



MANUEL DE PROGRAMMATION DU MOTEUR MOBILUS EP (AVEC TECHNOLOGIE PLUG&ROLL)

MOBILUS MOTOR Spółka z o.o.
ul. Miętowa 37, 61-680 Poznań, PL
tel. +48 61 825 81 11, fax +48 61 825 80 52
VAT NO. PL9721078008

www.mobilus.pl

1. INFORMATIONS GENERALES

Le moteur tubulaire MOBILUS EP est équipé d'une configuration automatique des fins de course. Il peut être contrôlé à l'aide de n'importe quel interrupteur mural. Il est toutefois recommandé d'utiliser un connecteur de soutien (utiliser le connecteur sans support exige de maintenir le bouton appuyé pendant toute la durée de l'abaissement ou soulèvement de l'armure).

Le moteur tubulaire MOBILUS EP est utilisé dans l'entraînement des volets roulants.

Le moteur tubulaire MOBILUS EP a une fonction de protection contre les surintensités. Ce phénomène peut se produire, par exemple, lorsque le volet est gelé ou lorsque l'armure est bloqué dans le coffre du volet roulant (nécessite l'utilisation de crochets de suspension rigides). Le résultat de ces événements est un arrêt soudain du moteur et une augmentation soudaine du courant. Une surcharge à long terme peut être dangereuse pour le moteur, donc la solution utilisée protège efficacement contre les dommages.

La fonction de protection contre les surcharges de courant dans les moteurs MOBILUS EP n'est pas identique à la fonction DETECTION D'OBSTACLES possédée par les moteurs MOBILUS ERS avec technologie SENSO.

2. DESCRIPTION DU PRODUIT



1 - Cordon d'alimentation. 2 - Bouton Paramètres.

3. CARACTÉRISTIQUES

Tension d'alimentation: 230 V~ 50 Hz.	Puissance nominale:	Couple:
Interrupteurs de fin de course: électroniques	M35 EP 10/14 - 120 W	M35 EP 10/14 - 10 Nm
Indice de protection: IP44	M35 EP 6/28 - 155 W	M35 EP 6/28 - 6 Nm
Classe d'isolation: F	M35 EP 13/14 - 155 W	M35 EP 13/14 - 13 Nm
Temps de fonctionnement continu / temps de pause: 4 min / 90 min	M45 EP 10/17 - 155 W	M45 EP 10/17 - 10 Nm
Température de fonctionnement: -20°C to +55°C	M45 EP 15/17 - 175 W	M45 EP 15/17 - 15 Nm
	M45 EP 25/17 - 225 W	M45 EP 25/17 - 25 Nm

4. INFORMATIONS IMPORTANTES

Le bon fonctionnement du moteur MOBILUS EP dépend du volet roulant et de son montage correct. L'armure doit – le long du volet – se déplacer en douceur dans les conduites, sans obstacles. Prêtez une attention particulière à:

- l'utilisation des crochets de suspension – serrures
- l'utilisation des amortisseurs dans la barre inférieure ou des butées dans la glissière.
- l'assurance du point inférieur de l'appui – l'appui de fenêtre, niveau du sol ou en cas d'absence – des bouchons dans la partie inférieure de la glissière,
- le montage vertical des conduites,
- le fonctionnement lisse de l'arbre de roulement (du tuyau d'enroulement),
- la déviation de la tige (du tuyau d'enroulement) résultant du dépassement de la largeur ou du poids de l'armure,
- haute qualité de l'armure, et notamment du travail des profilés dans les serrures - la poutre d'armure ne peut pas frotter contre la boîte ou ses éléments, p.ex. isolation thermique (polystyrène) dans des volets roulants.

L'utilisation de moteurs tubulaires de série MM35 doit être conforme aux recommandations supplémentaires. Cela est dû au fait que, dans le cas de l'utilisation de conduites octogonales de 40 mm, il reste un petit espace entre le tuyau d'enroulement et le boîtier du moteur. Par conséquent, il faut s'adapter aux recommandations suivantes:

- le joint de la conduite ne doit en aucun cas frotter contre la boîte du moteur,
- nous recommandons d'utiliser des tuyaux avec une couture externe,
- la position du moteur dans le tuyau octogonal doit permettre le montage des suspentes à la place du plus grand espace entre le tuyau et la boîte du moteur,
- la suspension avec clip bas est particulièrement sûre.

Nous recommandons l'utilisation du connecteur de soutien (bistable).

Le moteur doit être correctement sélectionné pour le poids du volet.

Le moteur MOBILUS EP ne doit être alimenté que par un réseau électrique conforme aux normes en vigueur. Il est interdit de raccorder le moteur MOBILUS EP à tous les types de groupes électrogènes / générateurs.

Le moteur MOBILUS EP permet de définir les positions finales en MODE AUTOMATIQUE - des tampons – par chocs sont nécessaires. À cette fin, les problèmes suivants doivent être pris en compte:

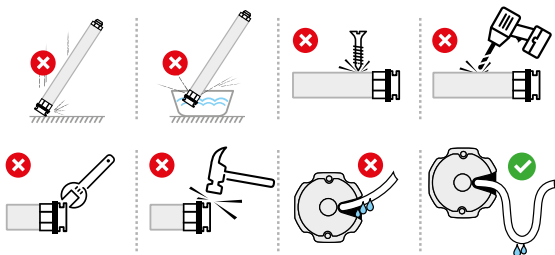
- la plus préférée est l'utilisation des butées internes installées dans la barre inférieure de l'armure,
- Si vous utilisez des tampons externes installés dans la barre inférieure, leur emplacement doit se trouver du côté droit de l'armure. L'emplacement du trou à visser ne doit pas être situé à plus de 100 mm du bord de l'armure.

5. PRINCIPES DE SECURITE

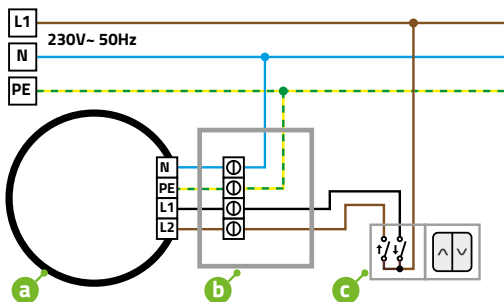
- Ne vous approchez pas du volet roulant avant sa fermeture complète.

Les données techniques du moteur tubulaire sont présentées sur sa plaque signalétique.

Le diamètre minimal du tuyau dans lequel le moteur peut être installé est de 40 mm.



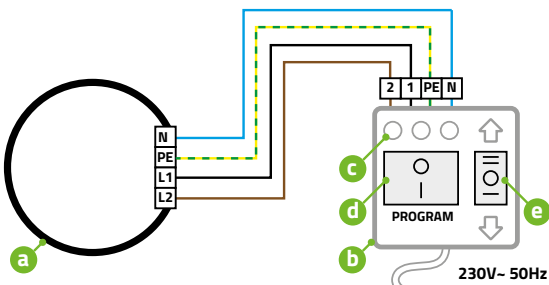
6. SCHEMA D'ALIMENTATION



- a) MOTEUR
b) BOITE D'ALIMENTATION
c) COMMUTATEUR BISTABLE

- PHASE1
— PHASE2
— NEUTRE
- - - DE SECURITE

7. SCHÉMA D'ALIMENTATION ÉLECTRIQUE - CÂBLE DE PROGRAMMATION



- a) MOTEUR
b) CÂBLE DE PROGRAMMATION
c) DIODES DE SIGNALISATION
d) BOUTON DE PROGRAMMATION
e) BOUTON DE DIRECTION

- PHASE1
— PHASE2
— NEUTRE
- - - DE SECURITE

8. REGLAGE DE LA POSITION LIMITE - CABLE DE PROGRAMMATION

ATTENTION !!! Le CABLE DE PROGRAMMATION n'est pas fourni avec le moteur.

Il est vendu en tant que produit séparé.

ATTENTION !!! L'utilisation des crochets de suspension – serrures et amortisseurs dans la barre inférieure ou des butées dans la glissière.

Procédure pour le moteur avec les réglages d'usine:

1. Raccorder le moteur avec le CABLE DE PROGRAMMATION selon le schéma - point 7 du manuel.
2. À l'aide du BOUTON DE DIRECTION, régler le premier choisi fin de course - fig.8.1a.
3. Appuyer ensuite sur le bouton de PROGRAMMATION et maintenir enfoncé jusqu'à ce que la première diode, puis la seconde, deviennent rouges. 5. Le premier fin de course est mémorisé - fig. 8.1b.

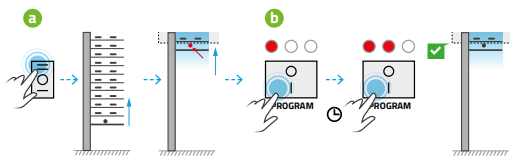


fig. 8.1

4. Utiliser le BOUTON DE DIRECTION pour définir la deuxième limite - fig.8.2a.
5. Appuyer ensuite sur le bouton de PROGRAMMATION et maintenir enfoncé jusqu'à ce que la première diode, puis la seconde, deviennent rouges. Le deuxième fin de course est mémorisé. -fig. 8.2b.

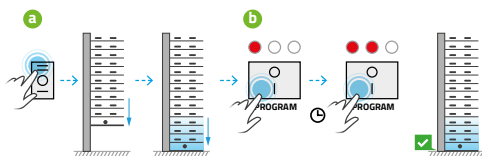


fig. 8.2

6. A l'aide du BOUTON DE DIRECTION vérifier si les limites ont été programmées correctement. Si les fins de course sont correctement réglés, débrancher le CABLE DE PROGRAMMATION de l'alimentation électrique, et ensuite du moteur EP. Connectez le moteur EP conformément au schéma - point 6 du manuel d'utilisation.

9. REGLAGE DES POSITIONS LIMITES - MODE AUTOMATIQUE

ATTENTION !!! L'utilisation des crochets de suspension – serrures et amortisseurs dans la barre inférieure ou des butées dans la glissière.

Procédure pour le moteur avec les réglages d'usine:

1. Appuyer sur n'importe quelle touche du connecteur et maintenir enfoncée tout au long de la procédure de programmation.
2. L'armure commencera à monter ou à descendre et atteindra un obstacle - par exemple un boîtier du volet roulant ou un appui de fenêtre - s'arrêtera et rebondira - fig. 9.1a.
3. Le moteur MOBILUS EP enregistrera la position de la première limite (par exemple, la limite supérieure) - 9.1b.
4. Ensuite, le moteur MOBILUS EP déplacera automatiquement l'armure dans le sens opposé - fig. 9.1c.
5. L'armure commencera à monter ou à descendre et atteindra un obstacle - par exemple un boîtier du volet roulant ou un appui de fenêtre - s'arrêtera et rebondira.
6. Le moteur MOBILUS EP enregistre la position de l'autre extrémité – le moteur EP exécute les séquences de mouvements haut / bas - fig. 9.1d.

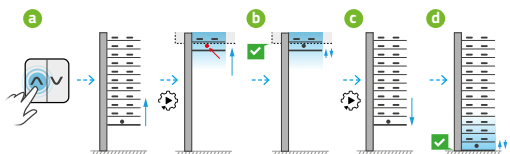


fig. 9.1

7. Relâcher le bouton maintenu.

ATTENTION !!! Si, pendant la programmation, le processus de maintien du bouton est interrompu, les fins de course ne seront pas mémorisés. Maintenir le bouton enfoncé jusqu'à la fin du processus de programmation.

10. RÉGLAGE DES POSITIONS LIMITES - RÉGLAGE MANUEL DES FINS DE COURSE

ATTENTION !!! L'utilisation des crochets de suspension – serrures et amortisseurs dans la barre inférieure ou des butées dans la glissière.

1. Activer et désactiver le bouton DIRECTION 1 à deux reprises, puis activer et désactiver le bouton DIRECTION 2 à deux reprises – fig. 10.1a.
2. Appuyer sur le bouton DIRECTION 1 et maintenir enfoncé, le moteur effectuera une séquence audible de micro-mouvements haut / bas - fig. 10.1b - l'armure commencera à monter ou à descendre et atteindra un obstacle - par exemple un boîtier du volet roulant ou un appui de fenêtre - s'arrêtera et rebondira.

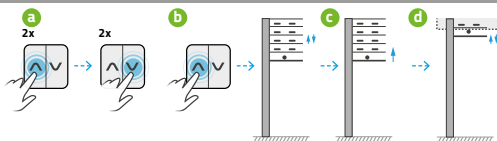


fig. 10.1

- L'utilisateur peut corriger la position du fin de course. Pour ce faire, arrêter le processus de programmation - relâcher le bouton DIRECTION 1, puis activer / désactiver le bouton DIRECTION 2 - fig. 10.2a. Le moteur fonctionne en alternance - une fois en haut, une fois en bas.

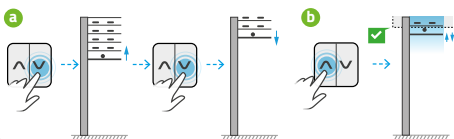
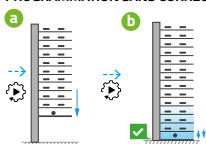


fig. 10.2

- Si la position finale est correctement réglée, appuyer sur le bouton DIRECTION 1 et maintenir enfoncé - le moteur MOBILUS EP émettra une séquence de micro-mouvements haut/bas, et enregistrera la position finale corrigée - fig. 10.2b et commence ensuite à se déplacer dans la direction opposée, jusqu'à un obstacle - par exemple le boîtier du volet roulant ou un rebord de fenêtre - fig. 10.3a.

PROGRAMMATION SANS CORRECTION



PROGRAMMATION AVEC CORRECTION



fig. 10.3

- Si l'utilisateur n'interrompt pas le processus, l'armure atteint le deuxième obstacle, par exemple le boîtier du volet ou de la fenêtre, s'arrête et rebondit 7. La position finale sera enregistrée après un certain temps - fig. 10.3b. 7. Relâcher le bouton maintenu DIRECTION 1.
- Si l'utilisateur interrompt le processus de définition de la deuxième limite (il relâche le bouton DIRECTION 1), il pourra corriger la deuxième position limite. 8. Pour ce faire, activer et désactiver le bouton DIRECTION 2. Le moteur fonctionne en alternance - une fois en haut, une fois en bas - fig. 10.3c.
- Appuyer sur le bouton DIRECTION 1 et maintenir enfoncé - le moteur enregistre la deuxième position finale corrigée - fig. 10.3d.

11. CHANGEMENT DE SENSIBILITÉ AUX SURCHARGES

Procédure de modification de la sensibilité à la surcharge pour le moteur EP:

- Appuyer sur le bouton DIRECTION 1 et maintenir enfoncé pendant toute la durée de la procédure de changement de sensibilité - régler l'armure sur la position extrême - par exemple, supérieure - fig. 11.1a.
- Appuyer sur le bouton de réglage dans la culasse pour modifier la sensibilité:
 - 1 clignotement - sensibilité faible** - pour arrêter le fonctionnement du volet, une forte intervention de facteurs externes, tels que le gel du volet, est nécessaire. Fig. 11.1b;
 - 2 clignotements - sensibilité moyenne** - la tolérance de surcharge du moteur est augmentée. Le moteur ne s'arrêtera que lorsqu'il sentira une résistance significative pendant le fonctionnement du volet. - fig. 11.1c;
 - 3 clignotements - sensibilité élevée** - après détection de la surcharge, le moteur arrête le volet afin qu'il n'endommage pas, fig. 11.1d;
 - 4 clignotements - sensibilité élevée** - après détection de la surcharge faible, le moteur arrête le volet afin qu'il n'endommage pas, fig. 11.1e;
- Relâcher le bouton enfoncé DIRECTION 1.

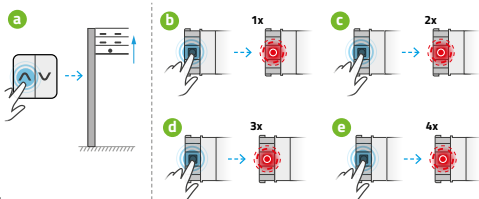


fig. 11.1

12. FONCTION DE SÉCURITÉ DE L'ARMURE CONTRE LES DOMMAGES

ATTENTION !!! L'utilisation des crochets de suspension – serrures et amortisseurs dans la barre inférieure ou des butées dans la glissière.

Le moteur MOBILUS EP possède une fonction de protéger le moteur contre les dommages. Le compteur interne compte le nombre de perturbations empêchant tout mouvement ultérieur de l'armure. S'il y a une perturbation du fonctionnement de l'armure 10 fois dans une rangée autre que la position programmée des fins de course, le moteur mémorisera l'emplacement de la perturbation comme nouvelle position de fin de course lors de la 11ème tentative infructueuse.

ATTENTION !!! Si au moins une fois au cours du cycle, il est possible de surmonter tout le trajet de l'armure - d'une limite à l'autre, le compteur est réinitialisé et le comptage commence après le prochain obstacle.

EXEMPLE : pour abaisser l'armure - si pendant le fonctionnement de l'armure 10 fois de suite il y a une perturbation - (n'atteint pas la limite inférieure) pour la 11ème fois, le moteur enregistrera cet emplacement comme limite inférieure. La limite supérieure est réinitialisée. Si nous commençons à lever l'armure et nous retrouvons un obstacle - la boîte - le moteur „rebondira” et enregistrera cet endroit comme limite supérieure.

EXEMPLE : pour soulever l'armure - si pendant le fonctionnement de l'armure 10 fois de suite il y a une perturbation - (n'atteint pas la limite supérieure) pour la 11ème fois, le moteur enregistrera cet emplacement comme limite supérieure. La limite inférieure est réinitialisée. Si nous commençons à baisser l'armure et nous retrouvons un obstacle - l'appui de fenêtre - le moteur „rebondira” et enregistrera cet endroit comme limite inférieure.

Le moteur est doté d'un mécanisme supplémentaire protégeant contre les changements inutiles d'interrupteurs de fin de course en cas de gel du volet en hiver. Cela consiste au fait que toute perturbation susceptible d'arrêter le fonctionnement du moteur ne sera pas comptabilisée dans le journal des erreurs si elle se produit :

- lors de la descente de l'armure: sur la section (mesurant le début à partir de l'extrémité supérieure), constituant 25% de la longueur totale du trajet – fig. 12.1a.

- lors de la montée de l'armure: sur la section (mesurant le début à partir de l'extrémité inférieure), constituant 25% de la longueur totale du trajet – fig. 12.1b.

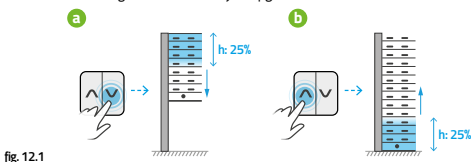


fig. 12.1

13. REINITIALISATION DU MOTEUR TUBULAIRE – REGLAGE D'USINE

ATTENTION !!! REGLAGE USINE remet à zéro de la mémoire du moteur MOBILUS EP les positions finales mémorisées.

1. Connecter simultanément les câbles de direction - noir et marron avec un conducteur de phase (fig. 13.1a) jusqu'à ce que le moteur effectue une séquence audible d'une série de micro-mouvements haut / bas. Le moteur a été restauré aux réglages d'usine.

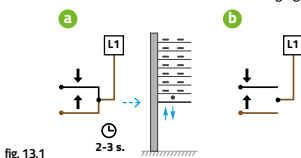


fig. 13.1

2. Déconnecter les conducteurs noir, marron et de phase connectés (Fig. 13.1b) et connecter selon le schéma (point 6). Si vous quittez les câbles connectés, le moteur MOBILUS EP sera réinitialisé de manière cyclique.

14. RÉINITIALISATION DU MOTEUR - BOUTON DE RÉGLAGE DU MOTEUR

ATTENTION !!! REGLAGE USINE remet à zéro de la mémoire du moteur MOBILUS EP les positions finales mémorisées.

Il est possible de restaurer les paramètres d'usine à l'aide du bouton de réglage situé dans la tête du moteur MOBILUS EP.

1. Initialiser le soulèvement ou la descente de l'armure - fig. 14.1a ou fig. 14.1b
2. Pendant le fonctionnement du moteur, maintenez enfoncé le bouton BOUTON REGLAGE situé sur la tête du moteur EP. Le moteur s'arrête. Maintenez le bouton enfoncé jusqu'à ce que le moteur EP effectue les mouvements bas / haut - fig. 14.1c.

Le moteur EP a été réinitialisé aux réglages d'usine.

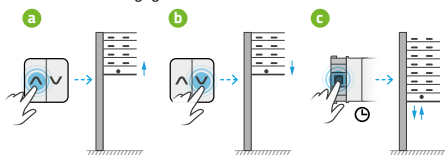


fig. 14.1

15. RÉINITIALISATION DU MOTEUR - CÂBLE DE PROGRAMMATION

ATTENTION !!! Le CÂBLE DE PROGRAMMATION n'est pas fourni avec le moteur.

Il est vendu en tant que produit séparé.

ATTENTION !!! REGLAGE USINE remet à zéro de la mémoire du moteur MOBILUS EP les positions finales mémorisées.

Il est possible de restaurer les réglages d'usine à l'aide du BOUTON DE PROGRAMMATION situé sur le CÂBLE PROGRAMMATION.

1. Raccorder le moteur avec le CÂBLE DE PROGRAMMATION selon le schéma - point 7 du manuel.
2. Appuyer ensuite sur le bouton de PROGRAMMATION et maintenir enfoncé jusqu'à ce que la première diode, puis la seconde, deviennent rouges – fig. 15.1a.
3. Maintenir le BOUTON DE PROGRAMMATION enfoncé jusqu'à ce que la deuxième diode s'éteigne et que la troisième s'allume - fig. 15.1b. Le moteur EP effectuera les séquences de mouvements haut / bas - fig. 15.1c.

Le moteur EP a été réinitialisé aux réglages d'usine.

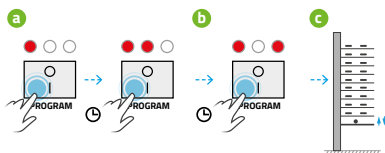


fig. 10.1

4. Relâcher le BOUTON DE PROGRAMMATION.

PROTECTION DE L'ENVIRONNEMENT



Cet appareil est marqué selon la directive DEEE (2002/96 / CE) relative aux déchets d'équipements électriques et électroniques. En veillant à la bonne mise au rebut, vous aiderez à prévenir les conséquences négatives potentielles pour l'environnement et la santé humaine, ce qui pourrait autrement être causé par un équipement de traitement inapproprié des déchets. Le symbole sur le produit ou documents d'accompagnement signifie que ce produit est classé comme déchet ménager. L'appareil doit être remis au point de recyclage pour le recyclage. Pour plus d'informations sur le recyclage de ce produit, veuillez contacter vos autorités locales, votre fournisseur de services d'élimination des déchets ou votre magasin où vous avez acheté le produit.

MOBILUS M35

		A			B		
		φ 40 mm			φ 50 mm		
		1,5 m	2,5 m	3,0 m	1,5 m	2,5 m	3,0 m
[Nm]	[rpm]	[kg]	[kg]	[kg]	[kg]	[kg]	[kg]
6	28	10	8	6	8	6	3
10	14	19	17	14	17	15	12
13	14	28	26	23	26	24	21

MOBILUS M45

		A			B		
		φ 60 mm			φ 70 mm		
		1,5 m	2,5 m	3,0 m	1,5 m	2,5 m	3,0 m
[Nm]	[rpm]	[kg]	[kg]	[kg]	[kg]	[kg]	[kg]
10	17	18	15	12	15	12	8
15	17	30	26	22	26	23	20
25	17	50	40	35	45	40	30

A DIAMETRE INITIAL DE L'ENROULEMENT

B HAUTEUR DU VOLET [m]