

# P5...R40

## Modèle : B01

### **fr** Instructions de montage et d'utilisation

## Moteur de volet roulant avec émetteur-récepteur radio intégré

Informations importantes pour:

• l'installateur / • l'électricien / • l'utilisateur

À transmettre à la personne concernée!

L'original de cette notice doit être conservée par l'utilisateur.



## Sommaire

|   |    |
|---|----|
| Généralités.....  | 3  |
| Garantie.....   | 4  |
| Consignes de sécurité.....  | 4  |
| Remarques pour l'utilisateur.....   | 4  |
| Remarques pour le montage et la mise en service.....                              | 4  |
| Utilisation conforme.....   | 6  |
| Montage et démontage du câble de connexion enfichable.....                        | 7  |
| Montage du câble de connexion enfichable.....                                     | 7  |
| Démontage du câble de connexion enfichable pour moteurs tubulaires Ø35.....       | 7  |
| Démontage du câble de connexion enfichable pour moteurs tubulaires Ø45 / Ø58..... | 8  |
| Montage.....  | 8  |
| Montage du moteur.....  | 8  |
| Démontage du tenon.....   | 9  |
| Roues pour détection d'obstacles.....   | 9  |
| Montage de la roue avec dispositif de blocage.....                                | 9  |
| Montage de la roue avec raccord vissé.....  | 10 |
| Sécurisation du moteur contre tout désaxement.....                                | 10 |
| Raccordement de la roue avec l'arbre d'enroulement Ø35 + Ø45.....                 | 10 |
| Montage du moteur dans l'arbre.....   | 10 |
| Préparation à la mise en service.....   | 12 |
| Contrôle de l'affectation du sens de rotation.....                                | 13 |
| Acquittement du moteur.....   | 13 |
| Réglages des positions de fin de course et configurations.....                    | 14 |
| Détection d'obstacles.....  | 14 |
| Élimination.....  | 15 |
| Maintenance.....  | 15 |
| Caractéristiques techniques Ø35.....  | 15 |
| Caractéristiques techniques Ø45.....  | 15 |
| Que faire si.....   | 16 |
| Exemple de raccordement.....  | 17 |
| Déclaration de conformité.....  | 18 |

## Généralités

Ces moteurs tubulaires sont des équipements de qualité supérieure présentant les caractéristiques suivantes :

- Optimisés pour les applications de volets roulants
- Ils peuvent être utilisés avec tous les émetteurs KNX appropriés
- Commande individuelle, de groupe ou centrale par radio
- Pas de câblage pour relier le commutateur ou une commande à relais
- Possibilité de combiner librement le moteur et les émetteurs adaptés
- Réglage simple des fins de course via l'émetteur
- Installation possible sans butée (du point supérieur au point inférieur)
- Réglage de deux positions intermédiaires à choisir librement
- Création flexible de groupes par radio, modifiable à tout moment sans opération de montage
- La fonction de mémorisation intégrée permet de programmer en toute simplicité jusqu'à deux horaires de commutation, avec répétition quotidienne
- Reconnaissance automatique de la position de fin de course inférieure en cas d'utilisation d'attaches souples avec « la roue du dispositif de détection des obstacles »
- Reconnaissance automatique des positions de fin de course grâce à un système électronique intelligent lors de l'utilisation de systèmes de butée
- Détection des obstacles même en cas d'utilisation de verrous (blocages des axes)
  - Enclenchement sûr du verrou
  - Une légère pression exercée sur le tablier du volet roulant rend le soulèvement et la prise par le dessous plus difficiles
  - Conviennent pour les lames rigides en aluminium, en acier et en bois
- Pas d'ajustement ultérieur des fins de course : Lors de l'utilisation d'un système de butées, les changements de tablier/toile sont compensés automatiquement.
- Reconnaissance de couple dans le sens Montée lorsque le tablier du volet roulant est bloqué ou gelé permettant de prévenir l'endommagement de ce dernier
- Réglage de la sécurité antigel possible en position de fin de course supérieure
- Sollicitation considérablement réduite des butées et du tablier/de la toile
- Fonctionnement respectueux de l'installation et du moteur permettant d'accroître leur durée de vie
- Pour câble de connexion enfichable
- Fonction de moustiquaire

Veuillez respecter la présente notice de montage et d'utilisation pour l'installation ainsi que pour le réglage de l'appareil.

La date de fabrication est composée des quatre premiers chiffres du numéro de série.

Les chiffres 1 et 2 indiquent l'année et les chiffres 3 et 4 la semaine calendaire.

Exemple : Semaine calendaire 24 de l'année 2012

|               |           |
|---------------|-----------|
| N° de série : | 1224XXXXX |
|---------------|-----------|

### Explication des pictogrammes

|   |                  |  |
|---|------------------|--|
|  | <b>PRUDENCE</b>  | PRUDENCE signale un risque pouvant entraîner des blessures s'il n'est pas évité. |
|   | <b>ATTENTION</b> | ATTENTION signale des mesures à prendre pour éviter des dommages matériels.      |
|  |                  | Indique des conseils d'utilisation et autres informations utiles.                |



## Garantie

Toute modification du moteur et toute installation inappropriée allant à l'encontre de cette notice et de nos autres consignes peuvent causer des blessures corporelles graves ou représenter un risque pour la santé des utilisateurs, par ex. des contusions. C'est pourquoi, toute modification de la construction ne peut être effectuée qu'après nous en avoir informés et après obtention de notre accord. Nos consignes, notamment celles mentionnées dans la présente notice de montage et d'utilisation, doivent être respectées impérativement.

Toute modification des produits allant à l'encontre de leur utilisation conforme n'est pas autorisée.

Lorsqu'ils utilisent nos produits, les fabricants des produits finis et les installateurs doivent impérativement tenir compte et respecter toutes les dispositions légales et administratives nécessaires, en particulier les dispositions relatives à la compatibilité électromagnétique actuellement en vigueur, notamment en ce qui concerne la production du produit fini, l'installation et le service clientèle.

## Consignes de sécurité

Les consignes de sécurité et avertissements suivants ont pour but de prévenir les risques et d'éviter les dommages corporels et matériels.

### Remarques pour l'utilisateur

#### Remarques générales

- Tous les travaux et toutes les autres activités, y compris les travaux de maintenance et de nettoyage, réalisés sur les installations électriques et l'installation même, doivent être effectués uniquement par des personnes qualifiées, notamment des électriciens spécialisés.
- Ces appareils peuvent être utilisés par des enfants à partir de 8 ans et par des personnes dont les facultés physiques, sensorielles ou mentales sont diminuées ou qui manquent d'expérience et/ou de connaissances, dans la mesure où ils/elles sont surveillés ou bien si l'emploi sûr de l'appareil leur a été enseigné et qu'ils/elles ont compris les risques en découlant. Les enfants ne doivent pas jouer avec l'appareil.
- Le niveau d'usure et de détérioration des installations doit être régulièrement contrôlé par une personne qualifiée.
- N'utilisez pas les installations si une réparation ou un réglage est nécessaire.
- Surveillez les installations lorsqu'elles sont en mouvement et éloignez les personnes jusqu'à ce qu'elles soient complètement fermées.
- Observez la zone de danger de l'installation pendant le fonctionnement.
- Déconnectez l'installation de l'alimentation électrique lorsque des opérations d'entretien, telles que le nettoyage des vitres, sont en cours dans le voisinage.
- Veillez à conserver une distance suffisante (au moins 40 cm) entre les pièces mobiles et les objets avoisinants.



#### Prudence

#### Consignes de sécurité à respecter pour éviter les blessures graves

- **Éliminez ou sécurisez les points d'écrasement et de cisaillement.**

### Remarques pour le montage et la mise en service

#### Remarques générales

- Les consignes de sécurité de la norme EN 60335-2-97 doivent être respectées. Notez que ces consignes de sécurité ne sont en aucun cas exhaustives car cette norme ne peut recenser toutes les sources de danger. Par exemple, la construction du produit motorisé, le comportement du moteur lorsqu'il est installé ou l'application du produit fini dans le domaine d'utilisation de l'utilisateur final ne peuvent pas être pris en compte par le fabricant du moteur.  
Pour toute question ou en cas d'incertitude concernant les consignes de sécurité mentionnées dans la norme, adressez-vous au fabricant du produit partiel ou du produit fini correspondant.
- Respectez toutes les normes et prescriptions en vigueur pour l'installation électrique.

- Tous les travaux et toutes les autres activités, y compris les travaux de maintenance et de nettoyage, réalisés sur les installations électriques et l'installation même, doivent être effectués uniquement par des personnes qualifiées, notamment des électriciens spécialisés.
- Seuls les pièces de rechange, les outils et les dispositifs accessoires autorisés par le fabricant du moteur doivent être utilisés.  
En utilisant des produits tiers non agréés ou en modifiant l'installation et ses accessoires, vous mettez en danger votre sécurité et celle de tiers ; c'est pourquoi l'utilisation de produits d'autres marques non agréés ou les modifications pour lesquelles nous n'avons pas été concertés et que nous n'avons pas permises ne sont pas autorisées. Nous déclinons toute responsabilité pour les dommages dus au non-respect de cette consigne.
- Montez les dispositifs de commande à portée de vue du produit motorisé, mais éloignés des pièces mobiles, à une hauteur supérieure à 1,5 m.
- Les dispositifs de commande fixes doivent être installés de manière visible.
- Les caractéristiques du produit motorisé doivent être compatibles avec le couple assigné et la durée de fonctionnement assignée.  
Vous trouverez les caractéristiques techniques (couple nominal, durée de fonctionnement) sur la plaque signalétique du moteur tubulaire.
- Les pièces mobiles du moteur doivent être montées à plus de 2,5 m du sol ou de tout autre plan donnant accès au moteur.
- Réglez/Programmez correctement les positions de fin de course après la mise en service pour garantir le fonctionnement sûr de l'installation.
- Les moteurs équipés d'un câble H05VV-F ne doivent être installés qu'en intérieur.
- Les moteurs équipés d'un câble de connexion H05RR-F, S05RN-F ou 05RN-F peuvent être utilisés en extérieur et en intérieur.
- Pour la mise du moteur dans l'axe, utilisez exclusivement les composants figurant dans le catalogue d'accessoires mécaniques en vigueur du fabricant du moteur. Montez-les conformément aux indications du fabricant.
- Lorsque le moteur pour tabliers/toiles est installé dans une zone indiquée spécifiquement (par ex. issues de secours, zones dangereuses, zones de sécurité), respectez toutes les normes et prescriptions en vigueur correspondantes.



### **Prudence**

#### **Consignes de sécurité à respecter pour éviter les blessures graves**

- **Pendant le fonctionnement des installations et appareils électriques ou électroniques, certains composants, tels que le bloc d'alimentation, sont soumis à une tension électrique dangereuse. Toute intervention par des personnes non qualifiées ou tout non-respect des avertissements peut causer des blessures corporelles ou des dommages matériels.**
- **Prudence lors de tout contact avec le moteur tubulaire. Celui-ci peut en effet chauffer pendant le fonctionnement pour des raisons liées à sa technologie.**
- **Avant d'installer la motorisation, enlevez tous les câbles inutiles et mettez hors service tout équipement qui n'est pas nécessaire pour un fonctionnement motorisé.**
- **Éliminez ou sécurisez les points d'écrasement et de cisaillement.**
- **Lors de l'installation du moteur, prévoyez un système de coupure du réseau sur tous les pôles avec une largeur d'ouverture de contact d'au moins 3 mm par pôle (EN 60335).**
- **En cas d'endommagement du câble secteur du moteur, remplacez ce dernier par un câble du même type disponible auprès du fabricant du moteur.**



## Attention

### Consignes de sécurité à respecter pour éviter les dommages matériels.

- **Veillez à conserver une distance suffisante entre les pièces mobiles et les objets avoisinants.**
- **Ne transportez jamais le moteur par le câble de connexion.**
- **Assurez-vous de la fixation sûre des raccords encliquetables et des vis des supports.**
- **Assurez-vous que rien ne frotte sur le moteur tubulaire comme, par ex. les attaches du tablier/de la toile, des vis.**

## Utilisation conforme

Le type de moteur tubulaire décrit dans la présente notice est exclusivement destiné au fonctionnement d'installations de volets roulants. Ce type de moteur tubulaire est compatible avec la gamme de commandes B-Tronic et les commandes appropriées avec radio KNX bidirectionnelle.

Outre la fixation par attache rigide, ce type de moteur tubulaire est compatible avec d'autres verrous mécaniques (notamment de Zurfluh-Feller, Simu, GAH Alberts ou Deprat). Ces systèmes sont reconnus automatiquement.

Si les attaches ou la lame supérieure sont vissées ou rivées sur l'axe, il est nécessaire de paramétrer un point pour la position de fin de course inférieure.

Pour les applications de protection solaire, veuillez employer exclusivement les types de moteurs tubulaires conçus à cet effet.

Ce type de moteur tubulaire est conçu pour être utilisé dans des installations individuelles (un moteur par axe).

Ce type de moteur tubulaire ne doit pas être utilisé dans une atmosphère explosive.

Le câble de connexion ne doit pas être utilisé pour transporter le moteur. Pour ce faire, utilisez toujours le tube du moteur.

Toutes les autres applications, utilisations et modifications ne sont pas autorisées pour des raisons de sécurité dans le but de protéger l'utilisateur et les tiers car elles pourraient entraver la sécurité de l'installation et ainsi présenter un risque de dommages corporels et matériels. Le fabricant du moteur décline toute responsabilité pour les dommages dus au non-respect de cette consigne.

Les indications de cette notice d'utilisation doivent être impérativement respectées lors du fonctionnement de l'installation ou de sa réparation. Le fabricant du moteur décline toute responsabilité pour les dommages dus à une utilisation inappropriée.

## Attention

**N'utilisez des verrous que si les lames du volet roulant sont suffisamment rigides. En position fermée, le tablier ne doit pas dépasser des coulisses. Dans le cas contraire, l'articulation située entre les deux lames supérieures risque d'être trop fortement sollicitée et de s'endommager.**

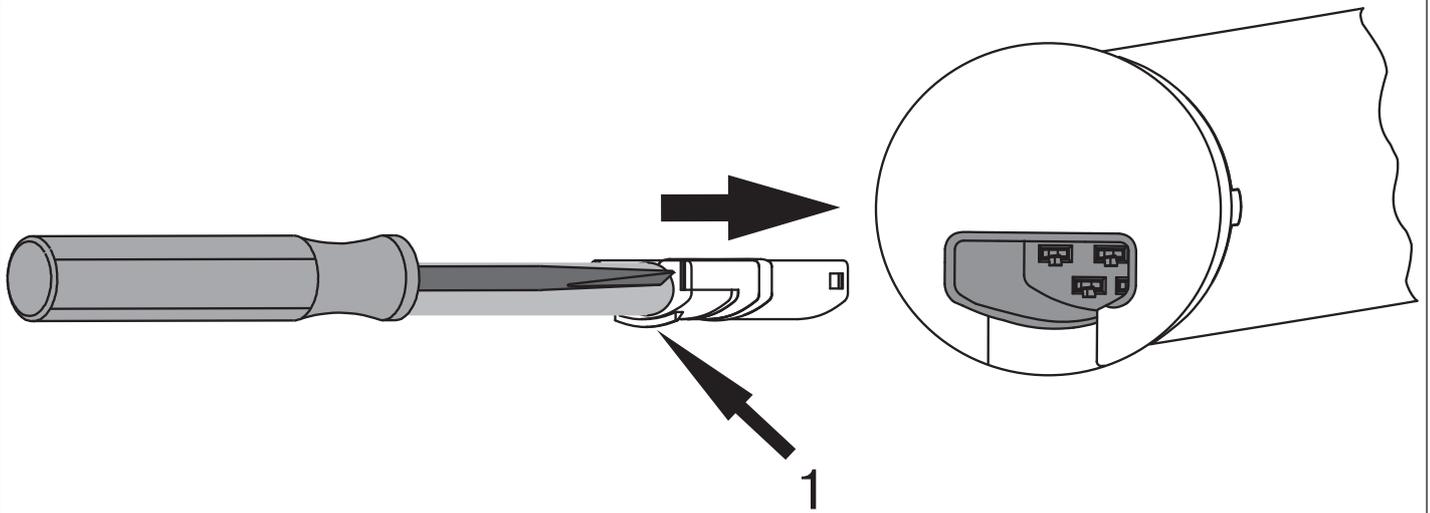
## Montage et démontage du câble de connexion enfichable

### Montage du câble de connexion enfichable

Veillez à **couper la tension** du câble de connexion puis insérez-le dans la tête du moteur jusqu'à ce que vous entendiez l'ergot du moteur s'enclencher. Le cas échéant, utilisez un tournevis plat pour pouvoir enfoncer l'embout plus loin. Placez le tournevis dans l'une des deux fentes prévues à cet effet sur le connecteur.

Contrôlez l'enclenchement.

**G+plug**



1 = ergot

### Démontage du câble de connexion enfichable pour moteurs tubulaires Ø35



**Prudence**

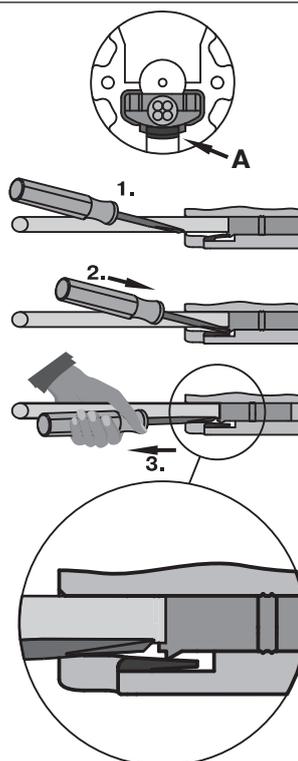
**Coupez l'alimentation électrique avant de démonter le câble de connexion.**

Pour les moteurs dont le diamètre est de Ø 35, insérez un tournevis plat adapté à mi-chemin entre l'ergot et la languette d'arrêt, de manière à ce que cette dernière libère l'ergot du connecteur.

À présent, vous pouvez extraire simultanément le câble de connexion et le tournevis plat.

Ø35

**G+plug**



A = Languette d'arrêt



**BECKER**

## Démontage du câble de connexion enfichable pour moteurs tubulaires Ø45 / Ø58



### Prudence

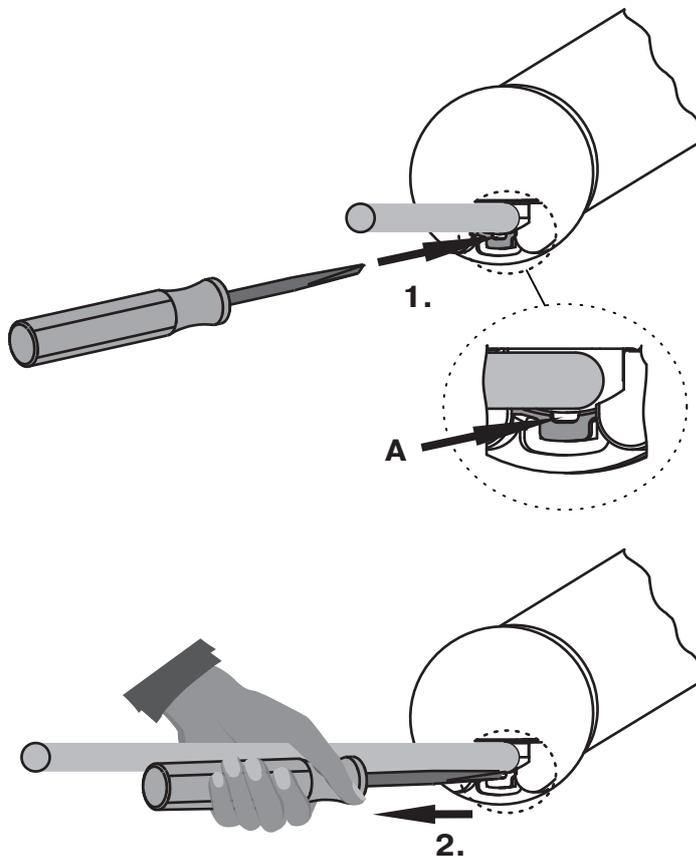
**Coupez l'alimentation électrique avant de démonter le câble de connexion.**

Pour les moteurs dont le diamètre est de Ø45 / Ø58, insérez un tournevis plat adapté à mi-chemin jusqu'à la butée dans l'orifice de l'étrier enfichable, de manière à ce que ce dernier libère l'ergot du connecteur.

À présent, vous pouvez extraire simultanément le câble de connexion et le tournevis plat.

Ø45 / Ø58

**C+plug**



A = Étrier enfichable

## Montage

### Montage du moteur

#### Attention

**Pour l'accouplement du moteur avec l'arbre utilisez exclusivement les composants figurant dans le catalogue d'accessoires mécaniques en vigueur du fabricant du moteur.**

L'installateur doit s'assurer au préalable que la maçonnerie ou le système à motoriser sont suffisamment solides (couple du moteur plus poids du tablier/de la toile).



#### Prudence

**Les raccordements électriques ne doivent être effectués que par un électricien spécialisé. Coupez et sécurisez l'alimentation électrique avant le montage. Veuillez remettre les informations de raccordement ci-jointes à l'électricien chargé des travaux.**

**Ces moteurs ne peuvent pas être utilisés avec des éléments de commutation traditionnels (commutateurs, minuteries, etc.).**

**Si le tablier du volet roulant doit venir contre la butée supérieure, respectez les consignes suivantes : le tablier du volet roulant doit être sécurisé contre le retour dans le coffre par des butées d'arrêt ou par une lame finale coudée. Avec les éléments pré-assemblés, nous recommandons l'emploi de butées cachées dans les coulisses.**



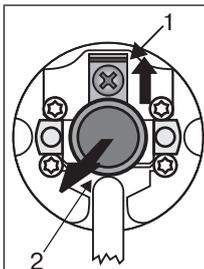
Déterminez l'encombrement latéral (M) en mesurant la tête du moteur et le support mural. Pour obtenir la longueur (L) de l'axe, soustrayez l'encombrement latéral (M) et l'embout (G) à la dimension intérieure du coffre (X) :  $L = X - M - G$ .  
L'encombrement latéral (M) peut varier suivant la combinaison moteur-support mural.

Fixez ensuite le support mural et l'embout. Veillez à ce que l'axe forme un angle droit avec le mur et à ce que le système monté offre un jeu axial suffisant.

### Attention

**En cas d'utilisation de verrous, il est nécessaire d'employer des supports fermés. Volet roulant fermé, le moteur tubulaire pousse le tablier vers le bas pour rendre difficile tout soulèvement ou prise par le bas. Utilisez uniquement des tabliers suffisamment solides, par exemple en aluminium, en acier ou en bois. Pour éviter tout endommagement du tablier, celui-ci doit coulisser sur toute la hauteur dans des coulisses.**

### Démontage du tenon



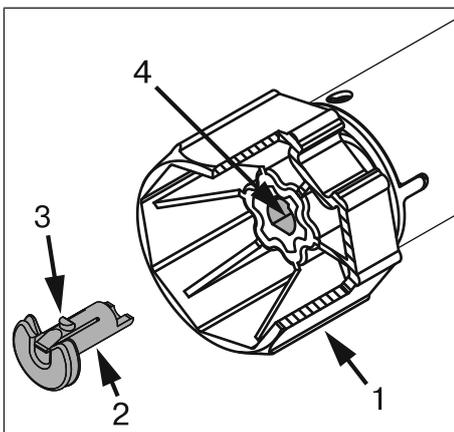
Le tenon (2) s'enclenche automatiquement lors de son insertion. Pour démonter le tenon (2), poussez la plaque de sécurité (1) vers le haut et retirez le tenon (2).

### Roues pour détection d'obstacles



**Si vous souhaitez utiliser la « détection d'obstacles », vous devez utiliser la « roue pour détection d'obstacles ».**

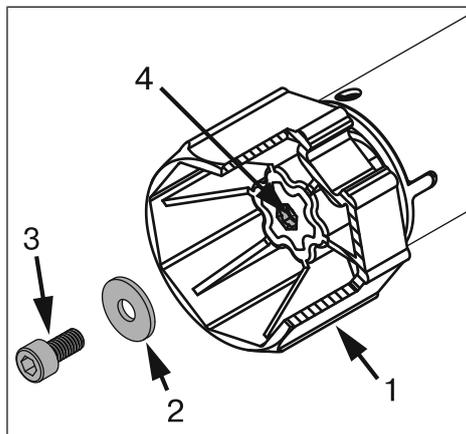
### Montage de la roue avec dispositif de blocage



Posez la roue (1) sur le tube de sortie du moteur tubulaire. La position d'insertion du dispositif de blocage de la roue (2) est imposée par sa forme. Veillez à ce que l'ergot (3) soit correctement enclenché quand vous introduisez le dispositif de blocage de la roue (2) dans le perçage (4). Un clic doit être perceptible. Tirez sur la roue (1) pour vous assurer que le dispositif de blocage est correctement fixé.

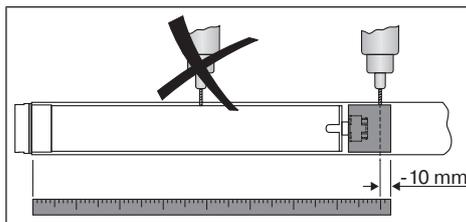


## Montage de la roue avec raccord vissé



Posez la roue (1) sur le tube de sortie du moteur tubulaire. Pour le montage, utilisez une vis M6x12 (3) avec la rondelle correspondante (2) et un arrêt de vis adapté. Perçage fileté (4)

## Sécurisation du moteur contre tout désaxement



Nous recommandons de visser la roue avec l'arbre pour sécuriser le moteur contre tout désaxement.

### Attention

**Lors du perçage de l'arbre d'enroulement, veillez à ne jamais percer dans la zone du moteur tubulaire !**

## Raccordement de la roue avec l'arbre d'enroulement Ø35 + Ø45

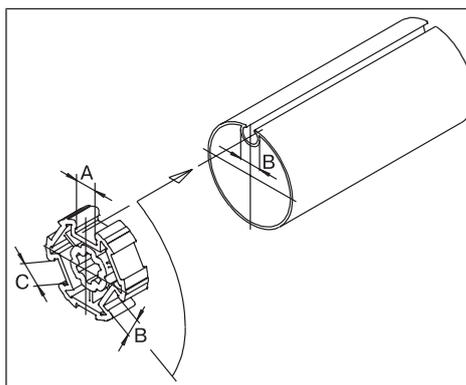
| Dimension du moteur [mm] | Ø de l'axe [mm]   | Couple maxi. [Nm] | Vis de fixation pour roues (4 unités) |
|--------------------------|---|-------------------|---------------------------------------|
| Ø 35                     | Roue en plastique 40 mm                                       | 13                | Vis à tôle<br>Ø 4,8 x 9,5 mm          |
| Ø 45                     | Roue en plastique 50 - 70 mm                                  | 25                | Vis à tôle<br>Ø 4,8 x 9,5 mm          |
| Ø 45                     | Roue en plastique 50 - 85 mm<br>pour la détection d'obstacles | 40                | Vis à tôle<br>Ø 4,8 x 9,5 mm          |
| Ø 45                     | Roue coulée sous pression 50 - 85 mm                          | 50                | Vis à tôle<br>Ø 4,8 x 9,5 mm          |

Nous recommandons de visser également l'embout sur l'axe.

### Attention

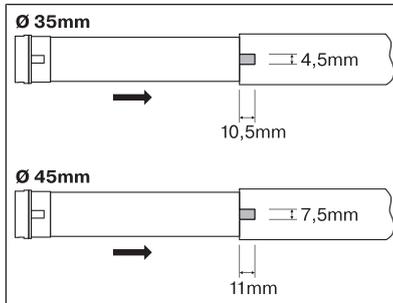
**Ne cognez jamais sur le moteur tubulaire et veillez à ne pas le laisser tomber lors de son introduction dans l'axe ! Le tablier ne peut être fixé qu'au moyen d'attaches ou de verrous.**

## Montage du moteur dans l'arbre



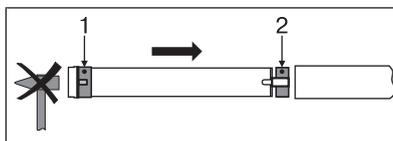
### Arbres à profil :

Avec certaines roues, il est possible de compenser les tolérances de largeur de la rainure de plusieurs arbres d'entraînement en tournant la roue pour l'amener dans une autre rainure. Ces rainures ont des dimensions différentes et permettent un montage bien ajusté du moteur.



#### Arbres ronds :

Retirez d'abord le tube côté moteur pour pouvoir insérer la came de la couronne dans l'arbre. La came de la couronne ne doit pas avoir de jeu par rapport à l'arbre.

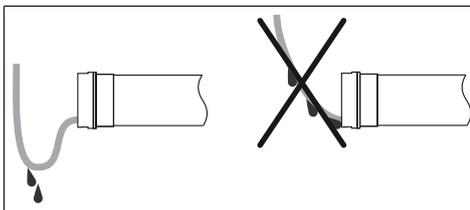


Montez le moteur tubulaire avec la couronne correspondante (1) et la roue (2). Insérez le moteur tubulaire dans l'arbre, avec la couronne et la roue prémontées. Veillez à ce que la couronne et la roue soient correctement logées dans l'arbre.

Accrochez l'unité montée (arbre, moteur tubulaire et embout) dans le coffre et sécurisez le moteur en tenant compte du type de fixation du support mural (avec goupille ou fixation à ressort).

Après avoir programmé l'émetteur, positionnez l'arbre d'enroulement de sorte que le tablier du volet roulant puisse être suspendu avec des attaches ou montez les verrous conformément aux indications du fabricant.

**i** En cas d'utilisation d'attaches/de verrous nous recommandons l'emploi d'au moins 3 unités, et pour les arbres plus longs, de 3 attaches/verrous par mètre d'arbre d'enroulement.



#### Pose du câble de connexion

Posez et fixez le câble de connexion au moteur tubulaire en montant. Le câble de connexion et, le cas échéant, l'antenne ne doivent pas empiéter sur la zone d'enroulement. Recouvrez les arêtes vives.



## Préparation à la mise en service

Ce moteur tubulaire peut être utilisé avec tous les émetteurs KNX appropriés.

La mise en service (par ex. réglage des positions de fin de course, etc.) et les configurations ultérieures ne sont toutefois possibles qu'avec un émetteur B-Tronic.

**i** **L'affectation du sens de rotation doit être correcte. Lors du réglage des positions de fin de course, le moteur tubulaire se déplace avec l'indicateur d'état des positions de fin de course (ESI). Procédez toujours, en premier lieu, au réglage de la position de fin de course supérieure. Veillez, pour la position de fin de course supérieure, à ce que le tablier du volet roulant ne sorte pas des coulisses.**

**Lors de la première installation, de l'utilisation des attaches souples et du réglage des positions de fin de course « ... à la butée inférieure », l'axe tourne au niveau de la position de fin de course inférieure d'environ 1/4 de tour de plus qu'habituellement. Le moteur tubulaire reconnaît ainsi automatiquement l'utilisation de verrous ou d'attaches. Le moteur tubulaire s'arrête automatiquement.**

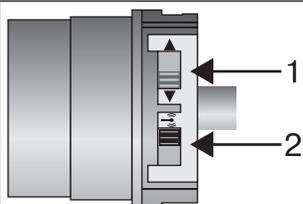
### Indicateur d'état des positions de fin de course (ESI)

Un arrêt bref suivi d'une poursuite de la course signale que, dans cette direction, aucune position de fin de course n'est encore réglée.

### Fin de l'installation après le réglage automatique des positions de fin de course

Le moteur enregistre le réglage de la position de fin de course définitivement, une fois que le volet/le store a atteint 3 fois chaque position de fin de course. L'installation est alors terminée. Si une position de fin de course est réglée par un point, elle est immédiatement et définitivement enregistrée.

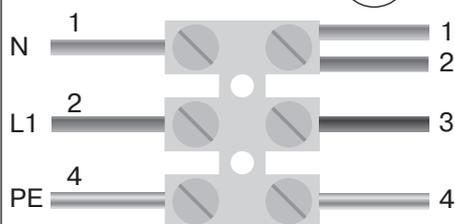
### Explication des symboles



**1 = commutateur de sens de rotation**

**2 = commutateur radio**

230V AC / 50 Hz



1 = bleu

3 = noir

2 = marron

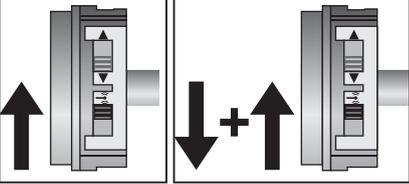
4 = vert-jaune

### Raccordement du moteur tubulaire

Branchez le moteur tubulaire sur l'alimentation électrique.

**i** **Si plusieurs moteurs tubulaires doivent être branchés en parallèle, vous pouvez désactiver le mode de programmation de l'un des moteurs tubulaires en poussant le commutateur radio vers l'extérieur après la mise sous tension. Si le commutateur radio se trouve déjà dans cette position, poussez-le vers l'intérieur avant de le ramener de nouveau vers l'extérieur.**

## Réglage du mode de programmation du moteur tubulaire

|   |  |
|---|--|
|  | <p><b>Réglage du mode de programmation du moteur tubulaire par la mise sous tension</b></p> <p>Mettez l'installation sous tension.</p> <ul style="list-style-type: none"><li>▶ Le moteur tubulaire se trouve en mode de programmation pendant 3 minutes.</li></ul>   |
|  | <p><b>Réglage du mode de programmation du moteur tubulaire via le commutateur radio</b></p> <p>Poussez le commutateur radio vers l'intérieur. Si le commutateur radio se trouve déjà dans cette position, poussez-le vers l'extérieur avant de le ramener de nouveau vers l'intérieur.</p> <ul style="list-style-type: none"><li>▶ Le moteur tubulaire se trouve en mode de programmation pendant 3 minutes.</li></ul> |
|   | <p><b>Réglage du mode de programmation du moteur tubulaire via un émetteur B-Tronic programmé</b></p> <p>Consultez la notice de l'émetteur B-Tronic pour la description correspondante.</p>  |

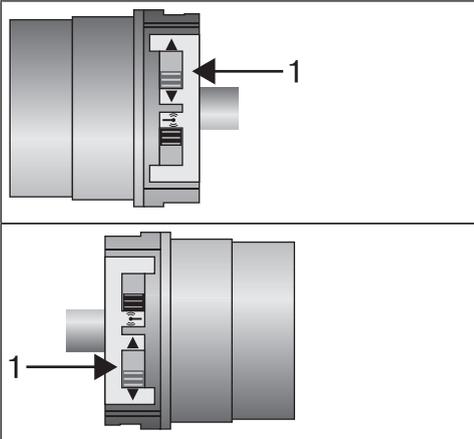
## Contrôle de l'affectation du sens de rotation

**i** Possibilité de modifier le sens de rotation uniquement si aucune position de fin de course n'est programmée.

Appuyez sur la touche MONTÉE ou DESCENTE.

- ▶ Le tablier/la table se déplace dans la direction souhaitée.
- ▶ L'affectation du sens de rotation est OK.

Si le tablier/la table se déplace dans la mauvaise direction, modifiez l'affectation du sens de rotation. Procédez comme suit :



Poussez le commutateur de sens de rotation (1) dans la position opposée.

- ▶ L'affectation du sens de rotation est alors modifiée.
- Vérifiez de nouveau l'affectation du sens de rotation.

## Acquittement du moteur

Le moteur acquitte chaque procédure de programmation ou de suppression. Ce faisant, le moteur tubulaire exécute un bref déplacement, perceptible par un bruit de claquement ou un avertissement visuel.



## Réglages des positions de fin de course et configurations

La mise en service (par ex. réglage des positions de fin de course, etc.) et les configurations ultérieures ne sont possibles qu'avec un émetteur B-Tronic.

Consultez la notice de l'émetteur B-Tronic pour la description correspondante.

### Attention

**Pour la détection d'obstacles pendant le fonctionnement du moteur tubulaire sans la roue, un point doit être enregistré dans la position de fin de course inférieure en cas d'utilisation d'attaches souples.**

### Réglages possibles des positions de fin de course

- De la butée supérieure à la butée inférieure
- Du point supérieur au point inférieur
- De la butée supérieure au point inférieur
- Du point supérieur à la butée inférieure

La position de fin de course est enregistrée lorsque le moteur tubulaire se coupe **automatiquement** à la position désirée lors du réglage des positions de fin de course et que la position a été atteinte 3 fois.

### Configurations possibles

- Positions intermédiaires I + II
- Fonction de mémorisation
- Sécurité antigel supérieure
- Fonction de moustiquaire
- Mode de répétition

## Détection d'obstacles



### Prudence

**La fonction de détection des obstacles n'est active qu'avec la « roue pour détection d'obstacles ».**

**Assurez-vous également que le moteur soit inséré dans l'arbre jusqu'à l'attache de la couronne.**

**L'utilisation de la détection des obstacles du moteur pour la protection des personnes est interdite. Elle a été exclusivement conçue pour pouvoir protéger les volets roulants ou les protections solaires de tout dommage.**

Un moteur correctement installé se coupe lorsqu'un obstacle ou un dérangement est détecté au niveau du volet roulant puis effectue un bref déplacement en sens inverse.

Les obstacles suivants sont détectés :

#### Dans le sens de la DESCENTE

- Un arrêt anormal du tablier lors de la descente en raison d'objets placés sur le rebord de la fenêtre ou en raison d'un blocage des coulisses latérales.

#### Dans le sens de la MONTÉE

- Une augmentation exceptionnellement forte de la sollicitation (p. ex. due au gel sur la lame finale).

Pour garantir un roulement fiable du tablier du volet roulant dans les coulisses la détection d'obstacles est désactivée pendant environ 1,5 tour de l'arbre d'enroulement, à partir de la position de fin de course supérieure.

Afin d'optimiser la fermeture des fentes du tablier du volet roulant en position de fin de course inférieure, la marche en sens inverse est désactivée à partir des 260° environ (Ø35) et des 210° environ (Ø45) qui précèdent la fin de course inférieure.

## Élimination

Ce produit se compose de plusieurs matériaux qui doivent être éliminés de manière conforme. Informez-vous sur les directives en vigueur dans votre pays concernant les systèmes de recyclage et d'élimination qui s'appliquent à ce produit. L'emballage doit être éliminé de manière conforme.

## Maintenance

Ces moteurs sont sans entretien.

### Caractéristiques techniques Ø35

| Modèle   | P5-B01              | P9-B01              |
|--|---------------------|---------------------|
| Type   | P5/16C<br>PROF+ KNX | P9/16C<br>PROF+ KNX |
| Couple nominal [Nm]                              | 5                   | 9                   |
| Vitesse de sortie [tr/min]                       | 16                  | 16                  |
| Plage des commutateurs de fin de course          | 64 tours            |                     |
| Tension de raccordement                          | 230 V CA / 50 Hz    |                     |
| Puissance connectée [W]                          | 85                  | 110                 |
| Consommation de courant nominale [A]             | 0,36                | 0,47                |
| Mode opératoire                                  | S2 4 min.           |                     |
| Type de protection                               | IP 44               |                     |
| Diamètre minimal de l'axe [mm]                   | 37                  |                     |
| Fréquence  | 868,3 MHz           |                     |
| Nombre d'émetteurs maxi.                         | 25                  |                     |
| Niveau de pression acoustique d'émission [dB(A)] | ≤ 70                |                     |

### Caractéristiques techniques Ø45

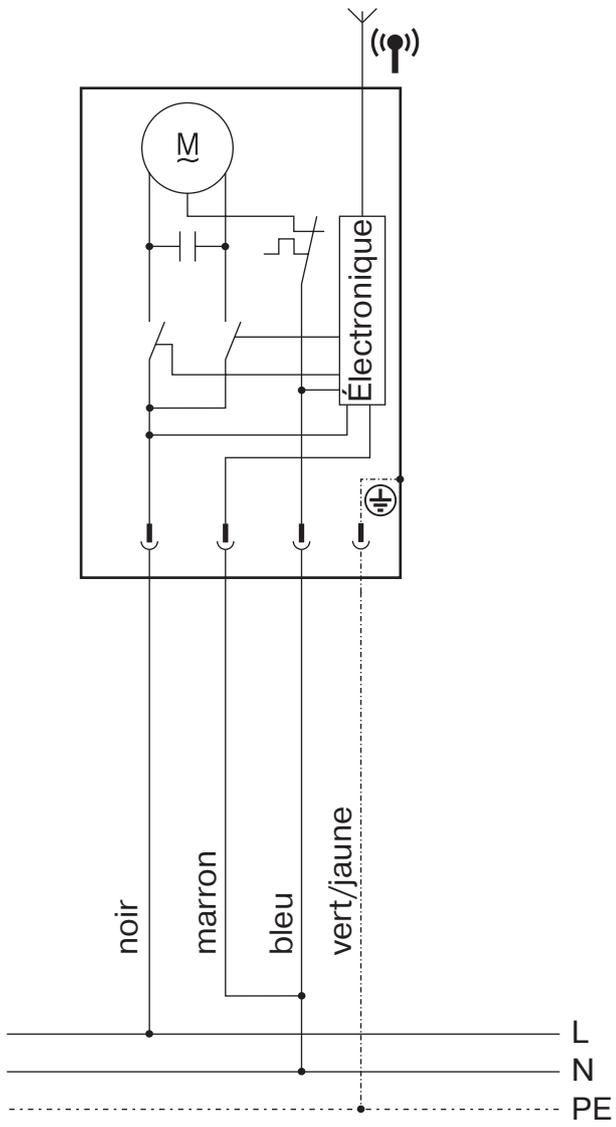
| Modèle   | R8-B01              | R12-B01              | R20-B01              | R30-B01              | R40-B01              |
|--|---------------------|----------------------|----------------------|----------------------|----------------------|
| Type   | R8/17C<br>PROF+ KNX | R12/17C<br>PROF+ KNX | R20/17C<br>PROF+ KNX | R30/17C<br>PROF+ KNX | R40/17C<br>PROF+ KNX |
| Couple nominal [Nm]                              | 8                   | 12                   | 20                   | 30                   | 40                   |
| Vitesse de sortie [tr/min]                       | 17                  | 17                   | 17                   | 17                   | 17                   |
| Plage des commutateurs de fin de course          | 64 tours            |                      |                      |                      |                      |
| Tension de raccordement                          | 230 V CA / 50 Hz    |                      |                      |                      |                      |
| Puissance connectée [W]                          | 100                 | 110                  | 160                  | 205                  | 260                  |
| Consommation de courant nominale [A]             | 0,45                | 0,5                  | 0,75                 | 0,9                  | 1,15                 |
| Mode opératoire                                  | S2 4 min.           |                      |                      |                      |                      |
| Type de protection                               | IP 44               |                      |                      |                      |                      |
| Diamètre minimal de l'axe [mm]                   | 47                  |                      |                      |                      |                      |
| Fréquence  | 868,3 MHz           |                      |                      |                      |                      |
| Nombre d'émetteurs maxi.                         | 25                  |                      |                      |                      |                      |
| Niveau de pression acoustique d'émission [dB(A)] | ≤ 70                |                      |                      |                      |                      |



## Que faire si...

| Dérangement  | Cause   | Comment y remédier  |
|--|---|---|
| Le moteur tubulaire ne fonctionne pas.   | Aucun émetteur n'est programmé.   | Programmez un nouvel émetteur.  |
|  | L'émetteur est en dehors de la portée du moteur tubulaire.  | Amenez l'émetteur dans la zone de portée du moteur tubulaire.   |
|  | Les piles de l'émetteur sont mal positionnées, ont été oubliées, ou sont déchargées.  | Positionnez les piles correctement ou remplacez-les.  |
|  | Le branchement électrique est défectueux.   | Contrôlez les raccords électriques.   |
|  | Le disjoncteur thermique intégré dans le moteur tubulaire s'est déclenché.  | Attendez que le disjoncteur thermique libère de nouveau le moteur tubulaire.  |
| Impossible de régler l'affectation du sens de rotation sur le moteur tubulaire.                              | Des positions de fin de course sont enregistrées dans le moteur tubulaire.  | Effacez les positions de fin de course et reprogrammez l'affectation du sens de rotation.   |
| L'affectation du sens de rotation est incorrect après l'effacement des positions de fin de course.           | Le commutateur de sens de rotation n'est pas réglé sur la bonne position.   | Poussez le commutateur de sens de rotation dans la position opposée.  |
| Le moteur tubulaire s'arrête au hasard, la poursuite de la course dans la même direction n'est pas possible. | Le moteur tubulaire a reconnu une augmentation de la sollicitation.   | Faites-le marcher brièvement en sens inverse, puis reprenez la course dans la direction souhaitée.  |
|  | Le moteur tubulaire est en surcharge dans l'application.  | Utilisez un moteur tubulaire avec un couple plus élevé.   |
| Le moteur tubulaire ne démarre pas à l'horaire paramétré.  | Le moteur tubulaire se trouve en mode manuel.   | Commutez le moteur tubulaire en mode automatique avec un émetteur B-Tronic.   |
| Les horaires de commutation programmés changent.   | Coupures électriques fréquentes sur le secteur 230 V CA.<br>Variations dans la fréquence secteur 50 Hz.   |   |
| Le moteur n'atteint pas la position de fin de course déterminée lors de la course de programmation.          | Pour des raisons de sécurité, le moteur réagit sensiblement aux obstacles lors de la course de programmation afin d'éviter toute détérioration. | Abaissez brièvement puis remontez le volet/le store jusqu'à ce qu'il atteigne la position de fin de course supérieure.  |
| Les fentes d'aération du volet roulant ne se ferment pas complètement.                                       | Déplacement difficile du volet roulant dans la zone de la butée inférieure et réglage de la position de fin de course « butée inférieure ».     | Effacez les positions de fin de course et réglez-les d'après « au point inférieur ». Dans ce cas, réglez d'abord la position de fin de course inférieure (point inférieur), puis la position de fin de course supérieure. |

## Exemple de raccordement



# Déclaration de conformité

BECKER-ANTRIEBE GMBH  
Friedrich-Ebert-Str. 2-4  
35764 Sinn, Allemagne



**BECKER**

- Original -

## Déclaration de conformité CE

Document n°/ Mois.Année : **K005/05.15**

Par la présente, nous certifions que la série de produits ci-après

Désignation du produit : **Moteur tubulaire avec émetteur et récepteur radio intégrés**

Désignation des types : **P5/16.., P5/20.., P5/30.., P9/16.., R8/17.., R12/17.., R20/17.., R30/17.., R40/17.., L60/17.., L80/17.., L120/11..**

Version : **C, R, S, F, P, E, O, KNX, A0...Z9, +**

Numéros de série : **à partir de 152100001**

est conforme aux dispositions pertinentes des directives suivantes :

**Directive relative aux machines (2006/42/CE)**

**Directive R&TTE (1999/5/CE)**

En outre, les objectifs de sécurité prévus par la **directive basse tension 2006/95/CE** ont été respectés conformément à l'annexe I, point 1.5.1 de la directive 2006/42/CE.

Normes harmonisées appliquées :

**EN 60335-1 :2012**

**EN 60335-2-97 :2010**

**ETSI EN 300220 :2011**

**ETSI EN 301489-3 :2002**

**EN 14202 :2004**

Responsable de la constitution du dossier technique :  
Becker-Antriebe GmbH, Friedrich-Ebert-Str. 2-4, 35764 Sinn, Allemagne

Déclaration de conformité établie à :

Sinn, 13.05.2015

Lieu, date

D. Fuchs, Direction

La présente déclaration atteste de la conformité avec les directives mentionnées, mais ne constitue pas une garantie de caractéristiques.  
Les consignes de sécurité contenues dans la documentation technique jointe au produit doivent impérativement être observées.



