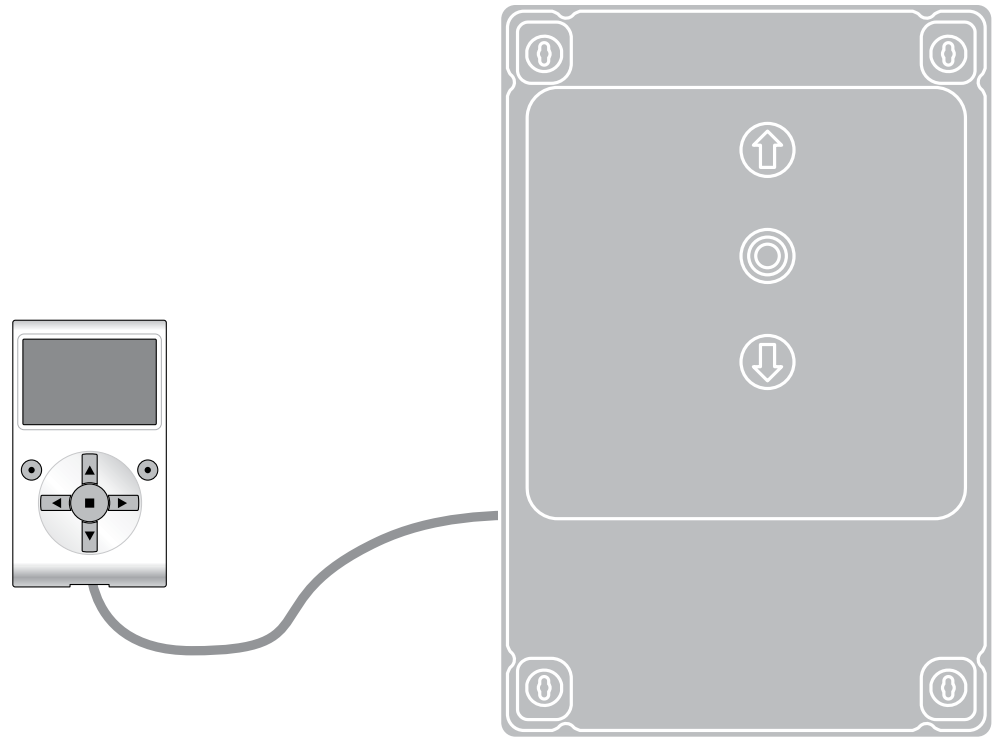


NDA001



Fonctions programmables

à l'aide du programmeur Oview

FONCTIONS COMMUNES

Nom
Ce paramètre permet d'attribuer à l'automatisme un nom différent de l'original de manière à en faciliter l'identification (ex.« portail côté nord »). Il est possible d'utiliser un nom de 24 caractères maximum, espaces compris.
Ensemble
Ce paramètre peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 63 ; la valeur configurée à l'usine est « 0 ». L'ensemble est un numéro qui doit être attribué obligatoirement à chaque opérateur, récepteur ou autre dispositif pouvant être connecté dans un réseau BusT4, pour définir sa « zone d'appartenance ». Par la suite, durant l'utilisation des automatismes présents dans une installation complexe, il sera possible de commander simultanément tous les dispositifs qui ont le même numéro d'ensemble.
Adresse
Ce paramètre peut être configuré avec une valeur comprise entre 1 et 128 ; la valeur configurée à l'usine est « 2 » pour les récepteurs et « 3 » pour les logiques de commande. L'ensemble est un numéro qui doit être attribué obligatoirement à chaque opérateur, récepteur ou autre dispositif pouvant être connecté à un réseau BusT4, pour le distinguer d'autres dispositifs présents dans un ensemble. Il faut donc que les dispositifs d'un ensemble aient une adresse différente l'une de l'autre.
Groupe
Ce paramètre peut être configuré avec une valeur comprise entre 1 et 14 ou « Aucune » ; la valeur configurée à l'usine est « Aucune ». La fonction permet d'attribuer à un dispositif qui doit être commandé (par exemple un opérateur ou autre dispositif pouvant être connecté à un réseau BusT4), un numéro qui permet à ce dispositif d'appartenir à un « groupe de commande » donné. Peuvent appartenir à un même groupe plusieurs dispositifs appartenant aussi à des ensembles différents. Il est possible de créer jusqu'à 14 groupes de dispositifs et, en particulier, un même dispositif peut être inséré dans 4 groupes différents. Dans un réseau de dispositifs, l'utilisation de cette fonction permet de : - commander simultanément différents dispositifs insérés dans un groupe, même si certains d'entre eux appartiennent à des ensembles différents ; - exploiter un récepteur unique, installé dans un des dispositifs qui fait partie d'un groupe, pour commander tous les dispositifs qui font partie de ce groupe.
version de micrologiciel (non modifiable)
La fonction permet d'afficher la version du micrologiciel présente dans un dispositif.
version de matériel (non modifiable)
La fonction permet d'afficher la version du matériel présent dans un dispositif.
numéro de série (non modifiable)
La fonction permet d'afficher le numéro de série qui identifie de manière univoque un dispositif. Ce numéro est différent pour chaque dispositif, même si du même modèle.
gestion mot de passe
La fonction est utile pour limiter l'accès à toutes ou à quelques fonctions de programmation d'un dispositif, aux personnes non autorisées. Si un dispositif est protégé par un mot de passe, pour effectuer une session de programmation, il est indispensable de faire la procédure de « log in » au début de la session et la procédure de « log out » à la fin de la session. Note – la procédure de « log out » permet de bloquer l'accès aux personnes non autorisées en activant de nouveau le mot de passe existant. Attention ! - Pour programmer le mot de passe dans plusieurs dispositifs (par exemple dans l'Oview, dans la logique de commande, dans le récepteur etc.), il est conseillé d'utiliser un seul mot de passe, identique pour tous les dispositifs, Oview compris. Cette astuce évite de devoir faire un nouveau « log in » à chaque changement de dispositif, quand on utilise l'Oview ou le logiciel qui lui est lié. Dans les dispositifs (Oview compris) il est possible de programmer deux types de mot de passe : - le mot de passe utilisateur, formé d'un maximum de 6 caractères alphanumériques. Attention ! – Ne pas utiliser de lettres majuscules. - le mot de passe installateur, formé d'un maximum de 6 caractères alphanumériques. Attention ! – Ne pas utiliser de lettres majuscules.

FONCTIONS DE LA LOGIQUE

Installation

Recherche bluebus (0x0A)
Cette fonction permet de lancer la procédure d'apprentissage des dispositifs connectés à l'entrée Bluebus et à l'entrée HALTE de la logique de commande d'un automatisme. Important – Pour activer la recherche des dispositifs il faut appuyer sur la touche « Démarrer ».
Programmation des positions
• sens de rotation inverse (0xa3)
Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF » (rotation standard du moteur). La fonction permet d'inverser le sens de rotation de l'encodeur et de l'aligner au sens de rotation du moteur. La valeur configurée en usine est « OFF » (rotation par défaut de l'encodeur). Important – En cas de modification de ce paramètre, la reconnaissance des positions d'ouverture et de fermeture doit être une nouvelle fois effectuée.
• ouverture (0x18)
Cette fonction est exprimée en impulsions encodeur. Elle permet de programmer durant une manœuvre d'Ouverture, le point exact (cote) du fin de course en Ouverture de la porte. Pour cela, il faut utiliser les touches « ouverture » et « fermeture » avec commande à action maintenue ; on peut déterminer ainsi la cote désirée et l'enregistrer en utilisant la touche « OK ». Si elle est utilisée avec un moteur avec microinterrupteur de fin de course mécanique, la mesure ne s'affiche pas.
• ralentissement en ouverture (pour inverseur) (0x24)
Cette fonction est exprimée en impulsions encodeur. Elle permet de programmer, durant la manœuvre d'Ouverture, le point exact (cote) à partir duquel on veut que la porte commence à ralentir avant d'atteindre le fin de course. Pour cela, il faut utiliser les touches « ouverture » et « fermeture » avec commande à action maintenue ; on peut déterminer ainsi la cote désirée et l'enregistrer en utilisant la touche « OK ».
• ouverture partielle 1 (0x1b)
Cette fonction est exprimée en impulsions encodeur. Elle permet de programmer, durant la manœuvre d'Ouverture, le point exact (cote) à partir duquel on veut que la porte arrête sa course (ouverture partielle). Pour cela, il faut utiliser les touches « ouverture » et « fermeture » avec commande à action maintenue ; on peut déterminer ainsi la cote désirée et l'enregistrer en utilisant la touche « OK ». Si elle est utilisée avec un moteur avec microinterrupteur de fin de course mécanique, la mesure ne s'affiche pas mais le temps par rapport à la mesure de fermeture est affiché.

• ouverture partielle 2 (0x1c)

Cette fonction est exprimée en impulsions encodeur. Elle permet de programmer, durant la manœuvre d'Ouverture, le point exact (cote) à partir duquel on veut que la porte arrête sa course (ouverture partielle). Pour cela, il faut utiliser les touches « ouverture » et « fermeture » avec commande à action maintenue ; on peut déterminer ainsi la cote désirée et l'enregistrer en utilisant la touche « OK ». Si elle est utilisée avec un moteur avec microinterrupteur de fin de course mécanique, la mesure ne s'affiche pas mais le temps par rapport à la mesure de fermeture est affiché.

• ouverture partielle 3 (0x1d)

Cette fonction est exprimée en impulsions encodeur. Elle permet de programmer, durant la manœuvre d'Ouverture, le point exact (cote) à partir duquel on veut que la porte arrête sa course (ouverture partielle). Pour cela, il faut utiliser les touches « ouverture » et « fermeture » avec commande à action maintenue ; on peut déterminer ainsi la cote désirée et l'enregistrer en utilisant la touche « OK ». Si elle est utilisée avec un moteur avec microinterrupteur de fin de course mécanique, la mesure ne s'affiche pas mais le temps par rapport à la mesure de fermeture est affiché.

• ralentissement en fermeture (pour inverseur) (0x25)

Cette fonction est exprimée en impulsions encodeur. Elle permet de programmer, durant la manœuvre de Fermeture, le point exact (cote) à partir duquel on veut que la porte commence à ralentir avant d'atteindre le fin de course. Pour cela, il faut utiliser les touches « ouverture » et « fermeture » avec commande à action maintenue ; on peut déterminer ainsi la cote désirée et l'enregistrer en utilisant la touche « OK ».

• fermeture (0x19)

Cette fonction est exprimée en pourcentage. Elle permet de programmer durant une manœuvre de Fermeture, le point exact (cote) du fin de course en Fermeture de la porte. Pour cela, il faut utiliser les touches « ouverture » et « fermeture » avec commande à action maintenue ; on peut déterminer ainsi la cote désirée et l'enregistrer en utilisant la touche « OK ». Si elle est utilisée avec un moteur avec microinterrupteur de fin de course mécanique, la mesure ne s'affiche pas.

Vitesse de ralentissement (pour inverseur) (0x44)

Ce paramètre peut être réglé à une valeur comprise entre 20% et 100% ; la valeur configurée à l'usine est 20%. Cette fonction permet de programmer la vitesse à laquelle le moteur doit fonctionner au cours de la reconnaissance des positions d'ouverture et de fermeture et pendant la phase finale de ralentissement. Important - Ce paramètre doit toujours être réglé au minimum requis pour déplacer la porte. Un réglage trop élevé peut provoquer des problèmes de précision sur les mesures d'arrêt.

Niveau de freinage (0x35)

Ce paramètre permet de configurer un temps de retard de désactivation/activation du frein au début de la manœuvre. Il s'agit d'une valeur comprise entre 0 et 2,5 s et le réglage par défaut est sur 0.

Le paramètre est divisé en 4 options identifiées par le numéro 1-4 en haut à droite de la page OVIEW. Il est possible de sélectionner le temps de retard en « ms » pour désactiver le freinage en :

- Valeur 1 : démarrage ouverture
- Valeur 2 : démarrage fermeture
- Valeur 3 : ouverture arrêtée
- Valeur 4 : fermeture arrêtée

Version carte (0x03)

Cette fonction permet d'afficher le type de logique et de moteur connecté. Les versions de carte prévues sont :

- Microinterrupteur de fin de course mécanique, triphasé
- Microinterrupteur de fin de course électronique (encodeur), triphasé
- Microinterrupteur de fin de course mécanique, monophasé
- Microinterrupteur de fin de course électronique (encodeur), monophasé
- Microinterrupteur de fin de course électronique, inverseur monophasé

Effacement des données (0x0c)

Cette fonction permet d'effacer la configuration d'une logique de commande et les données qui y sont mémorisées en choisissant parmi une série d'options. Ces options sont :

- dispositifs bluebus – permet d'effacer la configuration des dispositifs Bluebus et de l'entrée STOP ;
- cotes – permet d'effacer toutes les cotes mémorisées ;
- valeurs fonctions – permet d'effacer toutes les valeurs et les réglages des fonctions prévues par la logique de commande ;
- tout - permet d'effacer toutes les données présentes dans la mémoire de la logique à l'exclusion des paramètres réservés : ensemble, adresse, version du matériel, version du logiciel, numéro de série. De plus, des valeurs par défaut sont pré-chargées et sont destinées à être utilisées avec des portes sectionnelles ou des volets.
- tout portes rapides (0x7C) - permet d'effacer toutes les données présentes dans la mémoire de la logique à l'exclusion des paramètres réservés : ensemble, adresse, version du matériel, version du logiciel, numéro de série. De plus, des valeurs par défaut sont pré-chargées et sont destinées à être utilisées avec des portes rapides.

Paramètres de base**Fermeture automatique (0x80)**

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La fonction permet d'activer dans la logique de commande de l'automatisme la fermeture automatique à la fin d'une manœuvre d'Ouverture. Si la fonction est active (ON) la manœuvre de fermeture automatique commence à la fin du temps d'attente programmé dans la fonction « temps de pause ». Si la fonction n'est pas active (OFF), le fonctionnement de la logique de commande est de type « semi-automatique ». Remarque : la fermeture automatique ne fonctionne pas en modalité fermeture à action maintenue.

Temps de pause (0x81)

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 250 s ; a valeur configurée à l'usine est de 40 s. Cette fonction permet de programmer dans la logique de commande le temps d'attente désiré qui doit s'écouler entre la fin d'une manœuvre d'Ouverture et le début d'une manœuvre de Fermeture. **IMPORTANT** – Cette fonction n'a d'effet que si la fonction « fermeture automatique » est active.

Refermeture après passage devant photocellule (0x86)**• active (0x84)**

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La fonction permet de maintenir l'automatisme dans la position d'Ouverture uniquement pendant le temps nécessaire au passage de véhicules ou de personnes. Une fois ce temps écoulé, la manœuvre de Fermeture s'active automatiquement, elle commence à son tour après un certain temps programmé dans la fonction « temps d'attente ». Important – Quand la fonction est active (ON), son fonctionnement varie suivant le paramètre configuré dans la fonction « Fermeture automatique » :

avec la fonction « Fermeture automatique » active (ON), la manœuvre d'Ouverture s'arrête juste après que les photocellules ont été libérées et, quand le temps d'attente programmé dans la fonction « temps d'attente » s'est écoulé, l'automatisme commence la manœuvre de Fermeture.

avec la fonction « Fermeture automatique » non active (OFF), l'automatisme achève la manœuvre d'Ouverture (même si les photocellules ont été libérées avant) et, quand le temps d'attente programmé dans la fonction « temps d'attente » s'est écoulé, l'automatisme commence la manœuvre de Fermeture.

Attention ! - La fonction « Réouverture après passage devant photocellule » est automatiquement désactivée si, au cours de la manœuvre, une commande d'arrêt est envoyée qui bloque la manœuvre et ne fonctionne pas en modalité « fermeture à action maintenue. »

• modalité (0x86)

Ce paramètre est configuré en usine sur la modalité « ouverture jusqu'à libération des photocellules ». La fonction présente 2 modalités de fonctionnement :

ouverture totale – avec cette modalité active, si durant une manœuvre de Fermeture les dispositifs de sécurité (photocellules) interviennent, l'automatisme commence à exécuter une manœuvre d'Ouverture complète. En revanche, si dans l'intervalle les dispositifs de sécurité sont libérés, après que le temps d'attente programmé dans la fonction « temps de retard fermeture » s'est écoulé, l'automatisme commence la manœuvre de Fermeture automatique ;

ouverture jusqu'à libération des photocellules – avec cette modalité active, si durant une manœuvre de Fermeture les dispositifs de sécurité (photocellules) interviennent, l'automatisme commence à exécuter une manœuvre d'Ouverture qui se poursuit jusqu'à ce que les photocellules soient libérées. À ce point la manœuvre s'arrête et après que le temps d'attente programmé dans la fonction « temps retard fermeture » s'est écoulé, l'automatisme commence la manœuvre de Fermeture. Note – Si la « Fermeture automatique » n'est pas active, la logique de commande passe en modalité « ouverture totale ».

temps d'attente (0x85)

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 250 s ; la valeur configurée à l'usine est de 5 s. Cette fonction permet de programmer dans la logique de commande le temps d'attente désiré qui doit s'écouler entre la fin de la manœuvre d'Ouverture et le début de la manœuvre de Fermeture.

Fermer toujours (0x87)

• active (0x88)

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». Cette fonction est utile en cas de panne électrique, même de courte durée. En effet, si au cours d'une manœuvre d'Ouverture, l'automatisme se bloque à cause d'une panne de courant, la fonction est active (ON), au rétablissement du courant électrique la manœuvre de Fermeture est effectuée normalement. Au contraire, si la fonction n'est pas active (OFF), au rétablissement du courant électrique l'automatisme reste arrêté. Note – Pour des questions de sécurité, quand la fonction est active la manœuvre de Fermeture est précédée d'un temps d'attente programmé dans la fonction « temps de préclignotement ». Remarque : la fonction n'est pas effectuée en modalité fermeture à action maintenue.

• modalité (0x8a)

Ce paramètre est configuré en usine sur la modalité « fermer toujours ». La fonction présente 2 modalités de fonctionnement :

standard – Pour cette modalité se référer à la fonction « active » de l'option « fermeture toujours » ;

sauvegarder fermeture automatique - En activant cette modalité, après une panne électrique, au rétablissement du courant on peut obtenir deux résultats : a) exécution de la fermeture automatique avec le respect du temps programmé dans la fonction « temps de préclignotement », si au moment de la panne de courant le compte à rebours du temps susmentionné était en cours, b) exécution de la manœuvre de Fermeture si au moment de la panne de courant la fermeture automatique était en cours et la manœuvre n'avait pas été achevée.

Note – Si avant la panne de courant la fermeture automatique a été annulée (par exemple, avec l'envoi de la commande Halte), au rétablissement du courant électrique la manœuvre de Fermeture n'est pas exécutée.

temps d'attente (0x89)

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 20 s ; la valeur configurée à l'usine est de 5 s. Cette fonction permet de programmer dans la logique de commande le temps d'attente désiré qui doit s'écouler entre la fin de la manœuvre d'Ouverture et le début de la manœuvre de Fermeture.

Préclignotement (0x93)

• active (0x94)

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La configuration sur « ON » de cette fonction permet d'activer le temps de clignotement qui s'écoule entre l'allumage du signal clignotant et le début d'une manœuvre d'Ouverture ou de Fermeture. Ce temps est réglable et il est utile pour signaler à l'avance une situation de danger. Important – Si cette fonction n'est pas active (OFF), l'allumage du clignotant coïncide avec le début de la manœuvre.

• temps en ouverture (0x95)

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 10 s ; la valeur configurée à l'usine est de 3 s. La fonction permet de programmer le temps de clignotement qui signale le début imminent d'une manœuvre d'Ouverture ; il est associé à la fonction « préclignotement ».

• temps en fermeture (0x99)

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 10 s ; la valeur configurée à l'usine est de 3 s. La fonction permet de programmer le temps de clignotement qui signale le début imminent d'une manœuvre de Fermeture ; il est associé à la fonction « préclignotement ».

Blocage automatisme (0x9a)

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La fonction permet de désactiver le fonctionnement de l'automatisme, en configurant la valeur sur « ON ». Dans ce cas, aucune commande envoyée ne sera exécutée, à l'exclusion de la commande « Pas à pas haute priorité », « Débloquer », « Débloquer et fermer » et « Débloquer et ouvrir ».

Blocage touches (0x9c)

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La fonction permet de désactiver le fonctionnement des touches présentes dans la logique de commande.

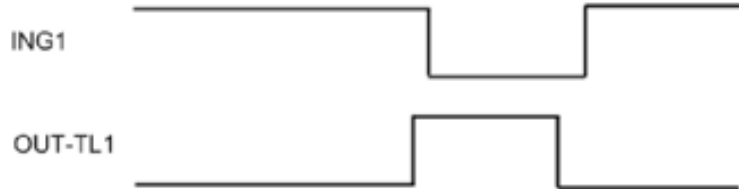
Mode Test (0xA9)

Ce paramètre permet de configurer automatiquement le comportement des entrées et des sorties, pour pouvoir utiliser des dispositifs de sécurité spéciaux. Les modes de fonctionnement actuellement disponibles sont :

0 : chaque entrée et sortie se comporte comme configuré en usine ou par l'installateur ;

1 : fonctionnement avec barrières immatérielles avec le dispositif de test.

Pour ce mode, l'entrée ING1 (comme entrée photocellule) et la sortie traffic light OUT-TL1 sont utilisées. Lors du démarrage de la manœuvre de fermeture, un test est effectué qui consiste à activer la sortie et à vérifier si l'entrée se désactive. Le fonctionnement normal est ensuite rétabli. Important - si la modalité est reconfigurée à 0, la sortie OUT-TL1 reprend la valeur configurée, tandis que l'entrée ING1 est configurée comme non connectée pour empêcher des commandes non désirées.



Mode frein (0x36)

Ce paramètre permet de configurer le mode de fonctionnement du frein de stationnement. Les modes de fonctionnement sont au nombre de 3 :

0 : frein désactivé (non-alimenté) ;

1 : frein négatif. Pendant la manœuvre, le frein est alimenté en provoquant le décrochage et en laissant le moteur tourner librement. Lorsque la manœuvre s'arrête, l'alimentation du frein est coupée en entraînant le raccrochage automatiquement.

2 : frein positif. Pendant la manœuvre, le frein n'est pas alimenté et le moteur tourne librement. Lorsque la manœuvre s'arrête, l'alimentation du frein est donnée en entraînant le freinage.

3 : frein négatif. Pour une alimentation triphasée à 208V

4 : frein positif. Pour une alimentation triphasée à 208V

Le mode 1 est configuré par défaut.

Valeur brève inversion (0x31)

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0,1 et 5 s. La valeur configurée à l'usine est de 3 s. Cette fonction permet de programmer le temps de manœuvre de la brève inversion que la logique commande comme manœuvre de sécurité après détection d'un obstacle ou à l'envoi d'une commande de « Stop ».

Cote d'exclusion (0xa4)

Ce paramètre est exprimé en impulsions encodeur et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 300. La valeur configurée à l'usine est de 50. Note – La valeur « 0 » est considérée comme la position de Fermeture totale de l'automatisme. Cette fonction permet de programmer la valeur de limite maximum au-delà de laquelle la logique de commande exclut automatiquement les manœuvres d'inversion prévues par les fonctions de détection des obstacles, si celles-ci sont actives.

Cote d'exclusion photocellule (0xaf)

Ce paramètre est exprimé en impulsions encodeur et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 4000. La valeur configurée à l'usine est de 0. Note – La valeur « 0 » est considérée comme la position de Fermeture totale de l'automatisme. Cette fonction permet de programmer la valeur de la limite maximale dans laquelle la logique exclut automatiquement le contrôle des photocellules avec adresse PHOTOCCELLULE.

Compensation cote (0xfc)

• compensation automatique (0x97)

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». Cette fonction est utile si on utilise un bord sensible de type résistif 8K2 ou de type optique OSE. La fonction permet de récupérer l'allongement des câbles métalliques de l'automatisme produit normalement par l'usure liée au fonctionnement dans le temps. Si le bord sensible intervient dans la cote maximale de fermeture, l'on obtiendra que, dans la manœuvre suivante de fermeture, la logique arrêtera le moteur un nombre d'impulsions de l'encodeur avant (valeur de compensation) .

• valeur de compensation (0x2e)

Ce paramètre peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 20. La valeur configurée à l'usine est 2. Ce paramètre permet de programmer dans une logique de commande le nombre d'impulsions de l'encodeur, nécessaires à la fonction « compensation cote ». Ce paramètre n'a d'effet que si le paramètre « compensation automatique » est actif (ON).

Temps de travail (0xa7)

Ce paramètre définit la durée maximale de la manœuvre. Passé ce délai, la manœuvre est interrompue.

• modalité

- manuel : lorsque cette modalité est utilisée, le paramètre configurable « temps de travail maximum » est utilisé comme temps de travail.
- automatique : lorsque cette modalité est utilisée, la logique mesure le temps de la manœuvre après la reconnaissance des positions, et configure une valeur légèrement supérieure au temps réel de manœuvre.

• temps maximum

Ce paramètre va de 0 à 120 s, et représente le temps maximum autorisé pour la manœuvre, en sélectionnant le mode manuel ; la valeur réglée en usine est de 60 s.

- valeur 1 : temps en ouverture
- valeur 2 : temps en fermeture

Paramètres avancés

Configuration ENTRÉES

Cette option regroupe les commandes disponibles et associables aux entrées 1 - 2 - 3, présentes sur la logique de commande d'un automatisme. Les commandes disponibles pour chaque entrée sont décrites dans le Tableau 1 ; quant aux catégories de commande et aux modalités de fonctionnement, elles sont décrites dans le Tableau 1a, 1b, 1c etc. **Important** – Pour le fonctionnement correct de la logique, il faut associer à la commande programmée sur une entrée, la catégorie de commande correspondante et, enfin, la modalité de fonctionnement désirée.

Pour configurer une entrée, effectuer les opérations suivantes :

01. Dans la section « Paramètres avancés » choisir l'option « configuration entrées » puis l'entrée que l'on souhaite programmer. Choisir la commande désirée et confirmer le choix avec « OK ».

02. Ensuite, toujours dans la section « Paramètres avancés », sélectionner l'option « configuration commandes » et choisir la catégorie de commande correspondant à la commande précédemment choisie au point 01. Choisir enfin la modalité de fonctionnement désirée. Il y a trois entrées disponibles :

• **Entrée 1**

Cette fonction permet de programmer l'entrée 1, en lui attribuant une commande au choix, parmi celles énumérées dans le Tableau 1. L'entrée 1 est programmée en usine sur la commande « pas à pas », avec la modalité de fonctionnement « Mode industriel » s'il s'agit d'une porte sectionnelle ou la modalité « ouverture - stop - fermeture - ouverture » s'il s'agit d'une porte rapide.

• **Entrée 2**

Cette fonction permet de programmer l'entrée 2, en lui attribuant une commande au choix, parmi celles énumérées dans le Tableau 1. L'entrée 2 est programmée en usine sur la commande « ouverture », avec la catégorie de commande « ouverture » et la modalité de fonctionnement « ouverture - stop - ouverture ».

• **Entrée 3**

Cette fonction permet de programmer l'entrée 1, en lui attribuant une commande au choix, parmi celles énumérées dans le Tableau 1. L'entrée 3 est programmée en usine sur la commande « fermeture », avec la modalité de fonctionnement « Fermeture à action maintenue » s'il s'agit d'une porte sectionnelle ou la modalité « fermeture - stop - fermeture - ouverture » s'il s'agit d'une porte rapide.

TABLEAU 1 : CONFIGURATION ENTRÉES

COMMANDE	CATÉGORIE DE COMMANDE	DESCRIPTION
Aucune commande		N'exécute aucune commande.
pas à pas	Pas à pas programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-A (configuration commandes > « pas à pas » > modalité de fonctionnement ...)	Cette commande est programmée en usine sur l'entrée 1, avec la modalité de fonctionnement « Mode industriel » s'il s'agit d'une porte sectionnelle ou la modalité « ouverture - stop - fermeture - ouverture » s'il s'agit d'une porte rapide. À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre successive à celle qui a été exécutée précédemment (ou encore en exécution), selon l'ordre des manœuvres prévues dans la séquence programmée. Entrée configurée comme normalement ouverte.
Ouverture partielle 1	Ouverture partielle programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-B (configuration commandes > « ouverture partielle » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture partielle 1 » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture partielle 1). Entrée configurée comme normalement ouverte.
Ouverture partielle 2	Ouverture partielle programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-B (configuration commandes > « ouverture partielle » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture partielle 2 » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture partielle 2). Entrée configurée comme normalement ouverte.
Ouverture partielle 3	Ouverture partielle programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-B (configuration commandes > « ouverture partielle » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture partielle 3 » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture partielle 3). Entrée configurée comme normalement ouverte.
ouverture	Ouverture programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-C (configuration commandes > « ouverture » > modalité de fonctionnement ...)	Cette commande est programmée à l'usine sur l'entrée 2, avec la modalité de fonctionnement « ouverture - stop - ouverture ». À l'envoi de cette commande, la Logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture). Entrée configurée comme normalement ouverte.
Fermeture	Fermeture programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-B (configuration commandes > « fermeture » > modalité de fonctionnement ...)	Cette commande est programmée à l'usine sur l'entrée 3, avec la modalité de fonctionnement « fermeture - stop - fermeture ». À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre de Fermeture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « Fermeture » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > fermeture). Entrée configurée comme normalement ouverte.
stop	Stop programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-E (configuration commandes > « stop » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande arrête la manœuvre en cours progressivement et rapidement (pas instantanément). Entrée configurée comme normalement ouverte.
Pas à pas haute priorité	Pas à pas programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-A (configuration commandes > « pas à pas » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre successive à celle qui a été exécutée précédemment (ou encore en exécution), par rapport à l'ordre des manœuvres prévues dans la séquence programmée. Important – Cette commande est exécutée même si la commande « bloquer » (voir tableau 1) est configurée dans la logique de commande. Entrée configurée comme normalement ouverte.
Ouvrir et bloquer	Ouverture programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-C (configuration commandes > « ouverture » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la Logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture). Entrée configurée comme normalement ouverte.

Fermer et bloquer	Fermeture programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-D (configuration commandes > « fermeture » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre de Fermeture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « Fermeture » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > fermeture) puis elle bloque l'automatisme. Entrée configurée comme normalement ouverte.
Bloquer		À l'envoi de cette commande, la logique de commande se bloque et n'exécute plus aucun type de commande, à l'exclusion des commandes « Pas à pas haute priorité », « Débloquer », « Débloquer et fermer » et « Débloquer et ouvrir ». Entrée configurée comme normalement ouverte.
Débloquer		À l'envoi de cette commande, la logique de commande se débloque en reprenant son fonctionnement normal (toutes les commandes envoyées peuvent être exécutées). Entrée configurée comme normalement ouverte.
Temporisateur éclairage automatique		Cette commande permet d'activer l'éclairage automatique présent sur la logique et celle programmable sur la Sortie 1. L'éclairage automatique reste actif pour le délai programmé dans la fonction « temps éclairage automatique » (Fonctions logique de commande > paramètres avancés > configuration sorties > temps éclairage automatique). Pour l'éclairage automatique connecté à la Sortie 1, la commande fonctionne seulement si cette sortie est programmée en modalité « éclairage automatique » (Fonctions logique de commande > paramètres avancés > configuration sorties > sortie 1 (flash) > éclairage automatique). Remarque – Quand l'éclairage automatique est déjà actif et la commande « temporisateur éclairage automatique » est envoyée de nouveau, le temps programmé dans la fonction « temps éclairage automatique » se recharge. Entrée configurée comme normalement ouverte.
Éclairage automatique : ON/OFF		Cette commande permet d'activer et de désactiver l'éclairage automatique présent sur la logique et celle programmable sur la Sortie 1. Pour l'éclairage automatique connecté à la Sortie 1, la commande fonctionne seulement si cette sortie est programmée en modalité « éclairage automatique » (Fonctions logique de commande > paramètres avancés > configuration sorties > sortie 1 (flash) > éclairage automatique). ATTENTION ! – L'extinction de l'éclairage automatique s'effectue de manière automatique si le temps du temporisateur programmé dans la fonction « temps éclairage automatique » est dépassé (Fonctions logique de commande > paramètres avancés > configuration sorties > temps éclairage automatique). Entrée configurée comme normalement ouverte.
Fonct. collectif	Pas à pas programmer la modalité de fonctionnement pp fonct. collectif 1 (configuration commandes > « pas à pas » > modalité de fonctionnement : pp fonct. collectif 1).	Cette commande est programmée en usine sur l'entrée 1, avec la modalité de fonctionnement « pp fonct. collectif 1 » et la séquence de fonctionnement « ouverture - stop - fermeture - ouverture ». À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre successive à celle qui a été exécutée précédemment (ou encore en exécution), selon l'ordre des manœuvres prévues dans la séquence programmée. Remarque – Le pas à pas fonctionnement collectif est une commande pensée pour une utilisation collective et, en général, prévoit la programmation de tous les émetteurs des différents utilisateurs avec une seule touche « pas à pas fonct. collectif ». Entrée configurée comme normalement ouverte.
Halte	Halte en fermeture programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-L (configuration commandes > « halte en fermeture » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande arrête la manœuvre en cours de manière instantanée et fait exécuter à l'automatisme la modalité de fonctionnement configurée. Entrée configurée comme normalement fermée.
Halte de secours (0x28)		Lorsque cette fonction est activée, une manœuvre d'ouverture est lancée indépendamment de la position. L'entrée doit rester activée. Les dispositifs de sécurité sont ignorés ainsi que toutes les commandes de fermeture (à partir de la touche, fermeture automatique ...). Seules les sécurités du matériel sont actives. Le fonctionnement de la porte est restauré lorsque l'entrée est désactivée. Entrée configurée comme normalement fermée.
Interlocking (0x29)		À l'envoi de cette commande, la logique de commande arrête la manœuvre de fermeture en cours. Entrée configurée comme normalement fermée. Elle est utilisée associée à une sortie configurée comme Interlocking (voir sortie Interlocking)

Ouv. fonct. collectif	Ouverture programmer la modalité de fonctionnement ouv. fonct. collectif 1 (configuration commandes > « pas à pas » > modalité de fonctionnement : ouv. fonct. collectif 1).	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la seule manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que le fin de course soit atteint. Remarque – Cette commande est utile si on utilise les photocellules de commande ou une spire magnétique. Entrée configurée comme normalement ouverte.
photo Fonction de sécurité	photo programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-F (configuration commandes > « photo » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme le type de manœuvre choisi. Entrée configurée comme normalement fermée.
Photo 1 Fonction de sécurité	Photo 1 programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-G (configuration commandes > « photo 1 » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme le type de manœuvre choisi. Entrée configurée comme normalement fermée.
Photo 2 Fonction de sécurité	Photo 2 programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-H (configuration commandes > « photo 2 » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme le type de manœuvre choisi. Entrée configurée comme normalement fermée.
Photo 3 Fonction de sécurité	Photo 3 programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le Tableau 1-I (configuration commandes > « photo 3 » > modalité de fonctionnement ...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme le type de manœuvre choisi. Entrée configurée comme normalement fermée.
Débloquer et ouvrir		À l'envoi de cette commande, la logique de commande se débloque (son fonctionnement normal est rétabli) et fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture. Entrée configurée comme normalement ouverte.
Débloquer et fermer		À l'envoi de cette commande, la logique de commande se débloque (son fonctionnement normal est rétabli) et fait exécuter à l'automatisme la manœuvre de fermeture. Entrée configurée comme normalement ouverte.
Active ouverture automatique		Grâce à cette commande, il est possible d'activer ou de désactiver la fonction des photocellules de commande bluebus et des entrées configurées comme « ouv. fonct. collectif ». Remarque - La fonction est configurée comme active par défaut. Par exemple, si cette fonction est active, lorsque les photocellules de commande sont occupées, la logique fait effectuer une manœuvre d'ouverture à l'application. Entrée configurée comme normalement ouverte.
Désactive ouverture automatique		Cette commande permet de désactiver la modalité « active ouverture automatique » décrite ci-dessus. Entrée configurée comme normalement ouverte.

Configuration COMMANDES

Cette option regroupe les catégories de commandes associables aux entrées 1 - 2 - 3 (se référer à la section « configuration entrées - Tableau 1 » pour vérifier les commandes disponibles). Chaque catégorie de commande présente différentes modalités de fonctionnement décrites dans un tableau (1-A, 1-B, etc.) :

pas à pas

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-A.

TABLEAU 1-A : CONFIGURATION COMMANDES

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
Mode « industriel »	Exécution de la séquence « ouverture en semi-automatique - fermeture avec commande maintenue ».
Ouverture - Stop - Fermeture - Stop	Exécution de la séquence décrite.
Ouverture - stop - fermeture - ouverture	Modalité de fonctionnement configurée en usine (Entrée 1 - commande « pas à pas »). Exécution de la séquence décrite.
Ouverture - fermeture- ouverture – fermeture	Exécution de la séquence décrite.
Pas à pas fonct. collectif 1	Exécution de la séquence « fermeture - stop - ouverture - ouverture », jusqu'à ce que la cote d'Ouverture maximum soit atteinte. Remarque - si cette commande est suivie de l'envoi d'une autre commande, l'automatisme exécute la manœuvre de Fermeture avec la même séquence.
Pas à pas fonct. collectif 2	Exécution de la séquence « fermeture - stop - ouverture - ouverture », jusqu'à ce que la cote d'Ouverture maximum soit atteinte. Remarque - si cette commande est suivie de l'envoi d'une autre commande, l'automatisme exécute la manœuvre de Fermeture avec la même séquence. Important – En envoyant une commande, si l'on maintient la touche de l'émetteur enfoncée plus de 2 secondes, la logique de commande active le Stop.
Pas à pas 2	Exécution de la séquence « ouverture - stop - fermeture - ouverture ». Important – En envoyant une commande, si l'on maintient la touche de l'émetteur enfoncée plus de 2 secondes, la logique de commande active la manœuvre de la commande « ouverture partielle 1 » (configuration entrées > Tableau 1).
Comm. action maintenue	La manœuvre d'Ouverture partielle 1 ou de Fermeture n'est effectuée que si l'on maintient la pression sur la touche de l'émetteur (action maintenue).
ouverture partielle	
Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-B.	

TABLEAU 1-B : CONFIGURATION COMMANDES

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
Ouverture - Stop - Fermeture - Stop	Modalité de fonctionnement configurée en usine. Exécution de la séquence décrite.
Ouverture - stop - fermeture - ouverture	Exécution de la séquence décrite.
Ouverture - fermeture- ouverture – fermeture	Exécution de la séquence décrite.
Pas à pas fonct. collectif 1	Exécution de la séquence « fermeture - stop - ouverture partielle 1 - ouverture partielle 1 », jusqu'à ce que la cote d'Ouverture partielle 1 soit atteinte. Remarque - si cette commande est suivie de l'envoi d'une autre commande, l'automatisme exécute la manœuvre de Fermeture avec la même séquence.
Pas à pas fonct. collectif 2	Exécution de la séquence « fermeture - stop – ouverture partielle 1 - ouverture partielle 1 », jusqu'à ce que la cote d'Ouverture partielle 1 soit atteinte. Remarque - si cette commande est suivie de l'envoi d'une autre commande, l'automatisme exécute la manœuvre de Fermeture avec la même séquence. Important – En envoyant une commande, si l'on maintient la touche de l'émetteur enfoncée plus de 2 secondes, la logique de commande active le Stop.
Comm. action maintenue	La manœuvre d'Ouverture partielle 1 ou de Fermeture n'est effectuée que si l'on maintient la pression sur la touche de l'émetteur (action maintenue).
Mode « industriel »	Exécution de la séquence « ouverture en semi-automatique - fermeture avec commande maintenue ».
ouverture	
Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-C.	

TABLEAU 1-C : CONFIGURATION COMMANDES

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
Ouverture - stop - ouverture	Modalité de fonctionnement configurée en usine (Entrée 2 - commande « ouverture »). Exécution de la séquence décrite.
Ouv. fonct. collectif 1	Exécution de la séquence décrite « ouverture - ouverture ». Important – En envoyant une commande, si l'on maintient la touche de l'émetteur enfoncée plus de 2 secondes, la logique de commande active le Stop.
Ouv. fonct. collectif 2	Exécution de la manœuvre d'Ouverture.
Ouverture 2	Important – En envoyant une commande, si l'on maintient la touche de l'émetteur enfoncée plus de 2 secondes, la logique de commande active la manœuvre de la commande « ouverture partielle 1 » (configuration entrées > Tableau 1).
Ouv. action maintenue	La manœuvre d'Ouverture n'est effectuée que si l'on maintient la pression sur la touche de l'émetteur (action maintenue).
Fermeture	
Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-D.	

TABLEAU 1-D : CONFIGURATION COMMANDES

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
Fermeture - stop - fermeture	Séquence configurée en usine (Entrée 3 - commande « fermeture »). Exécution de la séquence décrite.
Ferm. fonct. collectif 1	Exécution de la séquence décrite « fermeture - fermeture ».
Ferm. fonct. collectif 2	Exécution de la séquence décrite « fermeture - fermeture ». Important – En envoyant une commande, si l'on maintient la touche de l'émetteur enfoncée plus de 2 secondes, la logique de commande active le Stop.
Ferm. action maintenue	La manœuvre de Fermeture n'est effectuée que si la commande est envoyée à action maintenue.
stop	
Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-E.	

TABLEAU 1-E : CONFIGURATION COMMANDES

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
stop	Modalité de fonctionnement configurée en usine. À la réception de cette commande, la logique de commande arrête la manoeuvre en cours progressivement et rapidement (pas instantanément).
stop et brève inversion	À la réception de la commande « stop », la logique de commande arrête la manoeuvre en cours et fait exécuter à l'automatisme une brève inversion dans la direction opposée.
photo	
Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-F.	

TABLEAU 1-F : CONFIGURATION COMMANDES

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
stop et inversion	Modalité de fonctionnement configurée en usine. À la réception de la commande, la logique de commande fait bloquer la manoeuvre de Fermeture en cours et active l'inversion totale (Ouverture). Attention ! – Durant l'exécution de la manœuvre d'Ouverture cette commande est ignorée.

stop et brève inversion	À la réception de la commande, la logique de commande arrête la manoeuvre de Fermeture en cours et fait exécuter à l'automatisme une brève inversion dans la direction opposée (Ouverture). Attention ! – Durant l'exécution de la manoeuvre d'Ouverture cette commande est ignorée.
stop	À la réception de la commande, la logique de commande arrête la manoeuvre de Fermeture en cours. Attention ! – Durant l'exécution de la manoeuvre d'Ouverture cette commande est ignorée.
Photo 1	
Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-G.	
TABLEAU 1-G : CONFIGURATION COMMANDES	
MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
stop	À la réception de la commande, la logique de commande arrête la manoeuvre de Fermeture en cours. Attention ! – Durant l'exécution de la manoeuvre d'Ouverture cette commande est ignorée.
stop temporaire	À la réception de la commande, la logique de commande bloque la manoeuvre de Fermeture en cours tant que la commande est active. Par contre, quand la commande n'est plus active, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme une Manoeuvre d'Ouverture. Attention ! – Durant l'exécution de la manoeuvre d'Ouverture cette commande est ignorée.
Photo 2	
Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-H.	
TABLEAU 1-H : CONFIGURATION COMMANDES	
MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
stop et inversion	Modalité de fonctionnement configurée en usine. À la réception de la commande, la logique de commande fait bloquer la manoeuvre d'Ouverture en cours et fait exécuter à l'automatisme l'inversion totale (Fermeture). Attention ! – Durant l'exécution de la manoeuvre de Fermeture cette commande est ignorée.
stop et brève inversion	À la réception de la commande, la logique de commande arrête la manoeuvre d'Ouverture en cours et fait exécuter à l'automatisme une brève inversion dans la direction opposée (Fermeture). Attention ! – Durant l'exécution de la manoeuvre de Fermeture cette commande est ignorée.
stop	À la réception de la commande, la logique de commande arrête la manoeuvre d'Ouverture en cours. Attention ! – Durant l'exécution de la manoeuvre de Fermeture cette commande est ignorée.
Photo 3	
Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-I.	
TABLEAU 1-I : CONFIGURATION COMMANDES	
MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
stop temporaire	Modalité de fonctionnement configurée en usine. À la réception de la commande, la logique de commande bloque la manoeuvre de Fermeture en cours tant que la commande est active. Par contre, quand la commande n'est plus active, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme une Manoeuvre d'Ouverture.
stop	À la réception de la commande, la logique de commande arrête la manoeuvre en cours.
halte en ouverture	
Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-L.	
TABLEAU 1-L : CONFIGURATION COMMANDES	
MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
Aucune	
Halte	Modalité de fonctionnement configurée en usine. Avec cette modalité de fonctionnement, à la réception de la commande la logique de commande bloque instantanément la manoeuvre d'Ouverture en cours.
halte et brève inversion	À la réception de la commande, la logique de commande arrête instantanément la manoeuvre d'Ouverture en cours et fait exécuter à l'automatisme une brève inversion de la manoeuvre dans la direction opposée (Fermeture).
Halte et inversion	À la réception de la commande, la logique de commande arrête instantanément la manoeuvre de Fermeture en cours et fait exécuter à l'automatisme une inversion complète de la manoeuvre dans la direction opposée (Ouverture).
halte en fermeture	
Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-M.	

TABLEAU 1-M : CONFIGURATION COMMANDES

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
Aucune	
Halte	Modalité de fonctionnement configurée en usine. À la réception de la commande, la logique de commande bloque instantanément la manœuvre de Fermeture en cours.
halte et brève inversion	À la réception de la commande, la logique de commande arrête instantanément la manœuvre de Fermeture en cours et fait exécuter à l'automatisme une brève inversion de la manœuvre dans la direction opposée (Ouverture).
Halte et inversion	À la réception de la commande, la logique de commande arrête instantanément la manœuvre de Fermeture en cours et fait exécuter à l'automatisme une inversion complète de la manœuvre dans la direction opposée (Ouverture).
Halte en préfermeture (0x6e)	
Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une modalité de fonctionnement décrite dans le Tableau 1-N pour l'intervention du bord sensible dans la cote d'exclusion	

TABLEAU 1-N : CONFIGURATION COMMANDES

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
Halte	Modalité de fonctionnement configurée en usine. À la réception de la commande, la logique de commande bloque instantanément la manœuvre de Fermeture en cours.
Aucune	L'intervention du bord est ignoré et la manœuvre se poursuit jusqu'à ce qu'à la cote de fermeture configurée.

configuration SORTIES

Cette option regroupe les fonctions disponibles et associables aux Sorties 1 (flash) - 2 - 3 présentes sur la logique de commande d'un automatisme. Chaque sortie présente différentes fonctions décrites dans un tableau (Tableau 2, Tableau 3, etc.) :

SORTIE

Sortie Traffic Light

Les raccordements possibles sont :

8 : 24V commun

9 : sortie OUT-TL1

10 : sortie OUT-TL2

11 : sortie OUT-TL3

TABLEAU 1 : CONFIGURATION SORTIES

FONCTION	DESCRIPTION
Feu rouge (0x0d)	Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre de Fermeture : clignotement lent = exécution de la manœuvre de Fermeture ; lumière fixe = automatisme dans la position de Fermeture maximum ; lumière éteinte = automatisme dans d'autres positions. La sortie OUT-TL2 à 24Vcc/maxi 5W est utilisée.
Feu vert (0x0e)	Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre d'Ouverture : clignotement lent = exécution de la manœuvre d'Ouverture ; lumière fixe = automatisme dans la position d'Ouverture maximum ; lumière éteinte = automatisme dans d'autres positions. La sortie OUT-TL3 à 24Vcc/maxi 5W est utilisée.
Feu à sens unique (0x1a)	Cette fonction agit de la manière suivante : OUT-TL2 et OUT-TL3 sont activées lorsque la porte est ouverte, elles sont désactivées dans les autres conditions. Les sorties OUT-TL2 et OUT-TL3 à 24V / 5W sont utilisées.
Feu à sens unique clignotant (0x1b)	Cette fonction agit de la manière suivante : OUT-TL2 clignote en ouverture et reste active avec la porte ouverte. Elle est désactivée dans les autres cas. OUT-TL3 clignote en fermeture et reste active avec la porte arrêtée. Elle est désactivée dans les autres cas. Les sorties OUT-TL2 et OUT-TL3 à 24V / 5W sont utilisées.
Feu à sens alterné (0x1c)	Cette fonction agit de la manière suivante : Quand une commande d'ouverture de l'intérieur est présente, OUT-TL2 (feu vert) s'active en donnant la priorité à ceux qui sont à l'intérieur. Quand une commande d'ouverture de l'extérieur est présente, OUT-TL3 (feu vert) s'active en donnant la priorité à ceux qui sont à l'extérieur.

	<p>Lorsque la porte est fermée ou en fermeture, les deux feux sont désactivés (feu rouge).</p> <p>Pour cette modalité de fonctionnement, il faut passer les commandes à la logistique de la façon suivante :</p> <p>Commandes pour l'intérieur : Entrée 2 configurée comme ouverture</p> <p>Commandes pour l'extérieur : Entrée 3 configurée comme ouverture</p> <p>Les sorties OUT-TL2 et OUT-TL3 à 24V / 5W sont utilisées.</p>
État porte (0x1e)	<p>Cette fonction agit de la manière suivante :</p> <p>Lorsque la porte est fermée, l'OUT-TL1 s'active et les autres restent éteintes.</p> <p>Lorsque la porte est ouverte, l'OUT-TL2 s'active et les autres restent éteintes.</p> <p>Lorsque la porte est dans une position autre que l'ouverture maximale ou la fermeture maximale, l'OUT-TL3 s'active et les autres restent éteintes.</p> <p>Les sorties OUT-TL1, OUT-TL2 et OUT-TL3 à 24V/5W sont utilisées.</p>
sca (0x01)	<p>Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :</p> <p>voyant éteint = automatisme dans la position de Fermeture maximum ;</p> <p>clignotant lent = automatisme en phase d'exécution manœuvre d'Ouverture ;</p> <p>clignotant rapide = automatisme en phase d'exécution manœuvre de Fermeture ;</p> <p>voyant allumé fixe = automatisme dans la position d'Ouverture maximum.</p> <p>La sortie OUT-TL1 à 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>
Portail ouvert (0x02)	<p>Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :</p> <p>voyant allumé = automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;</p> <p>voyant éteint = automatisme dans d'autres positions.</p> <p>La sortie OUT-TL1 à 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>
Portail fermé (0x03)	<p>Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :</p> <p>voyant allumé = automatisme dans la position de Fermeture maximum ;</p> <p>voyant éteint = automatisme dans d'autres positions.</p> <p>La sortie OUT-TL1 à 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>
Voyant maintenance (0x04)	<p>Le voyant programmé indique le comptage des manœuvres effectuées et par conséquent, la nécessité ou pas d'une intervention de maintenance sur l'installation :</p> <p>voyant allumé pendant 2 s au début de la manœuvre de Ouverture = nombre de manœuvres inférieur à 80% ;</p> <p>voyant clignotant durant l'exécution de toute la manœuvre = nombre de manœuvres entre 80 et 100% ;</p> <p>voyant toujours clignotant = nombre de manœuvres supérieur à 100%.</p> <p>La sortie OUT-TL1 à 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>
Clignotant à 24V (0x17)	<p>Cette fonction permet au voyant d'indiquer l'exécution de la manœuvre en cours avec des clignotements à cadence régulière (0,5 seconde allumé ; 0,5 seconde éteint).</p> <p>La sortie OUT-TL2 à 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>
Serrure électrique1 (0x07)	<p>Quand cette fonction est programmée, lorsque la manœuvre d'Ouverture est exécutée, la serrure électrique s'active pendant un temps égal à celui programmé dans la fonction « temps serrure électrique - configuration sorties ».</p> <p>La sortie OUT-TL2 à 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>
Verrou électrique1 (0x09)	<p>Quand cette fonction est programmée, lorsque la manœuvre d'Ouverture est exécutée, la serrure électrique s'active pendant un temps égal à celui programmé dans la fonction « temps serrure électrique - configuration sorties ».</p> <p>La sortie OUT-TL2 à 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>
Ventouse1 (0x0b)	<p>Quand cette fonction est programmée, la ventouse s'active quand l'automatisme est en position de Fermeture maximum. Remarque -- Dans toutes les autres situations la ventouse est désactivée. Quand la ventouse se désactive, avant qu'une manœuvre d'Ouverture commence, on a l'intervention du temps programmé dans la fonction « temps ventouse - configuration sorties » qui retarde le début de la manœuvre.</p> <p>La sortie OUT-TL2 à 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>
Éclairage automatique (0x06)	<p>Cette fonction est du type ON/OFF. Important – Pour des raisons de sécurité, l'éclairage n'étant pas réglé par un temporisateur, il est conseillé d'utiliser une lampe appropriée capable de supporter la chaleur de la lumière émise.</p> <p>La sortie OUT-TL3 à 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>
Canal Radio1 (0x0f)	<p>Quand une commande est envoyée, avec l'émetteur, cette sortie devient active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur. AVERTISSEMENT – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.</p> <p>La sortie OUT-TL3 à 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>

Canal radio 2 (0x10)	<p>Quand une commande est envoyée, avec l'émetteur, cette sortie devient active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur. AVERTISSEMENT – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.</p> <p>La sortie OUT-TL3 a 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>
Canal radio3 (0x11)	<p>Quand une commande est envoyée, avec l'émetteur, cette sortie devient active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur. AVERTISSEMENT – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.</p> <p>La sortie OUT-TL3 a 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>
Canal radio4 (0x12)	<p>Quand une commande est envoyée, avec l'émetteur, cette sortie devient active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur. AVERTISSEMENT – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.</p> <p>La sortie OUT-TL3 a 24Vcc / 5W maxi est utilisée.</p>

sortie 1 (flash)

Pour cette sortie, il est possible choisir une des fonctions décrites dans le Tableau 2.

TABLEAU 2 : CONFIGURATION SORTIES

FONCTION	DESCRIPTION
Non spécifiée	La sortie n'est jamais activée
sca (= voyant portail ouvert)	<p>Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :</p> <p>voyant éteint = automatisme dans la position de Fermeture maximum ;</p> <p>clignotant lent = automatisme en phase d'exécution manœuvre d'Ouverture ;</p> <p>clignotant rapide = automatisme en phase d'exécution manœuvre de Fermeture ;</p> <p>voyant allumé fixe = automatisme dans la position d'Ouverture maximum.</p> <p>Sortie active 24 Vcc / max. 10 W</p>
Sca1	<p>Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :</p> <p>voyant allumé fixe = automatisme dans la position d'ouverture maximum ou de fermeture maximum ;</p> <p>clignotant lent = automatisme en phase d'exécution manœuvre d'ouverture ;</p> <p>clignotant rapide = automatisme en phase d'exécution manœuvre de fermeture ;</p> <p>voyant éteint = automatisme arrêté, en position différente par rapport à la fermeture maximum et à l'ouverture maximum.</p> <p>Sortie active 24 Vcc / max. 10 W</p>
Sca2	<p>Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :</p> <p>voyant allumé fixe = automatisme dans la position de Fermeture maximum ;</p> <p>applicazione in fase di esecuzione manovra di Chiusura;</p> <p>clignotant rapide = automatisme en phase d'exécution manœuvre de fermeture ;</p> <p>voyant éteint = automatisme arrêté dans la position d'ouverture maximum.</p> <p>Sortie active 24 Vcc / max. 10 W</p>
portail ouvert	<p>Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :</p> <p>voyant allumé = automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;</p> <p>voyant éteint = automatisme dans d'autres positions.</p> <p>Sortie active 24 Vcc / max. 10 W</p>
portail fermé	<p>Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :</p> <p>voyant allumé = automatisme dans la position de Fermeture maximum ;</p> <p>voyant éteint = automatisme dans d'autres positions.</p> <p>Sortie active 24 Vcc / max. 10 W</p>
voyant maintenance	<p>Le voyant programmé indique le comptage des manœuvres effectuées et par conséquent, la nécessité ou pas d'une intervention de maintenance sur l'installation :</p> <p>voyant allumé pendant 2 s au début de la manœuvre de Ouverture = nombre de manœuvres inférieur à 80% ;</p> <p>voyant clignotant durant l'exécution de toute la manœuvre = nombre de manœuvres entre 80 et 100% ;</p> <p>voyant toujours clignotant = nombre de manœuvres supérieur à 100%.</p>

clignotant	Cette fonction permet au clignotant d'indiquer l'exécution de la manœuvre en cours avec des clignotements à cadence régulière (0,5 secondes allumé ; 0,5 secondes éteint). Sortie active 12 Vcc / max. 21 W
clignotant 1	Cette fonction permet au voyant de clignoter constamment à cadence régulière (0,5 seconde allumé ; 0,5 seconde éteint), aussi bien durant l'exécution d'une manœuvre que quand la lisse est immobile. Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
Clignotant à 24V	Cette fonction permet au voyant d'indiquer l'exécution de la manœuvre en cours par des clignotements à cadence régulière (0,5 seconde allumé ; 0,5 seconde éteint). Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
éclairage automatique	Cette fonction est du type ON/OFF. Important – Pour des raisons de sécurité, l'éclairage n'étant pas réglé par un temporisateur, il est conseillé d'utiliser une lampe appropriée capable de supporter la chaleur de la lumière émise. Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
Toujours allumée	Cette fonction permet au voyant de rester toujours allumé, tant durant l'exécution d'une manœuvre que quand la porte est fermée. Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
serrure électrique 1	Quand cette fonction est programmée, lorsque la manœuvre d'Ouverture est exécutée, la serrure électrique s'active pendant un temps égal à celui programmé dans la fonction « tem-ps serrure électrique - configuration sorties ». Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
verrou électrique 1	Quand cette fonction est programmée, lorsque la manœuvre d'Ouverture est exécutée, la serrure électrique s'active pendant un temps égal à celui programmé dans la fonction « tem-ps serrure électrique - configuration sorties ». Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
ventouse 1	Quand cette fonction est programmée, la ventouse s'active quand l'automatisme est en position de Fermeture maximum. Note – Dans toutes les autres situations la ventouse est désactivée. Quand la ventouse se désactive, avant qu'une manœuvre d'Ouverture commence, on a l'intervention du temps programmé dans la fonction « temps ventouse - configuration sorties » qui retarde le début de la manœuvre. Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
feu rouge	Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre de Fermeture : clignotement lent = exécution de la manœuvre de Fermeture ; lumière fixe = automatisme dans la position de Fermeture maximum ; lumière éteinte = automatisme dans d'autres positions. Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
feu vert	Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre d'Ouverture : clignotement lent = exécution de la manœuvre d'Ouverture ; lumière fixe = automatisme dans la position d'Ouverture maximum ; lumière éteinte = automatisme dans d'autres positions. Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
Interlocking (0x22)	Cette sortie est utilisée pour réaliser le système d'interblocage entre 2 portes. Cette utilisation permet d'ouvrir une porte uniquement si l'autre est fermée. La sortie change d'état quand toutes les conditions suivantes sont valables : - la porte est fermée ; - elle reçoit une commande d'ouverture ; - aucun dispositif de sécurité n'empêche la manœuvre. La sortie est toujours active quand la porte se trouve dans une position autre que celle de fermeture totale. Pour procéder au raccordement, il faut utiliser un relais d'interface de 24Vdc relié entre cette sortie et une entrée configurée comme Interlocking de la deuxième logique de commande.
canal radio n°1	Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur. AVERTISSEMENT – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur. Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
canal radio n°2	Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur. AVERTISSEMENT – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur. Sortie active 24 Vcc / max. 10 W

canal radio n°3	Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur. AVERTISSEMENT – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur. Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
canal radio n°4	Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur. AVERTISSEMENT – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur. Sortie active 24 Vcc / max. 10 W
État logique de commande (0x1f)	Cette sortie reprend le fonctionnement de la led Bluebus qui détermine l'état de la logique de commande, diagnostics compris. De plus, la sortie est désactivée quand la chaîne de sécurité (ALT, protection thermique du moteur, SAFE, touche STOP sur le couvercle) est interrompue. Sortie active 24 Vcc / max. 10 W

sortie 2
Pour cette sortie, il est possible choisir une des fonctions décrites dans le Tableau 2.
sortie 3
Dans cette sortie, il est possible de choisir l'une des fonctions décrites dans le tableau 2, à l'exception des fonctions « clignotant 24 » et État logique. »
temps serrure électrique
Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0,1 et 10 s ; la valeur configurée à l'usine est de 2 s. Cette fonction permet de programmer dans la logique de commande le temps désiré qui doit s'écouler entre la fin d'une manœuvre de Fermeture et le début d'une manœuvre d'Ouverture.
temps de retard ventouse
Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0,1 et 10 s ; la valeur configurée à l'usine est de 2 s. Cette fonction permet de programmer dans la logique de commande le temps désiré qui doit s'écouler entre la fin d'une manœuvre de Fermeture et le début d'une manœuvre d'Ouverture, quand la ventouse est décrochée.
temps éclairage automatique
Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 250 sec. Le réglage d'usine est de 60 secondes. Cette fonction permet de programmer la durée de temps désirée où l'éclairage automatique reste allumé dans les différentes sorties.
Désactivation du contrôle de court-circuit sur les sorties (0xa6)
Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur d'usine est « OFF ». Cette fonction, lorsqu'elle est réglée sur ON, permet de désactiver le contrôle de court-circuit sur les sorties 1 et 2.

Inverseur (inverseur uniquement) (0xfe)
• Mode inverseur (0xad)
Ce paramètre est de type un ON / OFF, le réglage usine est « OFF ». cette fonction sur « ON » permet d'activer la logique de fonctionnement des moteurs avec inverseur série MEIN embarqué. Important - Après activation, la reconnaissance des dispositifs doit être une nouvelle fois effectuée.
Gestion de la vitesse (uniquement pour les inverseurs)
• vitesse ouverture (0x42)
Ce paramètre peut être réglé à une valeur comprise entre 20% et 180% ; la valeur configurée à l'usine est 100%. La fonction permet de programmer la vitesse que le moteur doit avoir durant une manœuvre d'Ouverture. Important - Après avoir modifié ce paramètre, certaines manœuvres d'adaptation sont nécessaires pour recalculer les ralentissements.
• vitesse ralentissement ouverture (0x45)
Ce paramètre peut être réglé à une valeur comprise entre 20% et 180% ; la valeur configurée à l'usine est 45%. La fonction permet de programmer la vitesse que le moteur doit avoir durant la phase de ralentissement initial dans une manœuvre d'Ouverture. Important - Après avoir modifié ce paramètre, certaines manœuvres d'adaptation sont nécessaires pour recalculer les ralentissements.
• vitesse fermeture (0x43)
Ce paramètre peut être réglé à une valeur comprise entre 20% et 180% ; la valeur configurée à l'usine est 100%. La fonction permet de programmer la vitesse que le moteur doit avoir durant une manœuvre de Fermeture. Important - Après avoir modifié ce paramètre, certaines manœuvres d'adaptation sont nécessaires pour recalculer les ralentissements.
• vitesse ralentissement fermeture (0x46)
Ce paramètre peut être réglé à une valeur comprise entre 20% et 180% ; la valeur configurée à l'usine est 45%. La fonction permet de programmer la vitesse que le moteur doit avoir durant la phase de ralentissement initial dans une manœuvre d'Ouverture. Important - Après avoir modifié ce paramètre, certaines manœuvres d'adaptation sont nécessaires pour recalculer les ralentissements.
• vitesse de ralentissement (0x44)
Ce paramètre peut être réglé à une valeur comprise entre 20% et 100% ; la valeur configurée à l'usine est 20%. Cette fonction permet de programmer la vitesse à laquelle le moteur doit fonctionner au cours de la reconnaissance des positions d'ouverture et de fermeture et pendant la phase finale de ralentissement. Important - Ce paramètre doit toujours être réglé au minimum requis pour déplacer la porte. Un réglage trop élevé peut provoquer des problèmes de précision sur les mesures d'arrêt.

Démarrage (0x8f)
Ce paramètre peut être configuré de 0 à 70V, la valeur configurée en usine est de 30 V. Cette fonction permet de configurer la tension du début de manœuvre. Il est important de veiller à ce que le couple moteur soit à bas régime. Important - Ce paramètre doit être configuré à la valeur nécessaire pour permettre le démarrage de la manœuvre. Une valeur trop élevée peut endommager l'inverseur et le moteur en augmentant considérablement les courants.
Fréquence minimale (0xac)
Ce paramètre peut être configuré de 2 à 7 Hz. La valeur configurée en usine est de 2 Hz. Cette fonction permet de configurer la fréquence minimale de démarrage et d'arrêt de la manœuvre et avec le paramètre Démarrage, ils déterminent la capacité de mettre en mouvement et d'arrêter la porte. Important - Une valeur trop élevée peut endommager l'inverseur et le moteur en augmentant considérablement les courants.
Accélération (0x5e)
Ce paramètre peut être configuré de 30 à 300rad/s2. Cette fonction permet de définir la valeur de l'accélération initiale. Important - Une valeur trop élevée peut endommager l'inverseur et le moteur en augmentant considérablement les courants.
Décélération (0x5f)
Ce paramètre peut être configuré de 30 à 300rad/s2. Cette fonction permet de configurer la valeur de la décélération. Important - Une valeur trop élevée peut endommager l'inverseur et le moteur en augmentant considérablement les courants.
Décélération pour arrêt (0xae)
Ce paramètre peut être configuré de 50 à 500rad/s2. Cette fonction permet de configurer la valeur de la décélération de secours ou bien pendant la phase d'arrêt suite à l'intervention d'un dispositif de sécurité. Important - Une valeur trop élevée peut endommager l'inverseur et le moteur en augmentant considérablement les courants.
Réchauffement moteur (0x9e)
Ce paramètre est de type ON / OFF, la valeur configurée en usine est « OFF ». cette fonction sur « ON » permet d'activer un cycle de réchauffement des phases du moteur lorsque la température ambiante tombe en dessous de 5°C.
Réservé 1 (0xaa)
Ce paramètre permet d'accéder aux contrôles de surintensité de l'inverseur. Pour modifier ce paramètre, contacter le service après-vente Nice.
Réservé 2 (0xab)
Ce paramètre permet d'accéder aux protections de l'inverseur. Pour modifier ce paramètre, contacter le service après-vente Nice.

DIAGNOSTIC
Position automatisme
Indique l'emplacement physique de l'encodeur et est exprimée en impulsions encodeur.
Entrées/sorties
Cette fonction permet de visualiser l'état de fonctionnement de toutes les entrées et sorties présentes sur la logique de commande. Les fonctions des entrées et des sorties sont décrites dans le Tableau 4.
TABLEAU 4 : DIAGNOSTIC entrées / sorties

FONCTION	DESCRIPTION
Diagnostic 1 - IN	
ENTRÉES RADIO (On / Off) :	
Canal 1	Indique quand le canal 1 du récepteur radio est actif.
Canal 2	Indique quand le canal 2 du récepteur radio est actif.
Canal 3	Indique quand le canal 3 du récepteur radio est actif.
Canal 4	Indique quand le canal 4 du récepteur radio est actif.
ENTRÉES SÉRIE RADIO	Indique quand la logique de commande reçoit une commande série via BusT4 d'un récepteur radio ; ces commandes peuvent être au minimum 1 et au maximum 15.
TOUCHES CARTE :	
n° 1	Indique quand la touche 1 (= OPEN) est pressée sur la logique de commande.
n° 2	Indique quand la touche 2 (= STOP) est pressée sur la logique de commande.
n° 3	Indique quand la touche 3 (= CLOSE) est pressée sur la logique de commande.
SÉLECTEUR DIRECTION	Indique l'état de fonctionnement du sélecteur de la direction d'une manœuvre exécutée par l'application.
ÉTAT ENTRÉES :	
ent.1	Indique quand l'entrée 1 est active.
ent.2	Indique quand l'entrée 2 est active.
ent.3	Indique quand l'entrée 3 est active.
ent. Halte	Indique quand l'entrée halte est active.
CONFIGURATION HALTE	Indique le type de connexion présente sur la borne halte. Les connexions peuvent être : non configuré, NF, NO ; 1 bord sensible 8K2, 2 bords sensibles 8K2, 1 bord optique OSE, hors plage.
MOTEUR 1 (On / Off) :	
Fin de course en ouverture	Indique quand le moteur 1 atteint la cote d'Ouverture maximum.
Fin de course en fermeture	Indique quand le moteur 1 atteint la cote de Fermeture maximum.
SEUIL MANŒUVRE :	Indique l'état de fonctionnement du limiteur des manœuvres, exprimé en niveaux :
	1er niveau : OK ;
	2e niveau : SEUIL 1 ; la manœuvre part avec 2 s de retard ;

	3e niveau : SEUIL 2 ; la manœuvre part avec 5 s de retard ; 4e niveau : ALARME MOTEUR ; la manœuvre part seulement avec commande à action maintenue.
8 DERNIÈRES MANŒUVRES	Indique les éventuelles anomalies qui peuvent se vérifier durant le fonctionnement normal de l'automatisme ; les 8 dernières manœuvres effectuées sont affichées.
OUVERTURE AUTOMATIQUE	Indique si cette fonction est active.
Diagnostic 1 - OUT	
DONNÉES GÉNÉRALES :	
Stand-by	Indique quand l'automatisme se trouve dans l'état de stand-by.
ALIMENTATION :	Indique le type de source électrique utilisée par l'automatisme : alimentation (120/230 Vca) ou batterie (24 Vcc).
ERREURS MÉMOIRE :	
Map M1	Indique la présence d'une erreur dans les données mémorisées, relatives aux valeurs de la force nécessaire au moteur 1 pour l'exécution d'une manœuvre.
Réglages	Indique la présence d'une erreur, dans la logique de commande, dans les données mémorisées relatives aux paramètres réglables.
Fonctions	Indique la présence d'une erreur dans les données mémorisées, relatives aux fonctions programmables avec l'Oview.
Halte	Indique la présence d'une erreur dans les données mémorisées, relatives à la configuration de l'entrée halte.
Bluebus	Indique la présence d'une erreur dans les données mémorisées, relatives à la configuration des dispositifs connectés à l'entrée bluebus.
Cotes	Indique la présence d'une erreur dans les données mémorisées, relatives aux cotes.
ÉTAT ENCODEUR :	
Absolu M1	Indique la présence d'une erreur de lecture ou de l'état de fonctionnement de l'encodeur absolu du moteur 1.
SORTIES :	
Out 1	Indique quand la sortie 1 est active. Attention – Présence de tension 12/24 Vcc.
Out M1	Indique quand le moteur 1 est en marche.
ALARMES :	
Surcharge out 1	Indique une surcharge électrique ou un court-circuit dans la sortie 1 ou dans l'éclairage automatique présent sur la logique de commande.
Surcharge out 2	Indique une surcharge électrique ou un court-circuit dans la sortie 2.
Surcourse inf. M1	Indique que l'encodeur absolu du moteur 1 se trouve dans une position proche de la limite minimum (0%) en dessous de laquelle le moteur ne doit pas fonctionner.
Surcourse sup M1	Indique que l'encodeur absolu du moteur 1 se trouve dans une position proche de la limite maximum (100%) au dessus de laquelle le moteur ne doit pas fonctionner.

autres paramètres

Cette fonction permet de visualiser l'état de fonctionnement de certains paramètres mesurés par la logique de commande. Les paramètres sont décrits dans le Tableau 5.

TABLEAU 5 : DIAGNOSTIC autres paramètres

PARAMÈTRE	DESCRIPTION
Diagnostic 2	
PARAMÈTRES DIVERS :	
Éclairage automatique	Indique la temporisation pour l'extinction de l'éclairage automatique.
Temps de pause	Indique la temporisation pour le comptage du temps de pause entre une manœuvre et l'autre.
Tension services	Indique la tension fournie aux dispositifs extérieurs.
Courant moyen Bus	Indique la valeur du courant absorbé par les dispositifs connectés à la sortie bluebus, calculée en pourcentage.
MOTEUR 1 :	
Couple	Indique la valeur du couple développé par le moteur 1 durant la manœuvre, calculée en pourcentage.
Vitesse	Indique la valeur de la vitesse du moteur 1 durant la manœuvre, calculée en pourcentage.
Tension	Indique la valeur de la tension moyenne qui est fournie au moteur 1 durant la manœuvre, calculée en pourcentage.
Position	Indique la position physique de l'encodeur exprimée en pourcentage : on considère comme extrêmes la valeur de la limite minimum de l'encodeur (égale à la valeur 0 = 0%) et la valeur de la limite maximum de l'encodeur (égale à la valeur 4096 = 100%). Cette indication est utile pour comprendre si l'encodeur se trouve dans une position de surcourse, c'est-à-dire hors de la zone d'utilisation de l'encodeur absolu.
diagnostic dispositifs bluebus	
Cette fonction permet d'afficher le type de dispositif, l'état de fonctionnement et la configuration des dispositifs connectés à la sortie Bluebus. Ces paramètres sont décrits dans le Tableau 6.	

TABLEAU 6 : DIAGNOSTIC dispositifs blueBus

PARAMÈTRE	DESCRIPTION
Bluebus	
PHOTOCELLULES :	
PHOTO II	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO II	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO 1	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO 1 II	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO 2	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO 2 II	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO 3	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
FT A	Indique si le bord sensible est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
FT B	Indique si le bord sensible est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
FT C	Indique si le bord sensible est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO OUV.	Indique si la photocellule de commande est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO OUV. II	Indique si la photocellule de commande est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
COMMANDES :	
CMD 1	Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
CMD 2	Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
CMD 3	Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
CMD 4	Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
CMD 5 (SEM1)	Indique si le dispositif de commande pour le « feu 1 » est présent et s'il est mémorisé correctement dans la logique de commande.
CMD 6 (SEM2)	Indique si le dispositif de commande pour le « feu 2 » est présent et s'il est mémorisé correctement dans la logique de commande.
AUTRES :	
PORTAIL	Indique l'état de fonctionnement constant de l'automatisme.
BLOCAGE AUTOMATISME	Indique quand l'automatisme est bloqué suite à l'envoi d'une commande « Bloquer ».
MÉMOIRE	Signale un problème concernant les données relatives aux dispositifs bluebus, mémorisés dans la mémoire de la logique de commande.
BUS	Indique la présence d'un court-circuit dans la sortie bluebus.
STAND-BY	Indique quand la logique de commande est en état de stand-by.
AUTRES DISPOSITIFS :	
ÉCLAIRAGE AUTOMATIQUE	Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et s'il est mémorisé correctement dans la logique de commande.
VENTOUSE	Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et s'il est mémorisé correctement dans la logique de commande.
SERRURE	Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et s'il est mémorisé correctement dans la logique de commande.
FEUX :	
FEU 1	Indique l'état de fonctionnement du dispositif.
FEU 2	Indique l'état de fonctionnement du dispositif.

MAINTENANCE
seuil alarme manuelle
À ce paramètre peut être attribuée une valeur comprise entre 0 et 16777215 (manœuvres). En usine, la valeur configurée est à 10000 (manœuvres). Cette fonction permet de programmer une limite de référence au-delà de laquelle il est bon d'effectuer la maintenance de l'automatisme.
comptage partiel
Cette fonction permet de vérifier le nombre de manœuvres exécutées par un automatisme après avoir effectué sur ce dernier une opération de maintenance.
effacement maintenance
Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». Cette fonction permet d'effacer la valeur du « comptage partiel » ; l'opération est nécessaire après avoir effectué une opération de maintenance sur l'automatisme.

FONCTIONS AVANCÉES

histoire évènements

La fonction permet d'afficher les « évènements » générés ou reçus par la logique de commande. Par « événement », l'on entend une condition qui modifie l'état de fonctionnement de la logique, telles que : l'activation d'une entrée, la fin d'une manœuvre, l'intervention d'une photocellule ou de l'entrée Halte, etc. Il est possible de consulter dans cette section la date et le type d'événement.

mise à jour micrologiciel

Cette fonction ne peut être exécutée qu'en utilisant le logiciel « o-view desktop » et le programmeur O-view avec un module Bluetooth.

permis utilisateur

La fonction permet à l'installateur de décider quelles fonctions et paramètres sélectionner destinés à être visibles et modifiables par l'utilisateur. Par exemple, pour des raisons de sécurité, l'installateur peut décider d'empêcher à l'utilisateur de modifier les paramètres de force et de vitesse du moteur d'un automate.

Les permis utilisateur ne peuvent être gérés qu'en utilisant le « mot de passe installateur » (gestion mot de passe - fonctions communes). Remarque – Par défaut, tous les paramètres des différentes fonctions d'une logique de commande ou d'un récepteur sont désactivés.