

Table des matières

| | | |
|----------|--|----------|
| 1 | Mode d'emploi et de montage | 1 |
| 2 | Généralités relatives aux instructions | 1 |
| 2.1 | Normes et directives | 2 |
| 2.2 | Utilisation conforme à la destination | 2 |
| 2.3 | Mauvaise utilisation prévisible | 2 |
| 2.4 | Garantie et responsabilité | 2 |
| 2.5 | Service après-vente du fabricant | 2 |
| 3 | Sécurité | 2 |
| 3.1 | Consignes générales de sécurité | 2 |
| 3.2 | Conception des consignes de sécurité | 2 |
| 4 | Description du produit | 3 |
| 4.1 | Contenu de la livraison | 4 |
| 4.2 | Accessoires | 4 |
| 5 | Montage | 4 |
| 5.1 | Fixation mécanique | 4 |
| 5.2 | Raccordement électrique | 5 |
| 5.3 | Exemple de branchement du RoIMotion M-868 230 V / 50 Hz | 5 |
| 5.4 | Mise en service | 5 |
| 5.4.1 | Raccordement pour boîtier de programmation | 6 |
| 5.4.2 | Raccordement pour composant radio (mode émetteur) | 6 |
| 5.4.3 | Exploitation hors mode radio | 6 |
| 5.5 | Réglage des positions finales | 6 |
| 5.5.1 | Modification/suppression des positions finales | 6 |
| 5.5.2 | Quatre variantes de réglages des positions finales | 6 |
| 5.5.3 | Variante A : positions finales supérieure et inférieure librement réglables | 7 |
| 5.5.4 | Variante B : butée supérieure fixe, position finale inférieure librement réglable | 7 |
| 5.5.5 | Variante C : butées supérieure et inférieure fixes | 7 |
| 5.5.6 | Variante D : position finale supérieure librement réglable, butée inférieure fixe | 7 |
| 5.6 | Dépose des barres de volets roulants | 8 |
| 5.7 | Programmation de l'émetteur | 8 |

| | | |
|-----------|---|-----------|
| 5.7.1 | programmer la première télécommande | 8 |
| 5.7.2 | Programmer une télécommande supplémentaire | 8 |
| 5.8 | Supprimer la liaison radio de l'émetteur et du récepteur. | 8 |
| 5.9 | Programmer ou supprimer des positions de tablier supplémentaires | 8 |
| 6 | Profils d'entraînement | 9 |
| 7 | Dépannage | 9 |
| 8 | Maintenance | 10 |
| 9 | Adresse du service / du fabricant | 10 |
| 10 | Réparation | 10 |
| 11 | Démontage et mise au rebut | 10 |
| 12 | Remarques concernant la déclaration UE de conformité | 11 |
| 13 | Caractéristiques techniques et dimensions | 11 |
| 13.1 | RoIMotion M-868 | 11 |

Moteur pour volet roulant
RoIMotion M-868
1 Mode d'emploi et de montage

Veillez à suivre ces instructions afin d'utiliser votre installation de manière sûre et correcte. Respecter toutes les instructions de montage, car un montage erroné peut entraîner des blessures graves. Veuillez conserver le mode d'emploi en vue d'une utilisation ultérieure, de manière à ce qu'il soit disponible pendant toute la durée de vie du produit !

L'original du mode d'emploi est en langue allemande.

Les documents dans les autres langues sont des traductions des instructions d'utilisation originales.

Tous droits réservés pour le cas de la délivrance d'un brevet, d'un modèle d'utilité ou d'un modèle de présentation.

2 Généralités relatives aux instructions

La structure de la notice est conçue selon les phases de vie de l'entraînement motorisé électrique (ci-après dénommé « produit »).

Le fabricant se réserve le droit d'apporter des modifications aux caractéristiques techniques contenues dans ces instructions d'utilisation. Certaines d'entre elles peuvent diverger de la version respective du produit, sans que les informations factuelles ne soient foncièrement modifiées et ne perdent leur validité. L'état actuel des caractéristiques techniques peut être demandé à tout moment au fabricant. Aucun droit ne peut être invoqué ici. Des divergences avec les affirmations textuelles et imagées sont possibles et dépendent de l'évolution technique, de l'équipement et des accessoires du produit. Le fabricant informe des données divergentes de modèles spéciaux par les documentations de vente. Les autres indications demeurent par ailleurs inchangées.

2.1 Normes et directives

Lors de l'exécution, les exigences fondamentales en matière de sécurité et de santé des lois, normes et directives en vigueur ont été appliquées. La sécurité est confirmée par la déclaration de conformité (voir « déclaration CE de conformité »). Toutes les indications relatives à la sécurité dans ce mode d'emploi se réfèrent aux lois et décrets actuellement en vigueur en Allemagne. Toutes les indications données dans ce mode d'emploi doivent être respectées sans aucune restriction. Outre les consignes de sécurité contenues dans ce mode d'emploi, les prescriptions relatives à la prévention des accidents, à la protection de l'environnement et à la protection du travail sur le lieu d'intervention doivent être prises en compte et respectées. Les prescriptions et les normes relatives à l'évaluation de la sécurité se trouvent dans la déclaration CE de conformité.

2.2 Utilisation conforme à la destination

Le produit est conçu pour l'utilisation dans la construction de façades pour l'entraînement de volets roulants et de stores électriques.

Le programme de calcul pour les moteurs d'**elero** est essentiel pour la détermination du moteur
<https://www.elero.fr/fr/telechargements-et-service/elero-apps/programme-de-calcul-de-motorisation-app/>

Toute autre possibilité d'utilisation doit être discutée au préalable avec le fabricant, **elero** GmbH Antriebstechnik (voir « adresse »).

L'exploitant est le seul responsable des dommages résultant d'une utilisation du produit non conforme à sa destination. Le fabricant décline toute responsabilité pour les dommages matériels ou corporels résultant d'une utilisation non conforme ou d'erreurs de processus, d'une commande et d'une mise en service non conformes.

Le produit doit uniquement être exploité par du personnel qualifié instruit et autorisé, respectant toutes les consignes de sécurité.

L'utilisation sûre et sans erreur ainsi que la sécurité de fonctionnement du produit sont exclusivement garanties en cas d'utilisation conforme à la destination, conformément aux indications données dans ce mode d'emploi et de montage.

Ne raccorder le récepteur radio qu'à des appareils et installations autorisé(s) par le fabricant. L'exploitant n'est en aucun cas à l'abri de dérangements provoqués par d'autres installations de signalisation ou terminaux radio (également installations radio par exemple) qui seraient dûment exploités sur la même plage de fréquences. Les installations radio ne doivent pas être utilisées dans des environnements à facteur accru de perturbations (par exemple hôpitaux, aéroports...). La télécommande ne peut être utilisée qu'avec des appareils et installations pour lequel(le)s un dysfonctionnement au niveau de la télécommande manuelle ou de l'émetteur mural ou du récepteur ne représente aucun danger pour les personnes, animaux ou objets, ou si un tel risque est couvert par d'autres dispositifs de sécurité.

L'observation et le respect de l'ensemble des consignes de sécurité indiquées dans le présent mode d'emploi ainsi que de l'ensemble des ordonnances des associations professionnelles applicables et de la législation en vigueur relative à la protection de l'environnement font partie de l'utilisation conforme. Le respect des règles d'exploitation prescrites dans le présent mode d'emploi et de montage fait également partie de l'utilisation conforme.

2.3 Mauvaise utilisation prévisible

Une utilisation divergeant du but d'utilisation validé par le fabricant, **elero** GmbH Antriebstechnik (voir « Adresse »), est considérée comme étant une mauvaise utilisation prévisible.

2.4 Garantie et responsabilité

Foncièrement, les conditions générales de vente et de livraison du fabricant, **elero** GmbH Antriebstechnik (voir « Adresse »), sont applicables. Les conditions générales de vente et de livraison font partie intégrante des documentations de vente et sont remises à l'exploitant à la livraison. Tout droit à garantie en cas de dommages matériels ou corporels est exclu lorsque ceux-ci résultent d'une ou de plusieurs des causes suivantes :

- Ouverture du produit par le client
- Utilisation non conforme à la destination du produit
- Montage, mise en service ou utilisation non conforme du produit
- Modifications structurales du produit sans autorisation écrite du fabricant
- Exploitation du produit avec des branchements installés de manière incorrecte, des dispositifs de sécurité défectueux ou des dispositifs de protection et de sécurité mis en place de manière non conforme.
- Non respect des dispositions et consignes de sécurité de ce mode d'emploi
- Non-respect des caractéristiques techniques indiquées

2.5 Service après-vente du fabricant

En cas de dysfonctionnement, le produit doit être exclusivement réparé par le fabricant. Vous trouverez l'adresse d'envoi au service après-vente au chapitre « Adresse ». Si vous n'avez pas acheté le produit directement auprès de la société **elero**, veuillez vous adresser au fournisseur du produit.

3 Sécurité

3.1 Consignes générales de sécurité

Les consignes générales de sécurité relatives à l'usage de moteurs tubulaires sont disponibles sur le dépliant « Instructions relatives à la sécurité » joint à chaque moteur (dépliant art. n° 138200001). Ce mode d'emploi et de montage renferme toutes les consignes de sécurité à respecter afin d'éviter et d'écarter les dangers en relation avec le produit lors de chaque cycle de vie. Le respect de toutes les consignes de sécurité indiquées garantit l'exploitation sûre du produit.

3.2 Conception des consignes de sécurité

Les consignes de sécurité contenues dans le présent document sont désignées par des symboles de danger et de sécurité et sont conçues selon le principe SAFE. Elles contiennent des renseignements sur le type et la source de danger, les conséquences potentielles, ainsi que la manière d'écarter le danger.

Le tableau suivant définit la représentation et la description des niveaux de danger avec les dommages corporels possibles, de la manière dont ils sont utilisés dans ce mode d'emploi.




| Symbole | Mot associé au pictogramme | Signification |
|---|----------------------------|--|
|  | DANGER | Met en garde contre un accident survenant lorsque les instructions ne sont pas respectées et entraînant des blessures irréversibles mettant la vie en péril ou entraînant la mort. |
|  | AVERTISSEMENT | Met en garde contre un accident pouvant survenir lorsque les instructions ne sont pas respectées et pouvant entraîner des blessures irréversibles mettant la vie en péril ou entraînant la mort. |
|  | ATTENTION | Met en garde contre un accident survenant lorsque les instructions ne sont pas respectées et pouvant entraîner des blessures mineures réversibles. |

Fig. 1 Représentation des dommages corporels

Le tableau suivant décrit les pictogrammes employés dans le présent mode d'emploi, qui sont utilisés pour la représentation graphique de la situation de danger en rapport avec le symbole du niveau de danger.



| Symbole | Signification |
|---|---|
|  | Danger dû à la tension électrique, électrocution : Ce symbole indique des dangers dus au courant électrique. |

Fig. 2 Représentation des dangers spécifiques

Le tableau suivant définit les représentations et les descriptions employées dans le présent mode d'emploi pour des situations dans lesquelles des dommages peuvent survenir sur le produit, ou indique des faits, des états, des astuces et des informations importants.

| Symbole | Mot associé au pictogramme | Signification |
|---|----------------------------|---|
|  | AVIS | Ce symbole met en garde contre un dommage matériel potentiel. |



| Symbole | Mot associé au pictogramme | Signification |
|---|----------------------------|---|
|  | IMPORTANT : | Ce symbole indique des faits et des états importants ainsi que des informations complémentaires dans ce mode d'emploi et de montage. En outre, il renvoie à des instructions spéciales qui donnent des informations complémentaires ou vous aident à exécuter un processus plus simplement. |
|  | | Symbole de la mise à la terre réalisée avec la classe de protection I (Système de conducteur de protection) |

Fig. 3 Représentation des dommages matériels ainsi que des informations complémentaires

L'exemple suivant représente la structure essentielle d'une consigne de sécurité :



Type et source du danger

Explication relative au type et à la source du danger

► Mesures pour écarter le danger

4 Description du produit

Le RolMotion M-868 est un moteur tubulaire électromécanique à commande à distance pour volets roulants et protections solaires en tissu. En fonctionnement, il effectue des mouvements radiaux.

- Mise en service du RolMotion M-868 **elero** avec le boîtier de programmation ou la télécommande radio pour le réglage de diverses fonctions.
- Protection de tablier avec déplacement libre (arrêt par le limiteur de couple).
- Reconnaissance d'arrêt (détection d'obstacle simple) de l'arbre d'entraînement
- Fonction de déchargement pour le tablier (protection de tablier)
- Courses de référence cycliques pour la compensation des modifications du comportement d'enroulement des lames du volet roulant.
- En plus du profil d'entraînement habituel (profil d'entraînement standard), le moteur RolMotion M-868 dispose d'un profil d'entraînement à vitesse réduite (profil d'entraînement Motion).
- Déplacement lent pendant la dépose des lamelles du volet roulant.
- Déplacement lent avec déclenchement temporisé et en fonction de la luminosité.

4.1 Contenu de la livraison

Moteur avec instructions de sécurité et mode d'emploi et, le cas échéant, des composants et des accessoires supplémentaires conformément à la confirmation de commande ou au bon de livraison

4.2 Accessoires

Boîtier de programmation et de raccordement, jeux d'adaptateurs, support moteur, unités de commande ProLine, capteurs, récepteur radio.

5 Montage

AVERTISSEMENT

Consignes de sécurité importantes.

Respecter toutes les instructions de montage, car un montage erroné peut entraîner des blessures graves.

- ▶ Mise en service du RolMotion M-868 avec le boîtier de programmation elero pour le réglage de diverses fonctions.
- ▶ Avant le montage, tous les câbles et composants inutiles doivent être enlevés et tous les dispositifs superflus pour une commande motorisée doivent être mis hors service.
- ▶ Les composants nécessaires sont : le moteur, le boîtier de programmation et de raccordement, le support moteur, les jeux d'adaptateurs, le cas échéant les attaches de volets rigides, les capteurs, les unités de commandes, le récepteur radio.
- ▶ Si les composants ne sont pas fournis avec le moteur, ceux-ci peuvent être identifiés dans la version actuelle applicable via notre catalogue « Moteurs et automatismes pour technologie de construction intelligente ». De plus amples détails sont disponibles sur notre site Web sous « Contact - recherche de distributeurs » et « Contact - correspondants pour entreprises spécialisées ».
- ▶ Le couple assigné et la durée d'enclenchement assignée doivent pouvoir être accordés avec les propriétés de la pièce entraînée (tablier).
- ▶ L'accouplement du moteur avec la pièce entraînée est décrit au chapitre « Fixation mécanique ».

ATTENTION

Risque de blessure dû à des surfaces chaudes.

Le moteur chauffe pendant le fonctionnement, le carter moteur peut devenir brûlant. Brûlure cutanée possible.

- ▶ Porter les équipements de protection personnelle (gants de protection).
- Une rupture d'engrenage, de sortie ou un défaut de couple déclenchés par un éventuel défaut du matériel peut avoir pour conséquence des blessures par chocs ou par coups.
- ▶ Pour la fabrication, des matériaux appropriés ont été utilisés et une vérification par échantillonnage double contrôle de charge conformément à la norme DIN EN 60335-2-97 a été réalisée.

Risque de blessure en raison d'un choc ou d'un coup engendré par un support moteur mal fixé ou mal enclenché. Mise en danger en raison d'une stabilité insuffisante et d'une énergie accumulée (gravité).

- ▶ Sélection du support moteur selon les indications de couple de rotation.
- ▶ Le moteur doit être sécurisé avec l'ensemble des dispositifs de sécurité joints.
- ▶ Contrôle de l'enclenchement correct sur le support moteur et des couples de serrage de vis corrects.

AVERTISSEMENT

Risque de blessures par courant électrique.



Décharge électrique possible.

- ▶ Faire effectuer les travaux électriques uniquement par un électricien autorisé.

Risque de blessures par courant électrique.



Mise en danger possible par des pièces devenues conductrices suite à un dysfonctionnement.

- ▶ Le raccordement électrique est décrit dans le mode d'emploi et de montage, avec le passage des câbles.

ATTENTION

Risque de blessure en cas de défaillance en raison d'un montage erroné.

Le moteur embobine trop et détruit éventuellement des pièces de l'application.

- ▶ Pour un fonctionnement sécurisé, les positions finales doivent être réglées/programmées.
- ▶ Offre de formation du fabricant pour les entreprises spécialisées.

AVIS



Panne de l'alimentation en énergie, rupture des pièces de machines et autres défaillances.

- ▶ Pour un fonctionnement sécurisé, il ne doit pas y avoir de montages erronés, et les réglages des positions finales doivent être réalisés lors de la mise en service.



Endommagement du RolMotion M-868 en raison de la pénétration d'humidité.

- ▶ En présence d'appareils à l'indice de protection IP 44, les extrémités de tous les câbles ou fiches doivent être protégées contre la pénétration d'humidité. Cette mesure doit être mise en application immédiatement après le retrait du RolMotion M-868 de l'emballage original.
- ▶ Le moteur doit être installé à l'abri de la pluie.

Important



À l'état de livraison (réglage en usine), le RolMotion M-868 se trouve en mode de mise en service.

- ▶ Le réglage des positions finales est nécessaire (voir chapitre 5.6).

Utilisation optimale du signal radio.

- ▶ Disposer l'antenne aussi dégagée que possible, en cas de mauvaise réception, modifier la position de l'antenne.
- ▶ Ne pas plier, raccourcir ou rallonger l'antenne.
- ▶ Respecter une distance minimale de 15 cm entre deux moteurs radio.

5.1 Fixation mécanique

Considérations préliminaires importantes :

L'espace de travail autour du moteur intégré est la plupart du temps très réduit. Pour cette raison, établissez un aperçu de la réalisation des raccordements électriques avant l'installation mécanique (voir chapitre 5.2) et effectuez, le cas échéant, les modifications nécessaires au préalable.

AVIS



Endommagement des câbles électriques en raison d'un écrasement ou d'une charge de traction.

- ▶ Installer les conduites électriques de telle sorte qu'elles ne soient soumises à aucun écrasement ou charge de traction.

- ▶ Respecter le rayon de courbure des câbles (au moins 50 mm).
- ▶ Installer le câble de connexion vers le bas dans une boucle pour éviter que de l'eau ne coule dans le moteur.



Endommagement du moteur par l'effet de la force de percussion.

- ▶ Insérer le moteur dans l'arbre, ne jamais frapper le moteur pour le faire rentrer dans l'arbre ou ne jamais frapper le moteur !
- ▶ Ne jamais faire tomber le moteur !



Endommagement ou destruction du moteur par perçage.
▶ Ne jamais percer le moteur !

Important



Fixer le RolMotion M-868 uniquement aux éléments de fixation prévus à cet effet.

Les dispositifs de commande fixes doivent être posés de manière visible.

- Le tablier doit être fixé à l'arbre d'enroulement.
- Le tube profilé doit présenter une distance suffisante par rapport au tube du moteur.
- Veuillez tenir compte du jeu axial (1 à 2 mm).

Montage dans des tubes profilés

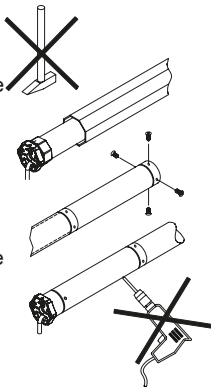
Ⓐ Insérer le moteur avec l'adaptateur approprié et la couronne dans le tube profilé.

Poser le câble moteur de manière protégée pour éviter un endommagement par la pièce entraînée.

Ⓑ Protéger le support côté opposé contre des mouvements axiaux, par exemple en vissant ou rivetant le support d'axe. Lors du stockage, protéger le moteur contre des mouvements axiaux !

Ⓒ Fixer le tablier sur l'arbre !

Utiliser le moteur correctement, uniquement en position horizontale. Dans cette position, le câble de raccordement entraîne les éléments latéralement, hors de la zone d'enroulement du tablier.



5.2 Raccordement électrique



AVERTISSEMENT

Danger de mort dû à un branchement électrique défectueux.



Décharge électrique possible.

- ▶ Avant la première mise en service, vérifier le raccordement correct du conducteur PE.

AVIS



Endommagement du RolMotion M-868 en raison d'un raccordement électrique défectueux.

- ▶ Avant la première mise en service, vérifier le raccordement correct du conducteur PE.



Endommagement du RolMotion M-868 en raison d'une pénétration d'humidité.

- ▶ Pour les appareils avec un indice de protection IP 44, le raccordement par le client des extrémités de câbles ou des fiches (passage de câbles) doit également être réalisé conformément à l'indice de protection IP 44.



Endommagement ou destruction du RolMotion M-868 pour les variantes avec 230 V ~ en raison d'une unité de commande défectueuse.

- ▶ Les interrupteurs avec position de coupure pré réglée (version homme mort) pour moteurs doivent être montés à portée visible du RolMotion M-868, mais éloignés des pièces en mouvement et à une hauteur de plus de 1,5 m.

Raccordement uniquement hors tension, pour cela mettez le câble du moteur hors tension.

- 1 Pousser le verrouillage de la prise de l'appareil vers le câble à l'aide d'un tournevis approprié.
- 2 Déconnecter la fiche.
- 3 Introduire la fiche de l'appareil jusqu'à l'enclenchement du verrouillage.

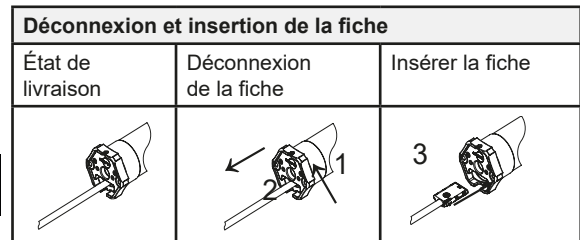


Fig. 4 Déconnexion et insertion de la fiche

5.3 Exemple de branchement du RolMotion M-868 230 V / 50 Hz

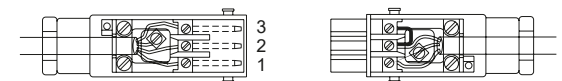
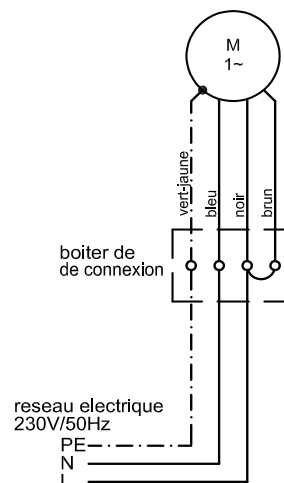


Fig. 5 Schéma des connexions RolMotion M-868 230 / 50 Hz et disposition du câble lors de l'utilisation d'un connecteur STAS-3 Hirschmann (avec pont)

Important



Les commandes du moteur pour les directions Montée et Descente doivent être verrouillées réciproquement.

Un temps de commutation d'au moins 0,5 seconde doit être respecté.

5.4 Mise en service

Important



À la livraison, le moteur est en mode de mise en service.

- ▶ Le réglage des positions finales à l'aide du boîtier de programmation **elero** (voir fig. 6), d'une télécommande ou d'un émetteur mural **elero** (voir fig. 7) est nécessaire.
- ▶ Le raccordement du boîtier de programmation n'est autorisé que pour la mise en service du moteur et pour les processus de réglage.

5.4.1 Raccordement pour boîtier de programmation

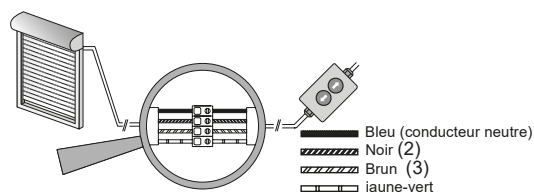


Fig. 6 Raccordement pour boîtier de programmation

- Raccorder au réseau.
- Vous pouvez maintenant régler les positions finales à l'aide du boîtier de programmation **elero**.

5.4.2 Raccordement pour composant radio (mode émetteur)

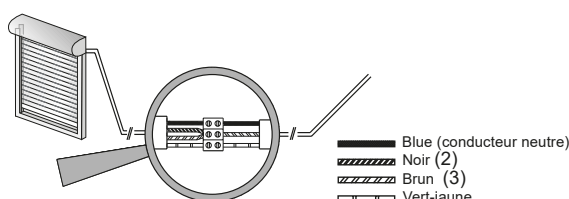


Fig. 7 Raccordement pour composant radio (mode émetteur)

- Fils de câbles « OUVERT » et « Descente/Fermeture » ensemble à la phase L (Conducteur extérieur).
- Raccorder au réseau. Le moteur ronronne et se déplace brièvement vers le haut puis vers le bas.

Le moteur est radiocommandé.

Programmer ou effacer l'émetteur, définir ou effacer la position du tablier : voir notice de l'émetteur radio correspondant.

5.4.3 Exploitation hors mode radio

Important



Si le moteur doit pas être exploité dans un mode autre que le mode radio, prendre en compte le manuel du RolMotion M (référence article 138251001).

5.5 Réglage des positions finales

Important



Le réglage des positions finales en haut et en bas est une condition préalable à l'utilisation des profils d'entraînement. **Programmer par apprentissage dans la position finale supérieure en premier, puis dans la position finale inférieure.**

Tant que l'affectation de direction n'est pas correctement attribuée logiquement, la position finale supérieure correspond en réalité à la position finale inférieure.

Le réglage des positions finales s'effectue alternativement

- via le boîtier de programmation **elero** (respecter le bon raccordement conformément au chapitre 5.5.1) ou
- à l'aide d'une télécommande programmée par apprentissage. (Programmation par apprentissage d'une télécommande, voir chapitre 5.7.)

5.5.1 Modification/suppression des positions finales

Une modification ou une suppression des positions finales séparées n'est pas possible. Elle a toujours lieu par paire (positions finales supérieure et inférieure simultanées).

Une condition préalable à la modification ou à la suppression des positions finales est une interruption de l'alimentation.

Après une brève déconnexion du réseau de distribution, les positions finales peuvent être supprimées dans les 5 minutes.

| Modification/suppression des positions finales | |
|--|--|
| 1 | Rétablir l'alimentation après une coupure. |
| 2 | À partir d'une position de tablier moyenne, appuyer simultanément sur les deux touches de direction [Ouverture ▲]+[Montée/Descente ▼] du boîtier de programmation ou de la télécommande programmée par apprentissage et les maintenir enfoncées jusqu'à ce que le moteur se déplace brièvement vers le haut puis vers le bas. |
| La suppression du réglage des positions finales est terminée. Les positions finales peuvent à nouveau être réglées. | |

5.5.2 Quatre variantes de réglages des positions finales

Quatre combinaisons différentes de réglages des positions finales sont possibles, qui peuvent être judicieusement sélectionnées en fonction des exigences techniques du tablier.

| Réglages des positions finales (4 variantes) | possible avec |
|---|---|
| A Positions finales supérieure et inférieure librement réglables | ressort de suspension, rubans, sangle |
| B Butée supérieure fixe, position finale inférieure librement réglable | Ressort de suspension, rubans, sangle, tampon de butée, barre angulaire |
| C Butées supérieure et inférieure fixes | verrou de blocage automatique (VBA), connecteurs d'arbre rigide, tampon de butée, barre angulaire |
| D Position finale supérieure librement réglable, butée inférieure fixe | Verrou de blocage automatique, connecteur d'arbre rigide |

Important



Lors de la programmation par apprentissage d'une position finale en butée, la fonction de déchargement du tablier est automatiquement activée.

Le tablier reste essentiellement déchargé sans déplacement en butée.

Si le tablier est programmé par apprentissage avec une butée fixe, les courses de référence ont lieu. D'abord sur le premier déplacement, puis cycliquement. Lors du trajet de référence, le tablier s'arrête et se décharge ensuite.

La protection du tablier ne s'adapte à ce dernier qu'après un déplacement complet et ininterrompu vers le haut et vers le bas.

5.5.3 Variante A : positions finales supérieure et inférieure librement réglables

Variante A :
Positions finales supérieure et inférieure librement réglables

- ① Appuyer sur la touche **[Montée ▲]** du boîtier de programmation ou de la télécommande programmée, à partir d'une position de tablier moyenne, jusqu'à ce que le tablier atteigne la position finale supérieure souhaitée.
Le moteur démarre, s'arrête brièvement et continue de se dérouler (tant que la touche **[AUF ▲]** est enfoncée).
Il est possible d'effectuer des corrections avec les touches **[Montée ▲]** et **[Descente/Fermeture ▼]**.
- ② Maintenir la touche **[Descente/Fermeture ▼]** enfoncée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.
La position finale supérieure est réglée.
- ③ Appuyer une nouvelle fois sur la touche **[Descente/Fermeture ▼]** jusqu'à ce que le tablier atteigne la position finale inférieure souhaitée.
Le moteur démarre, s'arrête un instant, puis repart (tant que la touche **[Descente/Fermeture ▼]** est maintenue enfoncée).
Il est possible d'effectuer des corrections avec les touches **[Montée ▲]** et **[Descente/Fermeture ▼]**.
- ④ Maintenir la touche **[Montée ▲]** enfoncée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.
La position finale inférieure est réglée de série.
Réglage non standard de dépose des lamelles du store en position finale inférieure : voir chapitre 5.6.

La variante A de réglage des positions finales est terminée.

5.5.4 Variante B : butée supérieure fixe, position finale inférieure librement réglable

Variante B : butée supérieure fixe, position finale inférieure librement réglable

- ① Appuyer sur la touche **[Montée ▲]** avec le boîtier de programmation ou une télécommande programmée par apprentissage, à partir d'une position de tablier moyenne, jusqu'à ce que le tablier atteigne la position finale supérieure (déplacement sur la butée supérieure).
Le moteur démarre, s'arrête brièvement et continue de s'enrouler (tant que la touche **[Montée ▲]** est enfoncée).
Le moteur se coupe automatiquement dès qu'il atteint la butée supérieure.
- ② Maintenir la touche **[Descente/Fermeture ▼]** enfoncée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.
La position finale supérieure est réglée.
- ③ Appuyer une nouvelle fois sur la touche **[Descente/Fermeture ▼]** jusqu'à ce que le tablier atteigne la position finale inférieure souhaitée.
Le moteur démarre, s'arrête un instant puis repart (tant que la touche est maintenue enfoncée).
Il est possible d'effectuer des corrections avec les touches **[Montée ▲]** et **[Descente/Fermeture ▼]**.

Variante B : butée supérieure fixe, position finale inférieure librement réglable

- ④ Maintenir la touche **[Montée ▲]** enfoncée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.
La position finale inférieure est réglée de série.
Réglage non standard de dépose des lamelles du store en position finale inférieure : voir chapitre 5.6.

La variante B de réglage des positions finales est terminée.

5.5.5 Variante C : butées supérieure et inférieure fixes

Variante C : butées supérieure et inférieure fixes

- ① Appuyer sur la touche **[Montée ▲]** avec le boîtier de programmation ou une télécommande programmée par apprentissage, à partir d'une position de tablier moyenne, jusqu'à ce que le tablier atteigne la position finale supérieure (déplacement sur la butée supérieure).
Le moteur démarre, s'arrête brièvement et continue de se dérouler (tant que la touche **[AUF ▲]** est enfoncée).
Le moteur se coupe automatiquement dès qu'il atteint la butée supérieure.
- ② Maintenir la touche **[Descente/Fermeture ▼]** enfoncée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.
La position finale supérieure est réglée.
- ③ Appuyer une nouvelle fois sur la touche **[Descente/Fermeture ▼]** jusqu'à ce que le tablier atteigne la position finale inférieure (déplacement sur butée inférieure).
Le moteur démarre, s'arrête un instant, puis repart (tant que la touche **[Descente/Fermeture ▼]** est maintenue enfoncée).
Le moteur se coupe automatiquement dès qu'il atteint la butée inférieure.
- ④ Appuyer sur la touche **[Montée ▲]** jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.
La position finale inférieure est réglée de série.
Réglage non standard de dépose des lamelles du store en position finale inférieure : voir chapitre 5.6.

La variante C de réglage des positions finales est terminée.

5.5.6 Variante D : position finale supérieure librement réglable, butée inférieure fixe

Variante D : position finale supérieure librement réglable, butée inférieure fixe

- ① Appuyer sur la touche **[Montée ▲]** du boîtier de programmation ou de la télécommande programmée, à partir d'une position de tablier moyenne, jusqu'à ce que le tablier atteigne la position finale supérieure souhaitée.
Le moteur démarre, s'arrête un instant puis repart (tant que la touche est maintenue enfoncée).
Des corrections sont possibles avec les boutons **[Montée ▲]** et **[Descente/Fermeture ▼]**.
- ② Maintenir la touche **[Descente/Fermeture ▼]** enfoncée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.
La position finale supérieure est réglée.

Variante D : position finale supérieure librement réglable, butée inférieure fixe

- ③ Appuyer une nouvelle fois sur la touche [**Descente/Fermeture ▼**] jusqu'à ce que le tablier atteigne la position finale inférieure (déplacement à la butée inférieure).
Le moteur démarre, s'arrête brièvement, puis repart (tant que la touche [**Descente/Fermeture ▼**] est maintenue enfoncée).
Le moteur se coupe automatiquement dès qu'il atteint la butée inférieure.
- ④ Maintenir la touche [**Montée ▲**] enfoncée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement.
La position finale inférieure est réglée de série.
Réglage non standard de dépose des lamelles du store en position finale inférieure : voir chapitre 5.6.

La variante D de réglage des positions finales est terminée.

5.6 Dépose des barres de volets roulants

Pour la dépose lente des barres de volets roulants, une course de déplacement standard est définie après réglage des positions finales.

Changer cette position est possible pour compléter l'apprentissage des positions finales comme suit :

- Maintenir enfoncé le bouton [**Montée ▲**] après le départ de la montée de la position de fin de course inférieure jusqu'à ce que le moteur commence à monter après environ 2 secondes. Dès que la barre du volet la plus basse se soulève, relâcher le bouton [**Montée ▲**]. Cette position est maintenant définie comme le début de la dépose lente.

5.7 Programmation de l'émetteur

Important



Condition préalable : le moteur se trouve en mode radiocommandé.

- Si les positions finales ne sont pas programmées, le tablier se détachera de l'arbre d'enroulement.

5.7.1 programmer la première télécommande

| Programmer la (première) télécommande | | |
|--|--|---|
| | Instruction d'action | Résultat |
| 1 | Désactiver et réactiver le réseau | Le moteur est prêt à être programmé durant 5 minutes environ. |
| 2 | Appuyer sur la touche de programmation P de la télécommande à programmer pendant environ 1 seconde. | La lampe témoin s'allume. Le moteur est maintenant (pendant environ 2 minutes) en mode programmation par apprentissage (montée/descente). |
| 3 | Appuyer immédiatement (maximum 1 s) sur la touche [Montée ▲] après le début d'un déplacement vers le haut. | La lampe témoin s'allume brièvement. Le tablier s'arrête brièvement, reprend son déplacement, s'arrête puis descend. |
| 4 | Appuyer immédiatement (maximum 1 s) sur la touche [Descente/Fermeture ▼] après le début d'un déplacement vers le bas. | La lampe témoin s'allume brièvement. Le moteur s'arrête. |
| La première télécommande est programmée. | | |

5.7.2 Programmer une télécommande supplémentaire

Il est possible de programmer jusqu'à 16 émetteurs.

| Programmer une (des) télécommande(s) supplémentaire(s) | | |
|---|---|---|
| | Instruction d'action | Résultat |
| 1 | Sur un <i>émetteur déjà programmé</i> appuyer simultanément pendant 3 secondes sur les touches [Montée ▲] + [Descente/Fermeture ▼] + [P] (Touches de programmation). | La lampe témoin s'allume. Le moteur est prêt à être programmé durant 5 minutes environ. |
| | <i>(alternative à la ligne précédente)</i> Désactiver et réactiver le réseau | <i>Le moteur est prêt à être programmé durant 5 minutes environ.</i> |
| 2 | Appuyer sur la touche de programmation [P] de la <i>télécommande à programmer</i> (supplémentaire) pendant environ 1 seconde. | La lampe témoin s'allume brièvement. Le moteur est (pendant environ 2 minutes) en mode programmation par apprentissage (montée/descente). |
| 3 | Appuyer immédiatement (maximum 1 s) sur la touche [Montée ▲] de <i>l'émetteur (supplémentaire) à programmer</i> après le début d'un déplacement vers le haut. | La lampe témoin s'allume brièvement. Le tablier s'arrête brièvement, reprend son déplacement, s'arrête puis descend. |
| 4 | Appuyer immédiatement (maximum 1 s) sur la touche [Descente/Fermeture ▼] de <i>l'émetteur (supplémentaire) à programmer</i> après le début d'un déplacement vers le haut. | La lampe témoin s'allume brièvement. Le moteur s'arrête. |
| La programmation de l'émetteur supplémentaire à programmer par apprentissage est effectuée. | | |

Arrêtez le mode sans fil bidirectionnel :

Maintenir enfoncée la touche [**Arrêt ■**] pendant au moins 6 secondes jusqu'à ce que le témoin de statut s'allume (enfonction de l'émetteur).

5.8 Supprimer la liaison radio de l'émetteur et du récepteur.

Reportez-vous au manuel correspondant pour l'émetteur.

5.9 Programmer ou supprimer des positions de tablier supplémentaires

- Position intermédiaire : tablier en position de votre choix entre la position finale supérieure et inférieure.

| Définir la position intermédiaire dans le récepteur | Déplacement en position intermédiaire | Suppression de la position intermédiaire |
|--|--|---|
| <p>Condition requise : le tablier se trouve à la fin de course supérieure.</p> <ol style="list-style-type: none"> Appuyer sur la touche [Descente/Fermeture ▼] jusqu'à la position intermédiaire souhaitée. Appuyer en plus sur la touche [Arrêt ■]. Le tablier s'arrête. La LED d'état s'allume brièvement. La position intermédiaire est maintenant enregistrée. | <p>Condition requise : la position intermédiaire est définie.</p> <ul style="list-style-type: none"> Appuyer deux fois sur le bouton [Descente/Fermeture ▼] (appuyer deux fois de suite brièvement sur le bouton) : le tablier se déplace sur la position intermédiaire mémorisée. <p>Si aucune position intermédiaire n'est définie, le tablier se déplace jusqu'en fin de course inférieure. Lorsque la position intermédiaire doit être commandée en même temps pour différents récepteurs, les récepteurs doivent être programmés sur un canal (canal unique).</p> | <ul style="list-style-type: none"> Maintenir simultanément enfoncées les boutons [Descente/Fermeture ▼] + [Arrêt ■] pendant environ 3 secondes. La position intermédiaire est maintenant supprimée. La LED d'état s'allume brièvement. |

- Position de ventilation :
Ajours de l'application des volets roulants ouverts

| Définir la position intermédiaire dans le récepteur | Déplacement en position de ventilation | Supprimer la position de ventilation |
|--|---|---|
| <p>Condition requise : le tablier se trouve à la fin de course inférieure.</p> <ol style="list-style-type: none"> Appuyer sur le bouton [Montée ▲] jusqu'à ce que les ajours s'ouvrent. Appuyer en plus sur la touche [Arrêt ■]. Le tablier s'arrête. La position de ventilation est maintenant enregistrée. | <p>Condition requise : la position d'aération / est définie.</p> <ul style="list-style-type: none"> Double pression sur la touche [Montée ▲] : le tablier se déplace jusqu'à la position enregistrée. <p>Si aucune position de ventilation n'est programmée, le tablier se déplace en fin de course supérieure.</p> | <ul style="list-style-type: none"> Maintenir simultanément enfoncées les touches [Montée ▲] + [Arrêt ■] pendant environ 3 secondes. La position de ventilation est maintenant supprimée. |

L'approche de la position intermédiaire et de la position de ventilation s'effectuent dans le profil d'entraînement (voir chapitre 6).

6 Profils d'entraînement

Le moteur RoIMotion M-868 possède les deux profils d'entraînement mode par défaut et mode silencieux.

| Profil d'entraînement mode par défaut | Profil d'entraînement mode silencieux |
|--|--|
| Déplacement à vitesse élevée, sauf avant les positions finales. La dépose des barres de volets roulants se fait à vitesse réduite. | Déplacement sur la course complète à vitesse réduite |
| <p>Activation dans le sens de marche à partir de :</p> <ul style="list-style-type: none"> Appuyer sur le bouton [Descente/Fermeture ▼] brièvement : déplacement jusqu'à la position finale inférieure. Pour la dépose des barres de volets roulants, la vitesse de rotation est réduite. | <p>Activation dans le sens de marche à partir de :</p> <ul style="list-style-type: none"> Enfoncer le bouton [Descente/Fermeture ▼] environ 3 secondes : déplacement à vitesse de rotation réduite jusqu'à la position finale inférieure. Double pression sur bouton [Descente/Fermeture ▼] : la position intermédiaire mémorisée est avancée (si déplacement pas défini en position finale inférieure). |

| Profil d'entraînement mode par défaut | Profil d'entraînement mode silencieux |
|--|---|
| <p>Activation dans le sens de déplacement Montée :</p> <ul style="list-style-type: none"> Appuyer brièvement sur le bouton [Montée ▲] : déplacement en position finale supérieure. | <p>Activation dans le sens de déplacement Montée :</p> <ul style="list-style-type: none"> Enfoncer le bouton [Montée ▲] environ 3 secondes : déplacement à vitesse de rotation réduite jusqu'à la position finale supérieure. Double pression sur bouton [Montée ▲] : la position de ventilation mémorisée est avancée (si déplacement pas défini en position finale supérieure). |
| <p>Passage en profil de mode silencieux :</p> <ul style="list-style-type: none"> Appuyer sur le bouton de déplacement pendant environ 3 secondes dans le même sens que le sens de déplacement actuel. | <p>Passage en profil de mode par défaut :</p> <ul style="list-style-type: none"> Appuyer brièvement sur le bouton de déplacement dans le même sens que le sens de déplacement actuel. |
| | Le moteur réagit aux fonctions de minuterie des boîtiers de commande programmés (TempoTel 2, AstroTec, MultiTec Touch, Centro Home). |
| | Le moteur répond aux commandes des ensembles de capteurs programmés : <ul style="list-style-type: none"> Capteur solaire : déplacement en position intermédiaire ou finale inférieure. |

Le profil d'entraînement mode silencieux n'est pas disponible pendant le processus « Réglage des positions finales ».

7 Dépannage

| Problème/défaut | Cause possible | Résolution du problème |
|--|--|--|
| Le moteur s'arrête durant un déplacement | Les positions finales ne sont pas réglées. Le moteur se trouve en mode de réglage | Régler les positions finales : programmer par apprentissage d'abord la position finale supérieure, puis la position finale inférieure. |
| Le moteur s'arrête après un court instant | <ul style="list-style-type: none"> Une position finale a été enregistrée Le tablier est grippé | <ul style="list-style-type: none"> Régler la seconde position finale Contrôler la souplesse du tablier |
| Le moteur se déplace dans le sens opposé sans nouvelle commande de déplacement et s'arrête après un court trajet | Obstacle dans la zone de déplacement | Supprimer l'obstacle |
| Le moteur ne se déplace que dans un sens | Erreur de raccordement | Vérifier le raccordement |

| Problème/ défaut | Cause possible | Résolution du problème |
|--|--|---|
| <ul style="list-style-type: none"> Le moteur ne réagit pas | <ul style="list-style-type: none"> Pas de tension réseau Le limiteur de température s'est déclenché | <ul style="list-style-type: none"> Vérifier la tension réseau Laisser refroidir le moteur |
| <ul style="list-style-type: none"> Le moteur n'apprend pas les positions finales | <ul style="list-style-type: none"> Mouvement de déplacement aléatoire Course trop brève jusqu'à la position finale ou la butée | <ul style="list-style-type: none"> Supprimer les positions finales, les régler à nouveau Le moteur doit se déplacer, s'arrêter brièvement et recommencer à se déplacer (tant qu'une touche est enfoncée sur le boîtier de commutation elero ou un émetteur programmé). |
| <ul style="list-style-type: none"> Le sens de marche ne correspond pas aux flèches de direction de l'émetteur radio | <ul style="list-style-type: none"> La position de fin de course inférieure a été enseignée en premier | <ul style="list-style-type: none"> Effacer les fins de course et les réapprendre (voir chapitre 5.5) |

Fig. 8 Dépannage du RolMotion M-868

8 Maintenance

Le RolMotion M-868 ne nécessite aucun entretien.

9 Adresse du service / du fabricant

Si des perturbations venaient à survenir ou si l'appareil était endommagé malgré une manipulation conforme, adressez-vous à votre partenaire contractuel.

| | |
|---|--|
| <p>elero GmbH Antriebstechnik Maybachstr. 30 73278 Schlierbach - Allemagne Allemagne / Germany</p> | <p>Tél : +49 7021 9539-0 Fax : +49 7021 9539-212 info@elero.de www.elero.com</p> |
|---|--|

Si vous souhaitez vous adresser à un interlocuteur en dehors de l'Allemagne, consultez notre site internet.

10 Réparation

Pour toute question, veuillez vous adresser à votre revendeur spécialisé. Veuillez toujours préciser les informations suivantes :

- Numéro d'article et désignation d'article : voir plaque signalétique
- Type de défaut
- Circonstances concomitantes
- Cause possible

11 Démontage et mise au rebut

Après le déballage, mettre l'emballage au rebut conformément aux prescriptions en vigueur.

Après la dernière utilisation, mettre le produit au rebut conformément aux prescriptions en vigueur. La mise au rebut est en partie soumise à des règles légales. N'apporter la marchandise à mettre au rebut qu'à des points de collecte autorisés.

Informations relatives à l'environnement

Il n'est pas fait usage d'emballages superflus. L'emballage peut facilement être trié par type de matériau : papier (carton), polystyrène (rembourrage) et polyéthylène (sac, film de protection en mousse).

L'appareil est composé de matériaux qui peuvent être réutilisés, lorsqu'il est démonté par une entreprise spécialisée. Veuillez tenir compte des réglementations locales relatives à l'élimination des matériaux d'emballage et des appareils usagés.

Lors du démontage, il faut prendre en compte des mises en danger supplémentaires qui ne surviennent pas pendant le fonctionnement.

Avant le démontage du moteur, l'installation doit être sécurisée mécaniquement. Le moteur ne doit pas être déconnecté du système en utilisant la force.



AVERTISSEMENT

Risque de blessures par courant électrique.

Décharge électrique possible.

- ▶ Séparer physiquement les lignes d'alimentation en énergie et décharger les accumulateurs d'énergie. Au moins 5 minutes après la désactivation, patienter afin que le moteur puisse refroidir et que les condensateurs dissipent leur tension.
- ▶ En cas de travaux de démontage au-dessus de la hauteur corporelle, utilisez des moyens d'accès homologués, stables et appropriés.
- ▶ L'ensemble des travaux électriques doit être réalisé par du personnel tel que décrit au chapitre « Consignes de sécurité relatives à l'installation électrique ».

Mise au rebut

Pour la mise au rebut du produit, il convient de respecter les lois et prescriptions internationales, nationales et régionales actuellement en vigueur.



Veillez à ce que la revalorisation, le caractère démontable et le tri des matières et sous-groupes soient également pris en compte, tout comme les risques pour l'environnement et la santé lors du recyclage et de la mise au rebut.



ATTENTION

Nocivité pour l'environnement en cas de mauvaise élimination

- ▶ Les déchets électriques et les composants électroniques sont soumis à un traitement de déchets spéciaux et doivent être éliminés uniquement par des entreprises spécialisées autorisées.
- ▶ Les groupes de matériaux comme le plastique et les métaux de différentes sortes doivent être intégrés dans le processus de recyclage ou de mise au rebut, après tri.

Mise au rebut des éléments électroniques et électrotechniques

La mise au rebut et la valorisation d'éléments électriques et électrotechniques doivent se faire conformément aux lois ou prescriptions nationales respectives.



12 Remarques concernant la déclaration UE de conformité

Par la présente, la société **elero** GmbH déclare que le moteur tubulaire RolMotion M-868 est conforme à toutes les dispositions applicables de la directive Machines 2006/42/CE et de la directive 2014/53/UE. Le texte intégral de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse Internet suivante : www.elero.de/downloads/service

13 Caractéristiques techniques et dimensions

Les données techniques fournies comportent des tolérances (selon les normes en vigueur) et se rapportent à une température ambiante de 20 °C.

13.1 RolMotion M-868

| Dimensions/Type | M6-868 | M10-868 | M20-868 | M25-868 |
|--|---|---|---|---|
| Couple assigné (Nm) | 6 | 10 | 20 | 25 |
| Vitesse assignée mode par défaut [1/min] | 14 | 14 | 14 | 14 |
| Vitesse assignée mode silencieux [1/min] | 5 | 5 | 5 | 5 |
| Tension assignée [V] | 1 ~ 230 | 1 ~ 230 | 1 ~ 230 | 1 ~ 230 |
| Fréquence assignée (Hz) | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Frein anti-usure silencieux | ■ | ■ | ■ | ■ |
| Courant assigné [A] | 0,4 | 0,5 | 0,8 | 1,1 |
| Puissance nominale [W] | 92 | 115 | 184 | 253 |
| Diamètre d'arbre [mm] | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Type de protection (code IP) | 44 | 44 | 44 | 44 |
| Nombre de tours entre les fins de courses (rotations) | 70 | 70 | 70 | 70 |
| Durée de service (min. S2) | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Fréquence [MHz] radio | 868 | 868 | 868 | 868 |
| Puissance d'émission [mW] [dBm] | ≤ 500 ≤ 10 | ≤ 500 ≤ 10 | ≤ 500 ≤ 10 | ≤ 500 ≤ 10 |
| Longueur C [mm] | 466 | 466 | 527 | 556 |
| Longueur D [mm] | 449 | 449 | 510 | 539 |
| Longueur E [mm] (elero, tête ronde, tête étoile) | 14 12 19 | 14 12 19 | 14 12 19 | 14 12 19 |
| Poids [kg] | 1,7 | 1,7 | 2,1 | 2,3 |
| Température ambiante de service [°C] | -20 à 60 | -20 à 60 | -20 à 60 | -20 à 60 |
| Classe de protection I  | ■ | ■ | ■ | ■ |
| Conformité  | -,- | -,- | -,- | -,- |
| Câble de connexion enfichable (m) | 2,0 | 2,0 | 2,0 | 2,0 |
| Référence article (tête elero, tête ronde droite, tête étoile SH) | 44 302.0001 48 302.0001 49 302.0001 | 44 222.0001 48 222.0001 49 222.0001 | 44 232.0001 48 232.0001 49 232.0001 | 44 242.0001 48 242.0001 49 242.0001 |

Caractéristiques techniques et dimensions

