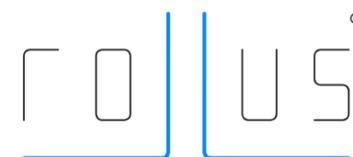


# MODE D'EMPLOI MOTEURS TUBULAIRES



## DÉTAILS TECHNIQUES

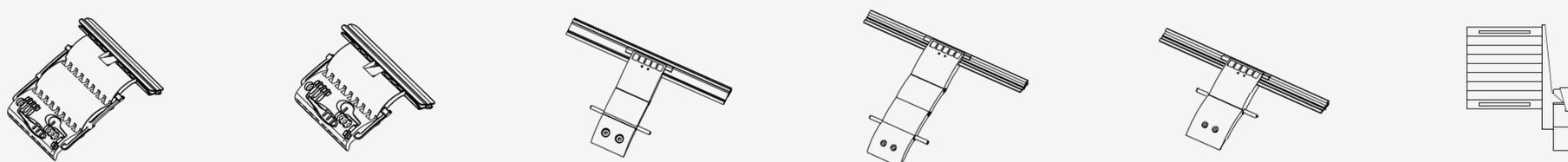
- Tension : 230 V
- Fréquence : 50 Hz
- Réglage électronique des points finaux
- Bouton de programmation intégré
- Protection contre la surchauffe
- Détection d'obstacles
- Température de fonctionnement : ~ -10°C ~ +50°C (IP44)
- Durée max. temps de fonctionnement (en continu) : 4 minutes
- Les entraînements peuvent être connectés en parallèle

## INSTRUCTIONS DE MONTAGE

La tension d'alimentation doit être de 230 V +5%. Si la tension de courant se befie hors de la plage, l'entraînement peut s'arrêter. Dans ce cas, il faut réduire la charge de moitié. Le temps de fonctionnement permanent est de 4 minutes. Après ce temps, la protection contre la surchauffe est activée. Une nouvelle mise en service peut avoir lieu au bout de 20 minutes, sinon la chaleur générée peut entraîner une action erronée de la détection d'obstacles.

### ATTENTION !

Pour un fonctionnement correct de l'entraînement, il est recommandé d'utiliser des sécurités anti-relevage / des ressorts anti-effraction.



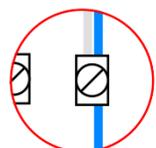
Pour éviter les infiltrations d'eau, le câble doit être posé comme sur l'image pendant le montage.



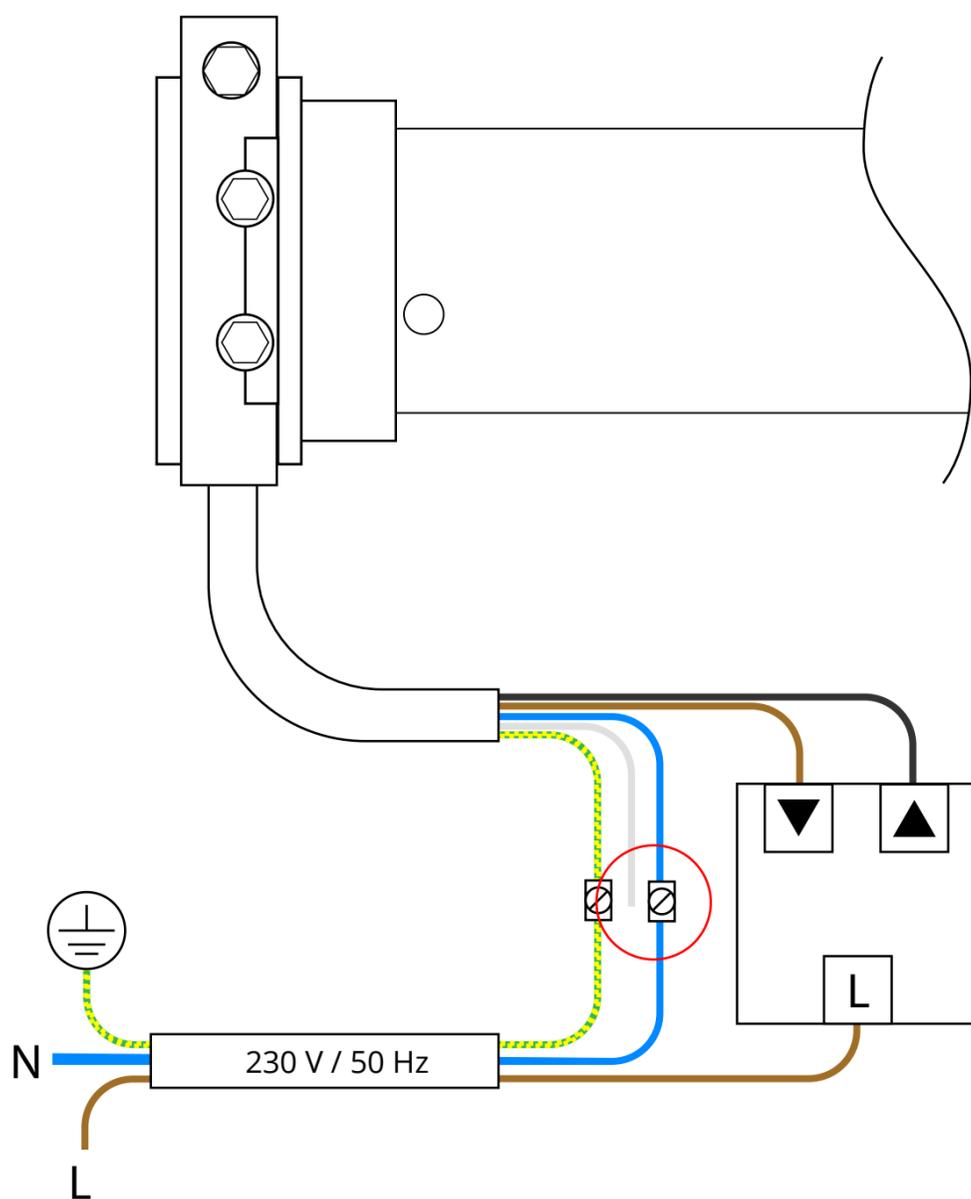
Le câble est enfichable et peut être branché ou débranché.

## RACCORDEMENT DU MOTEUR

-  Conducteur de terre (vert / jaune)
-  Conducteur neutre (bleu)
-  Conducteur de phase (direction 1) (marron)
-  Conducteur de phase (direction 2) (noir)
-  Programmation des fins de course (blanc)

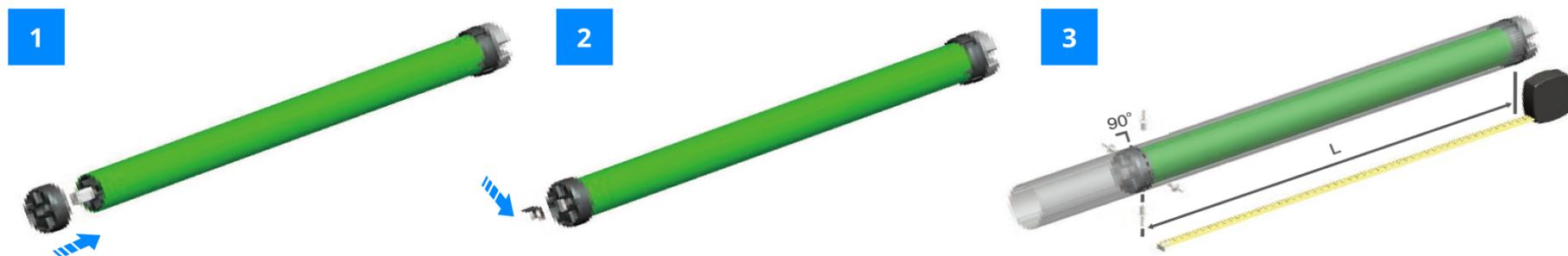


Après avoir réglé la valeur limite, connectez le câble blanc au fil bleu.



## MONTAGE D'UN ENTRAÎNEUR (SI UN REMPLACEMENT DE L'ENTRAÎNEMENT DOIT ÊTRE EFFECTUÉ)

4×  / 4×  Monter à l'aide de vis ou de rivets.



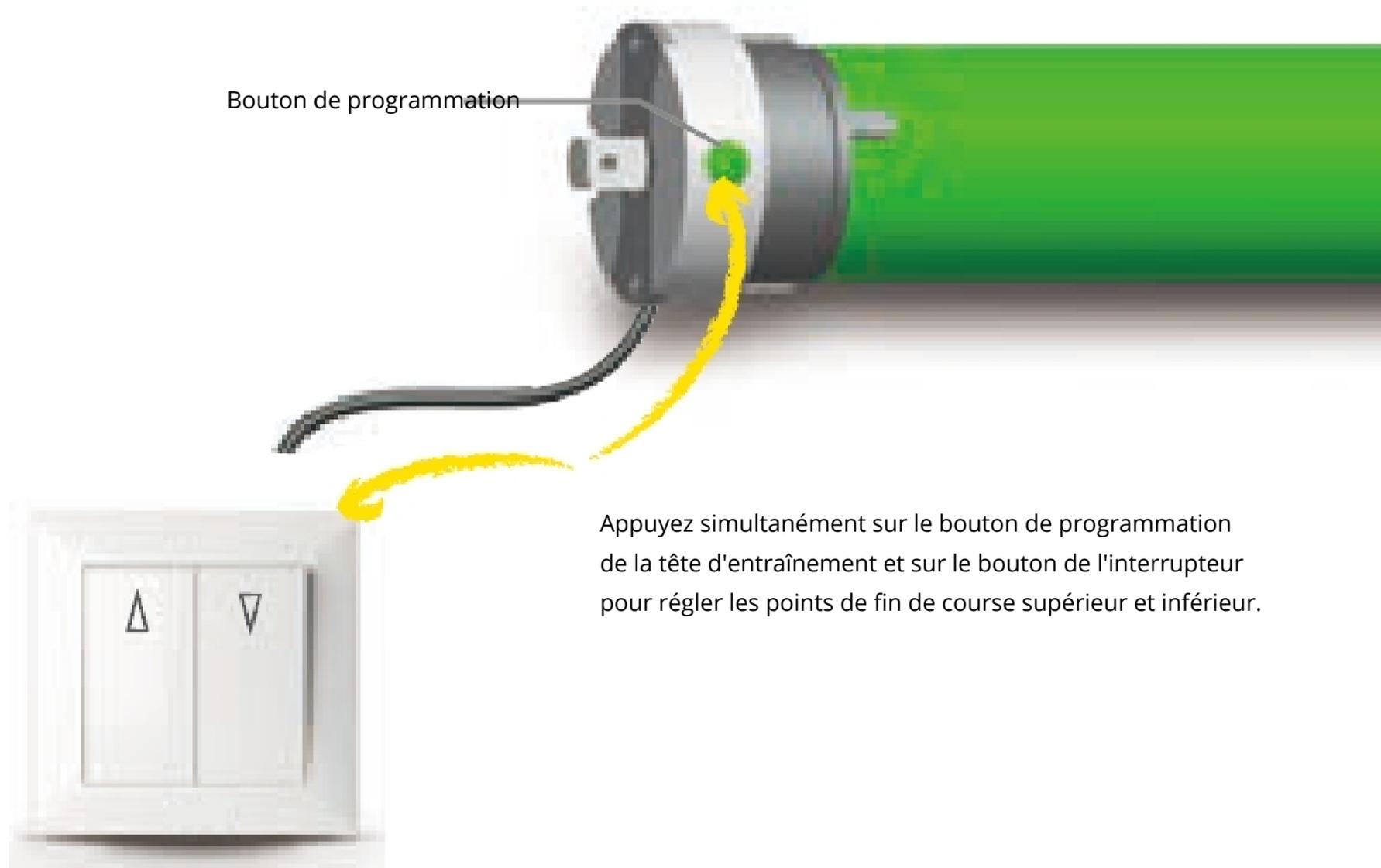
## RÉGLAGE DES FINS DE COURSE

Le réglage des positions finales peut être effectué soit à l'aide du bouton sur la tête d'entraînement, soit à l'aide d'un câble de réglage spécial (en option).

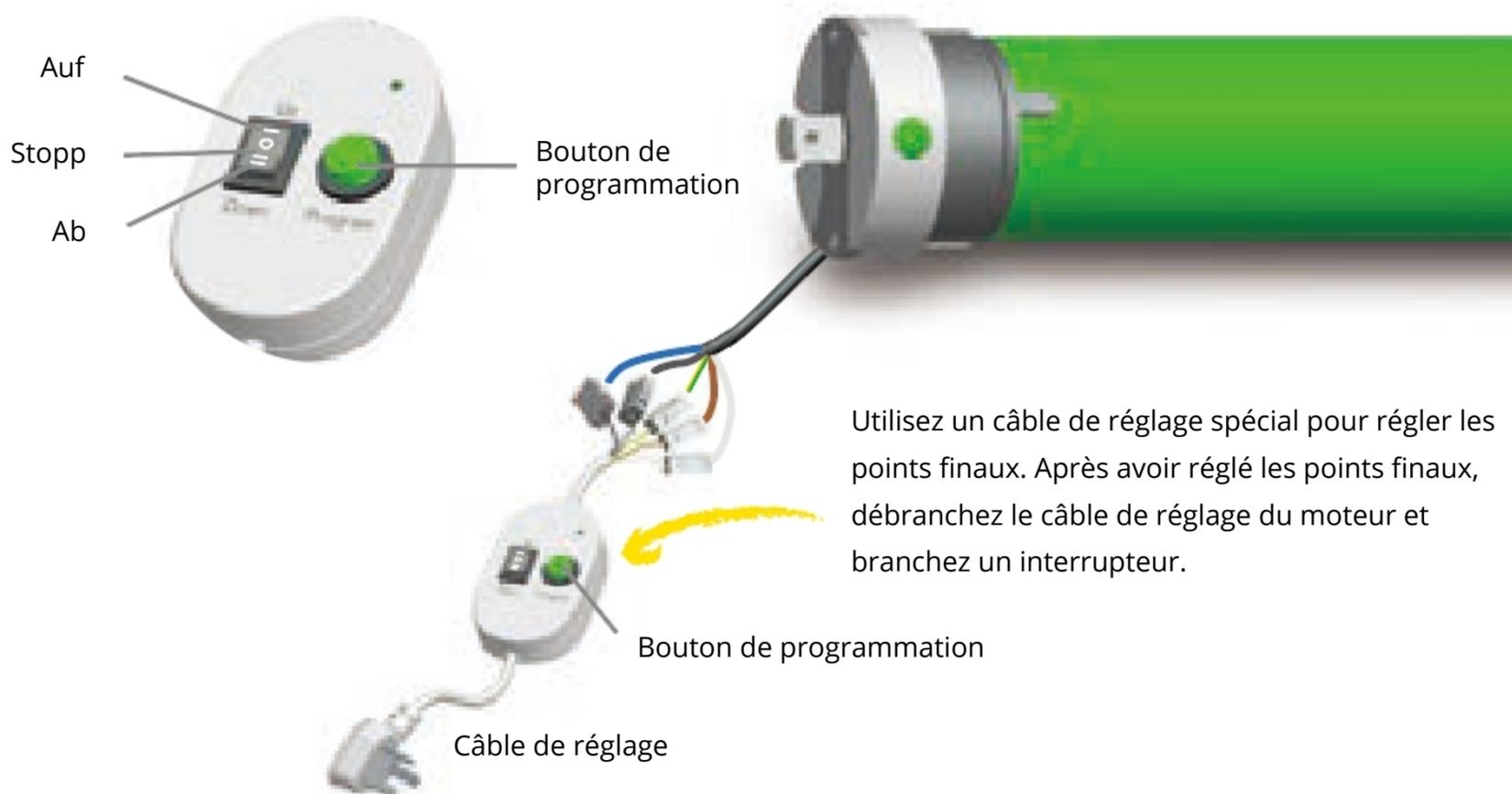
La position finale supérieure doit être réglée en premier.

Avant de commencer à régler automatiquement les butées, assurez-vous qu'aucune autre butée n'a été enregistrée dans la mémoire du servomoteur. Sinon, il faut d'abord effacer les butées.

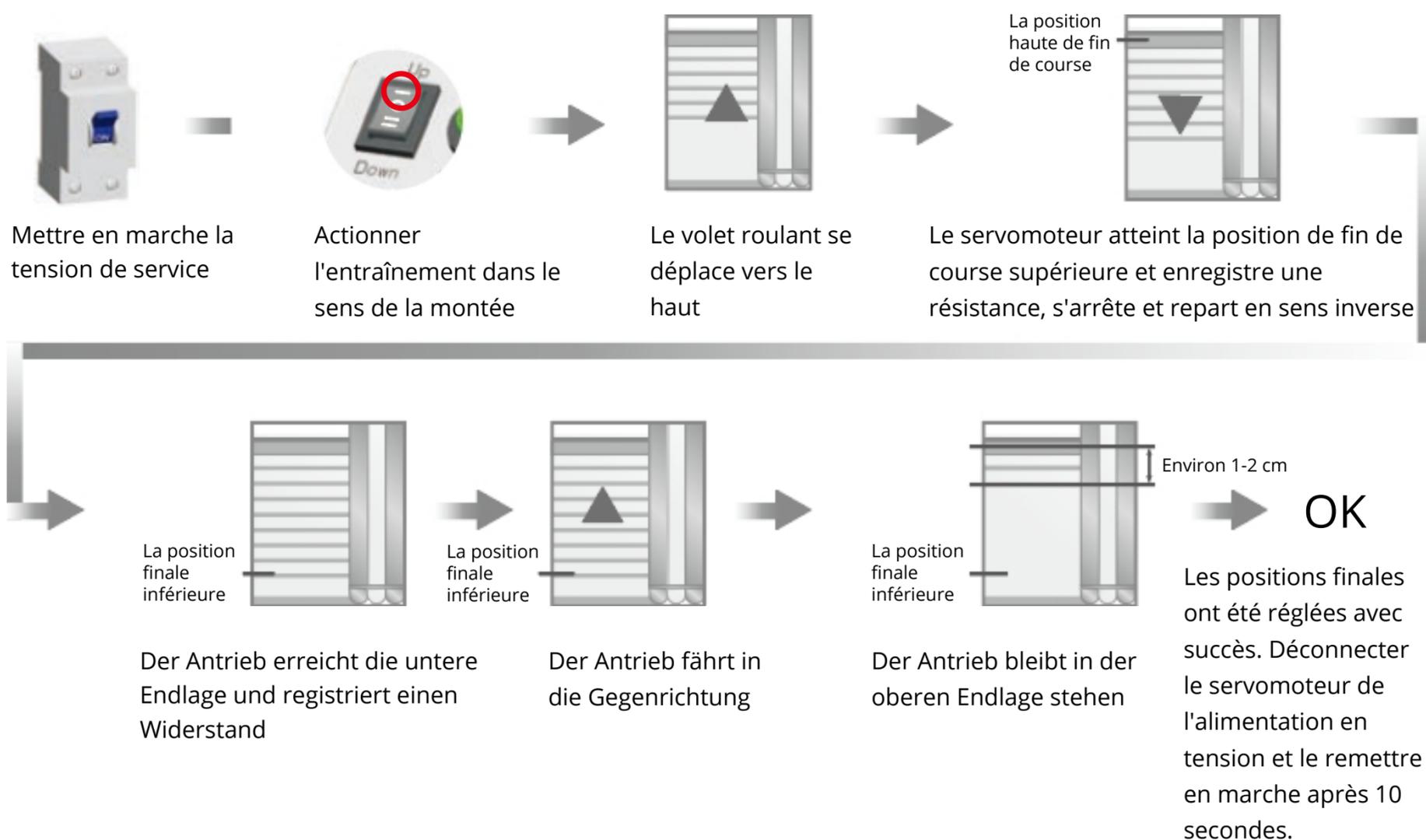
### RÉGLAGE DES FINS DE COURSE AVEC LE BOUTON DE LA TÊTE D'ENTRAÎNEMENT



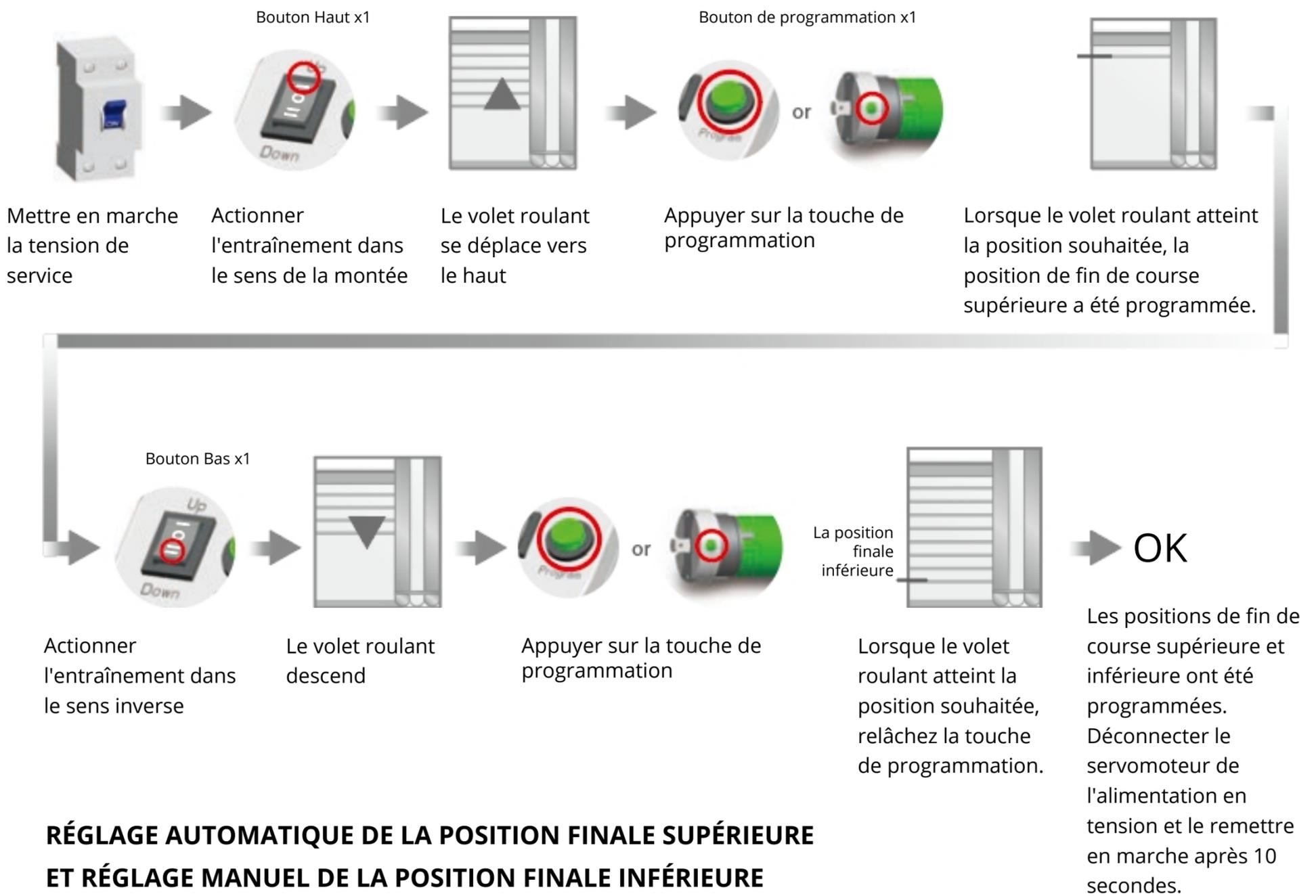
## RÉGLAGE DES POSITIONS FINALES AVEC LE CÂBLE DE RÉGLAGE (EN OPTION)



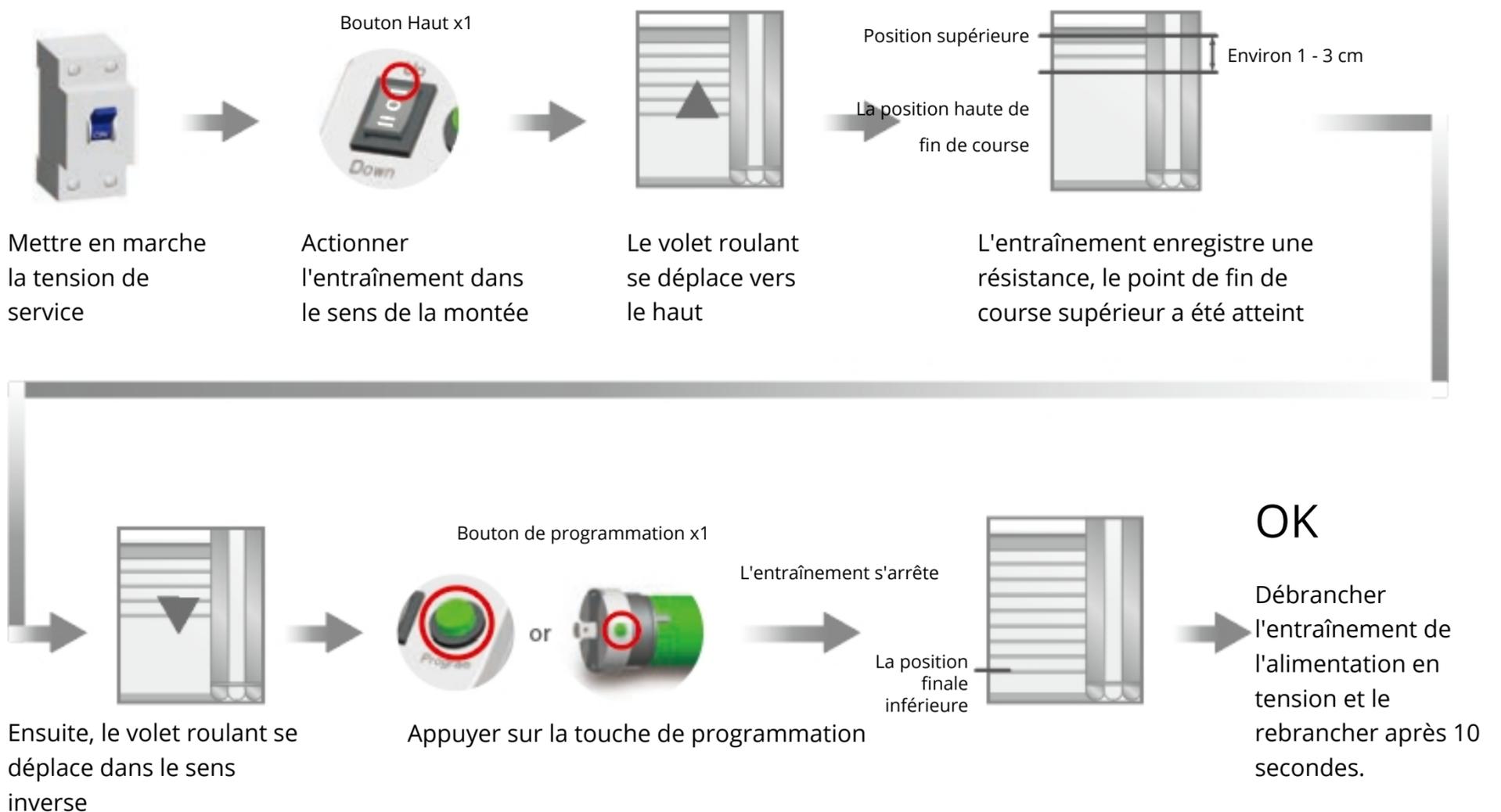
## RÉGLAGE AUTOMATIQUE DES FINS DE COURSE



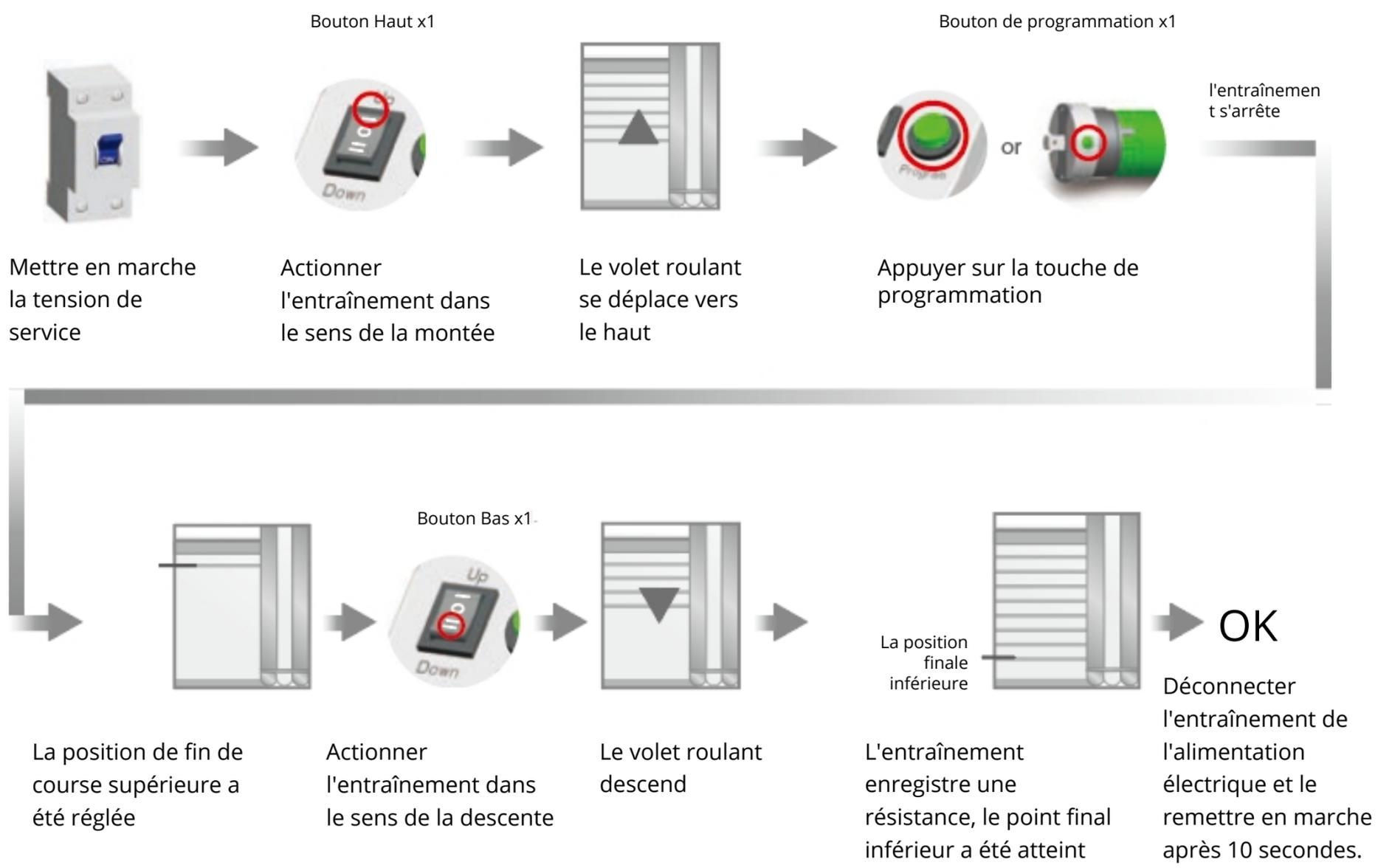
## RÉGLAGE MANUEL DES POSITIONS EXTRÊMES INFÉRIEURE ET SUPÉRIEURE



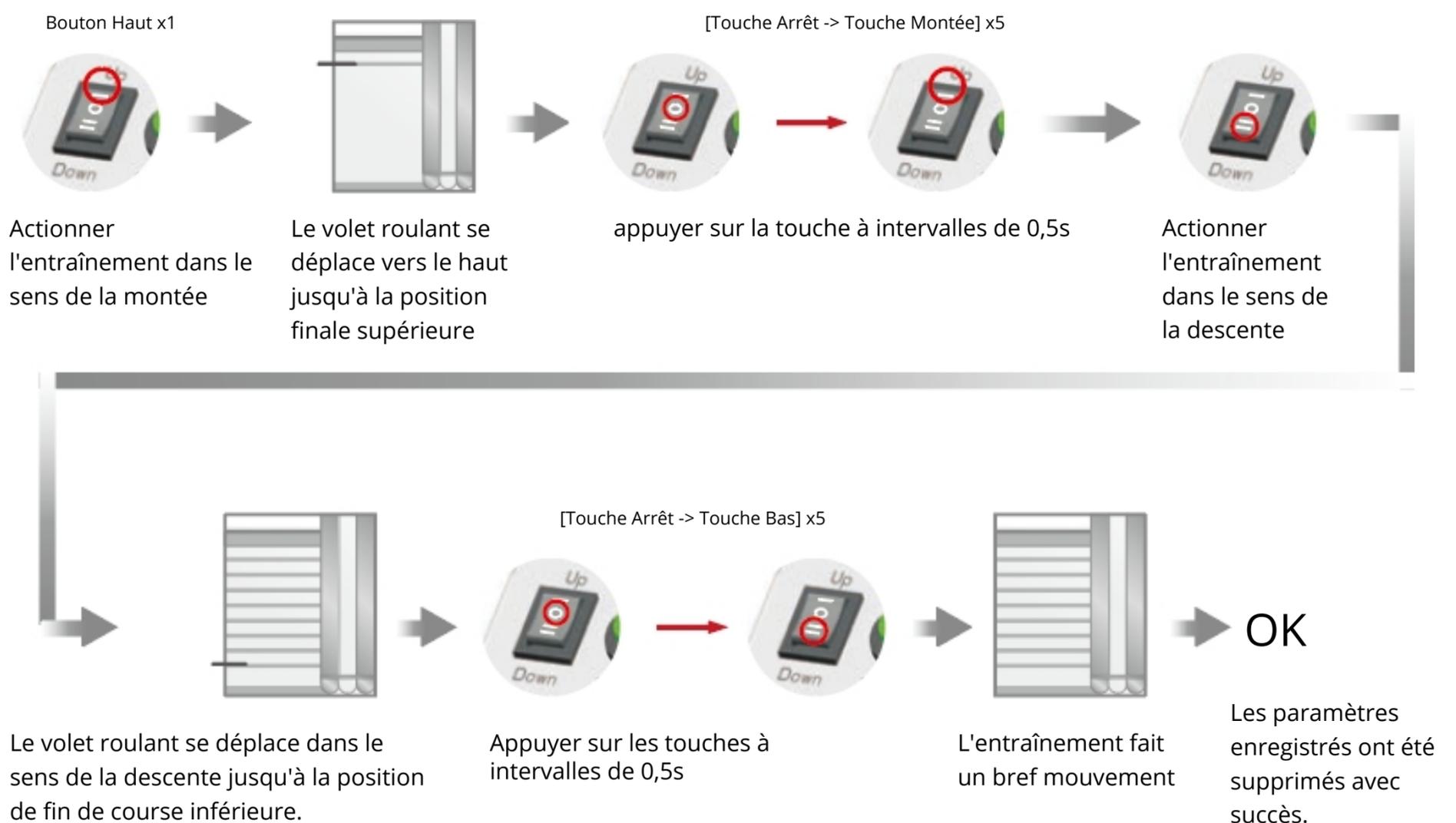
## RÉGLAGE AUTOMATIQUE DE LA POSITION FINALE SUPÉRIEURE ET RÉGLAGE MANUEL DE LA POSITION FINALE INFÉRIEURE



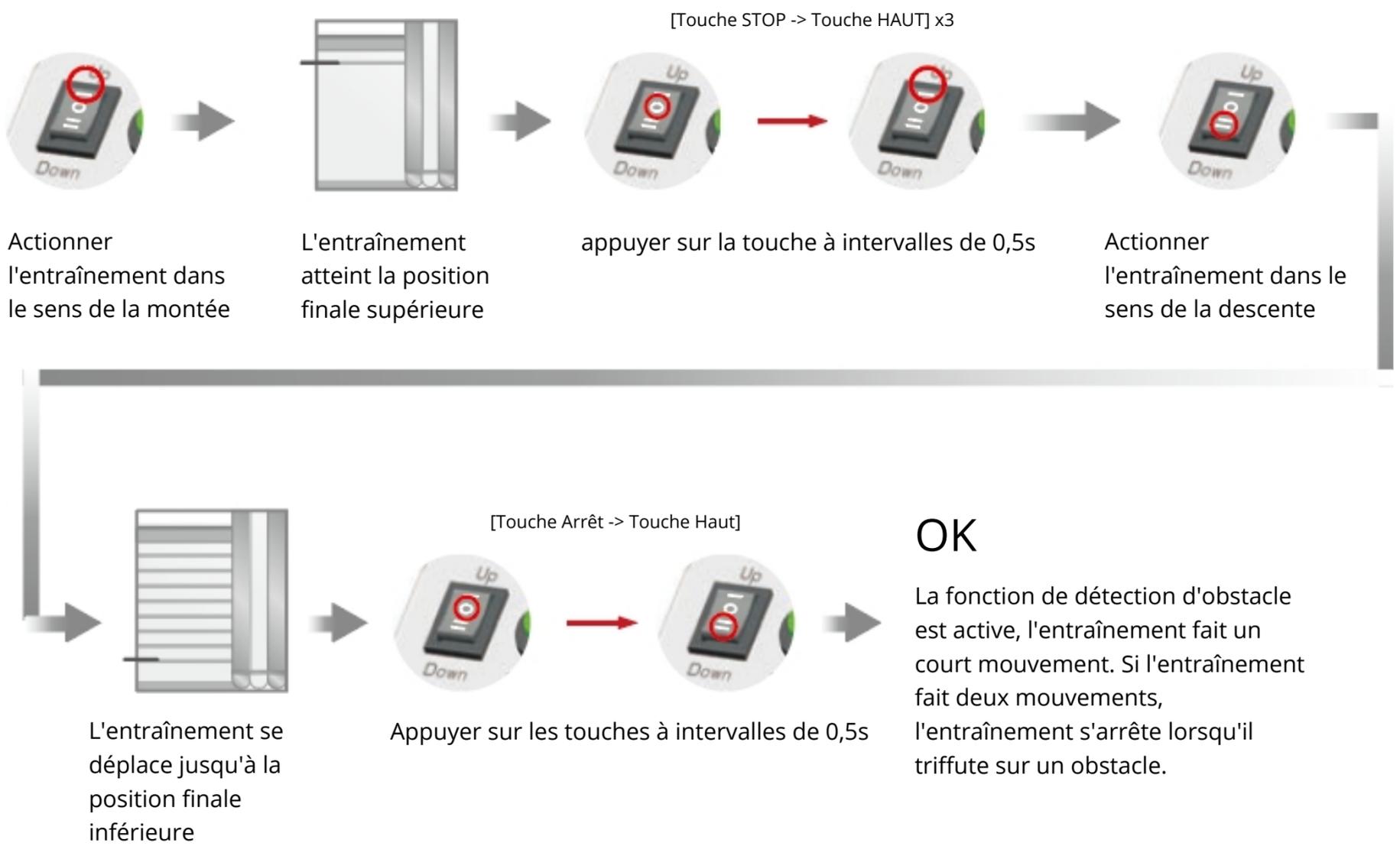
## RÉGLAGE MANUEL DE LA POSITION FINALE SUPÉRIEURE ET RÉGLAGE AUTOMATIQUE DE LA POSITION FINALE INFÉRIEURE



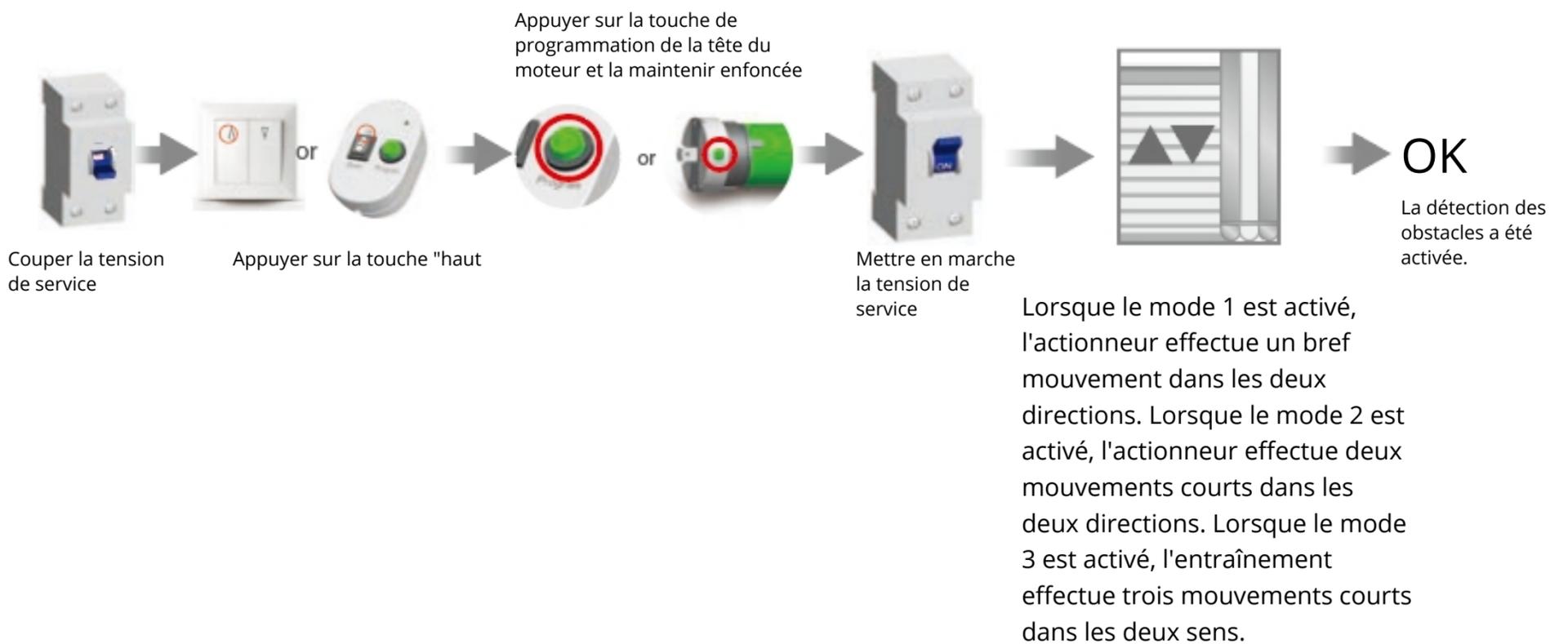
## EFFACEMENT DES FINS DE COURSE (RETOUR AUX RÉGLAGES D'USINE)



## FONCTIONNEMENT DU RETOUR AUTOMATIQUE APRÈS AVOIR RENCONTRÉ UN OBSTACLE



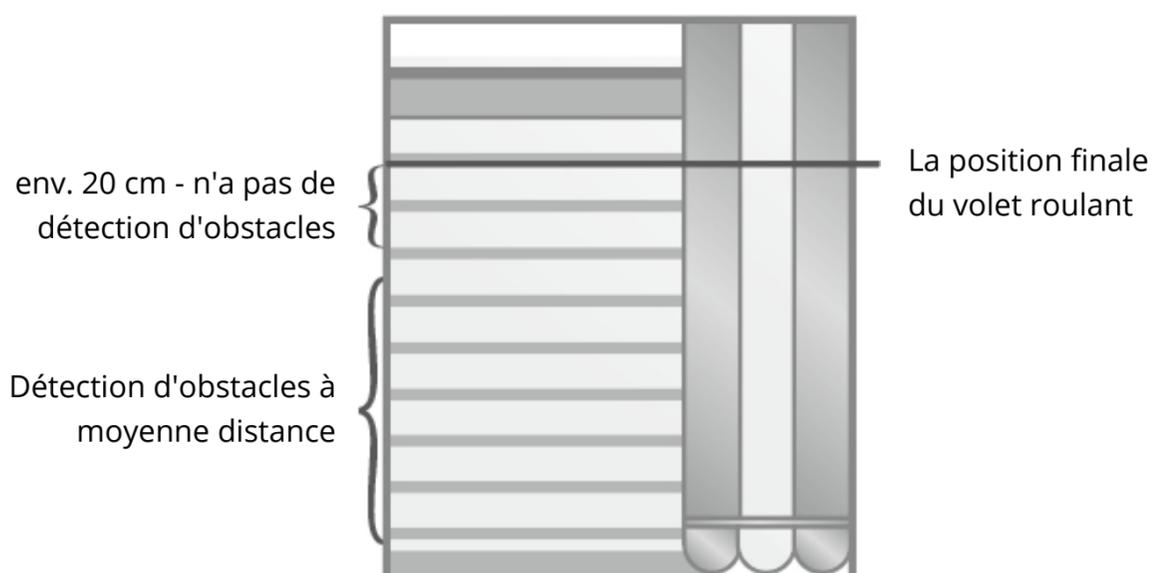
## CHANGEMENT DE MODE DE DÉTECTION DES OBSTACLES



## TROIS TYPES DE MODE DE RÉACTION DE LA DÉTECTION DES OBSTACLES

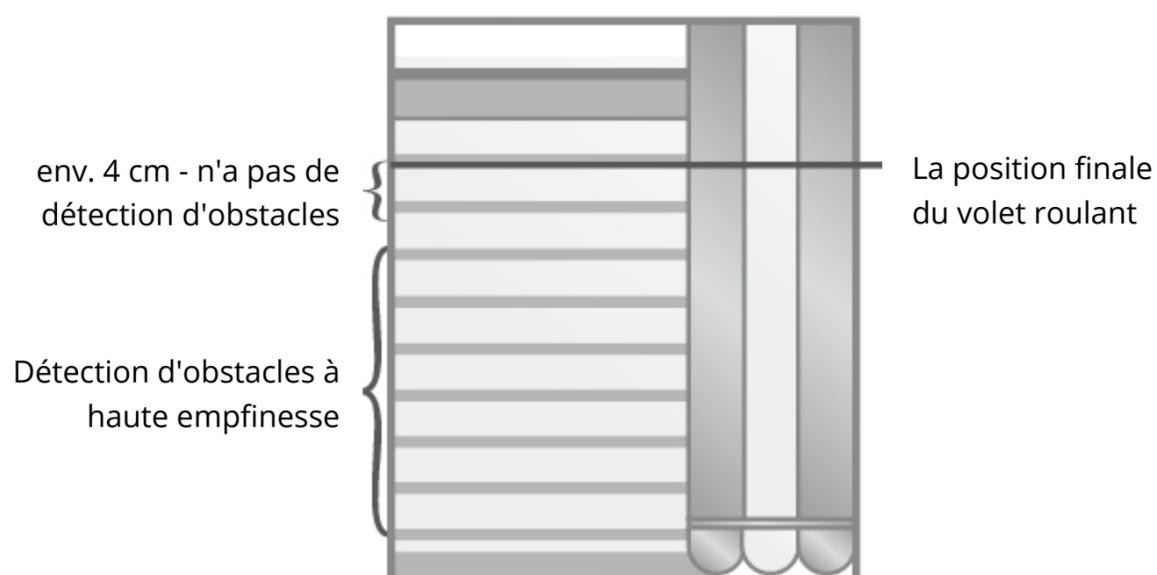
### MODE 1

Ce mode est réglé en usine et signifie une empfinesse moyenne.



### MODE 2

Ce mode signifie une empfiance maximale.



### MODE 3

Ce mode implique une empfiance minimale.

