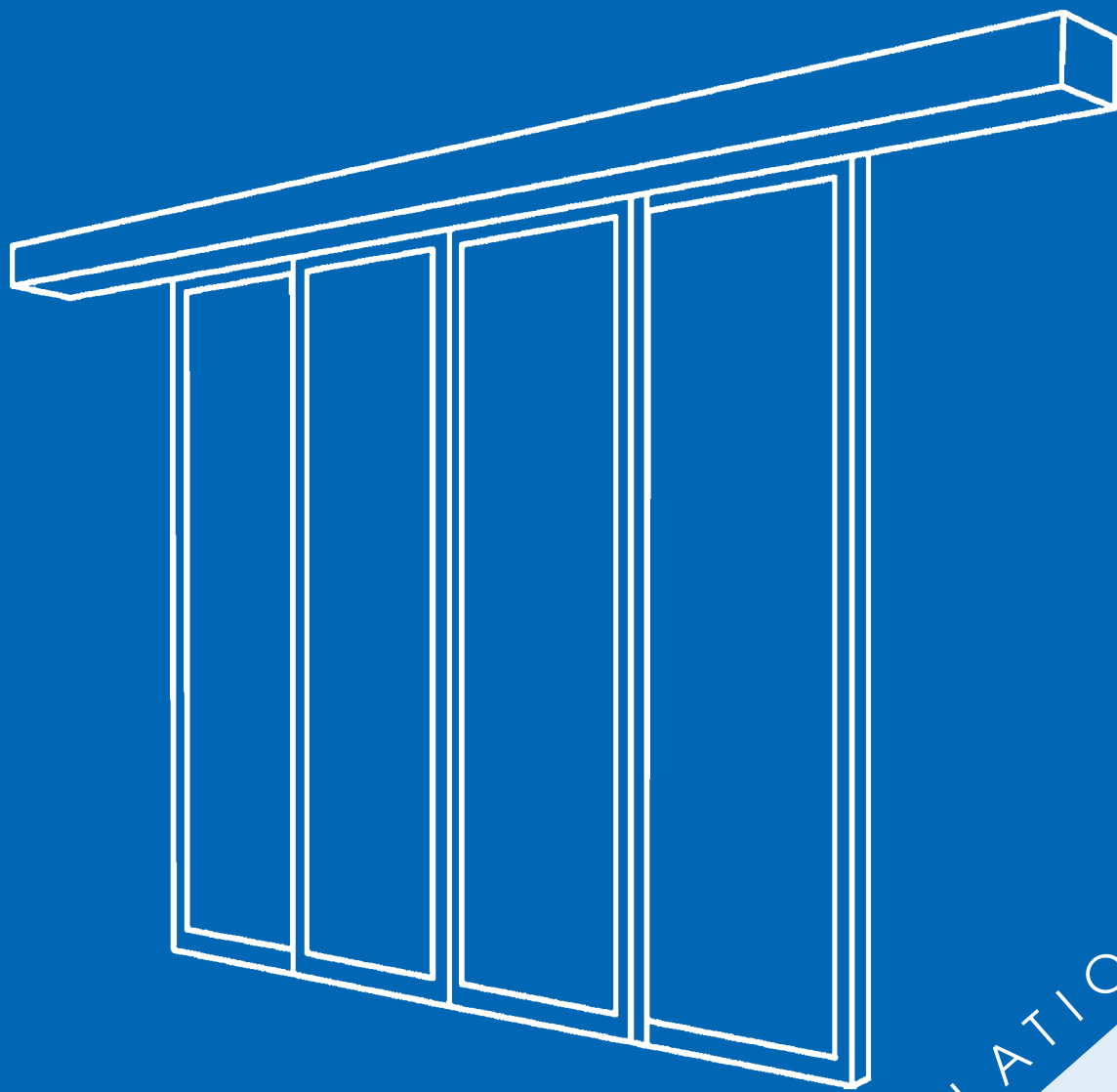


GRAF CET *by*
Porte automatique



MANUEL D'INSTALLATION

Porte Télescopique

Indice

Caractéristiques techniques	pag.	4
Prédisposition pour installation automatisme	pag.	4
Description automatisme	pag.	5
Montage poutre automatisme	pag.	5
Montage et réglage portes	pag.	9
Montage et réglage câble d'entraînement	pag.	13
Opérations finales.....	pag.	17
Centrale dualcore : fonctionnement et mises en garde	pag.	18
Description centrale électronique	pag.	18
Centrale/capteurs conformes EN16005.....	pag.	21
Connexions du bornier.....	pag.	22
Mise en marche de l'automatisme	pag.	25
Procédure de learn sensor (LS).....	pag.	26
Procédure de learn parameters (LP)	pag.	27
Modalités de réglage des paramètres	pag.	28
Diagnostic	pag.	31
Allumage/reset/remise	pag.	33

SESAMO se réserve le droit de procéder à des modifications des spécifications techniques des produits, y compris sans préavis

Nous Vous remercions d'avoir choisi ce produit. Pour obtenir les meilleures performances possibles de cet appareil, Sesamo vous recommande de lire et de suivre attentivement les instructions de montage et d'utilisation de ce manuel. Le montage de cet automatisme ne doit être confié qu'à des professionnels compétents auxquels s'adresse ce manuel. Les erreurs de montage peuvent être à l'origine de dégâts matériels ou de lésions personnelles. Les matériaux d'emballage (bois, plastique, carton, etc..) ne doivent être ni jetés dans la nature ni laissés à la portée des enfants car ils représentent une source de danger potentielle. Chaque phase du montage doit être effectuée dans le respect des normes en vigueur et conformément aux Règles de l'Art.

Avant de procéder au montage, vérifiez si le produit est intègre et s'il n'a subi aucun dommage causé par le transport ou un stockage inadéquat. Avant de monter le produit, vérifiez si les éléments structurels et architecturaux de l'entrée (surfaces de fixation, poutres, dormants, rails, etc..) sont adéquats et assez robustes pour être automatisés. Analysez avec soin les risques et apportez les modifications requises pour éliminer les zones de convoiement, d'écrasement, de cisaillement et de risque en général. Ne montez jamais cet appareil dans des endroits où se trouvent des gaz, des vapeurs ou des fumées inflammables. Le fabricant de l'automatisme décline toute responsabilité si les Règles de l'art ou des normes spécifiques n'ont pas été respectées pendant de la construction du dormant à motoriser ou si ce dernier cède. Tous les dispositifs de sécurité qui protègent l'entrée automatique (photo-cellules, capteurs actifs, etc..) doivent être montés conformément aux normes et aux directives en vigueur, à l'analyse des risques effectuée, à la typologie de l'installation, à l'usage, à la circulation, aux forces et aux inerties en jeu. Faites toujours très attention aux zones où peuvent se produire : écrasement, cisaillement, convoiement et tout autre type de danger en plaçant les signalisations opportunes. Reportez sur chaque installation les informations permettant d'identifier la porte motorisée. Vérifiez si l'installation électrique en amont est dimensionnée correctement et si elle dispose de toutes les protections requises (interrupteur différentiel et protection contre les surcourants).

Lors des opérations d'entretien ou des réparations, n'utilisez que des pièces détachées originales. Ne modifiez sous aucun prétexte les appareils internes de l'automatisme ni les sécurités prévues dans la centrale de contrôle.

Le fabricant décline toute responsabilité en cas de modification des parties internes de l'automatisme ou d'utilisation de dispositifs de sécurité autres que ceux qu'il aura indiqués. Le monteur de l'automatisme doit fournir au responsable de l'entrée automatique le mode d'emploi et toutes les informations nécessaires pour utiliser correctement l'automatisme en mode automatique ou manuel (même en cas de serrure électrique) ou en cas d'urgence.

Faites très attention aux messages de ce manuel qu'accompagne le symbole de danger. Il peut s'agir d'avertissement visant à éviter d'endommager l'appareil ou de signaux spécifiques de danger potentiels pour la sécurité du monteur ou des autres personnes intéressées.

Ce dispositif a été conçu pour l'automation des portes coulissantes. Tout autre utilisation sera considérée contraire à l'usage prévu par le fabricant qui, en conséquence, ne saurait en aucun cas en être responsable.

Directive machines

Le monteur qui motorise une porte devient, conformément à la directive 98/37/CE le fabricant de la machine porte automatique et doit

- Préparer le Fascicule Technique avec les documents indiqués dans l'annexe V de la Directive Machines et le conserver pendant au moins 10 ans.
- Rédiger la déclaration de conformité CE conformément à l'annexe II-A de la Directive Machines et en remettre un exemplaire à l'utilisateur.
- Appliquer l'estampille CE sur la porte motorisée conformément à l'article 1.7.3. de l'annexe I de la Directive Machines.

Pour tous les renseignements complémentaires et pour aider l'installateur dans l'application des prescriptions des Directives et des Normes Européennes concernant la sécurité d'utilisation des portes motorisées consulter les Lignes directrices disponibles sur internet à l'adresse www.sesamo.eu

DICHIARAZIONE DI INCORPORAZIONE

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

Fabricant : SESAMO S.r.l.

Adresse: Str. Gabannone 8/10 - 15030

Terruggia - AL

Déclare que le produit TELESCOPICA LH

- est construit pour être incorporé dans une machine afin de construire une machine considérée par la Directive 2006/42/CE;

- est conforme aux qualités essentiels de sécurité indiqués dans l'annexe I de la directive pas compris les points suivant: 1.2.4.3, 1.2.4.4, 1.3.4,1.3.5, 1.3.7, 1.3.8.2, 1.4, 1.5.3, 1.5.7, 1.5.14, 1.5.15, 1.5.16

- est conforme aux conditions des autres suivantes Directives CE: 2014/30/UE Compatibilité électromagnétique, 2014/35/UE Basse Tension

Et que

- on a été appliqués les suivantes (parties/clauses) normes harmonisés:

EN 60335 – 1

EN61000- 6 – 2

EN 50366

EN 61000 – 6 -3

Et encore déclare que:

- la documentation technique pertinente a été compilée en conformité au partie B, annexe VII; cette documentation, ou parties de cette documtation, seront envoyées par poste ou par vie électronique, en réponse à une demande motivé des autorités nationales compétentes

- la personne en charge de construire la documentation technique pertinente est SESAMO SRL, Strada Gabannone 8/10 – 15030 TERRUGGIA – Italia.

- et qu'il est interdit de mettre en service l'appareil tant que la machine à laquelle il sera incorporé ou dont il deviendra un composant n'aura pas été identifiée et n'aura pas été déclarée conforme aux conditions de la Directive 2006/42/CE et à la législation nationale qui l'a mise en application, c'est à dire jusqu'au quand la machinerie object de la présente déclaration ne forme pas une unique ensemble avec la machine.

SESAMO SRL

L'ADMINISTRATEUR

Terruggia, 05/05/2012

ALDO AMERIO



Caractéristiques Techniques

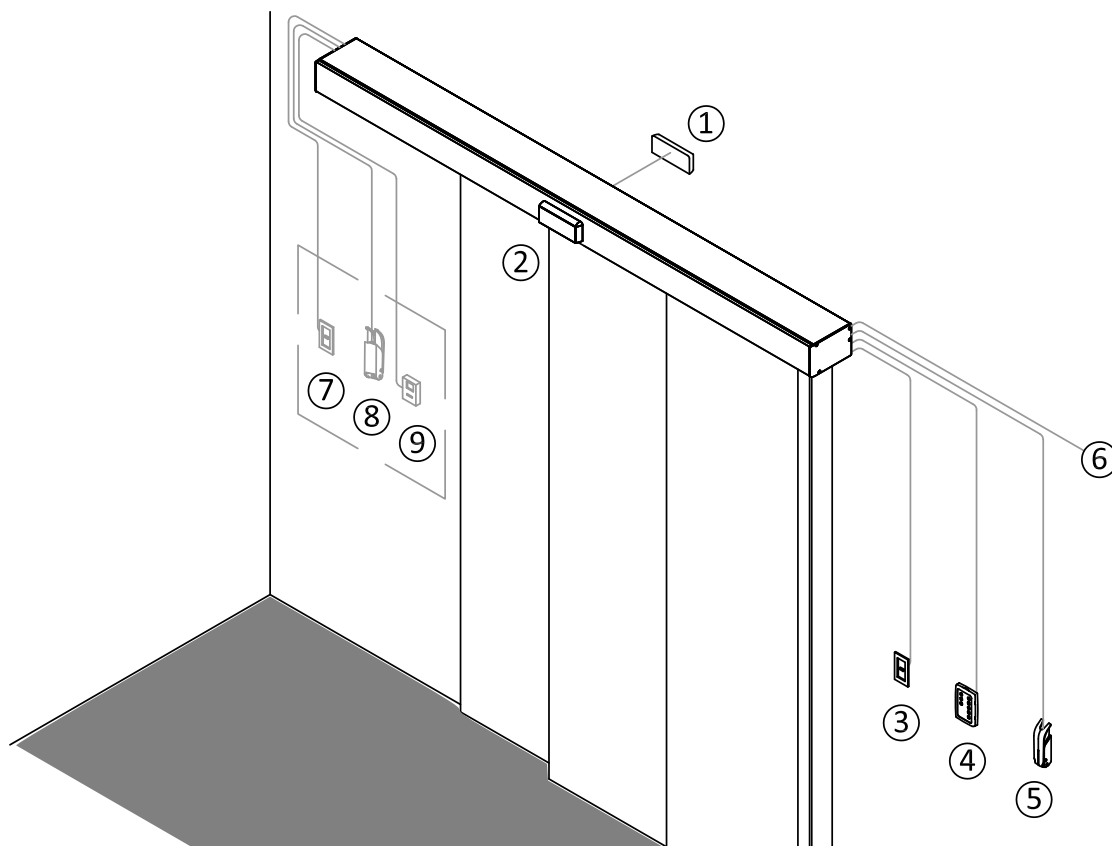
Alimentation	230V ac 50/60 Hz
Puissance nominale	180 W
Alimentation dispositifs externes	24 V 1,2 Ah permettant env. 100 manoeuvres en l'absence d'alimentation secteur
Batterie d'urgence	24 V 1,2 Ah permettant env. 100 manoeuvres en l'absence d'alimentation secteur
Vitesse d'ouverture	Réglable jusqu'à 70 cm/sec. (2 vantaux) ou jusqu'à 140 cm/sec. (4 vantaux)
Vitesse de fermeture	70% de la vitesse d'ouverture
Portée	Deux vantaux: 120 kg/vantail Quatre vantaux: 80 kg/vantail
Dimension du vantail	Deux vantaux: 450 ÷ 3000 mm/vantail Quatre vantaux: 450 ÷ 1500 mm/vantail
Température de service	Partie interne traverse de -10°C a +55°C
Dispositif anti-écrasement	Limitation automatique de la force de traction en cas d'obstacle
Poids	14,5 kg par mètre linéaire
Service	Continu

Préparations avant le montage de l'automatisme

L'automatisme est prévu pour fonctionner avec différentes configurations d'accessoires et de périphériques. La **Fig. 1** représente un exemple d'installation complète indiquant les points d'accès possibles au caisson de l'automatisme pour la connexion des périphériques suivantes:

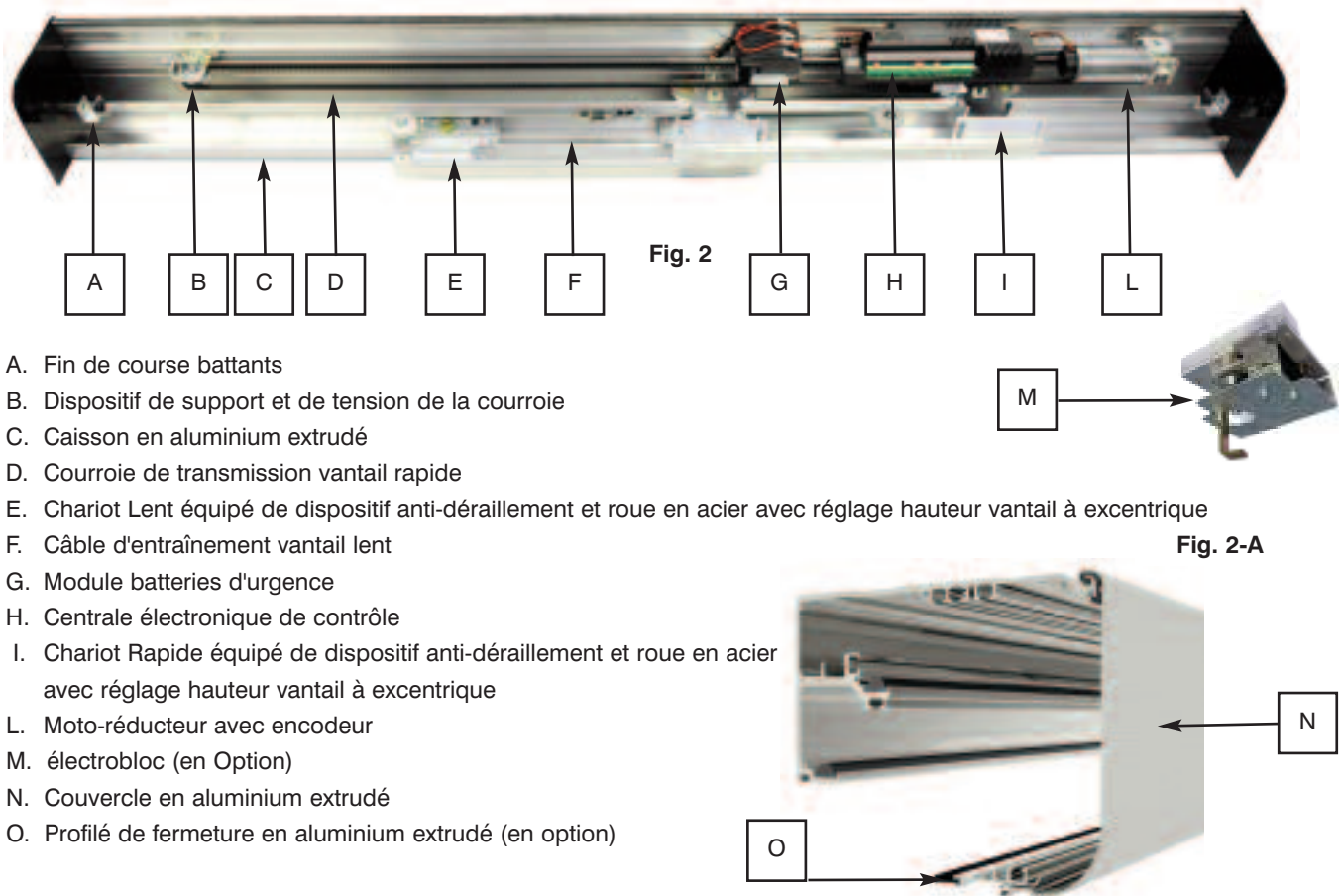
1. Radar entrée (cables fournis)
2. Radar sortie (cables fournis)
3. Bouton poussoir (cable 2x0.25mm²)
4. Selecteur base ou avancé (cable 4x0.25mm² Blindé)
5. Poignée de déverrouillage interne (cables fournis Lmax = 4,5m)
6. Alimentation (cable 3x1.5mm²)
7. Clé extérieure (cable 2x0.25mm²)
8. Poignée de déverrouillage externe (cables fournis Lmax = 4,5m - à mettre dans une coffre-forte PAS FOURNIE)
9. Clé électronique externe (cable 3x0.25mm²)

Fig. 1



Description automatisme

L'automatisme Telescopica (**Fig.2 - Fig.2-A**) se compose essentiellement comme suit:



- A. Fin de course battants
- B. Dispositif de support et de tension de la courroie
- C. Caisson en aluminium extrudé
- D. Courroie de transmission vantail rapide
- E. Chariot Lent équipé de dispositif anti-déraillement et roue en acier avec réglage hauteur vantail à excentrique
- F. Câble d'entraînement vantail lent
- G. Module batteries d'urgence
- H. Centrale électronique de contrôle
- I. Chariot Rapide équipé de dispositif anti-déraillement et roue en acier avec réglage hauteur vantail à excentrique
- L. Moto-réducteur avec encodeur
- M. électrobloc (en Option)
- N. Couvercle en aluminium extrudé
- O. Profilé de fermeture en aluminium extrudé (en option)

Fig. 2-A

Montage de la poutre de l'automatisme

Valeurs positionnement

Les traverses à quatre vantaux exigent le centrage de l'automatisme par rapport à l'ouverture de passage pour faire correspondre le point de rencontre des deux vantaux rapides et la lmitant du passage **Fig. 3**. Dans le cas de deux vantaux, respecter les indications et quotients machine indiqués à la **Fig. 4**. Les poutres avec rallonge (perfiles aluminium vide) traverse con prolunghe (eventuali zone di cassonetto non utilizzate) sont à positionner en ajoutant la mesure de la rallonge aux 5 mm de mesure caisson vide pour chaque coté comme plan joint. En ce qui concerne les abréviations des **Fig.3** e **Fig.4** se reporter au tableau suivant:

Lup:	Largeur utile passage
A:	Largeur vantail coulissant
St:	Débordement début vantail
Sc :	Débordement fin vantail
T :	Longueur totale caisson

Fig. 3

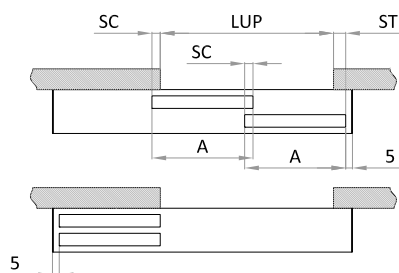
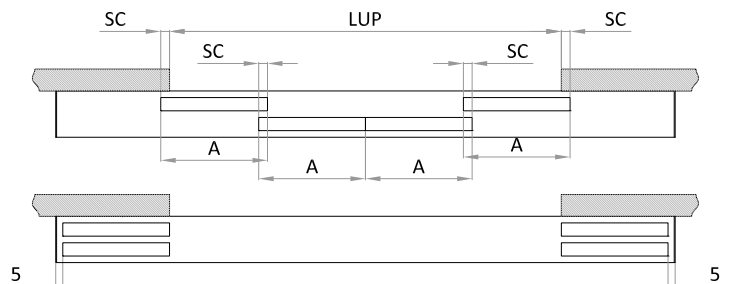


Fig. 4



Le positionnement vertical de la poutre doit être effectué selon les exemples suivant:

Fig.5 en cas d'utilisation de serrures commerciales standards.

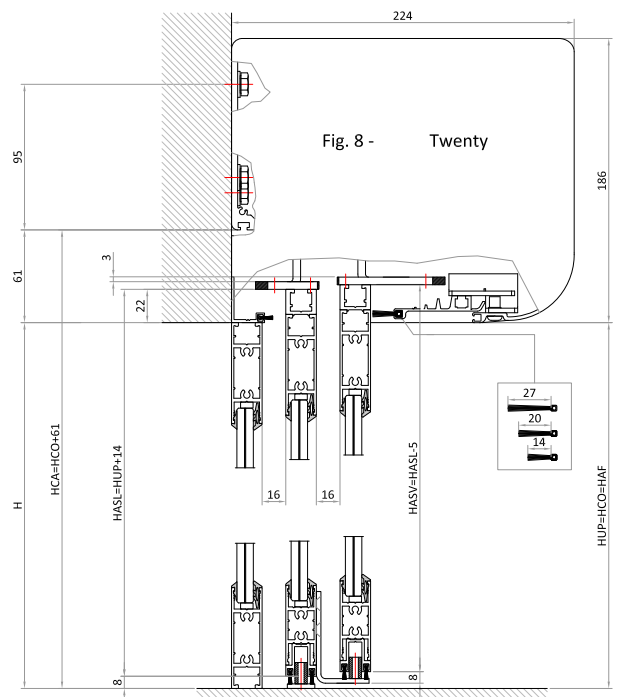
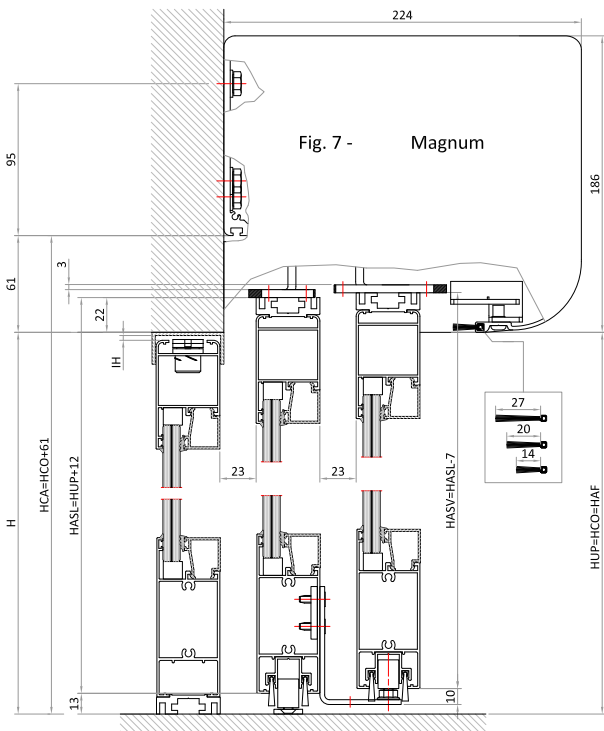
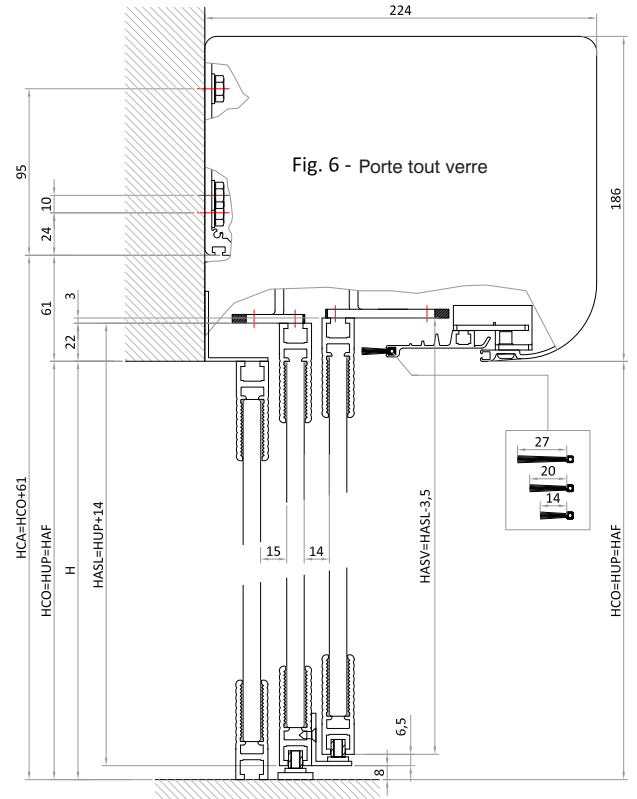
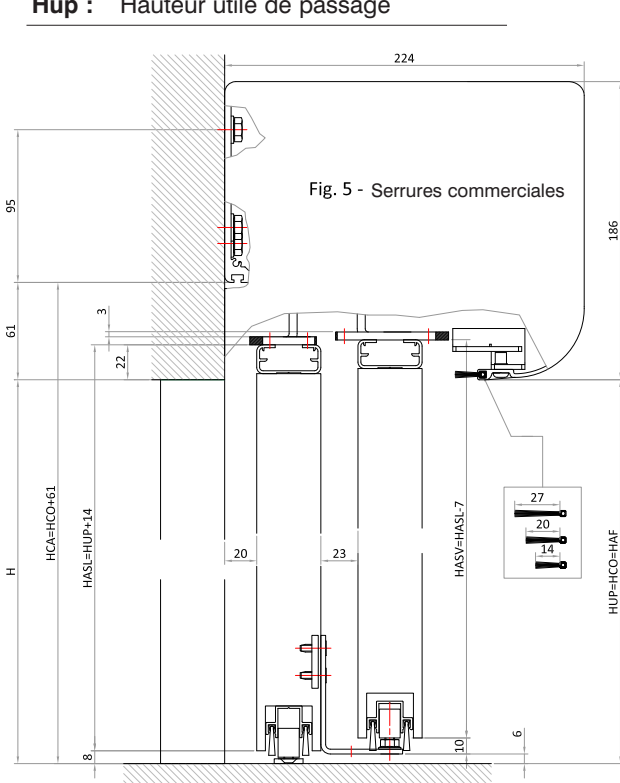
Fig.6 en cas d'utilisation de serrures Sesamo mod. **Porte tout verre**;

Fig.7 en cas d'utilisation de serrures Sesamo mod. **Magnum**;

Fig.8 en cas d'utilisation de serrures Sesamo mod. **Twenty**.

Abbreviations en images 5-6-7-8 voir le tableau suivant. Les formules de calcul se trouvent dans les cotes:

- HAF** : Hauteur vantail fixe
- HAS** : Hauteur vantail coulissant
- HCA** : Hauteur caisson automation
- HCo** : Hauteur couvercle automation
- Hup** : Hauteur utile de passage



Enlèvement et déplacement des composants de l'automatisme

Desserrer les vis de fixation du couvercle (si prévues) et retirer ce dernier comme indiqué à la Fig.9.

Retirer les chariots en se conformant aux opérations suivantes:

- Débrancher du chariot la bride de fixation courroie au moyen des vis de fixation **A** (Fig.10 - exemple de chariot rapide)
- Desserrer les vis du dispositif antidéraillement **B** et laisser descendre complètement la bride de support du rouleau (Fig.10)
- Retirer le chariot

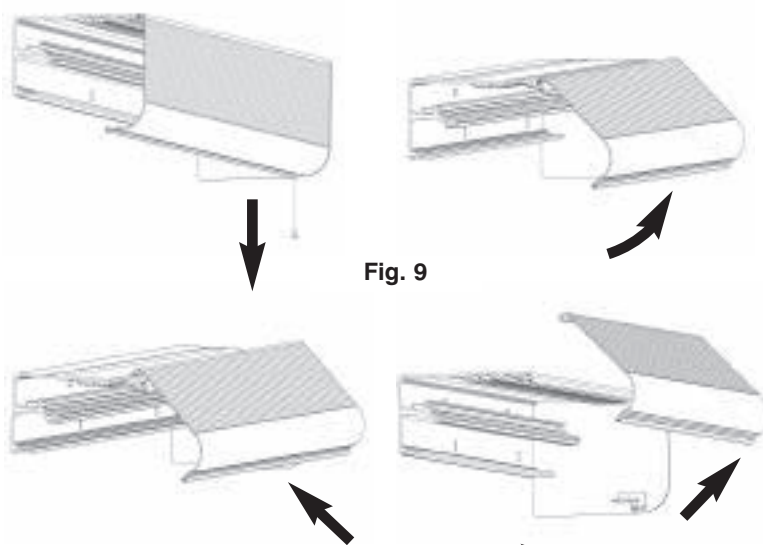


Fig. 9

Pour simplifier les opérations de fixation du caisson, il est possible de déplacer ou de retirer si nécessaire les composants internes de l'automatisme.o.



ATTENZIONE

Avant de desserrer les vis de blocage des composants et de déplacer ces derniers (Fig.11), noter la distance entre le moteur et la tête ou tracer un repère sur le caisson pour pouvoir rétablir le positionnement correct des composants à la fin du montage.

Fig. 11

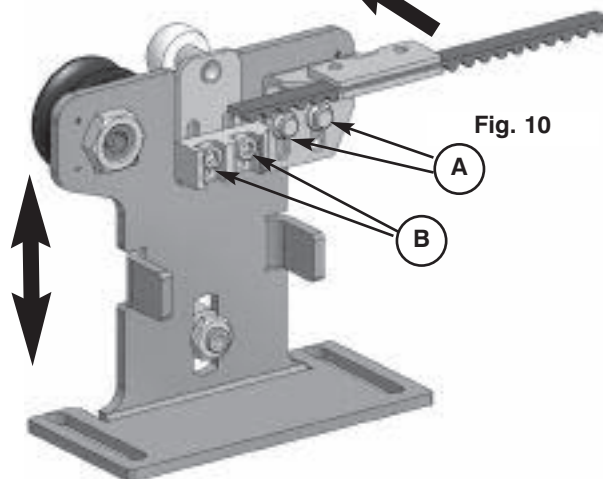
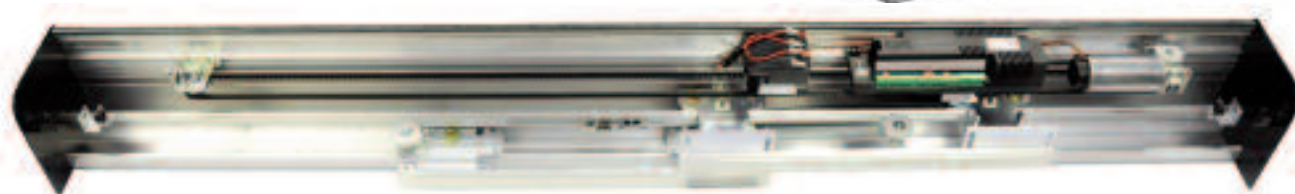


Fig. 10



Fixation de la poutre

Inspecter la surface de support du caisson et mettre la surface à niveau si nécessaire au moyen d'entretoises. Si la poutre de l'automatisme est fixée sur une surface trop irrégulière, elle pourra subir des déformations. Prévoir un support métallique adéquat correctement fixé à la structure, le percer et le fileter M8 à hauteur des fentes du caisson. Fixer le caisson au support prévu au moyen de vis à tête hexagonale M8 de longueur adéquate en les introduisant dans les fentes horizontales et verticales prévues (Fig.12).

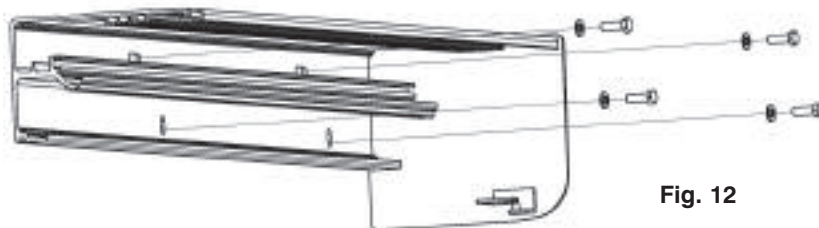


Fig. 12



ATTENTION

Toute fixation incorrecte ou manquant de précision risque de compromettre le fonctionnement du dispositif et la sécurité.

Pour éviter toute vibration ou bruit durant le fonctionnement, s'assurer que le caisson est fixé à hauteur de toutes les fentes prévues (Fig.13).

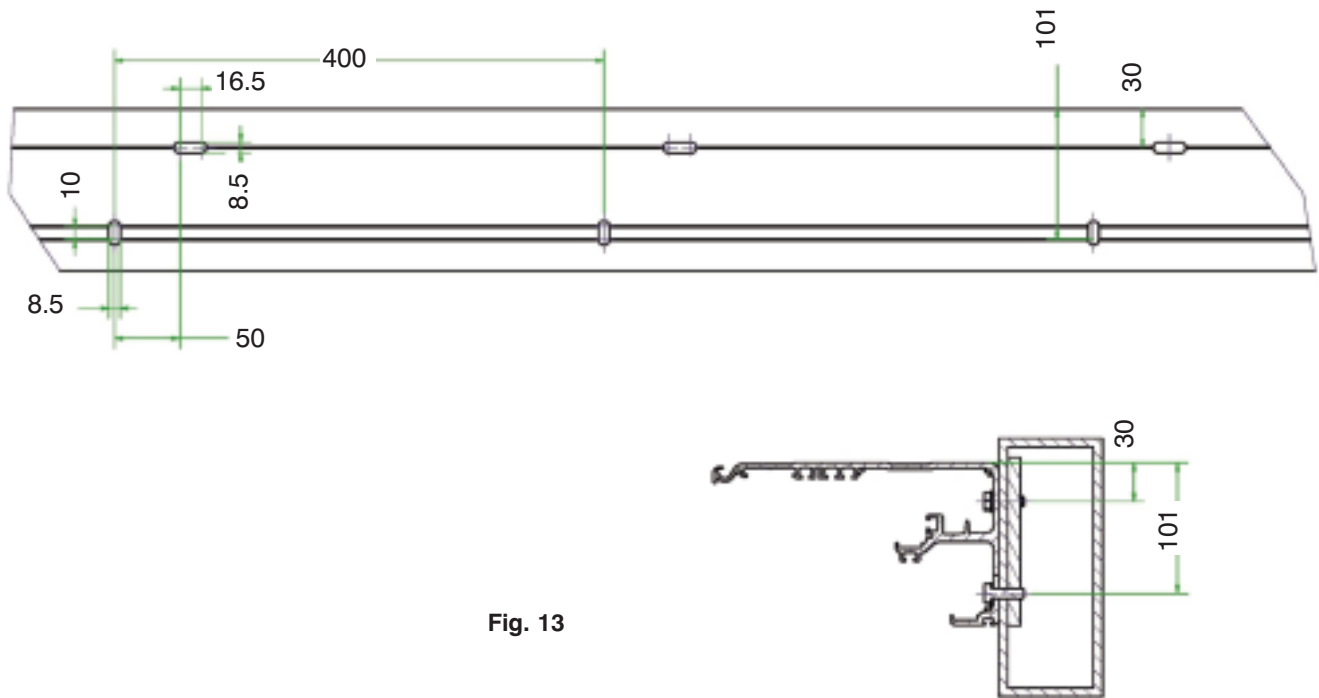


Fig. 13



ATTENTION

Avant de serrer définitivement les vis, contrôler que la poutre est à niveau dans le sens de la longueur et en profondeur (Fig.14). Toute erreur de positionnement comportant des marges supérieures aux angles indiqués sur la figure compromettra le fonctionnement de l'automatisme.

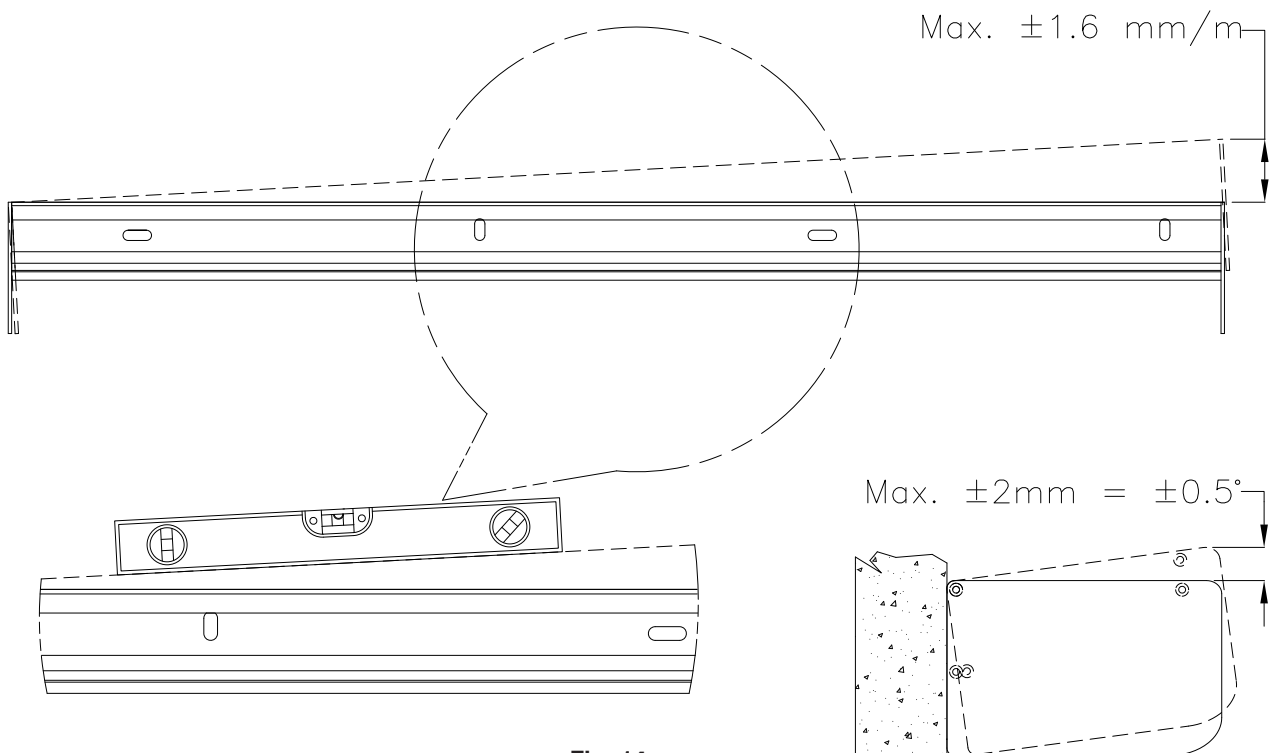


Fig. 14

Montage et réglage des vantaux

Fixation des chariots



Fig. 15
Chariot rapide

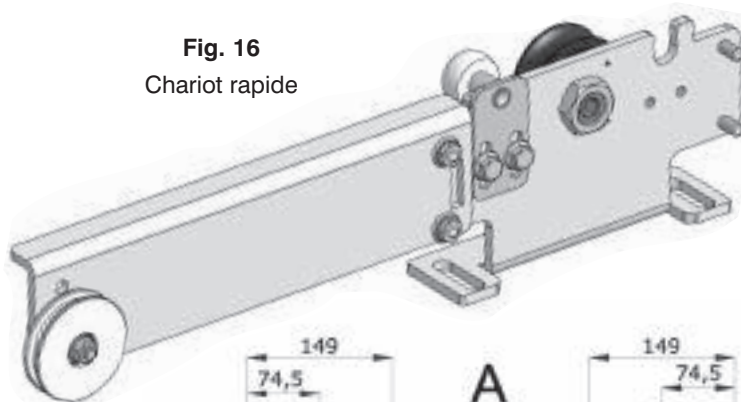


Fig. 16
Chariot rapide



ATTENTION

Toutes les phases de réglage indiquées plus bas se rapportent au chariot rapide mais sont également utilisées pour le réglage du chariot lent. Dans tous les cas, (4 vantaux, 2 vantaux avec ouverture vers la droite ou la gauche), fixer les chariots sur les vantaux conformément aux valeurs de la **Fig.17A e 17B**.

Les valeurs de la **Fig.17A e 17B** se réfèrent aux vantaux vues du côté inspection (couverture) de l'automatisme.

NOTA: dans le cas de vantaux en verre équipées de colliers spécifiques, se conformer aux valeurs de montage figurant dans les manuels des accessoires.

Utiliser pour la fixation des vis M8 à tête hexagonale munies d'une rondelle plate dentelée **Fig.18 part.A** vissées sur un support solide de le vantail.

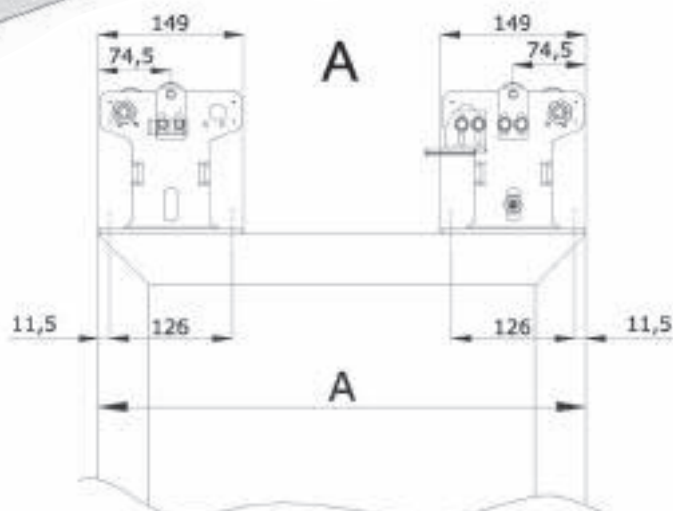


Fig. 17

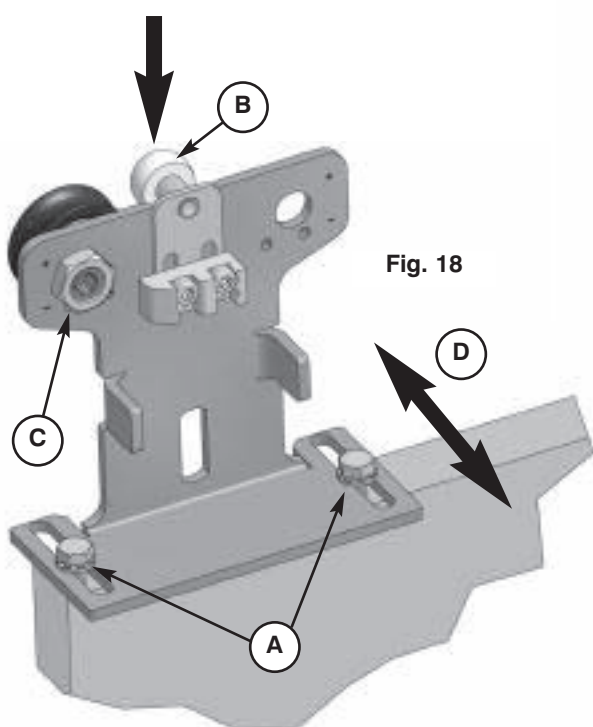
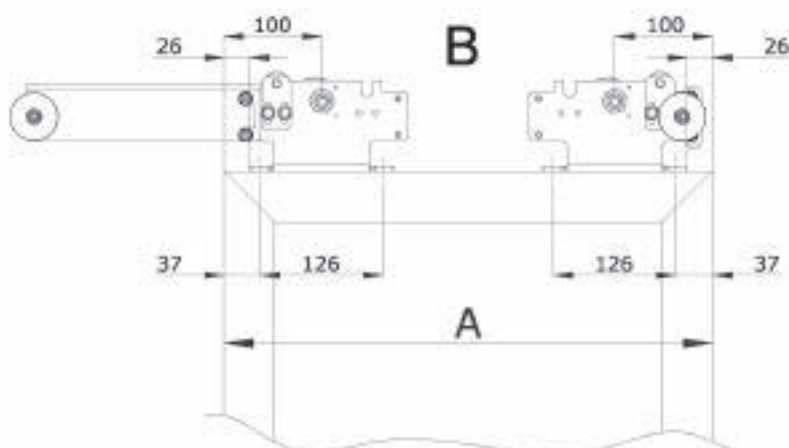


Fig. 18



ATTENTION

Toute fixation incorrecte ou manquant de précision risque de compromettre le fonctionnement du dispositif et la sécurité.

Montage des vantaux

S'assurer que le dispositif antidéraillement est totalement abaissé **Fig.18 part.B**.

Tourner et fixer simultanément les excentriques des roues de façon à ce que le repère de l'excentrique soit identique à la **Fig.18 part.C**. Soulever les vantaux et positionner les chariots sur le guide de déplacement en ayant soin de ne pas endommager ce dernier.

Réglage des vantaux

Le réglage des vantaux peut s'effectuer sur trois axes et en fonction des exigences d'installation (Fig.19).

Réglage transversal (axe Po)

Régler la position des vantaux Fig.18 dans la direction de la flèche D en desserrant les boulons A et en les alignant les uns par rapport aux autres et par rapport à la surface de support de l'automatisme.

Avant de serrer les boulons A, contrôler soigneusement que la surface verticale des roues du chariot (correspondant à la surface verticale du chariot lui-même) est parallèle au caisson.

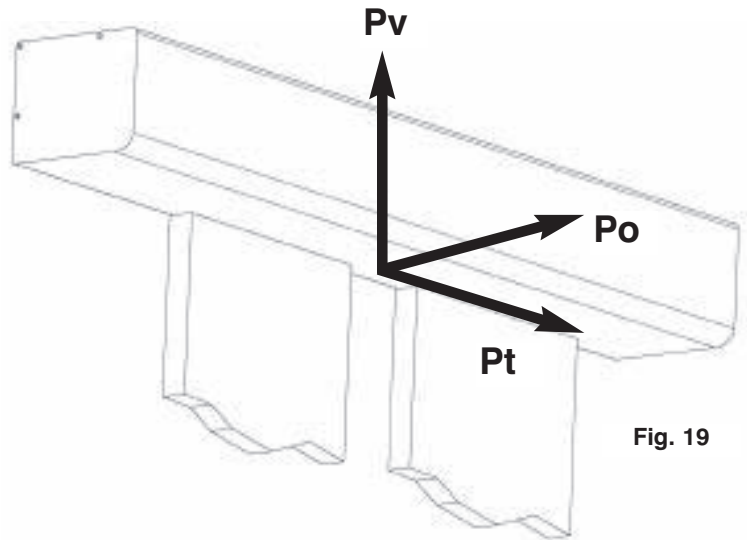


Fig. 19

En cas de non-alignement, procéder comme suit:

- Desserrer les boulons A
- Aligner les chariots avec le caisson de l'automatisme
- Contrôler l'alignement en mesurant les valeurs E (Fig.20) des côtés droit et gauche du chariot, qui doivent correspondre.
- Pour un contrôle supplémentaire de l'alignement, déplacer manuellement le vantail: cette dernière doit se déplacer en exerçant une pression minimale et ne comporter aucun obstacle ou frottement.
- Serrer les boulons (Fig.18 part.A) en accordant une attention particulière au maintien de l'alignement obtenu



ATTENTION

Tout alignement incorrect des roues du chariot avec le guide de déplacement entraînera des phénomènes d'usure et de bruit excessif durant le fonctionnement de l'automatisme.

Réglage vertical (axe Pv)

Pour un positionnement en hauteur correct des vantaux et une perpendicularité optimale, procéder comme suit:

- Pour éviter tout endommagement du dispositif antidéraillement, contrôler que ce dernier est totalement abaissé.
- Insérer une clé six pans (à manche long) dans l'excentrique de la roue part. A Fig.21a, et desserrer l'écrou au moyen d'une clé de 24 avec manche long part. B
- Régler l'excentrique pour placer le vantail à la hauteur désirée au moyen des repères (+ et -) du chariot et de l'excentrique part. C (Fig.21b)
- En maintenant fermement l'excentrique en position, serrer avec force l'écrou de la roue en ayant soin de ne pas modifier la position sélectionnée.

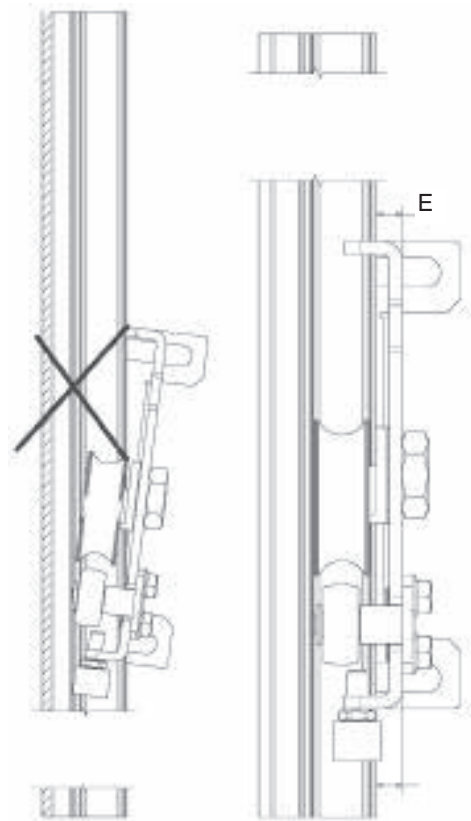
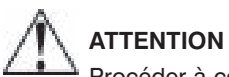


Fig. 20



ATTENTION

Procéder à cette opération avant le tensionnement définitif du câble d'entraînement de la vantail lent.

OK

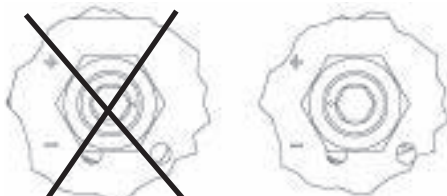


Fig. 21 b

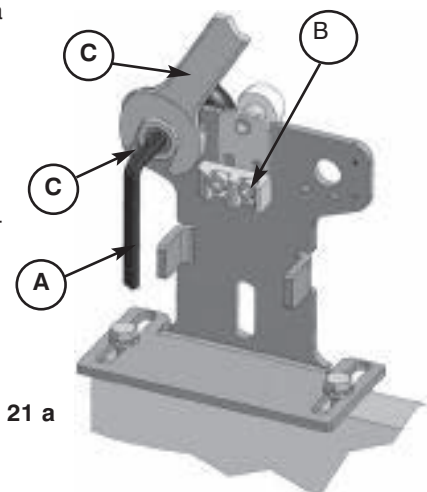


Fig. 21 a

Réglage horizontal (axe Pt)

Permet de régler le point de rencontre des deux vantaux. Les automatisations Sesamo sont réalisées avec un positionnement des composants permettant d'obtenir un contact correct au centre de l'espace des vantaux. En cas de nécessité demodifier le point de contact durant l'installation, procéder comme suit:

- Desserrer les boulons (Fig.22 part.A) du collier sur la "portion passante" de la courroie (portion de courroie sans raccord)
- Déplacer le collier sur la courroie dans la position désirée.
- Serrer avec force les boulons (Fig.22 part.A) en ayant soin que les dents de la courroie s'insèrent correctement dans les logements du collier.

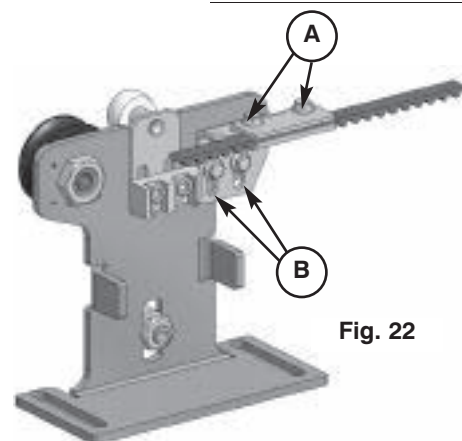


Fig. 22

Tensionnement courroie

Pour tendre correctement la courroie avancer comme par la suite:

- le moteur doit être positionné et fixé selon les indications d'usine et quand même en position pour garantir que la courroie soit au centre par rapport à la zone de roulement
- Devisser la vie pour tendre la courroie complètement A (Fig.23)
- les vis de fixation C doivent être dévissées pour permettre la translation latérale.
- Visser la vis A pressant le ressort jusqu'à 12 mm environ.
- Visser avec force les vis C de fixation pour quoi la tension de la courroie soit bloquée.

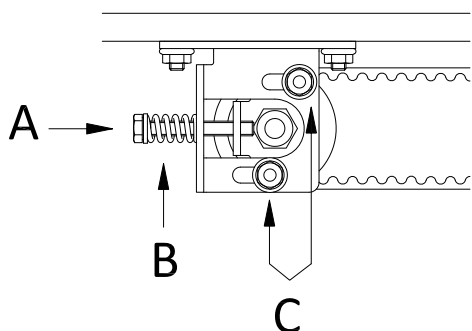
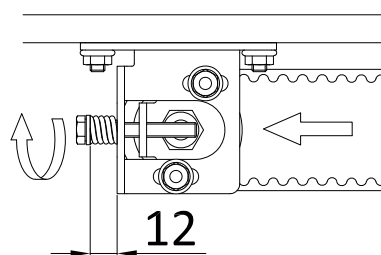


Fig. 23



Mise en service chariots

Reconnecter les raccords entre la courroie et les chariots rapides Fig.22; serrer les vis A en contrôlant que la position des raccords assure un niveau correct de parallélisme entre la portion supérieure et inférieure de la courroie.

Contrôler la disposition des dispositifs antidéraillement sur les chariots en fonction du type d'automatisme en se reportant aux Fig. 25, 26, 27 part. E.

Soulever le dispositif antidéraillement de façon à ce que le rouleau ne se trouve pas en contact avec le profilé en aluminium durant le déplacement Fig. 24. Serrer les vis B Fig. 21 sans modifier le réglage effectué.

En fonction du type d'automatisme installé, contrôler la configuration de fixation des colliers sur les chariots en respectant les indications des figures:

- Fig. 25 part.C,D en cas d'automatisme à 4 vantaux
- Fig. 26 part.C en cas d'automatisme à 2 vantaux avec ouverture à gauche
- Fig. 27 part.D en cas d'automatisme à 2 vantaux avec ouverture à droite



ATTENTION

Un réglage incorrect du dispositif antidéraillement comportant le contact du rouleau avec le profilé en aluminium entraînera un bruit excessif durant le fonctionnement de l'automatisme.



ATTENTION

Une fixation erronée des colliers sur les chariots entraînera une modification des sens d'ouverture et de fermeture des vantaux. Contrôler soigneusement la correspondance des connexions entre la courroie et les chariots avec les indications des figures concernant le nombre de vantaux et le sens d'ouverture.

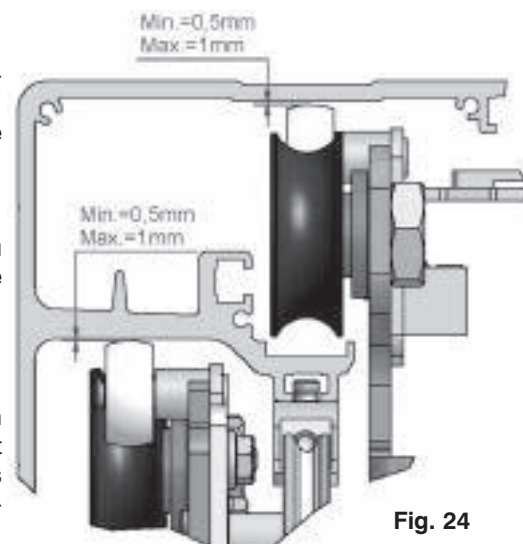


Fig. 24

Réglage fin de course vantaux

Automatisme 4 vantaux: les 2 butées sont positionnées à l'extrémité gauche de la poutre (Fig. 25 part.A) et à proximité du centre sur le vantail droit (Fig. 25 part.B)

Automatisme 2 vantaux: les 2 butées sont positionnées aux extrémités gauche (Fig. 26, 27 part.A) e a destra (Fig. 26, 27 part.B) de la zone de déplacement à proximité des têtes de la poutre.

Pour régler la course des vantaux, desserrer les vis de fixation de la butée (Fig. 25, 26, 27 part A, B) et faire avancer la butée en position avant de serrer les vis.



ATTENTION

Avant de mettre en fonction l'automatisme, s'assurer toujours d'avoir bien visser les vis de fixation des etriers fin de course.

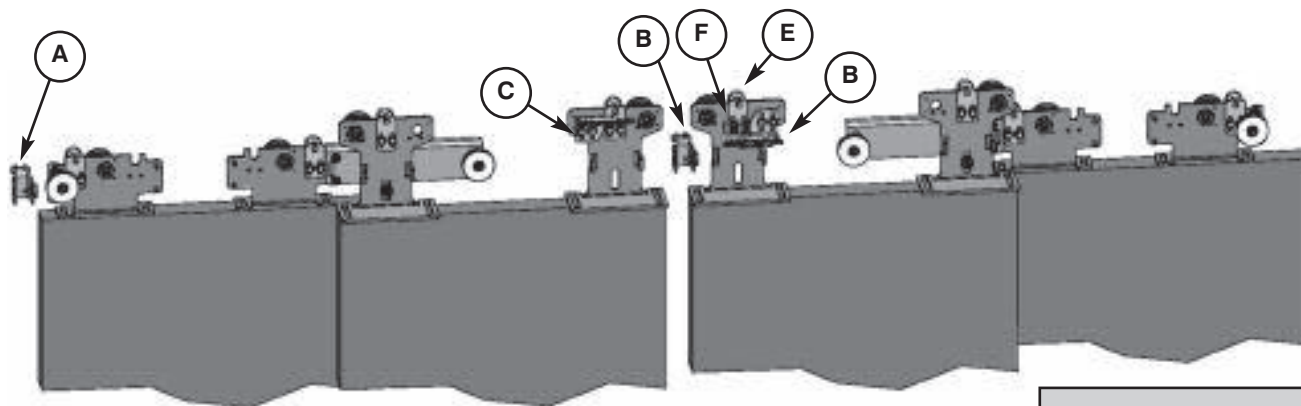


Fig. 25

4 Vantaux

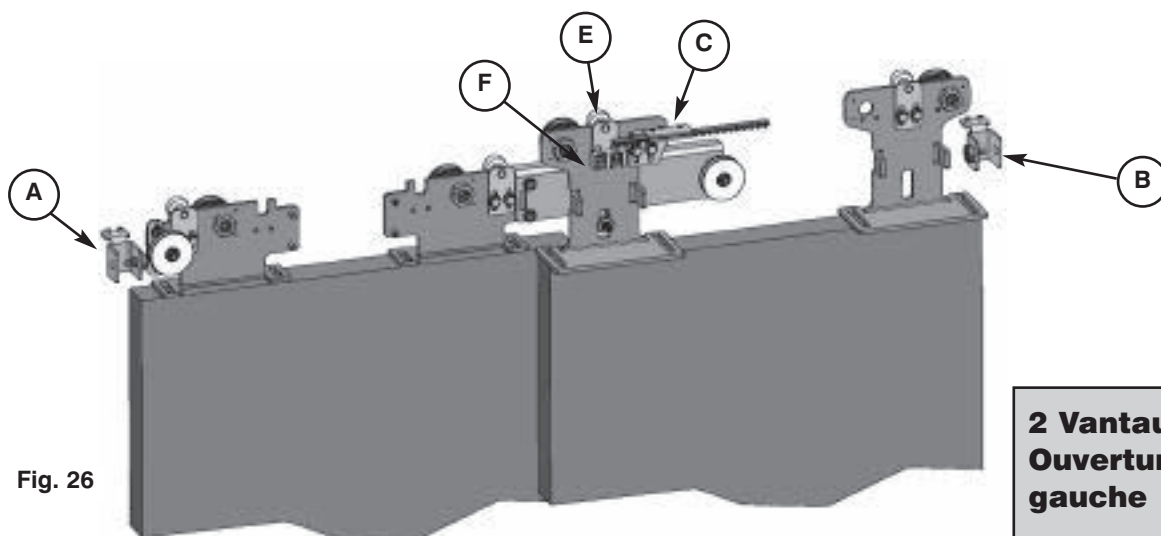


Fig. 26

**2 Vantaux
Ouverture à gauche**

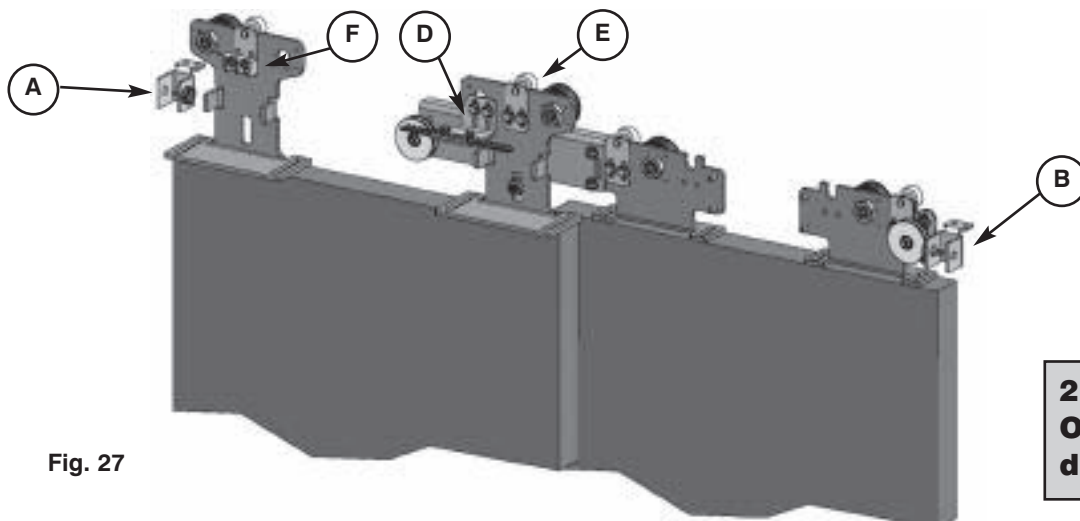


Fig. 27

**2 Vantaux
Ouverture à droite**

Montage et réglage du câble d'entraînement

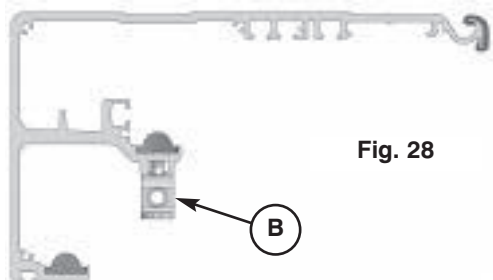


Fig. 28

Positionnement bride de réglage du câble:

S'assurer que la bride de réglage câble (Fig. 28 part. B) est positionnée et fixée au caisson selon les configurations d'usine.

Contrôler que l'orientation de la bride est conforme à la Fig. 29

Desserrer les deux vis A (Fig.29) pour permettre le déplacement de la bride de réglage câble à l'intérieur de l'automatisme.

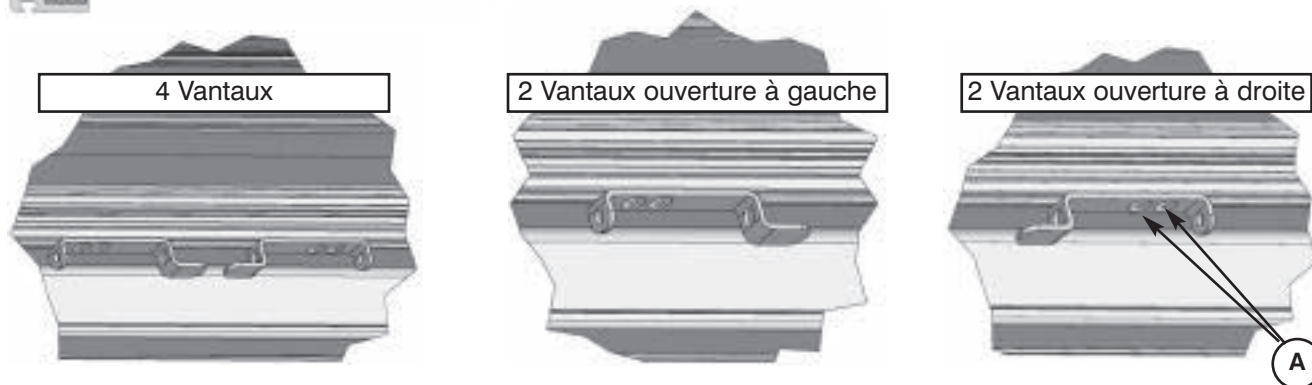


Fig. 29

Placer manuellement le vantail lent en position d'ouverture intégrale, Avec la porte en position d'ouverture intégrale, positionner la bride de réglage câble à une distance **d** (calculée au moyen de la formule ci-dessous) de la poulie de support câble sur la rallonge du chariot lent (Fig. 30), puis serrer les vis de fixation (Fig.29 part. A) pour garantir la position de la bride de réglage câble.

SC = débordement entre vantail lent et vantail rapide (Fig. 3 - 4)

$$d = \frac{SC + 4}{2}$$

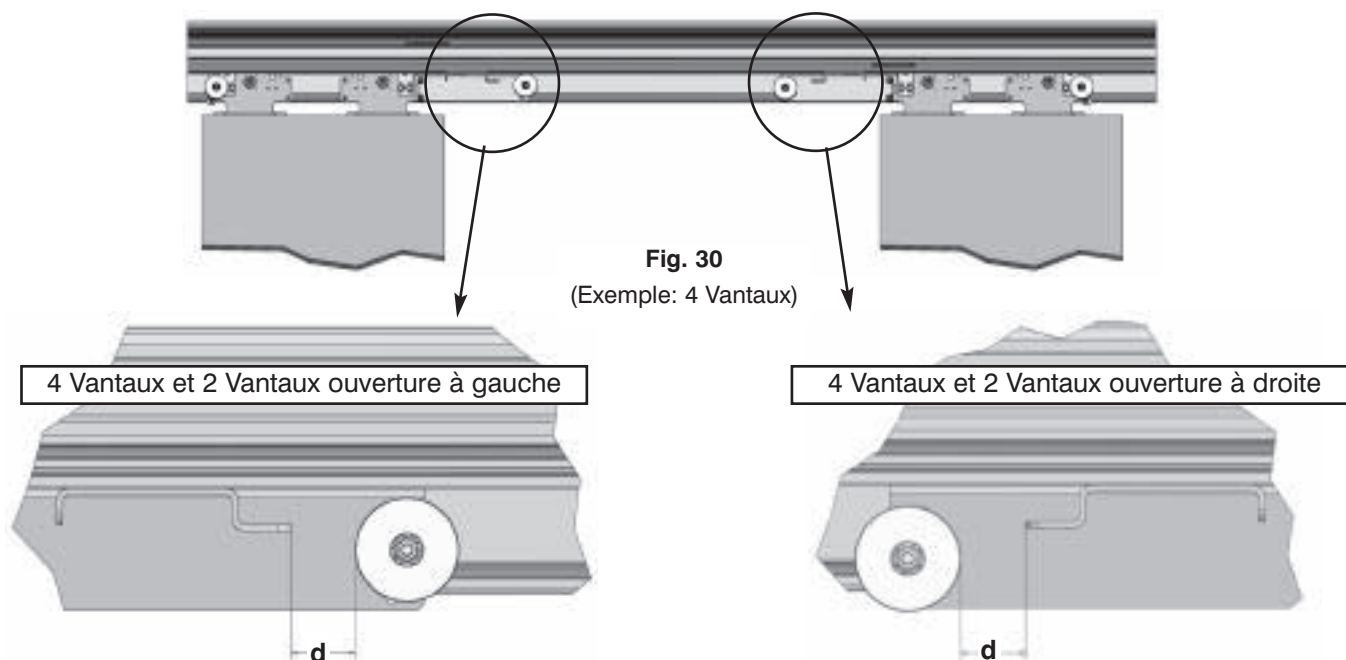


Fig. 30
 (Exemple: 4 Vantaux)

Positionnement câble:

Insérer à fond le câble d'acier dans l'orifice prévu du tendeur de câble avant de bloquer en serrant la vis sans tête de fixation C avec un couple de 5Nm.

Insérer le tendeur de câble avec le câble en acier à l'intérieur de l'orifice D de la bride de réglage (Fig. 31) puis insérer en séquence tous les composants comme indiqué à la Fig. 31:

- ressort tendeur câble (E)
- rondelle plate M6 (F)
- deux écrous bas M6 (G1,G2)

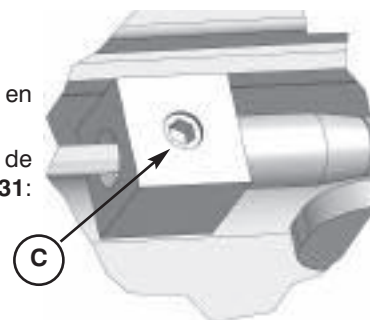


Fig. 31

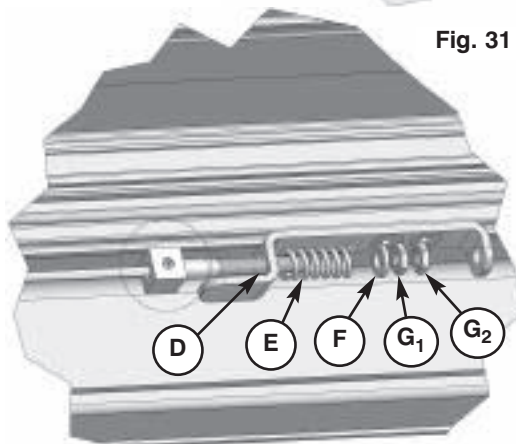


ATTENTION

positionner les écrous (Fig. 31 part. G1,G2) sur la partie initiale de la zone fileté du tendeur de câble sans les serrer.

Installer le câble sur la poulie de la rallonge du chariot lent comme indiqué à la Fig. 32 part. H

L'installer dans l'orifice débouchant du collier L (Fig. 33) monté sur le chariot rapide I (Fig. 32)



ATTENTION

durant cette opération, s'assurer que l'écrou (Fig. 33 part. M) est suffisamment desserré pour suivre le câble sans gêner les opérations suivantes de réglage.

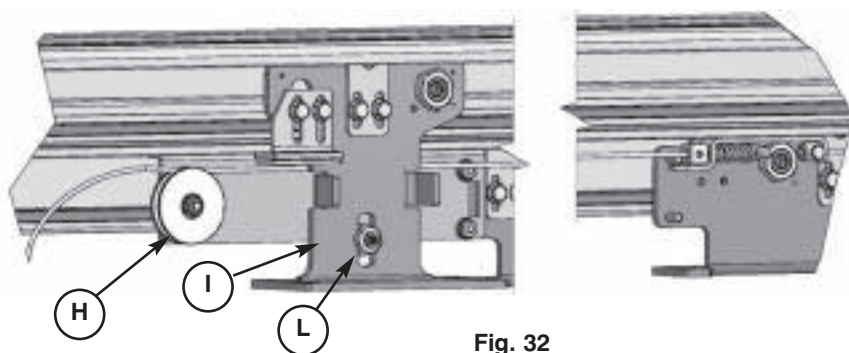


Fig. 32

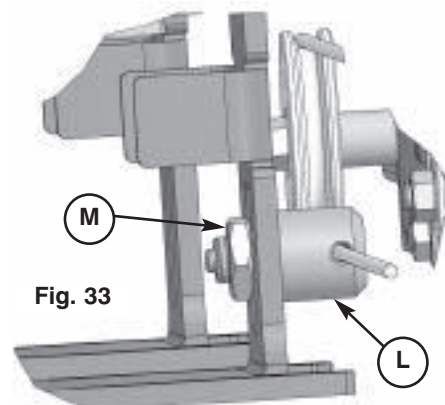


Fig. 33

Installer le câble sur la poulie de la rallonge du chariot lent (Fig. 34 part.N) puis l'insérer dans l'orifice O de la bride de réglage. Insérer le câble dans l'orifice prévu sur le collier de serrage (Fig. 34 part. P)

Prétendre manuellement le câble et serrer le collier au moyen de la vis Q (Fig. 35) un couple de serrage de 5Nm

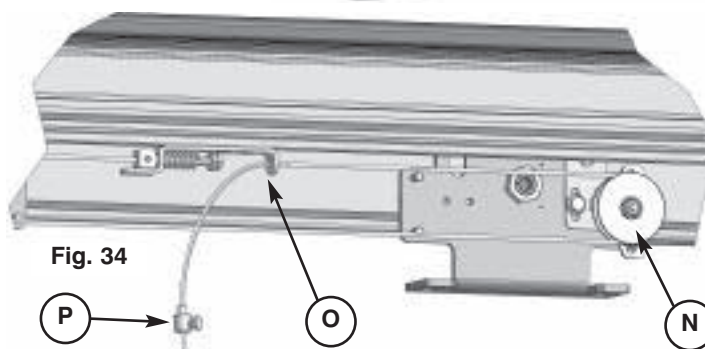


Fig. 34

NOTA:

après avoir monté le câble en acier, contrôler que le positionnement obtenu correspond à la représentation de la Fig. 36a

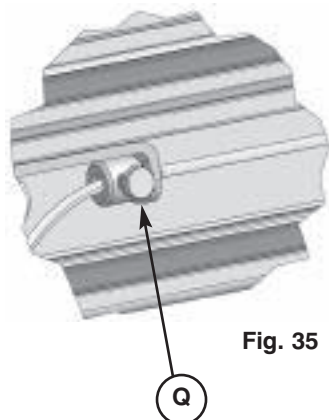
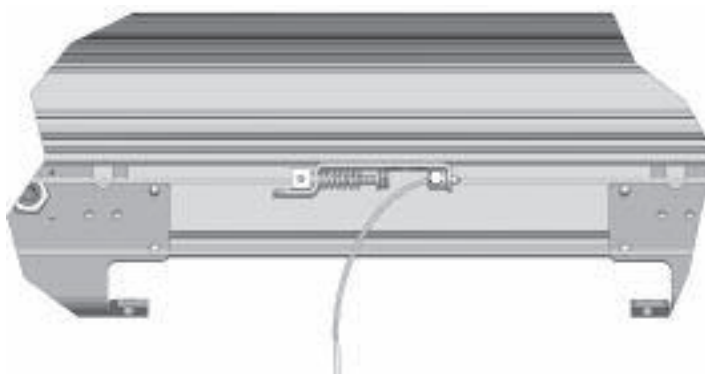
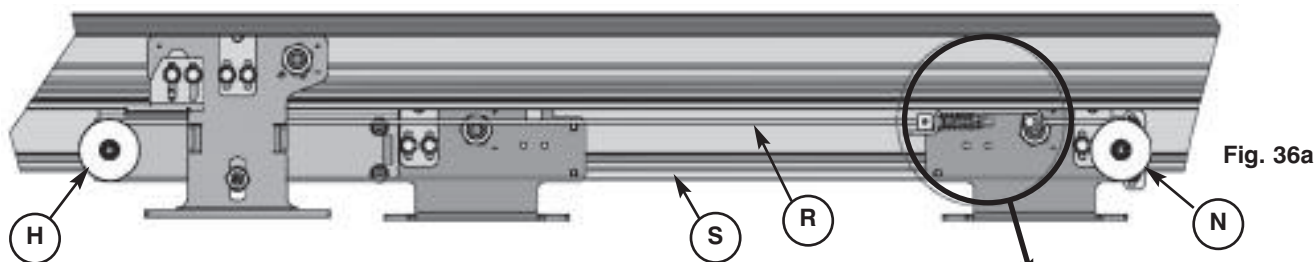


Fig. 35



Réglage en hauteur des poulies en plastique:



Le réglage en hauteur des poulies de support câble (Fig.36a part. H,N) permet un alignement parfait entre la portion supérieure (R) et inférieure (S) du câble en acier.

Régler verticalement les deux poulies pour que le câble (R) soit verticalement aligné avec ses deux points de fixation sur la bride de réglage câble (Fig.36b part. T).

Pour un réglage correct des deux poulies, procéder comme suit:

- Desserrer les écrous U (Fig.37) à hauteur de la poulie du chariot lent (Fig.36 Part. N)
- Sélectionner la position verticale correcte
- Serrer les écrous U
- Desserrer l'écrou V (Fig.38) à hauteur de la poulie de la rallonge du chariot lent (Fig.36a Part. H)
- Sélectionner la position verticale correcte
- Serrer l'écrou V

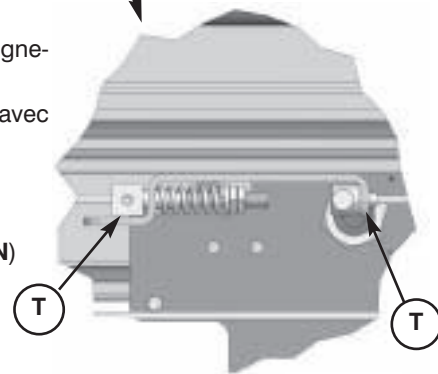


Fig. 36b

Fig. 37

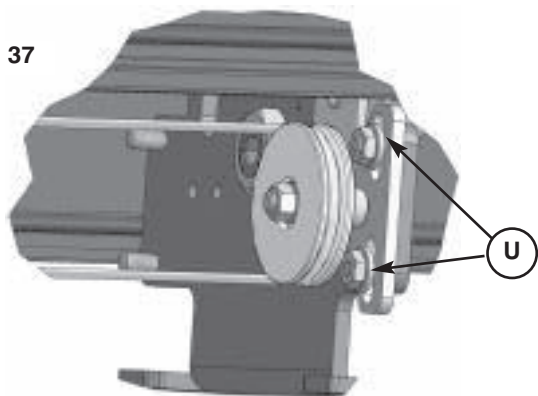
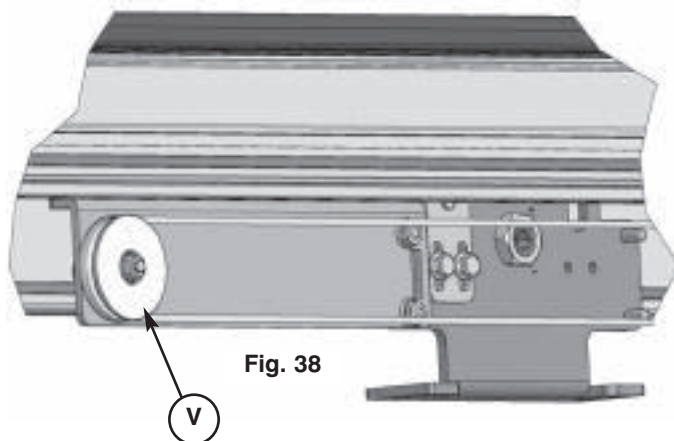


Fig. 38



ATTENTION

Le réglage en hauteur du câble en acier doit être effectué après avoir réglé la position définitive des chariots de soutien des vantaux. En cas de modification de la position des chariots, répéter le réglage en hauteur des poulies de support du câble en acier.

Réglage du collier du câble sur le chariot rapide (Fig.33 part.L):

Au moyen de la fente prévue, régler le collier du câble afin que ce dernier soit aligné avec les deux poulies précédemment positionnées selon la procédure suivante:

- Contrôler que l'écrou M collier câble (Fig. 33b part.M) est desserré
- Positionner le collier L (Fig.33a) de façon à ce que la portion inférieure du câble en acier (Fig. 36a part. S) soit parfaitement parallèle à la portion supérieure (Fig. 36a part. R)
- Serrer l'écrou M avec couple de fixation de 20Nm



ATTENTION

Tout alignement incorrect entre la portion supérieure et inférieure du câble en acier risque de compromettre le fonctionnement de l'automatisme et d'endommager le câble.

Réglage tension du câble en acier

Au moyen d'une clé de 10 mm, serrer l'écrou G1 jusqu'à obtenir une compression du ressort E de 19 mm (Fig.39 part. E).



Pour éviter tout relâchement de l'écrou G1 durant le fonctionnement, serrer fortement le contre-écrou G2 prévu contre l'écrou G1.

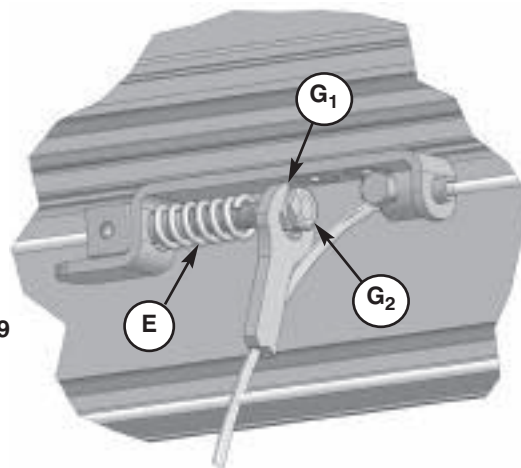


Fig. 39



ATTENTION

Durant le serrage des deux écrous, contrôler que le collier tenseur de câble fileté n'entre pas en rotation, risquant ainsi de transmettre la torsion au câble en acier.

Réglage de la position du vantail rapide

Placer le vantail lent X et le vantail rapide Y (Fig. 40a) en position d'ouverture intégrale en ayant soin de respecter l'alignement prévu pour les montants de vantail rapide et de le vantail lent. Serrer la vis sans tête Z (Fig. 40b), du collier câble avec un couple de serrage de 5Nm. Les vantaux sont désormais solidaires du mécanisme d'entraînement modifiant la position réciproque avec une vitesse double la seconde par rapport à la première. Contrôler l'absence de collision entre le dispositif de tensionnement du câble et les deux poulies de support du câble d'acier sur toute la course des vantaux. Couper l'excès de câble pour éviter toute interférence avec le fonctionnement.

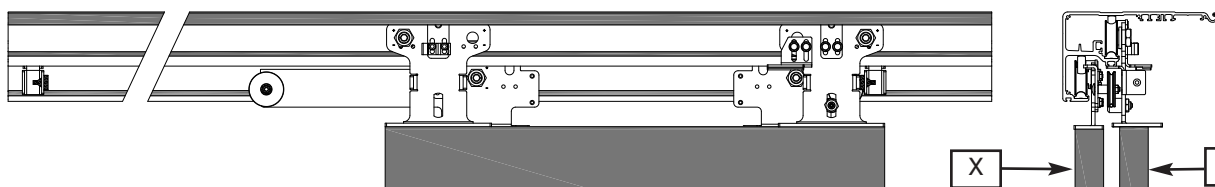


Fig. 40a

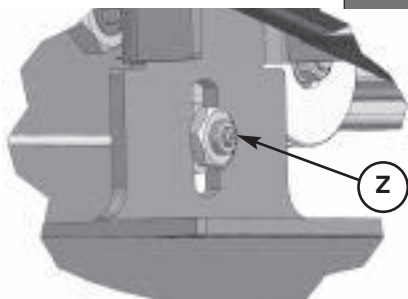


Fig. 40b

Contrôle positionnement des composants

Fig. 41a

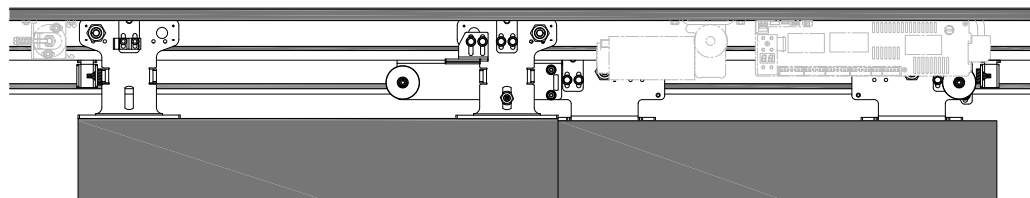
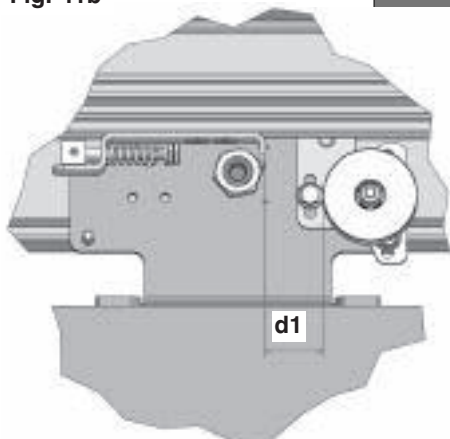


Fig. 41b



Placer les vantaux en position de fermeture intégrale (Fig. 41a) et contrôler que la distance d1 d (Fig. 41b), entre la bride de réglage câble et la poulie porte-câble sur le chariot lent correspond à la distance analogue d (Fig. 30) obtenue avec les vantaux en position d'ouverture intégrale.

$$d1 = d$$

En cas de positionnement incorrect, desserrer la vis sans tête Z (Fig.40b), desserrer les vis A (Fig. 29), répéter les opérations de réglage de la position de la bride de réglage câble et de la position correspondante de le vantail rapide.

Reglage électroserrure

- Contrôler que la cale étalon à glissière est positionnée sur le chariot conformément à la configuration de l'automatisme (Fig. 25, 26, 27 part.F).
- Placer les vantaux en position de fermeture intégrale
- Faire coulisser l'électroserrure jusqu'à mener la tige à proximité de la cale étalon (distance - 2 mm) puis serrer les vis (Fig.42a).
- Percer le couvercle de l'automatisme à hauteur de la bride de déblocage pour permettre l'introduction de la clé fournie si nécessaire(Fig. 42b).
- Connecter le verrou à la platine (Fig. 42c)

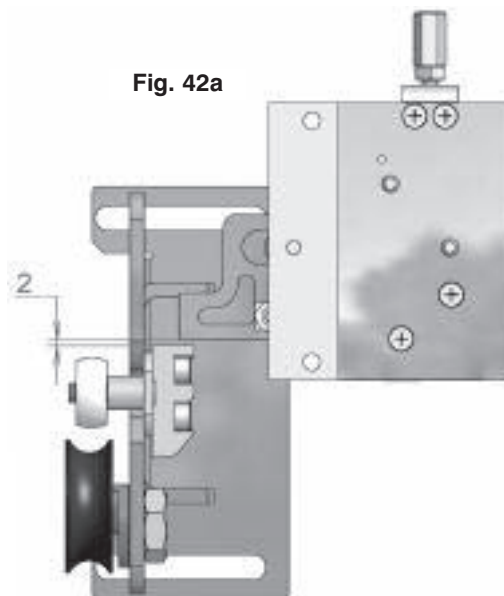


Fig. 42a

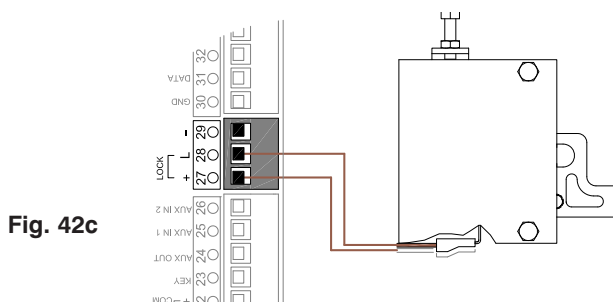


Fig. 42c

Déblocage manuel

La clé fournie permet l'actionnement manuel de l'électroserrure en cas de panne ou de coupure d'alimentation.

En cas d'utilisation nécessaire pour l'ouverture des vantaux, procéder comme suit:

- Introduire la clé fournie dans l'orifice de la partie inférieure du couvercle de l'automatisme.
- Tourner la clé à fond dans le sens des aiguilles d'une montre et la laisser dans cette position.
- Déplacer le vantail dans le sens de l'ouverture d'environ dix centimètres et retirer la clé: les vantaux sont débloqués.

Pour bloquer à nouveau les vantaux, les placer en position de fermeture intégrale.

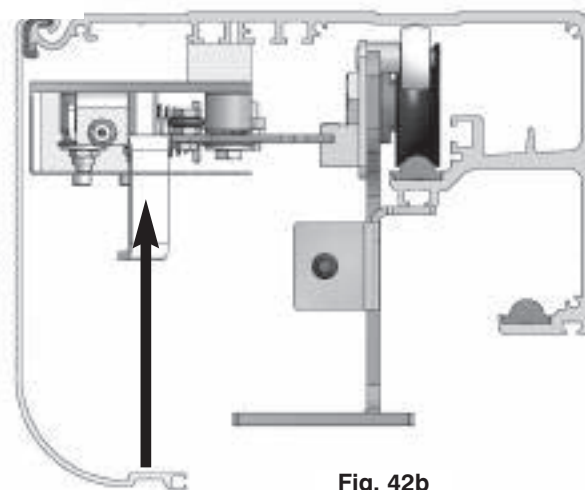


Fig. 42b

Opération finales

Avant de mettre l'automatisme en fonctionnement, contrôler et effectuer les opérations suivantes:

- Éliminer avec attention les résidus de poussière ou de copeaux des voies de déplacement et des roues des chariots.
- Contrôler le serrage des vis et des écrous des roues chariots.
- Contrôler le tensionnement de la courroie et du câble.
- Contrôler que les câblages sont fixés et qu'aucun câble ne passe près de la zone de déplacement des chariots.
- Contrôler que les fin de course sont correctement positionnés et que les colliers de la courroie n'entrent pas en contact avec les poulies dentées.
- Étaler une mince couche de graisse courante pour roulements sur la voie de déplacement et la courroie de transmission.



ATTENTION

La voie de déplacement et la courroie de transmission peuvent fonctionner sans lubrification sans phénomène d'usure. Néanmoins, une légère lubrification évite toute émission de bruit en cas d'alignement imparfait entre les parties.

Centrale dualcore : fonctionnement et mises en garde

La centrale électronique Dualcore est conçue pour gérer des automatismes produits par Sesamo, elle est conforme aux spécifications de la réglementation EN16005 et prévue pour fonctionner avec des périphériques conformes à cette réglementation en vue de permettre la réalisation d'entrées automatiques complètes selon les plus hauts standards de sécurité.

La centrale Dualcore doit être utilisée uniquement pour des automatismes fabriqués par Sesamo de la série Dualcore et doit être configurée et mise en marche par un personnel qualifié, en suivant toutes les indications du présent manuel avec une attention particulière aux rappels: danger, attention, remarque.

La centrale Dualcore est prévue pour configurer ses paramètres de fonctionnement dans le mode d'auto-apprentissage pour garantir des installations rapides et simples.



DANGER: ne pas laver, démonter, modifier, réparer, enlever pour aucune raison que ce soit, les couvercles de protection des composants électroniques et de la centrale Dualcore, dans le cas contraire il pourrait se produire des décharges électriques mortelles ou l'endommagement irréversible du produit .



DANGER: n'effectuer aucune opération sur la centrale Dualcore, sauf les réglages à l'aide des boutons prévus à cet effet, sans avoir débranché au préalable la fiche d'alimentation du réseau électrique (fig.21 par.L), dans le cas contraire il pourrait se produire des décharges électriques mortelles ou l'endommagement irréversible du produit.



DANGER: la centrale électronique Dualcore est conçue pour fonctionner à l'intérieur des produits fabriqués par Sesamo selon les précises indications du fabricant. Tout autre usage qui n'est pas prévu explicitement par le fabricant expose les personnes et/ou les choses à des risques mortels et/ou à des dommages de différente nature qui ne peuvent être prévus par le fabricant et par conséquent doit être absolument évité.



DANGER: la centrale Dualcore est conçue pour opérer dans un environnement sec, à l'abri de tout agent atmosphérique et contre n'importe quelle infiltration d'eau ou d'autres liquides. Dans le cas contraire il pourrait se produire des décharges électriques mortelles ou l'endommagement irréversible du produit.



DANGER: dans la centrale il existe des parties avec des niveaux de tension supérieurs à 600V qui représentent un risque électrique mortel pour la vie humaine. Pour éviter ce risque les carters de protection ne doivent pas être retirés et démontés pour aucune raison que ce soit et on ne doit pas verser les liquides de n'importe quel type qui peuvent provoquer des décharges électriques mortelles ou endommager irréversiblement le produit.

Description centrale électronique

La centrale Dualcore se compose des éléments principaux suivants qu'il faut connaître en cours d'installation (**fig.43-44**):

- A- entrée pour branchement à un PC à l'aide du convertisseur de signaux en option réalisé par Sesamo ;
- B- préparation de borniers pour branchements à des périphériques et accessoires supplémentaires;
- C- connecteur pour connexion de l'encodeur du moteur ;
- D- connecteur pour la connexion alimentation du moteur ;
- E- connecteur pour la connexion des batteries ;



ATTENTION: vérifier le juste sens d'introduction du connecteur des batteries, utiliser uniquement des batteries fournies par Sesamo, utiliser uniquement un fil de câblage carte/batterie muni de protection avec fusible d'une valeur de 6,3AT. Dans le cas contraire, il pourrait se produire des décharges électriques, la protection du circuit pourrait être compromise avec un risque consécutif d'incendie et d'endommagement irréversible du produit.

F- connecteur pour l'introduction de la carte en option de recharge des batteries ;

G- alimentateur switching: il transforme l'alimentation du câble de réseau (230Vac) (part.L) en tension de sortie de 40V pour la centrale ;



DANGER: l'alimentateur switching au point G contient des points avec des tensions d'environ 600V qui constituent un risque mortel. N'enlever pour aucune raison que ce soit la base et le couvercle G de protection, ne pas verser de liquides sur ces parties, n'enfiler aucun type d'objet, surtout métallique, parmi les fissures d'aération du couvercle. Dans le cas contraire il pourrait se produire des décharges électriques mortelles ou l'endommagement irréversible du produit.

Protection de la terre

La centrale Dualcore à travers la connexion de la terre du réseau électrique offre une protection supplémentaire pour le caisson en aluminium et les parties métalliques qui y sont reliées. Pour que la protection soit efficace serrer la vis M (fig.44) et l'écrou de la vis O (fig.44) de manière que le caisson en aluminium soit connecté électriquement au pôle L1 (fig.44) de la terre.

MISE EN GARDE : vérifier le juste serrage des vis M (fig.44) et de la vis O (fig.44) et vérifier la présence d'une continuité électrique parfaite entre le pôle de la terre L1 (fig.44) et la surface de la traverse de l'automatisme. Dans le cas contraire une importante fonction de sécurité de toute l'installation pourrait être compromise et il pourrait se produire des décharges électriques mortelles ou des dysfonctionnements du produit.

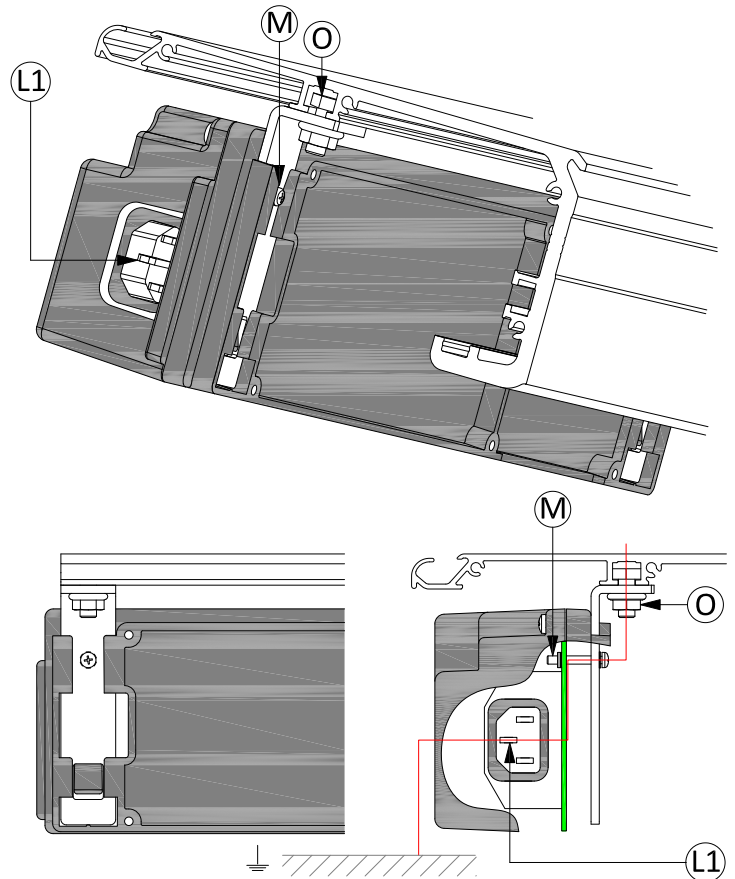
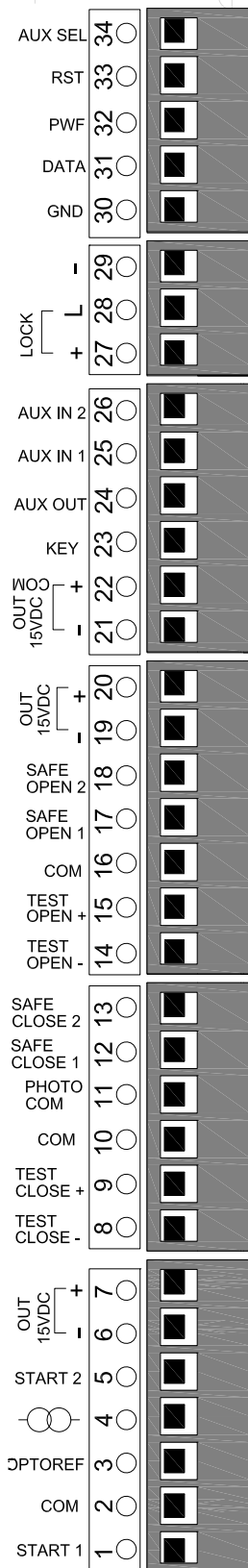
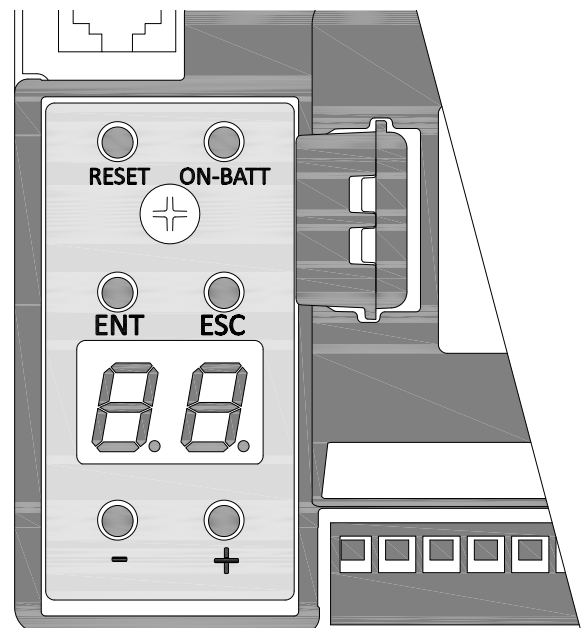


Fig. 44

Fig. 45A

Fig. 45B



Centrale/capteurs conformes EN16005

Sur la **fig.46** on a indiqué les capteurs pouvant être connectés à la centrale Dualcore:

A- capteur gauche sécurité ouverture

B- capteur interne ouverture / sécurité

C- capteur externe ouverture / sécurité

D- capteur droit sécurité ouverture (double vantail)

les capteurs d'ouverture B. et C. exercent les 3 fonctions suivantes :

- 1- commande d'ouverture : ils relèvent le mouvement dans la zone M1 ou M2 et commandent l'ouverture des portes
- 2- sécurité fermeture : ils relèvent la présence dans la zone A1 ou A2 et en cas d'obstacle ils empêchent la fermeture des portes
- 3- test: ils vérifient que la sécurité fermeture (fonction 2) fonctionne correctement et, en cas de dommage, ils empêchent la manoeuvre de fermeture des battants (réf .EN16005 performance level C)

les capteurs de sécurité A. et D. exercent les 2 fonctions suivantes:

- 1- sécurité ouverture : ils relèvent la présence dans la zone A3 ou A4 et en cas d'obstacle ils arrêtent le mouvement des portes en cours d'ouverture
- 2- test: ils vérifient que la sécurité ouverture (fonction 1) fonctionne correctement et, en cas de dommage, ils empêchent la manoeuvre d'ouverture des battants (réf .EN16005 performance level C)

Sur le tableau ci-dessous on trouve les connexions des capteurs A,B,C, D avec les bornes prévues dans la centrale. Les 2 câbles de la fonction power sont les câbles d'alimentation. Sur la colonne par défaut on trouve les valeurs de réglage d'usine des contacts (NO/NC):

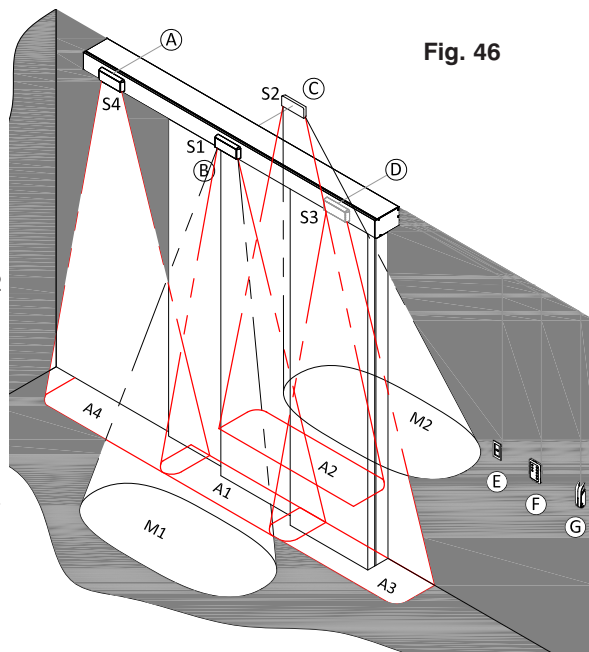


Fig. 46

capteur	fonction	Bornier fig. 23	par défaut
A	power	19 (-)	
		1- 20 (+)	
	1. (Sécurité ouverture)	16 17	NC
	2. (Test)	14 15	NO
B	power	6 (-)	
		2- 7 (+)	
	1. (commande ouverture)	2 5	NO
	2. (sécurité fermeture)	10 13	NC
3 (test)	8 9	NO	
C	power	6 (-)	
		7 (+)	
	1. (commande ouverture)	1 2	NO
	2. (sécurité fermeture)	10 12	NC
3. (test)	8 9	NO	
D	power	19 (-)	
		20 (+)	
	1. (Sécurité ouverture)	16 18	NC
	2. (Test)	14 15	NO



DANGER: choisir et installer les capteurs selon la conformation architecturale de l'entrée d'après une analyse attentive conformément à la EN16005. Dans le cas contraire le mouvement automatique des portes pourra provoquer de graves dommages aux choses ou aux personnes avec un risque de blessures mortelles.

REMARQUE: pour les informations plus détaillées sur les couleurs des câbles et des borniers, faire référence au manuel spécifique fourni avec le capteur relatif au modèle choisi.

Connexions du bornier

Connecter tous les composants de l'entrée automatique à la centrale Dualcore avec des câbles électriques d'une section appropriée en respectant les indications du tableau suivant **Fig.47 a Fig.51**:

N	Réf.	Par défaut	Description	Figure
1	START 1	NO	capteur externe commande ouverture	Fig. 47
2	COM		signal commun pour input: 1,5	
3	OPTOREF		préparation	
4	-OO-		préparation	
5	START2	NO	capteur interne commande ouverture	
6	OUT 15VDC	(-)	négatif alimentation pour capteurs commande ouverture interne externe: 15Vdc – max. 0,25A	
7	OUT 15VDC	(+)	positif alimentation pour capteurs commande ouverture interne externe: 15Vdc – max. 0,25A	
8	TEST CLOSE	(-)	négatif circuit test du capteur interne / externe	Fig. 47
9	TEST CLOSE	(+)	positif circuit test du capteur interne/ externe	
10	COM		signal commun pour input: 12,13	
11	PHOTO COM		préparation	
12	SAFE CLOSE 1	NC	Sécurité active capteur présence externe zone A2	
13	SAFE CLOSE 2	NC	Sécurité active capteur présence interne zone A1	Fig. 48
14	TEST OPEN	(-)	négatif circuit test du capteur sécurité ouverture côté droit/ gauche	
15	TEST OPEN	(+)	positif circuit test du capteur sécurité ouverture côté droit/ gauche	
16	COM		signal commun pour input: 17, 18	
17	SAFE OPEN 1	NC	capteur sécurité ouverture côté droit zone A3	
18	SAFE CLOSE 2	NC	capteur sécurité ouverture côté gauche zone A4	
19	OUT 15VDC	(-)	positif alimentation capteurs de sécurité ouverture côté droit/ gauche: 15Vdc – max. 0,25A	
20	OUT 15VDC	(+)	négatif alimentation capteurs de sécurité ouverture côté droit/ gauche: 15Vdc – max. 0,25A	Fig. 49
21	OUT 15VDC	(-)	négatif alimentation périphériques: 15Vdc – max. 0,25A	
22	OUT 15VDC COM	(+)	positif alimentation périphériques: 15Vdc – max. 0,25A ; signal commun supplémentaire	
23	KEY	NC	commande fermeture nocturne	Fig. 42C
24	AUX OUT		sortie auxiliaire	
25	AUX IN 1		entrée auxiliaire	
26	AUX IN 2		entrée auxiliaire	
27	LOCK	(+)	électrobloc	
28	LOCK	L	électrobloc	-
29	-	(-)	préparation	
30	GND		câble gnd sélecteur logiques	Fig. 50
31	DATE		câble données sélecteur logiques	
32	PWF		câble pwf sélecteur logiques	
33	RST		câble rst sélecteur logiques	
34	AUX SEL		sortie auxiliaire	-



DANGER: respecter les connexions du tableau, respecter les polarités si besoin est, ne pas brancher les points d'utilisation dont les consommations sont supérieures aux limites sur le tableau. Retirer les cavaliers entre tous les clips utilisés. Dans le cas contraire on pourrait compromettre une importante fonction de sécurité et le mouvement automatique des portes pourra provoquer de graves dommages aux choses ou aux personnes avec un risque de blessures mortelles.

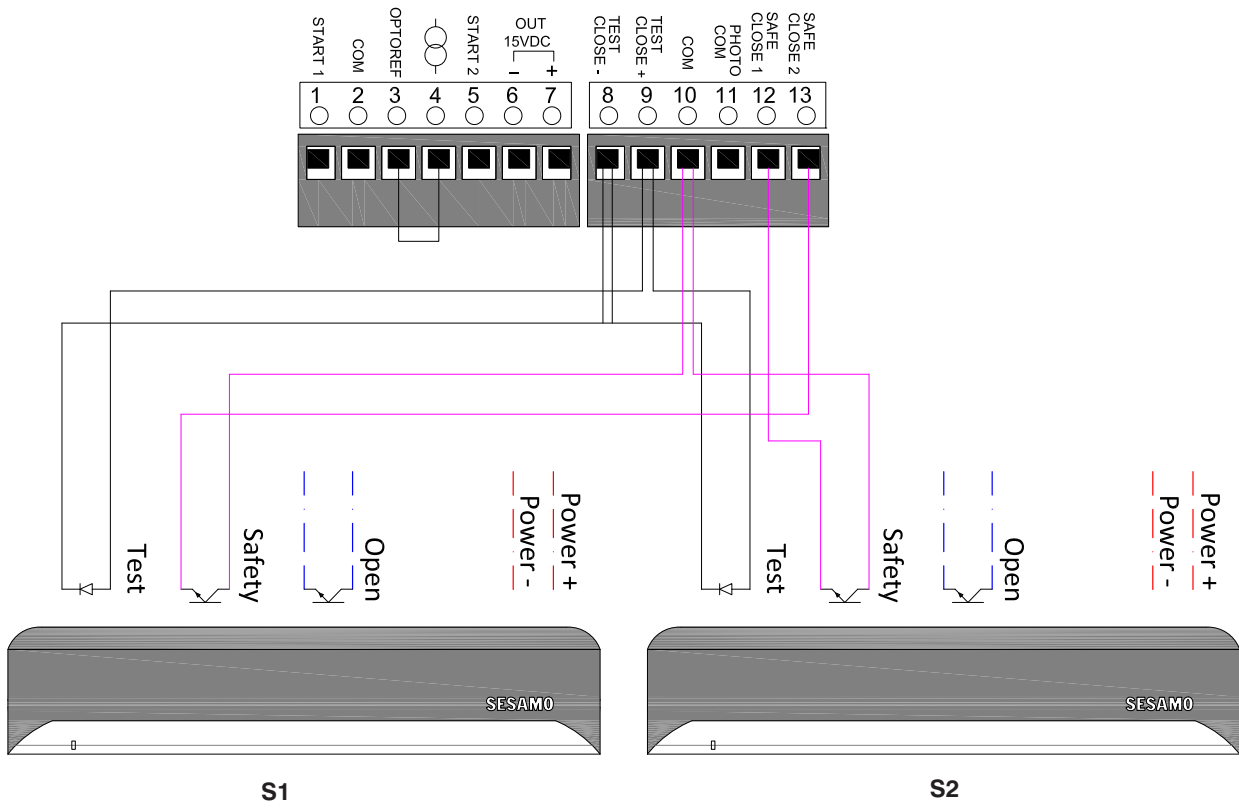
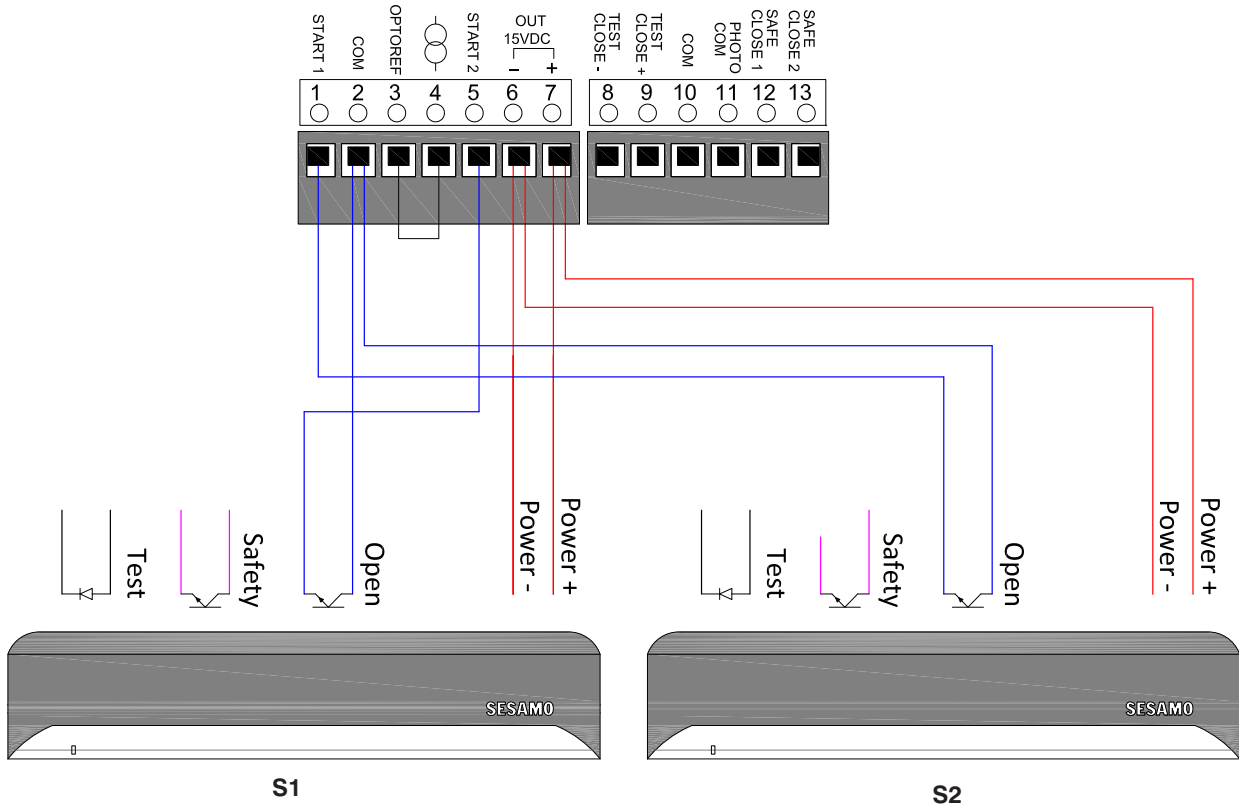


Fig. 47

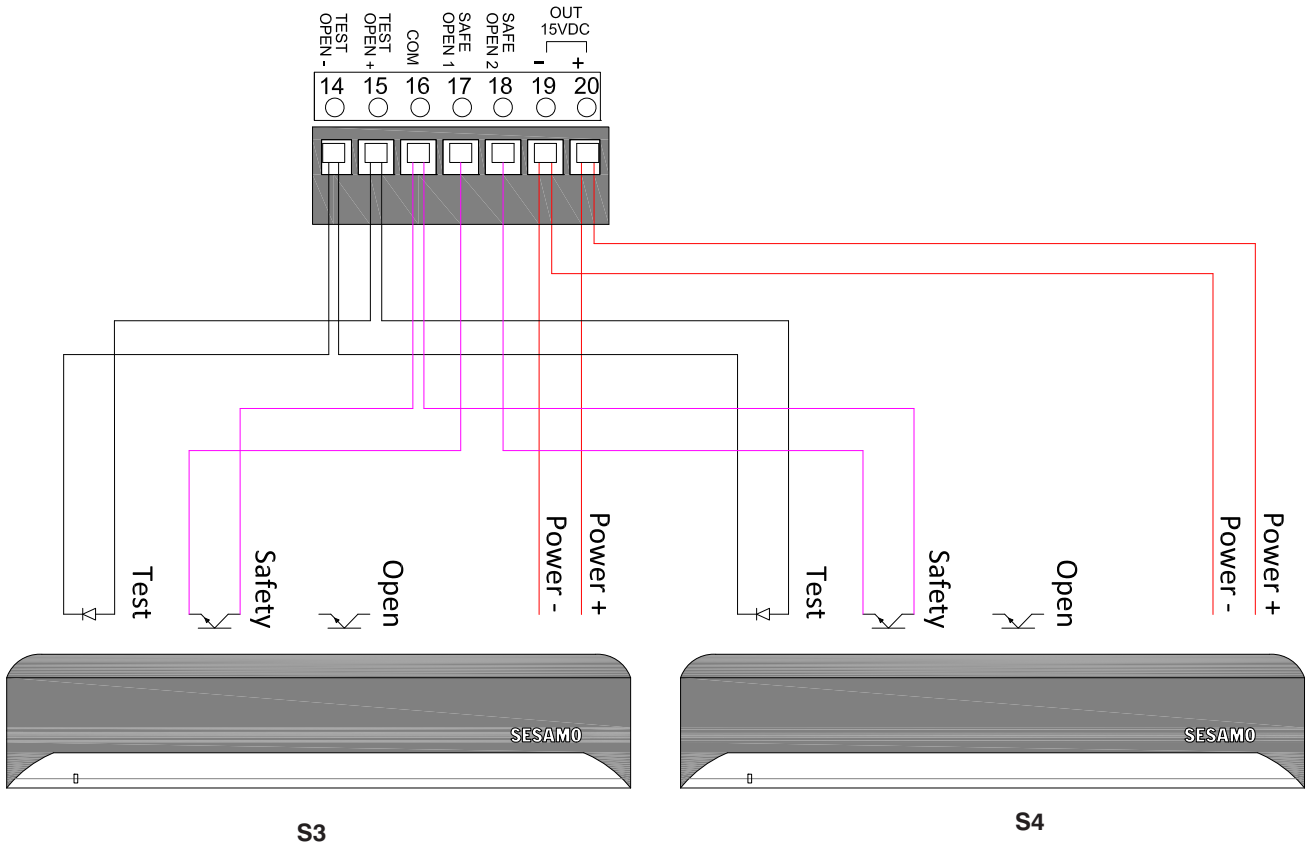


Fig. 48

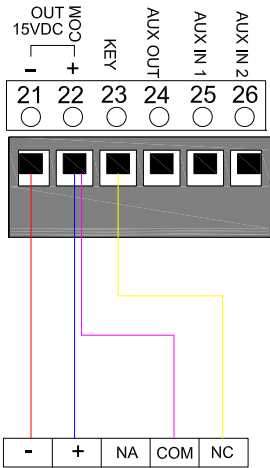


Fig. 49

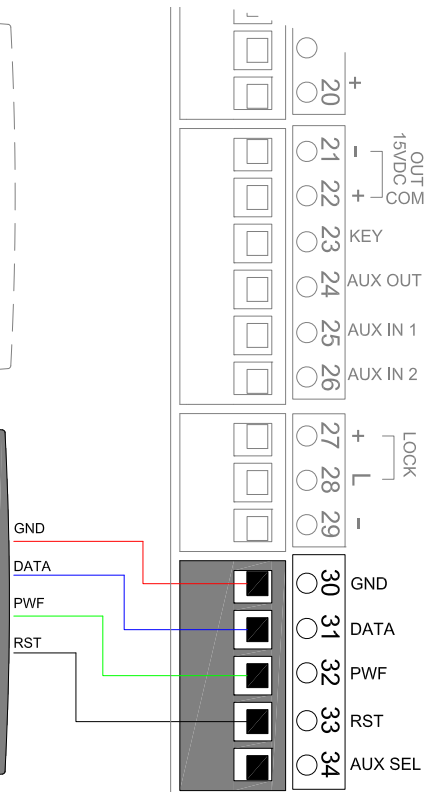
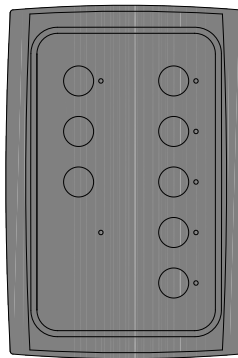
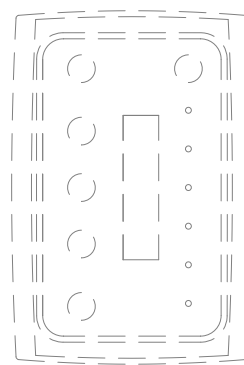
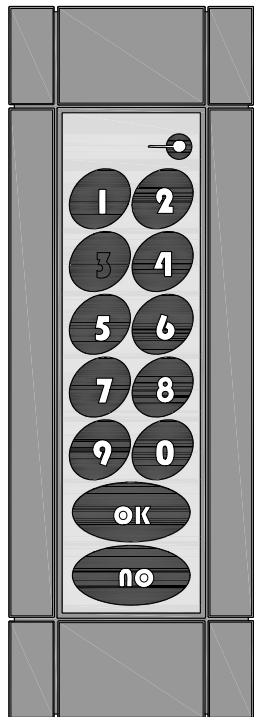


Fig. 50

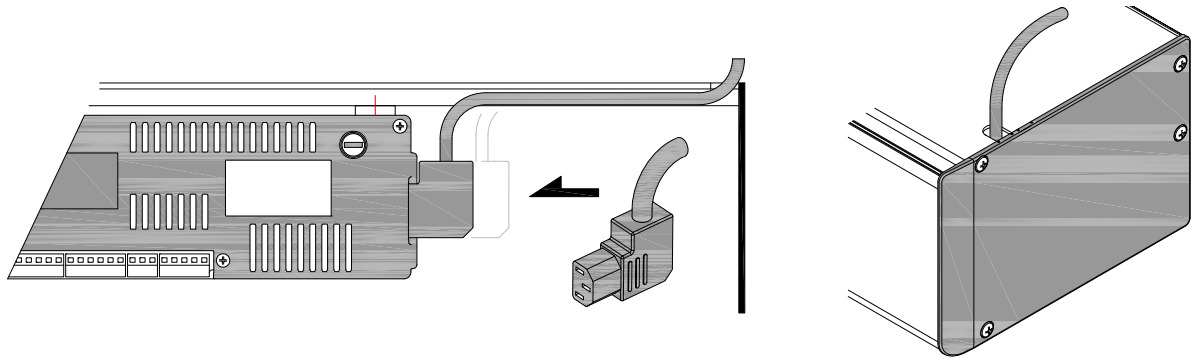


Fig. 51A

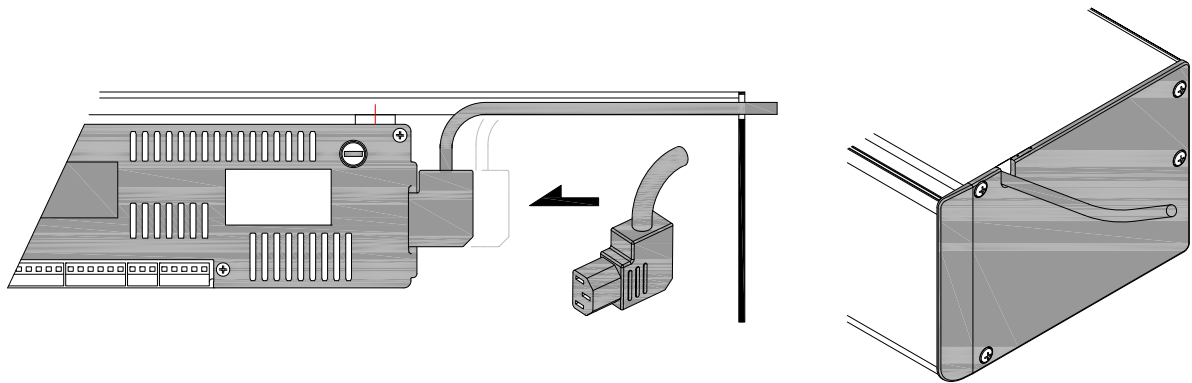


Fig. 51B

Mise en marche de l'automatisme

La mise en marche de l'automatisme prévoit l'exécution de la séquence indiquée ci-après :

- 1- branchement batterie et alimentation de réseau (230Vac) ;
- 2- procédure Learn Sensors (LS) ;
- 3- procédure Learn Parameters (LP) ;
- 4- réglage éventuel des paramètres ;
- 5- contrôle du juste serrage de toutes les vis, de l'anti-déraillement, du caisson et de tous les éléments sollicités par des efforts et des vibrations durant le fonctionnement ;
- 6- vérification finale du bon fonctionnement de toutes les sécurités installées en utilisant l'instrumentation prévue par la EN16005:



DANGER: toutes les activités de 1. à 6. susmentionnées sont fondamentales pour la sécurité ; s'assurer de posséder les compétences nécessaires pour les exécuter correctement, n'omettre aucun passage ni contrôle. Dans le cas contraire on pourrait compromettre une importante fonction de sécurité et le mouvement automatique des portes pourra provoquer de graves dommages aux choses ou aux personnes avec un risque de blessures mortelles.

Brancher les batteries (si elles existent) et après le câble de réseau (230VAC) à la centrale puis procéder à l'auto-apprentissage des capteurs: LS. Pour le passage du câble de réseau de l'intérieur à l'extérieur de l'automatisme N (fig. 51).



ATTENTION: si aucun dispositif en option n'a été installé pour la commande de fermeture nocturne s'assurer que l'entrée KEY soit mis en court-circuit à l'aide de l'entrée COM (bornes 22 et 23) ; vice versa on ne peut pas mettre en marche l'automatisme ; si on n'a pas installé un capteur conforme à la EN 13849-1 performance level «d» aux bornes 3-4 mettre les deux bornes en court-circuit entre elles, vice versa on ne peut pas mettre en marche l'automatisme.

Procédure de learn sensor (LS)

La procédure learn sensor (LS) permet à la centrale Dualcore de relever automatiquement les capteurs connectés en faisant particulièrement référence à la présence et à la quantité de capteurs supervisés. Après la détection la centrale signale sur l'écran la configuration et le type de capteurs détectés: il incombe à l'installateur de vérifier à sur l'écran que la configuration relevée corresponde à celle qui est installée, vérifier qu'elle soit juste et par la suite confirmer définitivement la configuration. A compter de ce moment la centrale utilisera la configuration confirmée.



DANGER: avant de confirmer l'acquisition vérifier attentivement que la configuration détectée par la centrale soit appropriée à l'installation et vérifier que toutes les sécurités sont détectées correctement. Dans le cas contraire les sécurités pourraient ne pas fonctionner et le mouvement automatique des battants pourrait provoquer de graves dommages aux choses ou aux personnes avec un risque de blessures mortelles.



DANGER: pour exécuter justement la LS il faut que toutes les entrées des capteurs et de la centrale aient des valeurs de NO et NC correctes de manière réciproque. Vérifier les valeurs par défaut des entrées de la centrale sur le tableau précédent et celles des entrées du capteur sur le manuel de ce dernier. En cas d'incompatibilité reprogrammer l'entrée spécifique dans la centrale en suivant la procédure dans ce manuel. Dans le cas contraire les sécurités pourraient ne pas fonctionner et le mouvement automatique des battants pourrait provoquer de graves dommages aux choses ou aux personnes avec un risque de blessures mortelles.

Activer la procédure (LS) comme ci-après à l'aide des touches et de l'écran (**fig 45B**):

- 1- presser les touches +/- de l'écran jusqu'à ce que le code LS apparaisse puis presser ENT: sur l'écran le code -- s'affichera ;
- 2- presser et tenir pressé pendant 5 secondes la touche ENT jusqu'à l'apparition du compteur à compter de 30, 29, 28, ... secondes à 0: la procédure a commencé correctement ;
- 3- on a environ 30 secondes à disposition pour: fermer le couvercle de l'automatisme, vérifier que le capteur se trouve sur une position correcte, libérer la zone de détection en retirant les éventuels obstacles sous les capteurs ;
- 4- après 30 sec. environ la centrale réinitialise les capteurs et prend leur configuration en 10 sec environ; la procédure LS dure en tout 40 sec. environ ; on peut reconnaître la fin de la LS quand les capteurs demeurent en standby ;
- 5- après 40 sec. ouvrir le couvercle de l'automatisme et lire le code sur l'écran: si le code commence par S suivre les instructions au point 6. si le code commence par F suivre les instructions au point 7.;
- 6- le code S... indique les capteurs qui ont été détectés selon la correspondance du tableau ci-dessous ; vérifier que l'indication sur l'écran corresponde aux capteurs réellement installés et, si oui presser ENT pour confirmer et sauvegarder la configuration (l'écran indiquera E1 clignotant – attente de la procédure LP) ; dans le cas contraire presser ESC, contrôler le câblage des capteurs et répéter la LS à compter du point 1.;

Segnalazione	Safe Open 2	Safe Open 1	Safe Close 2	Safe Close 1
S0	NO	NO	NO	NO
S1	NO	NO	NO	S
S2	NO	NO	S	NO
S3	NO	NO	S	S
S4	NO	S	NO	NO
S5	NO	S	NO	S
S6	NO	S	S	NO
S7	NO	S	S	S
S8	S	NO	NO	NO
S9	S	NO	NO	S
SA	S	NO	S	NO
Sb	S	NO	S	S
SC	S	S	NO	NO
Sd	S	S	NO	S
SE	S	S	S	NO
SF	S	S	S	S

REMARQUE: l'indication SI/NO indique si on a relevé dans l'entrée indiquée au début de la colonne une sécurité active munie de la fonction test selon la EN16005.

7- le code F... clignotant indique que la LS ne peut terminer parce qu'une ou plusieurs entrées des sécurité sont actives et non pas au repos ; se servir du tableau ci-dessous pour localiser les entrées à partir du code de l'entrée:

Signalisation	Safe Open 2	Safe Open 1	Safe Close 2	Safe Close 1
F1	Au repos	Au repos	Au repos	Activé
F2	Au repos	Au repos	Activé	Au repos
F3	Au repos	Au repos	Activé	Activé
F4	Au repos	Activé	Au repos	Au repos
F5	Au repos	Activé	Au repos	Activé
F6	Au repos	Activé	Activé	Au repos
F7	Au repos	Activé	Activé	Activé
F8	Activé	Au repos	Au repos	Au repos
F9	Activé	Au repos	Au repos	Activé
FA	Activé	Au repos	Activé	Au repos
Fb	Activé	Au repos	Activé	Activé
FC	Activé	Activé	Au repos	Au repos
Fd	Activé	Activé	Au repos	Activé
FE	Activé	Activé	Activé	Au repos
FF	Activé	Activé	Activé	Activé

prendre note du code erreur, presser ESC pour sortir de la procédure LS et chercher les causes sur chaque entrée parmi les possibles suivantes:

- erreur d'établissement de la polarité des entrées/sorties supervisées
- erreur d'établissement des valeurs logiques NO/NC des entrées/sorties du circuit des capteurs
- présence de choses ou de personnes dans le champ de détection d'une des sécurités des capteurs
- panne hardware d'un des composants

éliminer les causes qui provoquent l'erreur et répéter la procédure LS à compter du point 1.

REMARQUE: on peut sortir de la LS à n'importe quel moment en pressant la touche ESC.



DANGER: une fois que la procédure LS est terminée on ne doit pas faire de modifications à l'installation, à la connexion et à la configuration des capteurs. En cas de modification répéter entièrement la LS. Dans le cas contraire les sécurités pourraient ne pas fonctionner et le mouvement automatique des battants pourra provoquer de graves dommages aux choses ou aux personnes avec un risque de blessures mortelles.

Procédure de learn parameters (LP)

La procédure d'acquisition des paramètres (LP) permet à la centrale de contrôle d'acquérir les données indispensables pour le fonctionnement comme la dimension de l'espace de coulissement, le poids de battants et le sens d'ouverture.

MISE EN GARDE : avant d'exécuter la LP s'assurer qu'il n'y a pas d'empêchements ou de frottements excessifs qui entravent le glissement des battants. Vérifier attentivement toutes les parties mécaniques internes de l'automatisme qui interagissent avec le coulissement (roues, chariots, dispositifs anti-déraillement, courroie, etc.) et tout le serrage dans les parties mobiles et fixes en faisant particulièrement référence aux guides au sol et aux joints ou aux petites brosses étanches à l'air qui peuvent constituer un frein au glissement des battants. Dans le cas contraire, des dysfonctionnements du produit ou des usures excessives de certaines parties pourraient se produire.

Activer la procédure LP comme ci-après à l'aide des touches et de l'écran (**fig 45B**):

- 1- presser les touches +/- de l'écran jusqu'à ce que le code LP apparaisse puis presser ENT: sur l'écran le code -- s'affichera ;
- 2- presser et tenir pressée la touche ENT (5 sec. environ) jusqu'à ce que les segments de l'écran commencent à tourner ; quand le code St apparaît, la centrale attend 10 secondes pour que les battants soient positionnés à la main sur la position de fermeture complète;
- 3- la procédure s'active et l'automatisme accomplit quelques ouvertures et fermetures (max. 5) utiles à mesurer les paramètres ; à la fin si la procédure se termine correctement les battants se positionnent sur la position de fermeture complète ; si la position d'arrêt final ne correspond pas à celle de fermeture complète, répéter la LP à partir du point 1.

Modalités de réglage des paramètres

Après avoir complété la LS et LP la centrale Dualcore est prête à fonctionner avec les paramètres d'usine ou avec les derniers paramètres établis par l'installateur. On peut changer les réglages à l'aide des touches sur la centrale et l'écran correspond.

REMARQUE: on peut toujours ramener toutes les valeurs de la centrale aux réglages d'usine en exécutant un reset par défaut décrit ci-après:

- 1- presser les touches +/- jusqu'à ce que l'apparition du code Sd
- 2- presser ENT: la valeur - - s'affiche ;
- 3- presser de nouveau ENT et tenir pressé pendant 5 secondes ;
- 4- les segments de l'écran commencent à tourner et le message E6 s'affiche ;
- 5- les paramètres de la centrale sont retournés aux réglages d'usine;
- 6- répéter les procédures LS et LS pour l'acquisition des données de l'entrée indispensables au fonctionnement

Pour modifier les réglages du tableau ci-dessous agir comme suit:

- 1- presser les touches +/- pour visualiser le numéro du paramètre qui doit être modifié: 01 vitesse ouverture 02 vitesse fermeture, etc.;
- 2- presser ENT: la valeur du paramètre présent s'affiche ;
- 3- sélectionner la valeur désirée avec les touches +/- puis presser ENT pour confirmer la valeur choisie: la valeur est mémorisée par la centrale ;
- 4- presser ESC pour terminer la procédure

REMARQUE: si durant le réglage les touches ne sont pas pressées pendant 10 secondes la centrale sort de la procédure et revient au fonctionnement normal.

Le tableau suivant contient les paramètres et le code écran correspondant:

ID	Description	réglage	Par défaut
01	Vitesse d'Ouverture	20cm/s ÷ 70cm/s étape de réglage 5cm/s.	60
02	Vitesse de Fermeture	10cm/s ÷ 40cm/s, étape de réglage 5cm/s.	20
03	Temps d'arrêt	0 - 60 secondes étape de réglage 1 seconde	0
04	Anti-écrasement Ouverture	1 – 9 (1 minimum, 9 maximum)	9
05	Anti-écrasement Fermeture	1 – 9 (1 minimum, 9 maximum)	7
06	Pourcentage Partiel	30 – 90 pourcentage d'ouverture par rapport au total	50
07	Vitesse d'approche	3cm/s ÷ 10cm/s étape de réglage 1cm/s.	5
08	Accélérations	5 - 30 étape de réglage 1	24
09	Décélérations	5 - 20 étapes de réglage 1	16
10	Approche	10cm – 40cm step de réglage 1cm modification des deux valeurs (ouverture égale à 1/2 de fermeture)	20
11	Limite d'Ouverture	0% - 50% étape de réglage 1%. Limitation du mouvement par rapport à la course du battant	0
12	Force maintien battants fermés	0 – 9 étapes de réglage 1, 0 désactivée, 9 maximum	0

13	Type d'électrobloc	0 Non utilisé 1 Normal 2 Inverse 3 Bistable 4 Bistables de sécurité avec verrouillage de porte uniquement à moteur si KEY est actif	1
14	Logiques de verrouillage de porte avec électrobloc ou moteur	0 Verrouillage Désactivé 1 Verrouillage actif dans Un Radar 2 Verrouillage actif dans Deux Radars 3 Verrouillage actif dans Un Radar et Deux Radars Si aucun électrobloc n'a été sélectionné, le verrouillage de la porte a lieu à l'aide du moteur	1
15	Configuration entrée auxiliaire 1	0 Ouverture d'urgence 1 Interbloc Master 2 Interbloc Slave 3 Mode de ouverture pharmacie 4 Répétez commande Start 2 5 Semi-automatique 6 Arrêter le mouvement 7 Commande d'ouverture partielle	1
16	Configuration entrée auxiliaire 2	0 Ouverture d'urgence 1 Interbloc Master 2 Interbloc Slave 3 Mode de ouverture pharmacie 4 Répétez commande Start 2 5 Semi-automatique 6 Arrêter le mouvement 7 Commande d'ouverture partielle	0
17	Configuration sortie auxiliaire 2	0 Non utilisé 1 Interbloc 2 État Porte ouverte 3 État Porte fermée 4 Avarie 5 Cloche	0
18	Adresse MultiMaster	0 No gestion du Multimaster, 1- 15 adresse univoque pour connexions MultiMaster	0
19	Sélection poids battants	0 Apprentissage automatique 1 <50kg par battant 2 50kg-100kg par battant 3 >100kg par battant	0
20	Polarité entrée Start 1	0 NA 1 NC	0
21	Polarité entrée Start 2	0 NA 1 NC	0
22	Polarité entrée Safe Open 1	0 NA 1 NC	1

23	Polarité entrée Safe Open 2	0 NA 1 NC	1
24	Polarité entrée Safe Close 1	0 NA 1NC	1
25	Polarité entrée Safe Close 2	0 NA 1NC	1
26	Polarité entrée Aux In1	0 NA 1NC	0
27	Polarité entrée Aux In2	0 NA 1NC	0
28	Polarité entrée Key	0 NA 1NC	1
29	Polarité sortie Aux Out	0 NA 1NC	0
30	Polarité sortie Test Safe Close	0 NA 1NC	0
31	Polarité sortie Test Safe Open	0 NA 1NC	0
32	Modalité Première entrée	0 Bistable 1 Monostable	0
33	Gestion Batterie	0 Batterie Non utilisée 1 Batterie Présente fonctionnement normal 2 Batterie Présente fonctionnement anti-panique 3 Batterie Présente fonctionnement sécurité avec contrôle capacité de batterie	0
34	Gestion des Photocellules	0 Photocellules non utilisées 1 Photocellules utilisées un rayon 2 Photocellules utilisées deux rayons	0
35	Safe Open (mouvement lent)	0 Pas Actif 1 Actif	0
36	Non managé		
37	Gestion Elastique	0 Pas Présent 1 Présent	0



DANGER: pour le bon fonctionnement de la carte selon la EN16005 le paramètre 34 doit être réglé sur 0. La sélection des valeurs 1 ou 2 active le circuit interne de gestion des photocellules et désactive les procédures de test des sécurités en fermeture et ouverture. La centrale fonctionnera de manière non conforme à la EN16005. En cas de réglage du paramètre 34 sur une valeur différente de 0 on pourrait compromettre une importante fonction de sécurité et le mouvement automatique des portes pourra provoquer de graves dommages aux choses ou aux personnes avec un risque de blessures mortelles.

REMARQUE: si le paramètre 33 est établi sur 0 le sélecteur multi-logique ne signale pas quand la batterie est déchargée. Si on veut avoir la signalisation que la batterie est déchargée, sélectionner sur le sélecteur une valeur différente de 0 conforme au comportement désiré à l'absence d'alimentation de réseau.

Diagnostic

Visualisation des données de mémoire

l'écran de la centrale Dualcore permet de visualiser les valeurs mémorisées par le système durant le fonctionnement ou la programmation comme, par exemple: version firmware chargé, nombre de manoeuvres exécutées, etc.

Pour visualiser le paramètre voulu, procéder comme suit:

- 1- presser les touches +/- de l'écran jusqu'à ce que le code In apparaisse puis presser ENT: sur l'écran le code 0 s'affichera ;
- 2- presser les touches +/- pour faire défiler les codes (0, 1, 2, ...) jusqu'à ce que l'on atteigne le code désiré, presser ensuite ENT: pour la signification de chaque code, consulter le tableau ci-dessous;
- 3- l'écran affichera pendant environ 20 secondes la valeur du paramètre consulté à l'aide d'un type de visualisation variable selon la longueur de la valeur qui doit être affichée;
- 4- en pressant ESC ou après 20 secondes on retourne au menu précédent; à ce moment-là on peut consulter un autre paramètre selon la même procédure ou bien on peut sortir de la consultation en pressant de nouveau la touche ESC ;

paramètre	Description
0	version firmware du user controller
1	version firmware du safety controller
2	type d'automatisme mémorisé: C0, C1, ...
3	poids total de la masse en mouvement: P0 (0-100kg) ; P1 (100-200kg) ; P2 (200-300kg)
4	nombre total des manoeuvres exécutées par la centrale
5	configuration des capteurs installée: faire référence au tableau des codes S dans le paragraphe de description de la procédure LS



DANGER : on entend par poids total de la masse en mouvement, le poids d'un seul battant en cas d'installation avec un seul battant et du poids de la somme des deux battants dans le cas d'installation à double battant



DANGER: vérifier que les indications des paramètres mémorisés dans la centrale soient conformes à toutes les caractéristiques réelles de l'installation montée en faisant particulièrement allusion au poids mémorisé des battants, au type d'automatisme et à la configuration des capteurs. Autrement corriger les valeurs avant de mettre en marche l'installation.

Fonctionnement régulier

l'écran de la centrale Dualcore donne des informations sur l'état de fonctionnement du système pour faciliter la compréhension des erreurs ou les anomalies de fonctionnement.

Durant le fonctionnement régulier l'écran affiche les indications suivantes :

Signalisation	Description
OP Fixe	Porte ouverte
OP Clignotant	Porte en ouverture
CL Fixe	Porte fermée
CL Clignotant	Porte en fermeture
St Fixe	La porte est en état de stop après l'écrasement ou une intervention des capteurs de sécurité

Erreurs sur les entrées des sécurités actives

Avant chaque ouverture/fermeture la centrale vérifie les sécurités actives (capteurs) à l'aide du circuit de test et en cas d'anomalie elle n'exécute pas la manoeuvre prévue. Dans ce cas l'écran affiche une erreur portant le code F (réf. tableau ci-dessous) qui fait justement référence à un test en suspens (dans l'attente d'être achevé) d'une des sécurités installées:

Signalisation	Description
F1 Clignotant	Supervision sur Safe Close 1 échouée
F2 Clignotant	Supervision sur Safe Close 2 échouée
F3 Clignotant	Supervision sur Safe Open 1 échouée
F4 Clignotant	Supervision sur Safe Open 2 échouée

Le code de signalisation indique que le test sur la sécurité ne peut pas terminer : cette condition est provoquée tant par une panne du capteur que par quelque chose qui active le ou chose dans le champ d'action). Rechercher le problème en vérifiant avant que le champ d'action du capteur soit libre de personnes et/ou d'objets et que le câblage soit juste et intact.

Erreurs des circuits de protection

Signalisation	Description
F8 Clignotant	Erreur de communication avec Safety Controller, signalisation active uniquement dans l'état de porte à l'arrêt
F9 Clignotant	Erreur Test sortie fonction de sécurité

Les erreurs F8 et F9, si elles ne se résolvent pas automatiquement après une brève période transitoire, indiquent une éventuelle panne interne de la centrale dans le système de communication entre les deux microprocesseurs ou bien dans le système préposé au détachement d'urgence du moteur. Si le problème persiste, remplacer la centrale.

États d'anomalie au moment de l'allumage.

Les messages d'erreur ci-dessous indiquent une anomalie présente au moment de la mise en marche de l'installation:

Signalisation	Description
E1 clignotante	Erreur échec d'acquisition des paramètres de la porte, procéder à l'aide de la procédure LP
E5 clignotante	Erreur main key pas insérée ou pas configurée
E6 clignotant	Erreur échec d'acquisition des capteurs, procéder à l'aide de la procédure LP

Pour résoudre les erreurs E1 et E6 exécuter les procédures du manuel à la section Learn Parameters et Learn Sensors. Pour la E5 vérifier juste insertion de la main key ou remplacer cette dernière par une qui fonctionne.

Signalisation	Description
E7 clignotant	Erreur intervention de la fonction de sécurité voir en détail ci-après
E8 Clignotant	Erreur de connexion moteur ou encodeur, vérifier les câblages
E9 Clignotant	Erreur de communication avec Safety Controller durant le mouvement de la porte

Le code E7 indique une anomalie persistante dans le circuit de sécurité interne de la centrale qui mène au verrouillage du fonctionnement pour des raisons de sécurité. Le code clignote de manière alternative avec le code numérique sur le tableau ci-dessous qui indique l'origine du problème:

Signalisation	Description
-2 Clignotant	Erreur de communication avec User Controller
-3 Clignotant	Erreur pas d'inversion à la suite de l'activation Safe Close
-4 Clignotant	Erreur no stop à la suite de l'activation Safe Open
-5 Clignotant	Erreur excès de courant contrôle du moteur
-6 Clignotant	Erreur watchdog contrôle du moteur
-7 Clignotant	Erreur CRC données de gestion de fonction de sécurité

Si le problème persiste, remplacer la centrale.

La E9 indique une condition d'erreur permanente provoquée par la cause transitoire F8. Si le problème persiste, remplacer la centrale.

Allumage/reset/remise

Au moment de l'allumage de la centrale Dualcore ou après un reset l'écran affiche les informations suivantes:

- Version firmware de l'User Controller (information utile en cas d'assistance)
- Type de contrôle utilisé C0..C3 (réf. tableau cella sotto)
- Version firmware du Safety Controller (information utile en cas d'assistance)
- Codage des capteurs supervisés gérés S0..SF (réf. tableau procédures LS)

Signalisation	Description
C1	Automatisme avec battants jusqu'à 120kg+120kg (2 vantaux) – 80kg+80kg+80kg+80kg (4 vantaux)

Une fois que l'installation est terminée et, quoi qu'il en soit, après une procédure de reset, l'automatisme est prêt à fonctionner dans la logique à double capteur (entrée/sortie) si on n'a pas installé de sélecteurs, ou dans la logique sélectionnée par le sélecteur si ce dernier a été installé.

Fermer le couvercle de l'automatisme selon la procédure inverse utilisée pour l'enlever.

S'assurer que les deux vis de fixation du couvercle soient bien serrées.

Avant de terminer l'installation de l'automatisme ne pas oublier d'appliquer sur les battants coulissants les adhésifs avec la signalétique prévue.

Remettre au client la documentation technique du produit.

GRAFCET *by* 
Porte automatique

Porte Télescopique



contact@grafcet.net

www.grafcet.net



Siège

122, rue Amelot - 75011 Paris

Showroom Grafcet By Sesamo

16, rue Daisy - 93700 Drancy



+33 (0)1 88 31 14 18

+33 (0)1 82 02 01 05