particulièrement attention à ne pas endommager le câble contre les éventuels bords métalliques. Connecter l'alimentation de réseau et le câble de mise à terre sur le serre-câble prévu à cet effet (Fig.1 partie 9).



ATTENTION Ne pas inverser l'alimentation et le câble de terre. Ne pas substituer le fusible de réseau avec un fusible différent de celui prévu par le constructeur: T 630 mA (retardé). L'alimentation doit être sectionnable à partir du cadre général grâce à un interrupteur bipolaire avec une ouverture minimum des contacts égale à 3 mm. (non fourni).

CONNEXIONS ÉLECTRIQUES (FIG. 12-13)



ATTENTION: toutes les opérations de connexion sur les serre-câbles de la fiche et des périphériques doivent être effectuées en l'absence d'alimentation afin d'éviter tout dommage irréversible à l'appareil électronique.



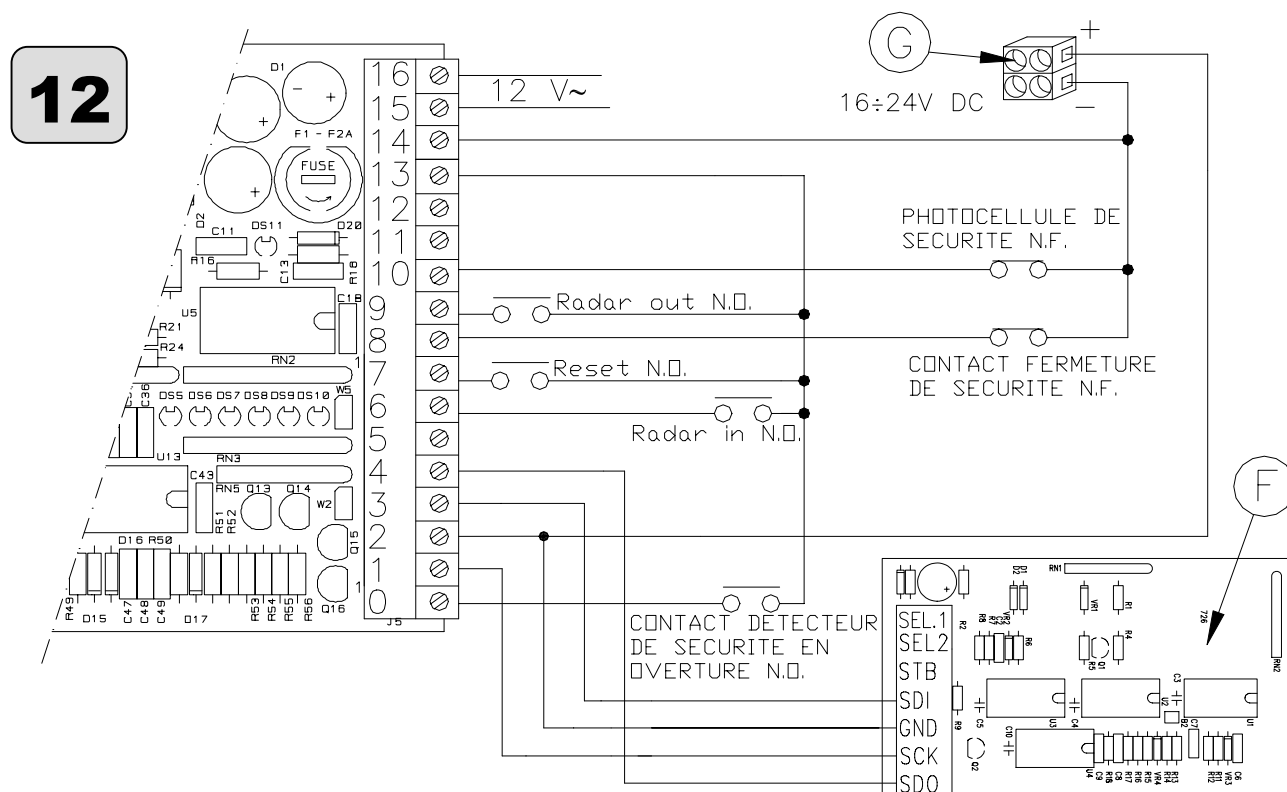
ATTENTION: l'éventuelle réparation ou substitution doit être effectuée par un personnel qualifié, et en utilisant des pièces de rechange originales.

Sur le schéma sont reportés les connexions des serre-câbles présents sur la centrale électronique PIVOT:

0-13	Détecteur de sécurité en ouverture N.O.
1-2-3-4	Entrée sélecteur multilogique (Fig.12 partie F)
5	Non utilisé
6-13	Radar d'entrée N.O.
7-13	Bouton de reset N.O.
8-14	Contact fermeture de sécurité N.F.
9-13	Radar de sortie N.O.
10-14	Photocellule de sécurité N.F.
11	Entrée inter blocage
12	Sortie inter blocage
15-16	Entrée transformateur 12Vc.a. (Fig.12-13 partie D)
17	Prise de terre
18-19	Alimentation moto-réducteur (Fig.13 partie A)
20-22	Alimentation de l'électroserrure 12/24V c.c. sélectionnable à partir du sélecteur multilogique (Fig.13 partie B)
21	Pôle négatif batterie (-) (Fig.13 partie C)
25	Pôle positif batterie (+) (Fig.13 partie C)
23-24	Entrée transformateur 24Vc.a. (Fig.13 partie D)
26	Signal encodeur (Fig.13 partie E)
27	Signal encodeur (Fig.13 partie E)
28	Pôle négatif encodeur (Fig.13 partie E)
29	Pôle positif encodeur (Fig.13 partie E)

Fig.12 Partie G: Serre-câble pour alimentation capteurs avec tension 16÷24 V c.c.

CONNEXIONS FICHE ÉLECTRONIQUE COTÉ DROIT (FIG. 12)



BRANCHEMENT INTER BLOCAGE (FIG. 12)

Pour brancher deux centrales A et B en modalité inter bloquée, procéder comme suit:

- Connecter la borne 11 de la centrale A avec la borne 12 de la centrale B
- Connecter la borne 12 de la centrale A avec la borne 11 de la centrale B
- Connecter la borne 2 de la centrale A avec la borne 2 de la centrale B.

Utiliser pour les branchements un câble blindé 4x0.22.

BRANCHEMENT SÉLECTEUR MULTILOGIQUE (OPTION) (FIG. 12)

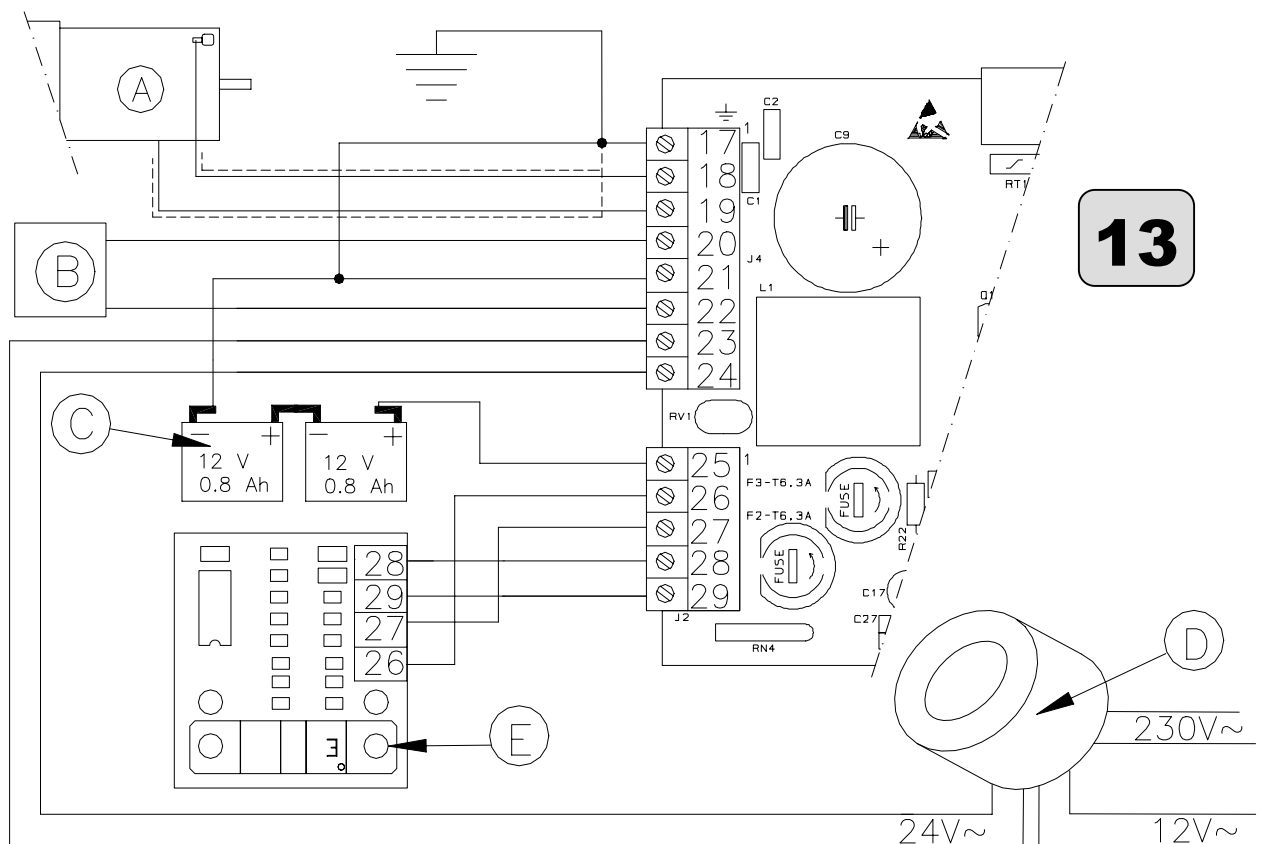
Pour le branchement du sélecteur multilogique, utiliser un câble blindé 4x0.22.

Utiliser pour le branchement les 4 conducteurs internes du câble blindé, en respectant les correspondances numériques indiquées par les épigraphies situées sur le serre-câble de la centrale électronique et sur le circuit imprimé du sélecteur multilogique du côté des composants.

Brancher le blindage du câble utilisé (côté branchement à centrale) à la base métallique de l'automatisme.

Disposer le sélecteur dans la boîte prévue à cet effet de manière à ce que le blindage du câble, coupée à la longueur convenable, ne puisse en aucune manière venir en contact avec la surface du circuit imprimé du sélecteur.

CONNEXIONS FICHE ÉLECTRONIQUE COTÉ GAUCHE (FIG. 13)



FONCTIONS PRINCIPALES DE L'AUTOMATISME

- **RÉGLAGE AUTOMATIQUE DES LIMITES:** mémorisation automatique, pendant la manœuvre de reset, des limites d'ouverture et de fermeture.
- **PUSH AND GO:** l'appareil, une fois installé, est prêt à fonctionner soit avec commande d'ouverture à travers des dispositifs externes (Radar, poussoirs, etc.) soit avec commande d'ouverture Push and Go qui ne nécessite aucun réglage à partir du sélecteur multilogique. En ouvrant le battant à un angle choisi (β) (angle de début d'ouverture fig.15) on obtient l'ouverture automatique de la porte. L'ampleur de l'angle de début d'ouverture (β) est réglable grâce au sélecteur multilogique.
- **DISPOSITIF ANTI-VENT:** Réglage de la force de poussée en position de fermeture complète de manière à contraster l'action du vent qui pourrait provoquer l'ouverture indésirable de la porte (cette fonction est exclue dans le fonctionnement avec batterie).
- **SIGNALEMENT DES FROTTEMENTS:** durant la phase de reset ou de manœuvre normal, le voyant lumineux DS14 signale l'éventuelle présence de frottements excessifs.
- **DISPOSITIF ANTI-ÉCRASEMENT:** limitation automatique de la force d'ouverture / de fermeture et inversion du mouvement de la porte en présence d'un obstacle.
- **BATTERIE:** il est possible de sélectionner pendant la phase d'installation le fonctionnement avec batterie (sans alimentation de réseau): modalité anti-panique ou fonctionnement continu.
- **INTER BLOCAGE:** possibilité de connexion entre 2 automatismes (centrales électroniques de même famille MCR) pour obtenir un fonctionnement inter bloqué, c'est-à-dire l'ouverture de l'une des deux portes seulement si l'autre est en position de fermeture complète.
- **MÉMORISATION:** les paramètres de fonctionnement sélectionnés grâce au sélecteur multilogique sont mémorisés de manière permanente, même en l'absence d'alimentation de réseau.
- **FONCTIONNEMENT MANUEL:** en mode manuel, les éventuels radars n'entrent pas en fonction et l'ouverture est commandées par un BOUTON-OUVERTURE du sélecteur multilogique.
- **FONCTIONNEMENT SEMI-AUTOMATIQUE:** en mode semi-automatique, la fermeture automatique de la porte à la fin d'une manœuvre d'ouverture est exclue. La fermeture doit être commandée par l'opérateur.

NOTE: il est toujours possible, en l'absence d'alimentation de réseau ou de batterie, de pousser le battant.

MISE EN MARCHE

Avant de mettre en marche, s'assurer que:

- la batterie (option) est débranchée
- la zone d'ouverture du battant ne contient pas d'obstacle



ATTENTION Afin de garantir un fonctionnement correct et d'éviter tout endommagement de la centrale électronique, **avant de brancher la batterie de secours, s'assurer que l'appareil est alimenté.**



ATTENTION Sélectionner grâce à la barrette W2 (Fig. 16) le type de bras installé:
Barrette ouverte: Optimisation du mouvement pour le bras rigide tirant.
Barrette court-circuitée: Optimisation du mouvement pour le bras articulé poussant.



ATTENTION Si aucun dispositif optionnel n'est installé pour la fermeture de sécurité, s'assurer que les bornes 8-14 prévues à cet effet sont en configuration N.F., c'est-à-dire court-circuitées. Dans le cas contraire, il n'est pas possible de mettre en marche l'appareil.



ATTENTION Si aucune photocellule de sécurité n'est installée, s'assurer que les bornes 10-14 prévues à cet effet sont en configuration N.F., c'est-à-dire court-circuitées. Dans le cas contraire, il n'est pas possible de mettre en marche l'appareil.

Alimenter l'appareil.

L'automatisme exécute une manœuvre de réglage automatique des limites à une vitesse réduite, tout en émettant un signal acoustique intermittent; la manœuvre de réglage automatique devra être effectuée comme suit:

1. la porte se ferme pendant quelques instants (pour favoriser le déblocage de l'éventuelle électroserrure)
2. la porte s'ouvre complètement jusqu'à ce qu'elle atteigne la fin de course
3. la porte se ferme complètement (avec déclenchement éventuel de l'électroserrure)



ATTENTION Si la manœuvre de réglage automatique ne s'effectue pas selon la séquence décrite ci-dessus, débrancher l'alimentation et inverser les fils d'alimentation du moteur.

Sélecteur multilogique non-installé: l'appareil, une fois terminée la manœuvre de réglage automatique des limites, est prêt à fonctionner soit en logique Push and Go, soit en logique double radar.

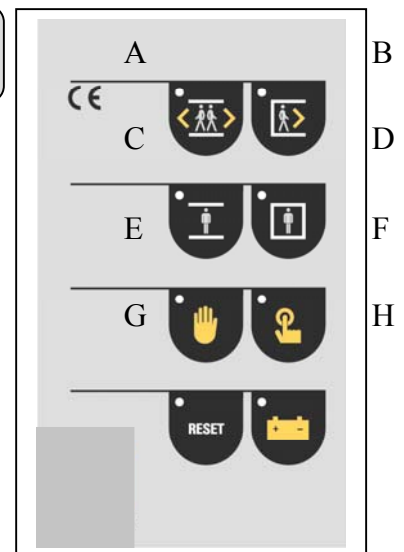
Sélecteur multilogique installé: l'appareil, une fois terminée la manœuvre de réglage automatique des limites, est prêt à fonctionner et se positionne en logique "STOP FERMÉ"

UTILISATION DU SÉLECTEUR MULTILOGIQUE (FIG.14).

Description des logiques:

- A RADAR ENTRÉE ET SORTIE
- B RADAR DE SORTIE SEULEMENT
- C STOP OUVERT
- D STOP FERMÉ
- E MANUEL
- F BOUTON OUVERTURE
- G RESET
- H VOYANT DE SIGNALLEMENT "BATTERIE DÉCHARGÉE"

14



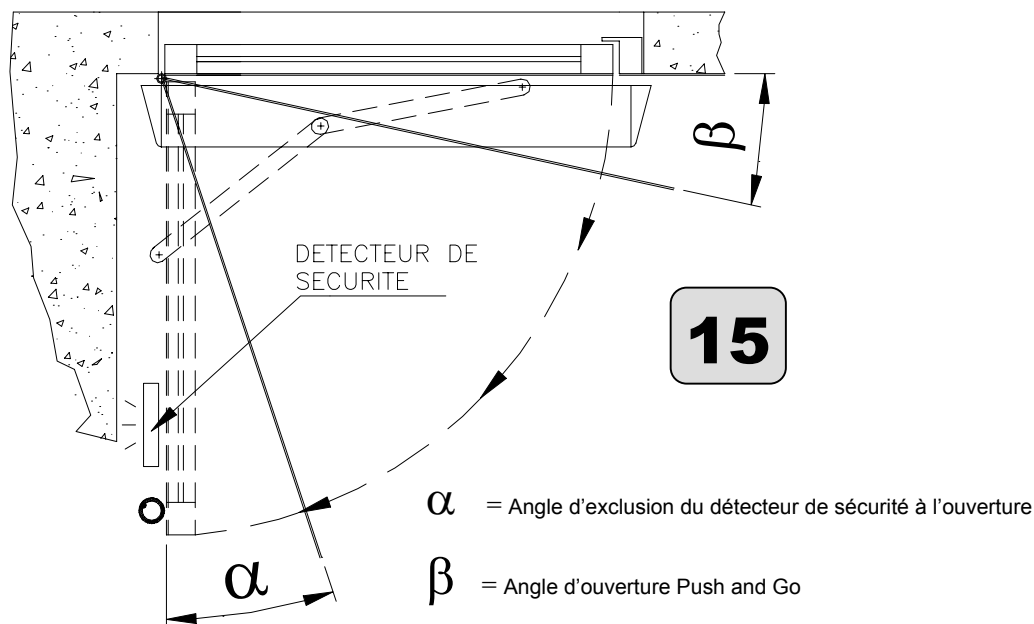
BOUTON OUVERTURE: commande l'ouverture quand l'une des logiques suivantes a été sélectionnée: Radar de sortie seulement, Radar entrée et sortie, Manuel.

RÉGLAGE STANDARD A PARTIR DU SÉLECTEUR:

Les réglages à partir du sélecteur multilogique doivent être effectués à battants fermés.

- ❑ **RÉGLAGE DE LA VITESSE D'OUVERTURE:** sélectionner la touche **D** (stop fermé) et empêcher le passage de personnes. Appuyer en même temps sur la touche **A** (radar entrée et sortie) et sur la touche **B** (radar de sortie seulement). Trois signaux acoustiques consécutifs et l'allumage des deux voyants correspondants aux touches sélectionnées signalent le retour à zéro du réglage précédent. Après cela, pour chaque pression de la touche **G** (reset) du sélecteur multilogique, la vitesse d'ouverture sera réduite jusqu'à ce qu'elle atteigne la valeur minimum établie correspondant à 11 pressions consécutives. Une fois terminé le réglage, appuyer en même temps sur les touches **A** (radar entrée et sortie) et **B** (radar de sortie seulement) pour mémoriser les valeurs choisies et quitter le mode réglage.
- ❑ **RÉGLAGE DE LA VITESSE DE FERMETURE** sélectionner la touche **D** (stop fermé) et empêcher le passage de personnes. Appuyer en même temps sur la touche **C** (stop ouvert) et sur la touche **D** (stop fermé). Trois signaux acoustiques consécutifs et l'allumage des deux voyants correspondants aux touches sélectionnées signalent le retour à zéro du réglage précédent. Après cela, pour chaque pression de la touche **G** (reset) du sélecteur multilogique, la vitesse de fermeture sera réduite jusqu'à ce qu'elle atteigne la valeur minimum établie correspondant à 5 pressions consécutives. Une fois terminé le réglage, appuyer en même temps sur les touches **C** (stop ouvert) et **D** (stop fermé) pour mémoriser les valeurs choisies et quitter le mode réglage.
- ❑ **RÉGLAGE DU TEMPS D'ARRÊT EN POSITION D'OUVERTURE:** sélectionner la touche **D** (stop fermé) et empêcher le passage de personnes. Appuyer en même temps sur la touche **E** (manuel) et sur la touche **F** (bouton ouverture). Trois signaux acoustiques consécutifs et l'allumage des deux voyants correspondants aux touches sélectionnées signalent le retour à zéro du réglage précédent (temps d'arrêt min. 1 sec.). Après cela, pour chaque pression de la touche **G** (reset) du sélecteur multilogique, le temps d'arrêt en position d'ouverture sera augmenté d'environ 2 secondes jusqu'à ce qu'il atteigne la valeur maximum de 50 secondes environs correspondant à 24 pressions consécutives. Une fois terminé le réglage, appuyer en même temps sur les touches **E** (manuel) et **F** (bouton ouverture) pour mémoriser les valeurs choisies et quitter le mode réglage.
- ❑ **RÉGLAGE DE LA FORCE DE POUSSÉE EN POSITION DE FERMETURE COMPLÈTE:** sélectionner la touche **D** (stop fermé) et empêcher le passage de personnes. Appuyer en même temps sur la touche **C** (stop ouvert) et sur la touche **B** (radar de sortie seulement). Un signal acoustique et l'allumage des deux voyants correspondants aux touches sélectionnées signalent le retour à zéro du réglage précédent (force de poussée nulle). Après cela, pour chaque pression de la touche **G** (reset) du sélecteur multilogique, la force de poussée augmente jusqu'à ce qu'elle atteigne la valeur maximum correspondant à 15 pressions consécutives. Une fois atteinte la valeur maximum, une ultérieure pression de la touche **G** (reset) ramène la valeur de la force de poussée au minimum, tout en émettant un signal sonore. Pour terminer le réglage et mémoriser la valeur choisie, appuyer en même temps sur les touches **C** (stop ouvert) et **B** (radar de sortie seulement). Le sélecteur se positionne en logique **D** (stop fermé).
- ❑ **RÉGLAGE DE LA VALEUR D'EXCLUSION DU DÉTECTEUR DE SÉCURITÉ:** sélectionner la touche **D** (stop fermé) et empêcher le passage de personnes. Appuyer en même temps sur la touche **C** (stop ouvert) et sur la touche **F** (bouton ouverture). Un signal acoustique et l'allumage des deux voyants correspondants aux touches sélectionnées signalent le retour à zéro du réglage précédent ($\alpha = 0^\circ$ fig.15). Après cela, pour chaque pression de la touche **G** (reset) du sélecteur multilogique, l'angle α augmente jusqu'à ce qu'il atteigne la valeur maximum correspondant à 16 pressions consécutives. Une fois atteinte la valeur maximum, une ultérieure

pression le la touche **G** (reset) ramène la valeur de l'angle au minimum, tout en émettant un signal sonore. Pour terminer le réglage et mémoriser la valeur choisie, appuyer en même temps sur les touches **C** (stop ouvert) et **F** (bouton ouverture). Le sélecteur se positionne en logique **D** (stop fermé).



FONCTIONNEMENT SEMI-AUTOMATIQUE

Pour utiliser l'automatisme en logique semi-automatique, il est nécessaire d'effectuer les opérations suivantes à partir du sélecteur multilogique. Appuyer en même temps sur la touche **C** (stop ouvert) et sur la touche **E** (manuel); un signal sonore est émis et les voyants correspondants aux touches **A** (radar entrée et sortie) et **F** (bouton ouverture) s'allument. Ce dispositif (établi par la maison de fabrication) indique que l'appareil fonctionnera en mode automatique. En appuyant une fois sur la touche **G** (reset), les voyants correspondants aux touches **B** (radar de sortie seulement) et **E** (manuel) s'allument; l'appareil fonctionnera alors en mode semi-automatique. Une fois sélectionné le mode désiré, mémoriser la sélection en appuyant en même temps sur les touches **C** (Stop Ouvert) et **E** (manuel).

En mode semi-automatique, les radars commandent aussi bien les ouvertures que les fermetures. Les commandes d'ouverture et de fermeture peuvent éventuellement être fournies par pression de la touche **F** (bouton d'ouverture) à partir du sélecteur multilogique.

RÉGLAGES COMPLEXES A PARTIR DU SÉLECTEUR



ATTENTION: Les réglages suivants doivent être effectués uniquement par un **PERSONNEL QUALIFIÉ**.

A partir du sélecteur multilogique, il est possible d'effectuer une série de réglages qui permettent d'optimiser le fonctionnement de l'appareil. Le tableau suivant reporte la liste des réglages possibles.

RÉGLAGE	PAIRES DE TOUCHES DU SÉLECTEUR
DÉBUT DU FREINAGE EN OUVERTURE	A (radar entrée et sortie) + C (stop ouvert)
INTENSITÉ DU FREINAGE	D (stop fermé) + E (manuel)
VITESSE 1° RALENTISSEMENT	A (radar entrée et sortie) + E (manuel)
VITESSE 2° RALENTISSEMENT	B (radar de sortie seulement) + F (bouton ouverture)
ANGLE PUSH AND GO	D (stop fermé) + A (radar entrée et sortie)
EXCLUSION DISPOSITIF ÉLECTROSERRURE	D (stop fermé) + B (radar de sortie seulement)
TENSION ÉLECTROSERRURE 12/24 V _{c.c.}	A (radar entrée et sortie) + F (bouton ouverture)
RETOUR AUX VALEURS INITIALES	B (radar de sortie seulement) + E (manuel)

Pour effectuer les réglages indiqués dans le tableau ci-dessus, exécuter les opérations suivantes:

- I. Sélectionner **D** (stop fermé) et empêcher le passage de personnes;
- II. Appuyer e même temps sur la paire de touches du sélecteur multilogique correspondant au paramètre voulu. Les voyants correspondants aux touches sélectionnées s'allument;
- III. Appuyer sur la touche **A** (radar entrée et sortie) puis sur la touche **B** (radar de sortie seulement). **Ces deux touches doivent être sélectionnées l'une après l'autre.** En cas de mauvaise séquence des touches, l'appareil sort automatiquement de la procédure de réglage et il est nécessaire de reprendre à partir du point I.
- IV. Si les opérations précédentes ont été effectuées correctement, l'appareil émet un signal acoustique (différent de celui des réglages standard). En appuyant sur la touche **G** (reset) il est alors possible de régler le paramètre.
- V. Pour terminer le réglage et mémoriser les valeurs choisies, appuyer de nouveau sur la paire de touches du sélecteur multilogique qui correspond au paramètre voulu. Maintenir la pression des touches jusqu'à ce que le voyant **STOP FERMÉ** s'allume.

DESCRIPTION DES RÉGLAGES COMPLEXES A PARTIR DU SÉLECTEUR



ATTENTION: Les réglages suivants doivent être effectués uniquement par un **PERSONNEL QUALIFIÉ**

- ❑ **DÉBUT DE FREINAGE A L'OUVERTURE:** grâce à ce paramètre, il est possible d'avancer ou de retarder le début du freinage à l'ouverture. Dès que le mode réglage est sélectionné, la valeur du paramètre revient automatiquement à celle établie par la maison de fabrication. À chaque pression de la touche **G** (reset) le début du freinage est avancé jusqu'à ce qu'il atteigne la valeur maximum acceptée. Une fois atteinte la valeur maximum, une ultérieure pression de la touche **G** (reset) provoque le retour à la valeur minimum correspondant au retard maximum possible pour le début du freinage; dans ce cas, l'appareil émet un signal acoustique. Après cela, chaque pression de la touche **G** (reset) augmentera la valeur du début du freinage jusqu'à revenir à la valeur initiale (valeur programmée par la maison de fabrication), en émettant un signal sonore.

- ❑ **INTENSITÉ DU FREINAGE:** ce paramètre permet de régler l'intensité du freinage qui précède le ralentissement puis l'arrêt du battant contre la fin de course. La valeur établie par la maison de fabrication pour ce paramètre optimise le mouvement dans la plupart des installations avec différents poids et dimensions du vantail. Toutefois, en cas d'installations et d'exigences particulières, il est possible d'intervenir pour augmenter l'intensité de freinage du vantail. Dès que le mode réglage est sélectionné, l'intensité de freinage retourne automatiquement à la valeur programmée par la maison de fabrication. À chaque pression de la touche **G** (reset) l'intensité diminue jusqu'à ce qu'elle atteigne la valeur minimum. Une fois atteinte la valeur minimum, une ultérieure pression de la touche **G** (reset) ramène le paramètre à la valeur maximum (intensité de freinage maximum) et l'appareil émet un signal sonore. Après cela, chaque pression de la touche **G** (reset) augmentera l'intensité de freinage jusqu'à ce qu'elle atteigne la valeur initiale (valeur programmée par la maison de fabrication) en émettant un signal sonore.

- ❑ **VITESSE DU PREMIER RALENTISSEMENT:** la phase de ralentissement est subdivisée en deux zones à vitesses différentes. Grâce à ce paramètre, il est possible de varier la vitesse correspondant à la première zone de ralentissement qui suit la phase de freinage décrite précédemment. Dès que le mode réglage est sélectionné, la valeur de la vitesse retourne automatiquement à la valeur programmée par la maison de fabrication. À chaque pression de la touche **G** (reset) la vitesse augmente jusqu'à ce qu'elle atteigne la valeur maximum correspondant à 14 pressions consécutives. Une fois atteinte la valeur maximum, une ultérieure pression de la touche **G** (reset) ramène le paramètre à la valeur minimum et l'appareil émet un signal sonore.

Après cela, chaque pression de la touche **G** (reset) augmentera la vitesse jusqu'à ce qu'elle atteigne la valeur initiale (valeur programmée par la maison de fabrication) après 13 pressions consécutives, en émettant un signal sonore.

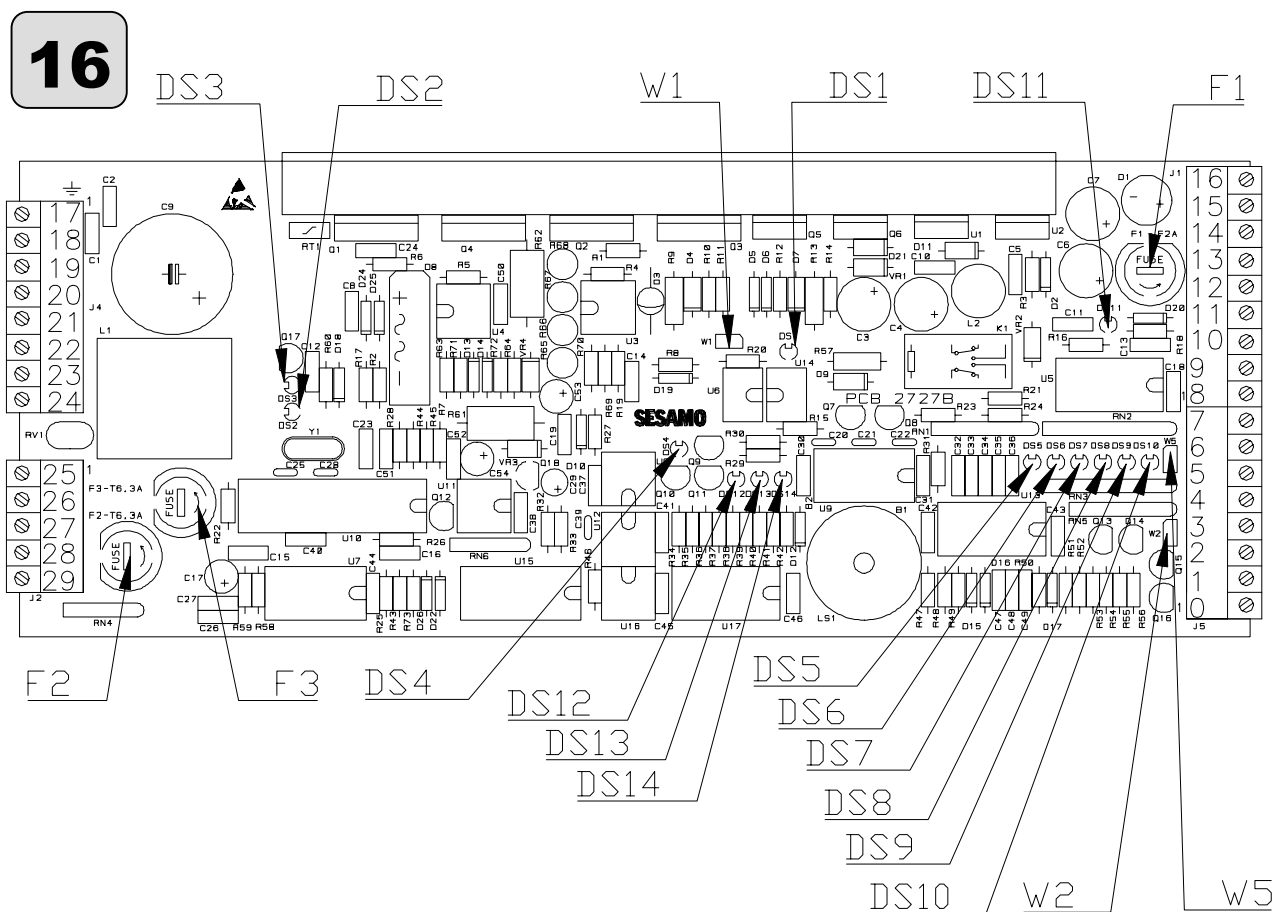
- ❑ **VITESSE DU DEUXIÈME RALENTISSEMENT:** ce paramètre permet de varier la vitesse correspondant à la deuxième zone de ralentissement (vitesse d'approche de la fin de course). Dès que le mode réglage est sélectionné, la valeur de la vitesse retourne automatiquement à la valeur programmée par la maison de fabrication. À chaque pression de la touche **G** (reset) la vitesse augmente jusqu'à ce qu'elle atteigne la valeur maximum correspondant à 15 pressions consécutives. Une fois atteinte la valeur maximum, une ultérieure pression de la touche **G** (reset) ramène le paramètre à la valeur minimum et l'appareil émet un signal sonore. Après cela, chaque pression de la touche **G** (reset) augmentera la vitesse jusqu'à ce qu'elle atteigne la valeur initiale (valeur programmée par la maison de fabrication) après 10 pressions consécutives, en émettant un signal sonore.

- ❑ **ANGLE PUSH AND GO:** voir fig. 15. L'angle β peut être réglé de manière à varier le point de début d'ouverture PUSH AND GO. La valeur programmée par la maison de fabrication est la valeur minimum. Dès que le mode réglage est sélectionné, la valeur retourne automatiquement à la valeur minimum. À chaque pression de la touche **G** (reset) l'angle augmente jusqu'à ce qu'il atteigne la valeur maximum correspondant à 14 pressions consécutives. Une fois atteinte la valeur maximum, une ultérieure pression de la touche **G** (reset) ramène le paramètre à la valeur minimum et l'appareil émet un signal sonore.

- ❑ **EXCLUSION DU DISPOSITIF D'ÉLECTROSERRURE:** dans le cas où l'appareil est installé sur une porte privée d'électroserrure, il convient d'exécuter le réglage suivant de manière à exclure le dispositif de déblocage et de blocage de la serrure. Dès que le mode réglage est

sélectionné, les voyants lumineux correspondants aux touches **E** (manuel) et **A** (radar entrée et sortie) s'allument, indiquant ainsi que l'appareil fonctionnera avec le dispositif d'électroserrure. En appuyant une fois sur la touche **G** (reset) les voyants lumineux correspondants aux touches logiques **B** (radar de sortie seulement) et **F** (bouton ouverture) s'allument, indiquant ainsi que l'appareil fonctionnera sans le dispositif d'électroserrure. Une fois choisie le mode de fonctionnement, mémoriser en appuyant en même temps sur les touches du sélecteur correspondant à ce paramètre.

- **TENSION D'ÉLECTROSERRURE 12/24 V_{C.D.}:** grâce à ce paramètre, il est possible de choisir la tension d'alimentation pour l'électroserrure. Dès que le mode réglage est sélectionné, les voyants lumineux correspondants aux touches **E** (manuel) et **F** (bouton d'ouverture) s'allument, indiquant ainsi que l'électroserrure fonctionnera avec une tension de 12 V_{C.D.}. En appuyant une fois sur la touche **G** (reset) les voyants lumineux correspondants aux touches logiques **B** (radar de sortie seulement) et **A** (radar entrée et sortie) s'allument, indiquant ainsi que l'électroserrure fonctionnera avec une tension de 24 V_{C.D.}. Une fois choisie la tension de fonctionnement, mémoriser en appuyant en même temps sur les touches du sélecteur correspondant à ce paramètre.



FONCTIONS DES VOYANTS LUMINEUX ET DES BARRETTES (FIG. 16)

- F1 Fusible d'alimentation centrale: F 2 A
 F2 Fusible d'alimentation du moteur: T 6.3 A (retardé)
 F3 Fusible batterie au moteur: T 6.3 A (retardé)
 DS1 Allumé quand l'appareil fonctionne avec tension de réseau, éteint quand il fonctionne avec les batteries.
 DS2 Clignote si l'encodeur relève un mouvement des vantaux.
 DS3 Signale, s'il est allumé, que le transformateur fournit une tension d'alimentation de 24 Vc.a..
 DS4 Voyant lumineux de diagnostic. Non utilisé.
 DS5 S'il est allumé, signale la position de fermeture du contact de la photocellule, donc que l'amplificateur fonctionne et que la photocellule n'est pas interrompue.
 DS6 Signale, si allumé, la fermeture du contact "reset"
 DS7 Signale, si allumé, la fermeture du contact "radar in".
 DS8 Signale, si allumé, la fermeture du contact "radar out".
 DS9 Signale, en présence d'une connexion d'inter blocage entre deux fiches, le blocage momentané des vantaux en présence d'un mouvement sur l'autre installation.
 DS10 Signale, si allumé, la fermeture du contact du dispositif de fermeture de sécurité.
 DS11 Signale que le transformateur fournit une tension d'alimentation de 12 V c.a..
 DS12 S'allume pour signaler une avarie de l'appareil.
 DS13 Signale, si allumé, que le sélecteur multilogique est connecté à la centrale électronique.
 DS14 Clignote pendant d'acquisition d'une limite de fin de course.
 W1 Barrette à court-circuiter en présence de batterie de secours installée.
 W2 *Barrette ouverte:* Optimisation du mouvement pour le bras rigide tirant.
 Barrette court-circuitée: Optimisation du mouvement pour le bras articulé poussant.
 W5 *Barrette ouverte:* en cas de manque d'alimentation de réseau, l'appareil continue à fonctionner normalement grâce à la batterie.
 Barrette court-circuitée: en cas de manque d'alimentation de réseau, l'appareil porte les vantaux en position "Stop ouvert", et maintient cette situation jusqu'à ce que l'alimentation de réseau revienne ou qu'une nouvelle logique soit sélectionnée grâce au sélecteur multilogique.

FORMALITÉS DE LIVRAISON

Remise des certificat de garantie et de contrôle dûment remplis selon les instructions indiquées sur les certificats-mêmes. Les certificats devront être envoyés à Vektor dans un délai de huit jours à partir de la date du contrôle. Remise au client de la documentation technique du produit.

OPÉRATIONS DE MAINTENANCE A EXÉCUTER UNE FOIS TOUS LES SIX MOIS

- ☐ Couper l'alimentation grâce à l'interrupteur bipolaire situé en amont de l'automatisme.
- ☐ Démonter le bras et ouvrir le couvercle de l'automatisme.
- ☐ Contrôler le serrage des vis et les branchements électriques.
- ☐ Vérifier le fonctionnement des logiques, détecteurs et batteries.
- ☐ Fermer le couvercle et remonter le bras (graisser la glissière).

DIRECTIVE SUR LES MACHINES

L'installateur qui motorise une porte devient, selon la directive 98/37/CE, le constructeur de la machine porte automatique et doit:

- Disposer du Livret Technique, ainsi que des documents indiqués dans l'annexe V de la Directive sur les Machines, et le conserver au moins 10 ans.

00-100145

MIC800



MIC800

- Rédiger la déclaration CE de conformité selon l'annexe II-A de la directive sur les machines et en délivrer une copie à l'utilisateur.
- Apposer la marque CE sur la porte motorisée, selon le point 1.7.3 de l'annexe I de la directive sur les machines.

DÉCLARATION DE CONFORMITÉ DES MACHINES

(Directive 98/37 CE, Annexe II, partie B)

Le fabricant: VEKTOR de la firme
avec adresse à: Europalaan 14 B – 9800 Deinze

déclare que le produit PIVOT:

- est construit pour être incorporé dans une machine ou pour être assemblé avec d'autres machines pour construire une machine considérée dans la Directive 98/37 CE comme modifiée;
- n'est donc pas conforme en tous points aux dispositions de cette Directive car non encore assemblé aux autres composants.
- est conforme aux conditions des Directives CE suivantes:
- 89/336/CEE Compatibilité Électromagnétique et modifications successives
- 73/23/CEE Basse Tension et modifications successives
- et que les (patentes/clauses de) normes harmonisées suivantes ont été appliquées:
- EN 60335 - 1 EN 50081 – 1
- EN 60204 - 1 EN 50082 - 2
- **et déclare également qu'il n'est pas permis de mettre en marche l'appareil tant que la machine dans laquelle il sera incorporé ou dont il deviendra composant n'aura pas été identifiée et que la conformité aux conditions de la Directive 98/37 CE et à la législation nationale qui la transpose n'aura pas été déclarée.**

00-100145



20/20

E3 - LAAN 93 – B 9800 DEINZE

Tel. +32-09-380.40.20 F. +32-09-380.40.25