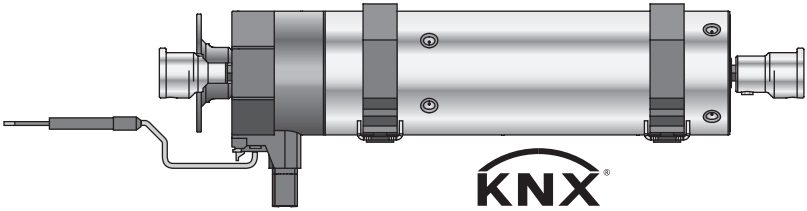
GEIGER
ANTRIEBSTECHNIK

KNX intelligence by
RADEMACHER
Bewegt mehr.

Moteurs pour B.S.O. :

Moteurs X-line Raffstore avec interface KNX

pour brise-soleil orientables



FR **Notice originale de montage et d'utilisation**

FR

Index des contenus

1. Généralités 2
2. Garantie 2
3. Utilisation conforme 3
4. Consignes de sécurité 3
5. Consignes de sécurité pour le montage 3
6. Note d'installation 4
7. Instructions de montage 5
8. Deux concepts de fonctionnement 7
9. Information pour l'électricien 7
10. Réglage des fins de course avec l'interrupteur de réglage GEIGER 9
11. Réglage des fins de course avec l'interrupteur à cordon 9
12. Programmation des fins de course / fonctionnement à une touche 10
13. Programmation des fins de course / fonctionnement à deux touches 10
14. Paramètres usine 11
15. Réinitialisation aux paramètres d'usine (fonctionnement à une touche) 11
16. Réinitialisation aux paramètres d'usine (fonctionnement à deux touches) 11
17. Réinitialisation aux paramètres d'usine (Interrupteur à cordon) 11
18. Auto-référencement avec interrupteur de fin de course 12
19. Détection d'obstacle et protection antigel 12
20. Guide de dépannage 12
21. Maintenance 13
22. Caractéristiques techniques 13
23. Recyclage 13
24. Déclaration de conformité 14
25. Intégration du X-line Raffstore dans un système KNX utilisant ETS 15

FR

1. Généralités

Cher Client,

En achetant le moteur X-line Raffstore, vous avez choisi un produit de qualité.

Avant de mettre en fonction ce moteur, lisez avec attention les consignes de sécurité qui suivent. Elles ont pour but de prévenir les risques et d'éviter les dommages corporels et matériels.

Les instructions de montage et d'utilisation contiennent d'importantes informations pour le monteur, l'électricien et l'utilisateur. Garder ce document pendant toute la durée de vie du produit.

Le transmettre à tout propriétaire ou utilisateur ultérieur du produit.

2. Garantie

La garantie légale et contractuelle couvrant les défauts matériels et la responsabilité du fabricant s'éteint en cas d'installation non conforme à ces instructions de montage et d'utilisation et /ou tout changement structurel.

3. Utilisation conforme

Les moteurs de la série X-line Raffstore (GJ56.. E09) avec fin de course électronique sont conçus pour le fonctionnement de brise-soleil orientables.
Les moteurs ne doivent pas être utilisés pour la manœuvre de portes et grilles de garage, meubles et appareils de levage.

4. Consignes de sécurité

ATTENTION : Consignes de sécurité importantes. Le non-respect de ces consignes peut causer de sérieuses blessures.

- **Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commandes fixes. Mettre les dispositifs de télécommande hors de portée des enfants.**
- **Contrôler régulièrement le parfait équilibre, l'absence d'usure et, le cas échéant, tout endommagement au niveau des câbles et des ressorts.**
- **Surveiller la protection solaire en mouvement et tenir les personnes à distance jusqu'à ce que la protection solaire soit complétement fermée.**
- **En utilisant l'interrupteur avec la protection solaire en position ouverte, rester vigilant car elle peut tomber à toute vitesse si les ressorts ou les bandes sont brisés ou relâchés.**
- **Ne pas utiliser le dispositif si des travaux doivent être effectués à proximité, comme par exemple le nettoyage des vitres.**
- **Déconnecter le dispositif commandé automatiquement du réseau d'alimentation si des travaux doivent être effectués à proximité, comme par exemple le nettoyage des vitres.**
- **Observer la zone de danger pendant le fonctionnement du dispositif.**
- **Ne pas employer le dispositif si des personnes ou des objets se situent dans la zone de danger.**
- **En cas de dommages il est impératif d'immobiliser le dispositif jusqu'à sa remise en état.**
- **Lors de travaux d'entretien ou de nettoyage, il est impératif de mettre à l'arrêt le dispositif.**
- **Éliminer ou sécuriser les points d'écrasement et de cisaillement.**
- **Cet appareil peut être utilisé par des enfants de plus de 8 ans et des personnes aux capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience ou de connaissance, s'ils peuvent bénéficier d'une surveillance ou d'instructions préalables concernant le bon usage de l'appareil et s'ils sont à même de mesurer les risques potentiels liés à l'utilisation de l'appareil.**
- **Le niveau de pression acoustique est inférieur à 70 dB(A).**
- **Le dispositif doit être déconnecté du réseau d'alimentation lors de travaux d'entretien ou lors du remplacement de pièces.**
  Si le dispositif est déconnecté en débranchant une prise, l'utilisateur doit toujours pouvoir contrôler – peu importe sa position - que la prise est bien retirée.
  Si cela n'est pas possible – en raison du type de construction ou de l'installation – le débranchement doit être effectué par verrouillage en position débrochée (par exemple isolateur).
- **Le tube du moteur peut devenir très chaud lors d'une utilisation prolongée. Lors de travaux sur le dispositif, veiller à laisser le tube suffisamment refroidir avant d'y toucher.**

5. Consignes de sécurité pour le montage

ATTENTION: Consignes de sécurité importantes. Respecter toutes les instructions de montage, car un montage mal effectué peut être à l'origine de blessures graves.

- **En cas de montage du moteur sans aucune protection mécanique des éléments mobiles ou du tube du moteur qui risque de devenir très chaud, le moteur doit être placé à une hauteur minimum de 2,5 m au-dessus du sol ou de toute autre surface, qui donne accès au moteur.**

- **Avant d'installer le moteur, retirer tous les câbles inutiles et désactiver l'ensemble des dispositifs non nécessaires à sa commande.**
- **L'interrupteur doit être monté à une hauteur inférieure à 1,8 m.**
- **Si le moteur est commandé à l'aide d'un interrupteur ou d'un bouton-poussoir, ceux-ci doivent être placés de manière à être visibles du dispositif. Ils ne doivent pas être placés à proximité d'éléments mobiles. La hauteur de l'installation doit être au moins de 1,5 m au-dessus du sol.**
- **Les dispositifs fixes de commande doivent être placés de façon visible.**
- **En cas de dispositifs à extension horizontale, une distance horizontale d'au moins 0,4 m doit être respectée entre la partie entraînée complétement étendue et toute autre partie fixe.**
- **La vitesse nominale et le couple nominal du moteur doivent être compatibles avec le dispositif.**
- **Le matériel de montage utilisé doit être conçu pour le couple nominal sélectionné.**
- **De bonnes connaissances techniques et de bonnes compétences en mécanique sont nécessaires pour installer le dispositif. Une mauvaise installation peut entraîner des blessures graves. Les travaux électriques doivent être effectués par un électricien qualifié conformément aux réglementations locales en vigueur.**
- **N'utiliser que des câbles de raccordement adaptés aux conditions environnementales et répondant aux exigences relatives à la construction (voir catalogue d'accessoires).**
- **Si l'appareil n'a pas de câble de raccordement, ni de fiche ou d'autres dispositifs pour le déconnecter du réseau avec ouverture des contacts sur chaque pôle pour garantir la déconnexion totale selon les conditions de la catégorie III de surtension, un système de déconnexion doit être intégré dans l'installation électrique fixe conformément aux règles de câblage.**
- **Ne pas monter les câbles de raccordement à proximité de surfaces chaudes.**
- **Le branchement au réseau du moteur doit être accessible après l'installation.**
- **Les câbles de raccordement endommagés doivent être remplacés par des câbles de raccordement du même type.**
- **La fixation de l'appareil doit être effectuée selon les instructions de montage. Ne pas utiliser de colle, cette méthode se révélant peu fiable.**

6. Note d'installation

Vu de l'intérieur de la pièce, le raccordement du **GJ56.. E09** est placé sur la gauche.

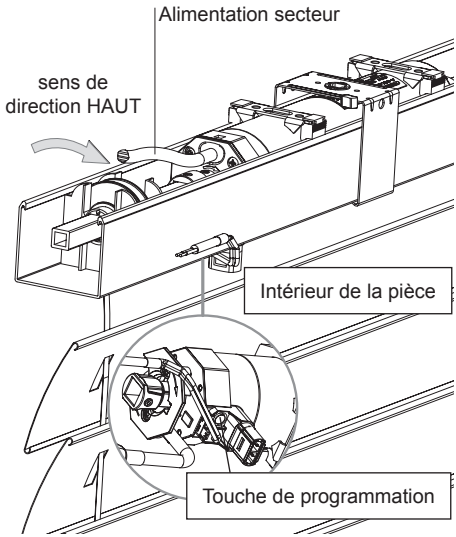
Les rubans du store s'enroulent sur le mandrin de l'extérieur vers l'intérieur.

Le **GJ56.. E09** doit être monté dans l'alignement des tiges de retournement.

Le GJ56.. E09 doit être centré. Veillez à ce que la charge soit répartie uniformément.

Montage sur plan incliné :

Un montage sur plan incliné est possible jusqu'à 45° maximum par rapport à l'horizontale.



FR

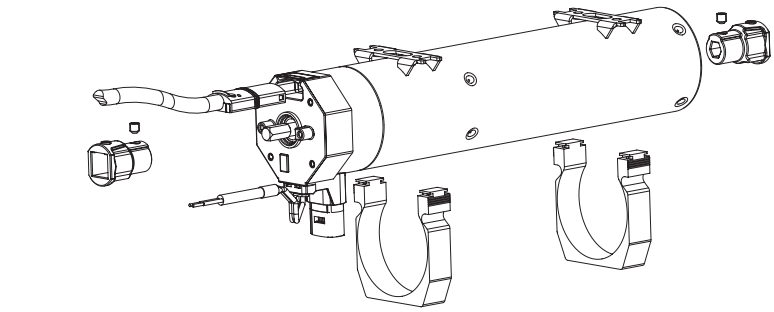
7. Instructions de montage

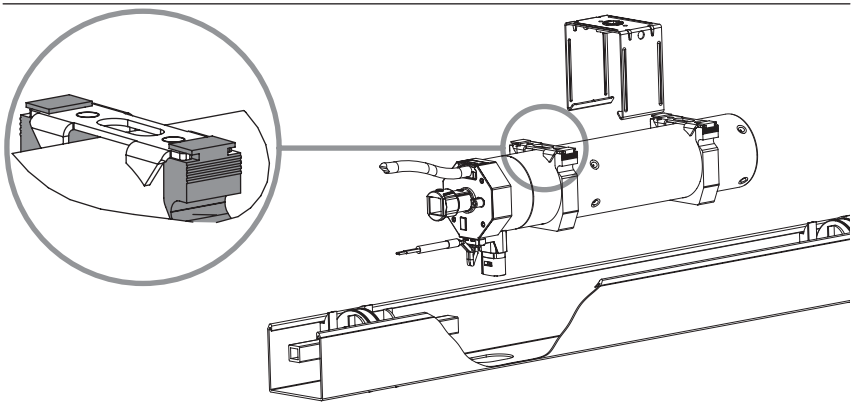
Avant le montage, il faut vérifier la consistance de la maçonnerie et des supports.

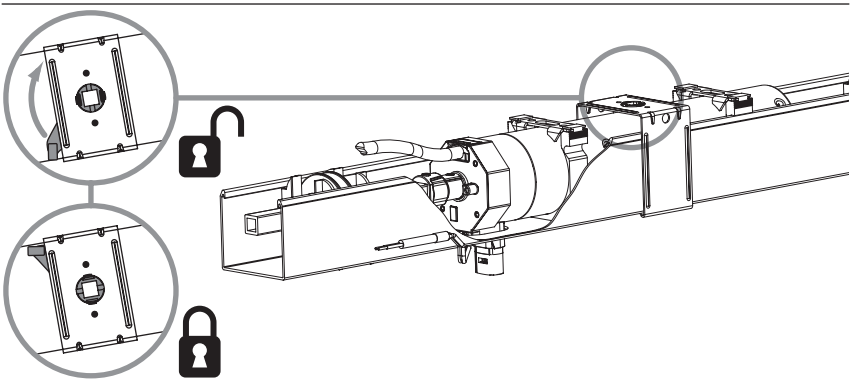
Avant l'installation, veuillez vérifier les câbles et assurez-vous que le moteur n'est pas endommagé.

Vérifier impérativement la connexion du câble KNX. Le câble doit être branché correctement. Le câble KNX est connecté au câble KNX intérieur à l'aide de bornes de courant prévues à cet effet.

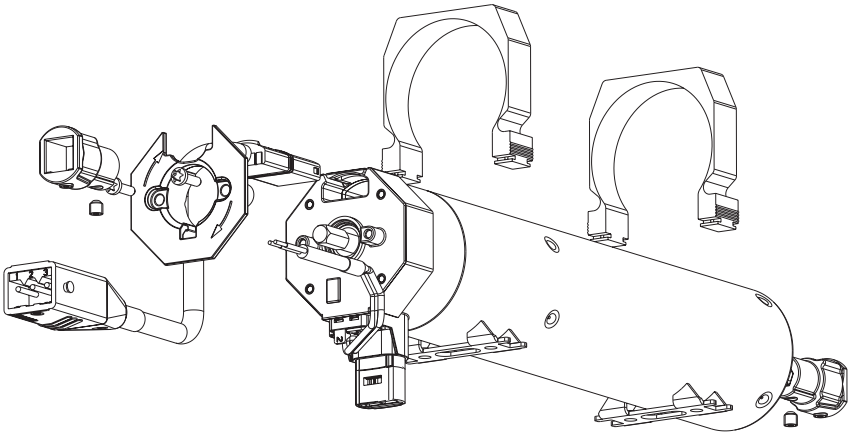
Caisson ouvert sur le haut :

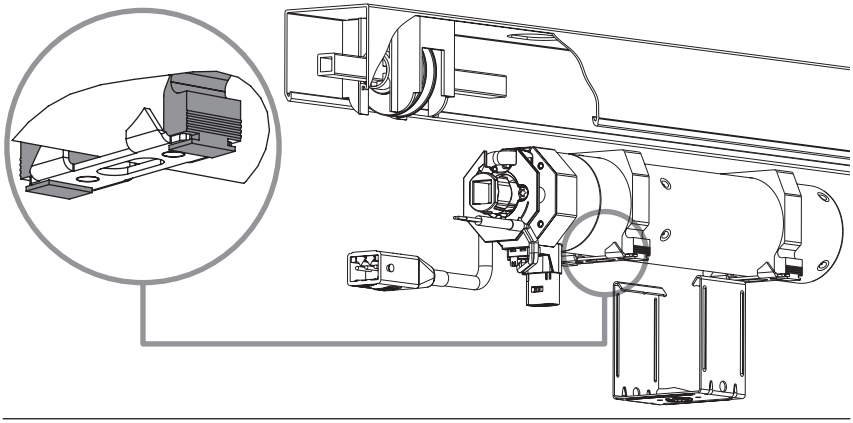


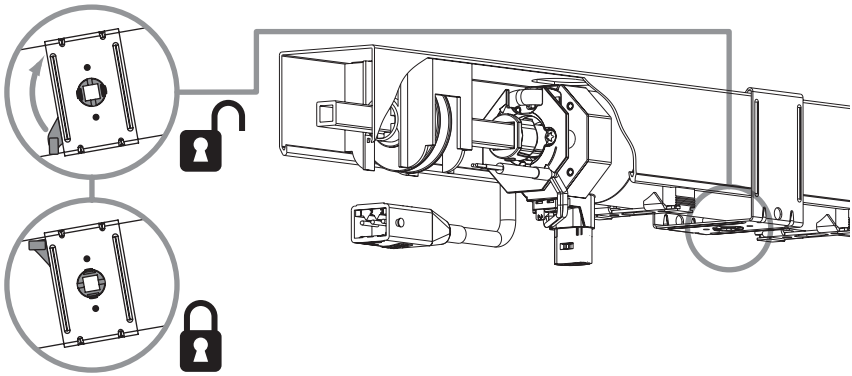




Caisson ouvert sur le bas :







FR

8. Deux concepts de fonctionnement

Attendre 5 secondes après la connexion du moteur au réseau.

Fonctionnement à une touche / Fonctionnement par bouton-poussoir

Le système est commandé par une touche qui déplace le store dans les deux directions HAUT et BAS.

En appuyant sur la touche (> 1,5 sec.) après une pause, le store se déplace à l'encontre de la dernière direction.

En appuyant brièvement sur la touche (<1 sec.), le store se déplace dans la même direction (mode coup par coup). Avec un actionnement prolongé de la touche (> 1 sec.), le store se déplace jusqu'à la position finale, s'y arrête et change de direction.

Si le store est arrêté pendant le déplacement - en appuyant sur un bouton - le moteur change de direction.

Fonctionnement à deux touches / interrupteur marche/arrêt

Le système fonctionne comme d'habitude avec un interrupteur verrouillé à deux touches ou un interrupteur rotatif. Le moteur suit la direction de la touche ou du bouton rotatif.

Après une panne de courant, le moteur est actionné par l'intermédiaire d'une seule touche. Le moteur passe au fonctionnement à 2 touches seulement lorsque les deux touches ont été pressées.

9. Information pour l'électricien

Le X-line Raffstore peut être raccordé au secteur soit par un câble de raccordement à 4 fils (fiche STAK3 / Flat4) soit par un câble de raccordement 5 fils (fiche STAK4 / Flat5).

Le concept de fonctionnement (fonctionnement manuel sans actionneur KNX, manœuvre de secours etc.) est déterminant quant au choix du câble. Le réglage du moteur dépend également du câble de raccordement qui est utilisé.

Si la protection solaire est commandée par une touche, un câble de raccordement à 4 fils sera suffisant.

Il convient de respecter les indications concernant le fonctionnement à une touche.

Si la protection solaire est commandée par un interrupteur verrouillé à deux touches ou un interrupteur rotatif, un câble de raccordement à 5 fils est nécessaire.

Il convient de respecter les indications concernant le fonctionnement à deux touches / interrupteur marche/arrêt.

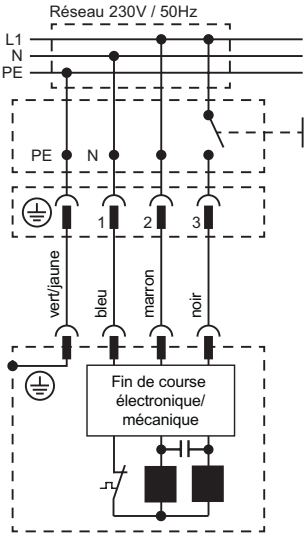
Attention : instructions de montage importantes. Suivre impérativement ces instructions. Un montage incorrect risque de détruire le moteur et l'unité de commutation.

- Les travaux avec les bornes de service ne doivent être effectués que par des électriciens qualifiés.
- Les moteurs avec fin de course électronique peuvent être connectés en parallèle.
- Dans ce cas il faut tenir compte de la sollicitation maximale du dispositif de commutation.
- Le changement de direction de la marche est réalisé par l'intermédiaire d'une position off.
- Le temps de commutation lors d'un changement de direction de marche doit être d'au moins 500 ms.

Raccordement pour le fonctionnement à une touche

- En cas de réseau triphasé, utiliser le même conducteur extérieur pour commander la touche de marche et assurer l'alimentation en courant continu.
- Les câbles de raccordement avec des connecteurs de la Société Hirschmann sont testés et approuvés avec les raccords de la Société Hirschmann.
- Dans le cas de moteurs à fin de course électronique, le câble de raccordement (réf. NYM) de l'actionneur/ l'interrupteur au moteur ne doit pas dépasser 100 m afin d'éviter tout dysfonctionnement au niveau du couplage.

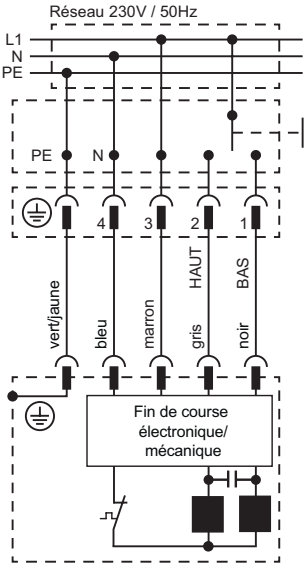
Attention : le schéma de raccordement des connecteurs à 4 ou 5 pôles est différent. Pour les moteurs, il faut utiliser un câble de raccordement à 4 pôles. Le Flat4 de GEIGER avec un anneau bleu clair.



Raccordement pour le fonctionnement à deux touches

- Un interrupteur verrouillable est ici nécessaire (pas de commande simultanée HAUT/BAS).
- En cas de réseau triphasé, utiliser le même conducteur extérieur pour commander les directions HAUT/BAS et l'alimentation en courant continu .
- Les câbles de raccordement avec des connecteurs de la Société Hirschmann sont testés et approuvés avec les raccords de la Société Hirschmann.
- Dans le cas de moteurs à fin de course électronique, le câble de raccordement (réf. NYM) de l'actionneur/ l'interrupteur au moteur ne doit pas dépasser 100 m afin d'éviter tout dysfonctionnement au niveau du couplage.

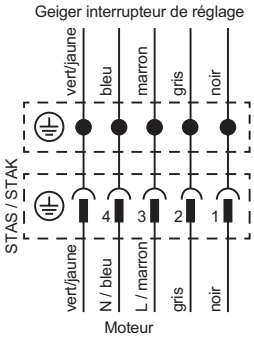
Attention : le schéma de raccordement des connecteurs à 4 ou 5 pôles est différent.



FR

10. Réglage des fins de course avec l'interrupteur de réglage GEIGER

Lors du réglage des fins de course, ne pas connecter le moteur avec le bus KNX – le câble KNX ne doit pas être branché.



Introduction

Pour le réglage des fins de course des moteurs de la série GJ56.. E09, il est possible d'utiliser un interrupteur de réglage standard qui garantit une alimentation en courant continu du moteur, qui dispose d'une touche de programmation ou qui permet la commande simultanée des touches HAUT/BAS.
Si l'interrupteur de réglage ne dispose pas de touche de programmation, les touches HAUT/BAS doivent être activées simultanément à la place de la touche de programmation.
Le moteur peut aussi être réglé en interrompant l'alimentation électrique et en utilisant un bouton-poussoir (voir fonctionnement à une touche).

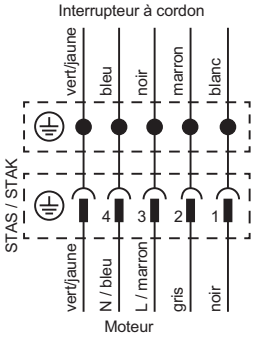
Le GJ56.. E09 peut être réglé avec un interrupteur de réglage standard qui garantit une alimentation en courant continu du moteur et qui permet la commande simultanée des touches HAUT/BAS. Dans ce cas, les touches HAUT/BAS doivent être activées simultanément à la place de la touche de programmation. Reliez les fils du câble du moteur - en respectant les couleurs - à la borne de service de l'interrupteur de réglage GEIGER. Lorsque vous utilisez un autre type d'interrupteur de réglage, vérifiez l'affectation correcte des fils.

Numéro de référence de l'interrupteur de réglage GEIGER	
M56F152	Avec borne de service (D) 5 fils, compatibilité SMI, compatibilité KNX
M56F153	Avec borne de service (CH) 5 fils, compatibilité SMI, compatibilité KNX

11. Réglage des fins de course avec l'interrupteur à cordon

Condition requise : le moteur doit se trouver entre la fin de course supérieure et inférieure. Ne pas activer l'interrupteur de fin de course.

Le GJ56..E09 peut être réglé avec un interrupteur à cordon qui garantit une alimentation en courant continu du moteur. Relier les fils du câble moteur selon le schéma ci-contre.



Programmation / correction des fins de course

Les fins de course inférieures et supérieures peuvent être programmées/modifiées indépendamment les unes des autres. Piloter la protection solaire dans la direction souhaitée (direction BAS pour la fin de course inférieure / direction HAUT pour la fin de course supérieure). Couper le courant pendant 2 secondes au minimum (bouton de l'interrupteur à cordon en position centrale). Placer l'interrupteur à cordon sur ON et appuyer dans les 5 secondes sur la touche SET jusqu'à ce que le moteur démarre après environ 10 secondes. Piloter la protection solaire jusqu'à la fin de course souhaitée.
Pour sauvegarder la fin de course, couper le courant pendant au moins 2 secondes. Répéter la procédure pour le réglage de l'autre fin de course.

Après la coupure du courant, pas de fonctionnement possible pendant 5 secondes.

Numéro de référence de l'interrupteur à cordon	
4090	avec borne de service 5 fils

FR

12. Programmation des fins de course / fonctionnement à une touche

Condition requise : le moteur doit se trouver entre la fin de course supérieure et inférieure. L'interrupteur de fin de course ne doit pas être enfoncé.

Le GJ56..E09 peut être réglé avec un interrupteur de réglage standard qui garantit une alimentation en courant continu du moteur. Une touche de programmation ou la commande simultanée des touches HAUT/BAS n'est pas nécessaire dans le cas d'un fonctionnement à une touche.

Programmation / correction des fins de course

Les fins de course inférieures et supérieures peuvent être programmées/modifiées indépendamment les unes des autres. Piloter la protection solaire dans la direction souhaitée (direction BAS pour la fin de course inférieure / direction HAUT pour la fin de course supérieure). Couper le courant pendant la course pour 2 secondes au minimum. Rebrancher et appuyer dans les 5 secondes sur la touche SET jusqu'à ce que le moteur démarre après environ 10 secondes. Piloter la protection solaire jusqu'à la fin de course souhaitée. Pour sauvegarder la fin de course, couper le courant pendant au moins 2 secondes.

Après la coupure du courant, pas de fonctionnement possible pendant 5 secondes.

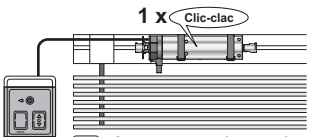
13. Programmation des fins de course / fonctionnement à deux touches

Activer le mode de programmation

Condition requise : le moteur doit se trouver entre la fin de course supérieure et inférieure. L'interrupteur de fin de course ne doit pas être enfoncé.

Le GJ56.. E09 peut être réglé avec un interrupteur de réglage standard qui garantit une alimentation en courant continu du moteur et qui permet la commande simultanée des touches HAUT/BAS. Dans ce cas, les touches HAUT/BAS doivent être activées simultanément à la place de la touche de programmation.

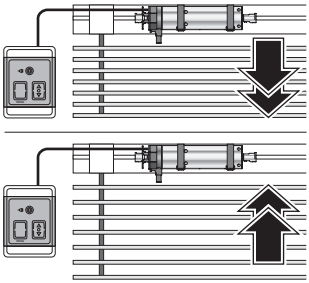
Activer la touche de programmation de l'interrupteur de réglage ou appuyer simultanément sur les touches HAUT/BAS jusqu'à ce qu'au bout de 3 secondes le moteur confirme par un signal audible (1 x clic-clac) « mode de programmation fin de course activé ». Relâcher ensuite la touche.



Programmation / correction des fins de course

Les fins de course inférieures et supérieures peuvent être programmées/modifiées indépendamment les unes des autres.

- Piloter le store dans la direction souhaitée. Le moteur interrompt brièvement sa course pour confirmer qu'il se trouve en mode de programmation.
- La direction prise par le moteur après cette courte interruption* détermine la fin de course à programmer (HAUT = fin de course supérieure, BAS fin de course inférieure)
- Lorsque la fin de course souhaitée est atteinte, piloter le store en direction opposé jusqu'à ce que 2 courtes interruptions* indiquent la mémorisation de la dernière position.
- La programmation est terminée.



** Tant que l'interruption de course n'a pas eu lieu, des corrections sont possibles.*

Répéter le processus de réglage pour le réglage d'une nouvelle fin de course.

Le référencement est activé automatiquement si la position supérieure est programmée. Remarque: lors du référencement, le moteur dépasse la position supérieure réglée et continue jusqu'à l'interrupteur de fin de course.

Si la fin de course supérieure est reprogrammée sur position après que la fin de course ait été programmée sur le champignon d'arrêt, le référencement est activé automatiquement. Si la fin de course supérieure est reprogrammée sur position, le référencement reste activé/désactivé.

Interruption du mode de programmation :

Pour désactiver le mode de programmation, appuyer sur la touche de programmation PROG ou simultanément sur les touches HAUT/BAS jusqu'à ce que le moteur confirme l'interruption du mode de programmation par un signal audible (2 x clic-clac) au bout de 3 secondes environ.

14. Paramètres usine

- Le moteur est réglé en usine sur la position finale inférieure. La fin de course supérieure est à l'autre extrémité. (Au minimum: position inférieure + 200 rotations moteur).
- La commande moteur est en fonctionnement normal.
- Le mode de fonctionnement à une touche est réglé. Le fonctionnement à deux touches n'est réglé qu'après avoir appuyé une fois sur les deux touches HAUT et BAS (et en supposant une connexion 5 fils).
- Si la fin de course supérieure est programmée, le référencement est activé (réglage d'usine).

Remarque: Si le moteur est installé dans un B.S.O. descendu et si l'interrupteur de fin de course est utilisé, le moteur peut fonctionner sans réglages supplémentaires.

Si le réglage d'usine a été effectué et si le mode de programmation est activé, 100 rotations au max. peuvent être effectuées vers le bas. Rétablir les réglages d'usine pour continuer la course vers le bas.

15. Réinitialisation aux paramètres d'usine (fonctionnement à une touche)

Couper le courant pendant au moins 2 secondes.
Rebrancher et appuyer dans les 5 secondes en même temps sur la touche LED et la touche de commande pendant environ 10 secondes jusqu'à ce que le moteur confirme par un signal audible (1 x clic-clac). Continuer à appuyer sur les touches pendant environ 10 secondes jusqu'à ce que le moteur confirme la réinitialisation (4 x clic-clac).

16. Réinitialisation aux paramètres d'usine (fonctionnement à deux touches)

Appuyer sur les touches de programmation (touche PROG / touches HAUT/BAS/interrupteur de réglage et touche BAS) pendant environ 10 secondes jusqu'à ce que le moteur fasse une brève saccade au bout de 3 secondes puis de 6 secondes et enfin 4 saccades au bout de 10 secondes. Le moteur est ainsi réinitialisé aux paramètres d'usine. La position de la protection solaire est sauvegardée en tant que position inférieure. La fin de course supérieure est effacée (la protection solaire s'arrête sur l'interrupteur de fin de course) le fonctionnement à une touche et la prise de référence sont activés.

17. Réinitialisation aux paramètres d'usine (Interrupteur à cordon)

Couper le courant pendant au moins deux secondes.
Placer l'interrupteur à cordon sur ON et appuyer dans les 5 secondes en même temps sur la touche LED du moteur et la touche SET de l'interrupteur à cordon pendant environ 10 secondes jusqu'à ce que le moteur confirme par 1 x clic-clac. Continuer à appuyer sur les touches pendant environ 10 secondes jusqu'à ce que le moteur confirme la réinitialisation (4 x clic-clac).

18. Auto-référencement avec interrupteur de fin de course

Le référencement au moyen de l'interrupteur de fin de course permet de compenser une dérive éventuelle de la fin de course supérieure due à un enroulement modifié des bandes de relevage.

Si le référencement a été activé, la prochaine course sur HAUT se fait jusqu'à l'interrupteur de fin de course.

La différence détectée entre la fin de course supérieure et l'interrupteur de fin de course est mémorisée.

Après 1, 5, 20 cycles et ensuite tous les 50 cycles sur la fin de course supérieure, une course sur l'interrupteur de fin de course est effectuée afin de tester si l'intervalle mémorisé s'est modifié. Si c'est le cas, la position supérieure sera corrigée.

Lors des cycles de référence, le moteur s'arrête sur l'interrupteur de fin de course.

Activer/désactiver l'auto-référencement

Activer/désactiver l'auto-référencement s'effectue via ETS (voir généralités).

19. Détection d'obstacle et protection antigel

Pour un fonctionnement optimal de la détection d'obstacle, effectuer après la programmation une course ininterrompue de bas en haut.

Après une détection d'obstacle (par exemple obstacle ou blocage dû au gel), la direction HAUT est bloquée.

Elle sera libérée par un court mouvement dans la direction opposée.

20. Guide de dépannage

Problème	Solution
Le moteur tubulaire ne fonctionne pas.	• Le moteur n'est pas emboîté. Vérifiez le branchement emboité. • Vérifier que la ligne de raccordement n'est pas endommagée. • Vérifiez la tension et faîtes appel à un électricien qualifié.
Le moteur fait monter le tablier au lieu de le faire descendre (câble de connexion à 5 fils).	• Les circuits de commande sont invertis. Inversez la position de circuits noir/brun.
Le moteur fonctionne uniquement dans un sens.	• Le moteur a rejoint un point de fin de course. Faite-le marcher dans le sens opposé. Réajuster les fins de course si nécessaire.
Après de nombreuses descentes/montées le moteur s'arrête et ne réagit plus.	• Le moteur a trop chauffé et s'est arrêté. Essayez à nouveau après l'avoir fait refroidir pour environ 15 minutes.
La protection solaire est dans la position supérieure, active l'interrupteur de fin de course et ne peut plus être redescendue.	• Le moteur a été monté à l'envers ou alors la fin de course inférieure a été dépassée et les bandes mal enroulées. • Assurer la libre mobilité de l'interrupteur de fin de course. • Refaire le réglage des fins de course.

LED de programmation	Explication
LED s'allume en rouge	• Moteur en mode de programmation
LED clignote en rouge	• Moteur sélectionné dans le logiciel ETS
LED clignote alternativement en rouge/vert.	• Système Bus non trouvé

21. Maintenance

Le moteur ne nécessite aucun entretien.

22. Caractéristiques techniques

Caractéristiques techniques GJ56.. E09 avec fin de course électronique			
	GJ5606	**GJ5610**	**GJ5620**
Tension		230 V~/50 Hz	
Courant	0,40 A	0,60 A	0,85 A
Cos Phi (cosφ)		> 0,95	
Courant d'appel (facteur)		x 1,2	
Puissance	90 W	135 W	190 W
Couple	6 Nm	10 Nm	2 x 10 Nm
Nombre de tours		26 rpm	
Type de protection		IP 54	
Plage de fin de course		200 tours	
Mode d'exploitation	S2 6 min.	S2 4 min.	S2 4 min.
Longueur (avec pièces d'accouplement)	324,5 mm	329,5 mm	356,7 mm
Diamètre		55 mm	
Poids	env. 1,60 kg	env. 1,70 kg	env. 2,20 kg
Température de stockage/Humidité	T = -15°C .. +70°C / sec, sans condensation		

Sous réserves de modifications techniques. Vous trouverez sur le site www.geiger.de toutes informations utiles sur la plage de température ambiante des moteurs GEIGER.

23. Recyclage

Recyclage des matériaux d'emballage

Les matériaux d'emballage sont des matières premières et donc réutilisables.

Dans l'intérêt de la protection de l'environnement, veuillez adopter les méthodes de collecte sélective conformément aux prescriptions en vigueur dans votre pays.

Élimination des appareils électriques et électroniques.

Les appareils électriques et électroniques usagés doivent être collectés et éliminés séparément selon les règlements de l'Union Européenne.

24. Déclaration de conformité

GEIGER
ANTRIEBSTECHNIK

Déclaration de conformité UE

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Antriebstechnik
Schleifmühle 6
D-74321 Bietigheim-Bissingen

Désignation du produit:

Moteur pour B.S.O., moteur pour volets roulants, moteur pour stores bannes

Désignation du type:

GJ56.., GR45.., GU45.., GSI56.., GS56.., GS45.., GB45.., GB35..

Directives appliquées:

2006/42/EG
2014/53/EU
2011/65/EU + (EU)2015/863 + (EU)2017/2102

Normes appliquées:

EN 60335-1:2012
EN 60335-1:2012/AC:2014
EN 60335-1:2012/A11:2014
EN 60335-1:2012/A13:2017
EN 60335-1:2012/A1:2019
EN 60335-1:2012/A14:2019
EN 60335-1:2012/A2:2019
EN 60335-2-97:2006+A11:2008+A2:2010+A12:2015
EN 62233:2008
EN 62233 Ber.1:2008
EN 55014-1:2017
EN 55014-2:2015
EN 61000-3-2:2019
EN 61000-3-3:2013

ETSI EN 301 489-1 V2.2.0(2017-03)
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1(2019-03)
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1(2017-02)

DIN EN IEC 63000:2019-05

Responsable du dossier technique:

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG

Adresse:

Schleifmühle 6, D-74321 Bietigheim-Bissingen

Bietigheim-Bissingen, le 06.04.2021

Roland Kraus (Direction générale)

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Schleifmühle 6 | D-74321 Bietigheim-Bissingen
Phone +49 (0) 7142 9380 | Fax +49 (0) 7142 938 230 | info@geiger.de | www.geiger.de
Sitz Bietigheim-Bissingen | Amtsgericht Stuttgart HRA 300591 | USt-IdNr. DE145002146
Komplementär: Geiger Verwaltungs-GmbH | Sitz Bietigheim-Bissingen | Amtsgericht Stuttgart HRB 300481
Geschäftsführer: Roland Kraus | WEEE-Reg.-Nr. DE47902323

100W1518 fr 0421

FR

Les déclarations de conformité actuelles sont disponibles sur notre site www.geiger.de

25. Intégration du X-line Raffstore dans un système KNX utilisant ETS

Introduction

Ce chapitre décrit les performances du X-line Raffstore KNX GJ56 .. E09 dans la perspective de l'ETS (Electronic Technical Services).

Les données décrites ici sont toutes configurables pour l'intégrateur de système ETS.

Pour une mise en service simplifiée, le moteur est livré en usine avec l'adresse 15.15.241. Après utilisation de la fonction ETS "vider", le moteur a l'adresse 15.15.255..

ETS

Les différents niveaux sont décrits ci-dessous. Lors de la mention des objets, une "sortie" fait référence aux informations d'état qui sont envoyées au bus KNX. Une «entrée» fait référence à une commande qui est envoyé au module à partir d'un autre appareil.

Certains objets sont toujours disponibles.

Number	Name	Object Function	Description	Group Addresses	Length	C	R	W	T	U	Data Type	Priority
8	Up /Down	Input			1 bit	C	-	W	-	-	up/down	Low
9	Slat adjustment / Stop	Input			1 bit	C	-	W	-	-		Low
10	Stop	Input			1 bit	C	-	W	-	-	switch	Low
12	Act. Direction	Output			1 bit	C	R	-	T	-	switch	Low
13	Motor in motion	Output			1 bit	C	R	-	T	-	switch	Low
19	Status of upper position	Output			1 bit	C	R	-	T	-	switch	Low
20	Status of lower position	Output			1 bit	C	R	-	T	-	switch	Low
21	Motor blocked	Output			1 bit	C	R	-	T	-	switch	Low
22	Version number	Output			14 Byte	C	R	-	-	-	Character String (ASCII)	Low

Entrées (Commande moteur):

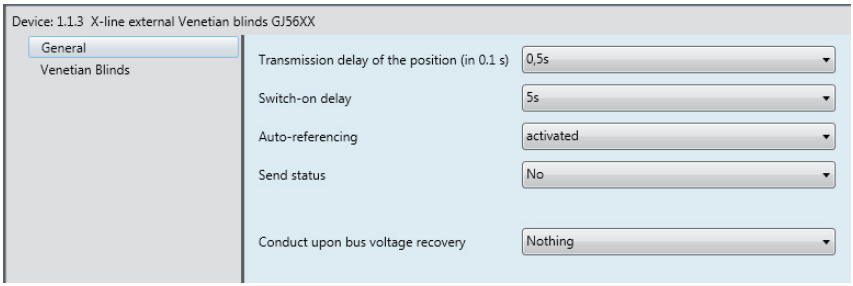
- HAUT / BAS (#8)
  - Valeur = "0" B.S.O. se déplace vers le HAUT
  - Valeur = "1" B.S.O. se déplace vers le BAS
- Réglage des lames / arrêt (#9)
  - Valeur = "0" la lame s'ouvre
  - Valeur = "1" la lame se ferme
  - La distance de déplacement est configurable (voir section B.S.O.).
  - Si la lame est à 0% et doit être encore ouverte ou alors est à 100% et doit être fermée, elle tourne une fois dans le sens opposé pour atteindre de nouveau la position finale sélectionnée.
- Arrêt (#10)
  - Un B.S.O. qui se déplace est arrêté indépendamment de la valeur donnée.
  - Si le B.S.O. est immobile, rien ne se passera.

Sorties (informations sur l'état actuel du moteur):

- Direction actuelle (#12)
  - "0" Moteur direction HAUT
  - "1" Moteur direction BAS
- Moteur en mouvement (#13)
  - "0" Moteur en position neutre
  - "1" Le moteur est en mouvement
- Statut position supérieure (#19)
  - "1" Moteur en position finale supérieure
- Statut position inférieure (#20)
  - "1" Moteur en position finale inférieure
- Le moteur est bloqué (#21)
  - "0" Pas de blocage
  - "1" le moteur a détecté un blocage du B.S.O.
- Numéro de version (#22)
  - Version moteur

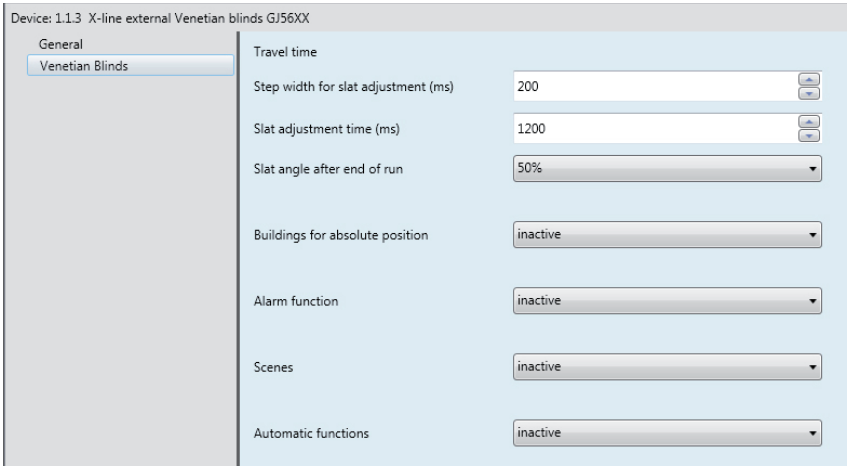
Notions de base

Généralités



1. À quels intervalles la position doit-elle être transmise sur le bus pendant le mouvement du B.S.O.? Ce paramètre affecte les objets # 16 & # 17.
2. Pour réduire la charge du bus dans le cas de systèmes plus grands, chaque moteur peut être programmé avec son propre temps de retard jusqu'à ce que l'état actuel soit transmis après la mise sous tension.
3. L'auto-référencement permet à l'intégrateur de système d'activer ou de désactiver la fonction "auto-référencement" à l'intérieur du moteur en cours de fonctionnement. La fonction "auto-référencement" est mentionnée dans la description générale du moteur.
4. Si, après un arrêt, le moteur doit envoyer au bus la position exacte des B.S.O. / lames, sélectionnez "Oui".
5. Pour réduire la charge du bus, un temps de retard peut être ajusté individuellement pour chaque moteur.
6. Que se passe-t'il après un rétablissement de la tension de bus?
   Si une position fixe doit être atteinte, les états respectifs peuvent être saisis.

B.S.O.



(1) Si cette sélection est activée, l'élément "fonction d'alarme" est affiché à gauche.
(2) Si cette sélection est activée, l'élément "scènes" est affiché à gauche.
(3) Si cette sélection est activée, l'élément "fonction automatique" est affiché à gauche.

Veuillez trouver en annexe une liste récapitulative de tous les objets de communication ETS.

Afin de contrôler de manière optimale le moteur, différents paramètres peuvent être réglés individuellement.

- Comment ajuster la lame lors de l'utilisation de l'objet # 9?
  - Pas à pas
    - Minimum 100 ms
    - Maximum 10000 ms
  - Temps total de réglage de la lame de 0% à 100%
    - En général, le temps est de 1200 ms
- Quelle est la position standard de la lame lorsque le moteur quitte sa position finale?
  Remarque: Si une simple commande HAUT / BAS ou "aller à %“ est déclenchée à partir d'une position médiane et si une position finale n'est pas visée, l'angle de la lame est rétabli comme il a été défini au début de l'opération.

Afin d'adapter le moteur aux besoins spécifiques du client, d'autres options peuvent être activées, en plus des options standard disponibles.

- Certains objets sont disponibles pour un positionnement exact. Ceux-ci permettent un positionnement précis sur différentes positions pour les B.S.O. et les lames.
  - Hauteur B.S.O. voulue #14
    - Entrée
    - Hauteur actuelle du B.S.O. en 0% -100% (0-255)
  - Angle de lame voulu #15
    - Entrée
    - Angle actuel de la lame 0% -100% (0-255)
  - Hauteur B.S.O. actuelle #16
    - Sortie
    - Quelle est la position exacte du B.S.O. maintenant?
  - Angle de lame actuel #17
    - Sortie
    - Quelle est la position exacte de la lame?
- Différents objets d'alarme peuvent être activés qui permettent une hiérarchisation des priorités.
  Les objets suivants sont disponibles:
  - Alarme vent
  - Alarme pluie
  - Alarme gel
  - Général
  - Verrouillage
- Le contrôle sur les scènes peut être activé.
- Des objets pour une commande automatique séparée peuvent être activés.

Activer les fonctions alarme

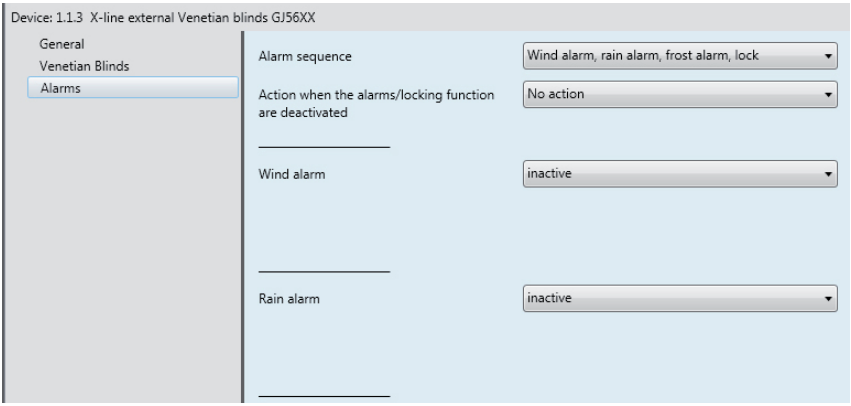
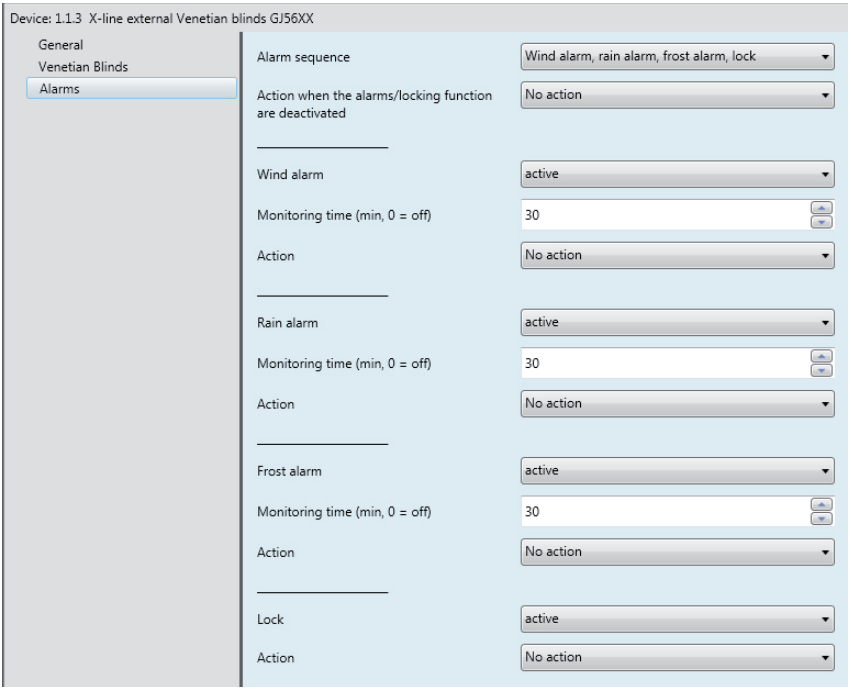


Tableau montrant toutes les fonctions activées



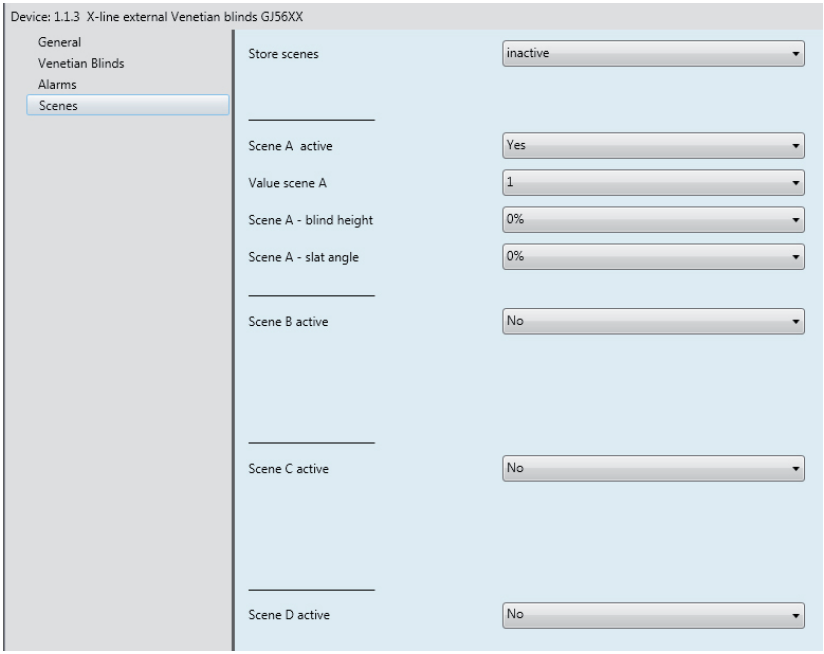
Fonction:

- Si l'un des objets est réglé sur "actif", l'action spécifiée sera exécutée.
- Si un temps de surveillance autre que "0" est entré, un signal «OK» est attendu toutes les x minutes.
- Si ce signal n'est pas donné, le B.S.O. se déplace vers la position de protection prédéterminée.
- L'ordre des alarmes est configurable.

Permet d'accéder aux objets

- Alarme vent (entrée) > comportement après réglage client
- Alarme pluie (entrée) > comportement après réglage client
- Alarme gel (entrée) > comportement après réglage client
- Blocage (entrée) > comportement après réglage client

Utilisation des scènes



La configuration individuelle de «scène A» à «scène H» est possible. Les paramètres sont les mêmes pour toutes les scènes:

- Activer / désactiver
- Numéros de scène (1-64)
- Position finale des B.S.O.
- Angle final des lames

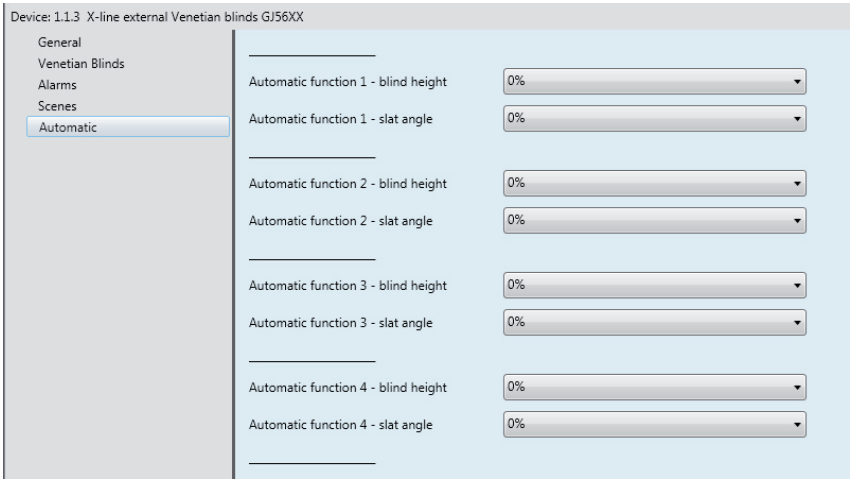
Remarque: Pour les autres produits, les scènes "1-8" peuvent être sélectionnées. Pour les B.S.O. les scènes sont désignées par des lettres pour éviter toute possibilité de confusion avec les numéros de scène.

Selon les besoins du client, la configuration de chaque scène peut être écrasée par le client pendant l'exécution. Pour ce faire, utilisez un dispositif de commande approprié (par exemple un bouton-poussoir) et assurez-vous que la fonction «mémoriser les scènes» est activée.

Permet d'accéder aux objets

- Scène (entrée) > Activer la scène respective

Utilisation des positions automatiques



Les positions automatiques sont utilisées pour atteindre des positions fixes.
Contrairement aux scènes, les positions automatiques ne peuvent pas être modifiées pendant la marche et sont donc particulièrement appropriées pour délimiter les processus récurrents par rapport au fonctionnement en mode manuel.

Permet d'accéder aux objets

- Automatique 1 (entrée)> approche de la position respective
- Automatique 2 (entrée)> approche de la position respective
- Automatique 3 (entrée)> approche de la position respective
- Automatique 4 (entrée)> approche de la position respective

FR

Tableau des objets de communication ETS

Numéro	Nom (français)	Nom (anglais)	Fonction	Longueur
0	Position automatique 1	Automatic position 1	Entrée	1 bit
1	Position automatique 2	Automatic position 2	Entrée	1 bit
2	Position automatique 3	Automatic position 3	Entrée	1 bit
3	Position automatique 4	Automatic position 4	Entrée	1 bit
4	Alarme vent	Wind alarm	Entrée	1 bit
5	Alarme pluie	Rain alarm	Entrée	1 bit
6	Alarme gel	Frost alarm	Entrée	1 bit
7	Blocage	Lock	Entrée	1 bit
8	HAUT / BAS	UP / DOWN	Entrée	1 bit
9	Réglage des lames / Arrêt	Slat adjustment / stop	Entrée	1 bit
10	Arrêt	Stop	Entrée	1 bit
11	Scène	Scene	Entrée	1 octet
12	Direction actuelle	Current direction	Sortie	1 bit
13	Moteur en mouvement	Motor in motion	Sortie	1 bit
14	Hauteur du B.S.O. (voulue)	Blind height	Entrée	1 octet
15	Angle de lame (voulu)	Slat angle	Entrée	1 octet
16	Hauteur du B.S.O. (actuelle)	Blind height	Sortie	1 octet
17	Angle de lame (actuel)	Slat angle	Sortie	1 octet
18	Position valable	Valid position	Sortie	1 bit
19	Statut position supérieure	Status upper position	Sortie	1 bit
20	Statut position inférieure	Status lower position	Sortie	1 bit
21	Le moteur est bloqué	Motor is blocked	Sortie	1 bit
22	Numéro de version	Version number	Sortie	14 octet

FR

FR

Bei technischen Fragen steht Ihnen unser Service-Team unter +49 (0) 7142 938 333 gerne zur Verfügung.

GEIGER ANTRIEBSTECHNIK

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Schleifmühle 6 | D-74321 Bietigheim-Bissingen
T +49 (0) 7142 9380 | F +49 (0) 7142 938 230
info@geiger.de | www.geiger.de

RADEMACHER Bewegt mehr.

RADEMACHER GERÄTE-ELEKTRONIK GmbH
Buschkamp 7 | D-46414 Rhede/Westfalen
T +49 (0) 2872 9330 | F +49 (0) 2872 933 250
info@rademacher.de | www.rademacher.de