

# GEIGER

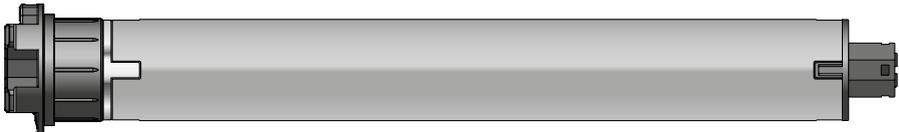
ANTRIEBSTECHNIK

Moteur tubulaire :

**GEIGER SOLIDline**  
**GEIGER SOLIDline ../55**

Commande du moteur :

**SOLIDline Easy-ZIP 1.x, 2.x et 3.x (GU45...-E10)**  
pour screens ZIP



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.....	4
6. Instructions de montage .....	5
7. Information pour l'électricien .....	6
8. Connexion de l'interrupteur de réglage.....	6
9. Commandes Easy ZIP et EasyWireless ZIP.....	7
10. Réglage des fins de course avec le Easy-ZIP 1.x .....	7
11. Réglage des fins de course avec le Easy-ZIP 2.x (mode Qi) .....	11
12. Réglage des fins de course avec le Easy-ZIP 3.x (mode automatique).....	11
13. Détection d'obstacle.....	12
14. Désactiver la détection d'obstacle dans la direction BAS..	13
15. Réactiver la détection d'obstacle .....	13
16. Correction des fins de course .....	13
17. Guide de dépannage.....	13
18. Maintenance .....	13
19. Déclaration de conformité.....	14
20. Caractéristiques techniques des moteurs SOLIDline avec 16 tours par minute.....	15
21. Caractéristiques techniques des moteurs SOLIDline avec 55 tours par minute.....	15
22. Recyclage .....	16

FR

### 1. Généralités

Cher Client,

En achetant un de nos moteurs, vous avez choisi un produit de qualité de la maison GEIGER. Nous vous remercions de votre choix et de la confiance que vous placez en nous.

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.

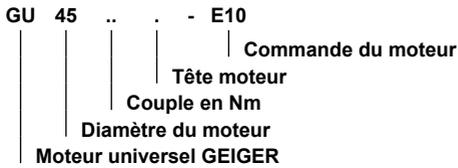
### 2. Garantie

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 **SOLIDline (GU45...-E10)** avec fin de course électronique sont conçus pour le fonctionnement des screens et des stores verticaux.

Les moteurs ne doivent pas être utilisés pour la manœuvre de portes et grilles de garage, meubles et appareils de lavage.



### 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 complètement 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 inférieure 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.

FR

## 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 complètement 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 GEIGER 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.

FR

## 6. Instructions de montage



Avant le montage, il faut vérifier la consistance de la maçonnerie et du sous-sol.



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



**Attention : si le tube est vissé/riveté avec l'embout, il faut mesurer la distance entre l'extrémité du tube jusqu'au centre de l'embout et reporter cette mesure sur le tube.**

En perçant l'arbre d'enroulement, **ne forez jamais** à proximité du moteur tubulaire!

Quand on insère le moteur tubulaire dans l'arbre d'enroulement, **il ne faut ni l'enfoncer avec force ni le laisser tomber à l'intérieur.**

### Installation dans le screen :

Introduire le moteur dans le tube d'enroulement avec un adaptateur/embout adéquat jusqu'à la butée de l'adaptateur.

Fixer le palier moteur à la joue.

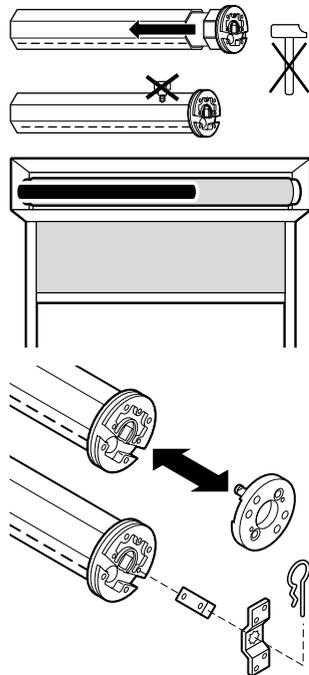
Insérer le moteur avec le tube d'enroulement sur le palier et le fixer.

Selon la tête moteur sélectionnée, plusieurs modèles de fixation peuvent être utilisés :

- Placer le moteur avec la tige carrée dans le logement en forme d'étoile et fixer avec une goupille
- Placer le moteur dans le palier existant et fixer
- Placer le moteur dans le palier clipsable adéquat et fixer avec un ressort ou un levier rotatif



**Le moteur GEIGER SOLIDline est conçu pour des tubes à partir de 50 mm de diamètre.**



## 7. Information pour l'électricien



**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.

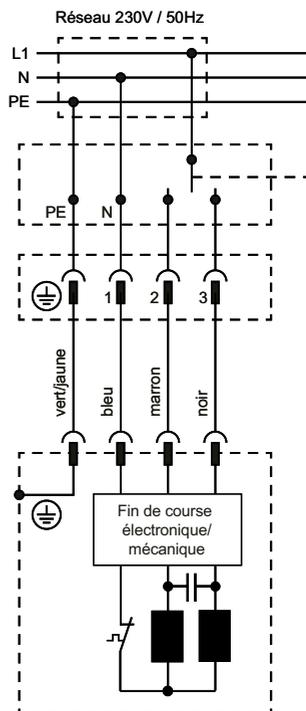
Le temps de commutation lors d'un changement de direction de marche doit être d'au moins 0,5 s.

En cas de réseau triphasé, utiliser le même conducteur extérieur pour commander les directions montée et descente.

Les appareils utilisés à l'extérieur ou exposés de façon prolongée aux rayons ultraviolets ne doivent pas être équipés de câbles en PVC. Ces câbles ne doivent pas être utilisés s'ils risquent d'entrer en contact avec des pièces métalliques dont la température dépasse les 70°C.

Les câbles de raccordement avec des connecteurs de la Société Hirschmann sont testés et approuvés avec les raccords de la Société Hirschmann.

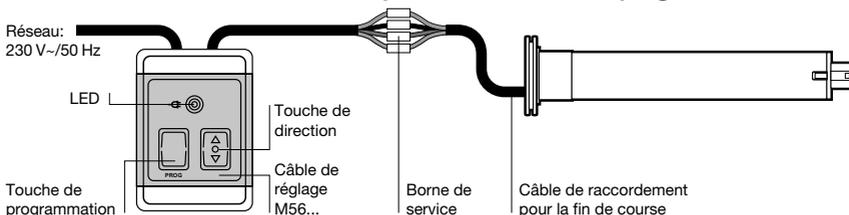
Dans le cas de moteurs à fin de course électronique, le câble de raccordement (réf. NYM) de l'actionneur/l'interrupteur au moteur ne doit pas dépasser 100 m afin d'éviter tout dysfonctionnement au niveau du couplage.



## 8. Connexion de l'interrupteur de réglage



**Pour le réglage des fins de course des moteurs de la série SOLIDline, il est possible d'utiliser tout interrupteur de réglage disposant d'une touche de programmation ou permettant 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.**



Raccorder le câble de réglage au câble de raccordement du moteur (voir diagramme au dos de l'interrupteur de réglage). L'attribution des touches indiquant la direction dépend du sens dans lequel le moteur a été installé. Brancher ensuite le câble de réglage sur le réseau 230V.

### Numéro de référence de l'interrupteur de réglage GEIGER

<b>M56F152</b>	Avec borne de service (D) 5 fils, compatibilité SMI
<b>M56F153</b>	Avec borne de service (CH) 5 fils, compatibilité SMI
<b>M56F154</b>	Avec borne de service (D) 4 fils

## 9. Commandes Easy ZIP et EasyWireless ZIP

Caractéristiques des commandes Easy ZIP et EasyWireless ZIP			
	Easy-ZIP 1.x	Easy-ZIP 2.x	Easy-ZIP 3.x
Position finale inférieure : positionnement libre ou arrêt sur couple	X	-	-
Position finale supérieure : positionnement libre ou arrêt sur couple			
Mode Qi :			
Piloter le screen sur la position basse et le remonter sans arrêt	-	X	-
Position finale supérieure : arrêt sur couple			
Mode automatique :			
Position finale supérieure et inférieure : arrêt sur couple	-	-	X
Dual-Stop-Control	X	X	X
Compensation de la longueur	X	X	X
Délestage dans la fin de course supérieure	X	-	-
Le Powertronic GEIGER	X	X	X
Système GEIGER pour réduire la force de fermeture	X	X	X

## 10. Réglage des fins de course avec le Easy-ZIP 1.x

Différents types de montage sont possibles :		Le screen est équipé de :
<b>A</b>	Fin de course inférieure et supérieure : avec butée Arrêt au couple	Arrêt supérieur et inférieur
<b>B</b>	Fin de course inférieure : avec butée Fin de course supérieure : positionnement libre	Arrêt inférieur Possible sans arrêt supérieur
<b>C</b>	Fin de course inférieure: positionnement libre Fin de course supérieure : avec butée	Possible sans arrêt inférieur Arrêt supérieur
<b>D</b>	Fin de course inférieure et supérieure : positionnement libre	Possible sans arrêt supérieur ou inférieur

### Modifier/supprimer les fins de course

On peut modifier ou supprimer les fins de course en les programmant à nouveau (voir chapitre: « Réglage des fins de course »).

FR

## Réglage des fins de course

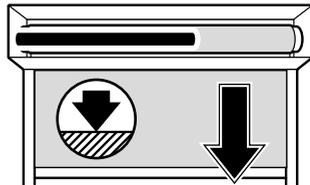
### Variante A : fins de course inférieure et supérieure avec butée

Pour accéder au mode de programmation des fins de courses, appuyer sur la touche PROG ou sur les touches HAUT et BAS simultanément jusqu'à ce que le moteur confirme (1 x clic-clac). Ce mode est confirmé par une saccade du moteur (marche-arrêt-marche) lors de chaque ordre de marche.

#### Fin de course inférieure

Appuyer sur la touche montée/descente jusqu'à ce que le screen atteigne la butée inférieure et que le moteur s'arrête automatiquement.

**La fin de course inférieure est enregistrée.**

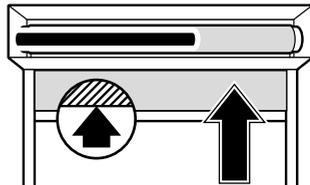


#### Fin de course supérieure

Appuyer sur la touche montée/descente jusqu'à ce que le screen atteigne la butée supérieure et que le moteur s'arrête automatiquement.

**La fin de course supérieure est enregistrée.**

La programmation est terminée et le moteur retourne en mode normal.



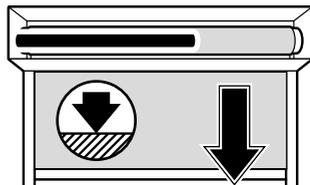
### Variante B : fin de course inférieure avec butée/fin de course supérieure libre

Pour accéder au mode de programmation des fins de courses, appuyer sur la touche PROG ou sur les touches HAUT et BAS simultanément jusqu'à ce que le moteur confirme (1 x clic-clac). Ce mode est confirmé par une saccade du moteur (marche-arrêt-marche) lors de chaque ordre de marche.

#### Fin de course inférieure

Appuyer sur la touche montée/descente jusqu'à ce que le screen atteigne la butée inférieure et que le moteur s'arrête automatiquement.

**La fin de course inférieure est enregistrée.**



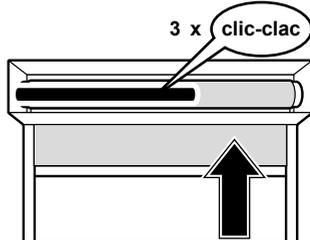
#### Fin de course supérieure

Appuyer sur la touche montée/descente jusqu'à ce que le screen atteigne la fin de course supérieure sélectionnée. Des corrections sont possibles en utilisant les touches montée/ descente.

Appuyer sur la touche programmation ou simultanément sur les touches montée/descente jusqu'à ce que le moteur confirme par un signal audible (3 x clic-clac).

**La fin de course supérieure est enregistrée.**

La programmation est terminée et le moteur retourne en mode normal.



### Variante C : fin de course inférieure libre/fin de course supérieure avec butée

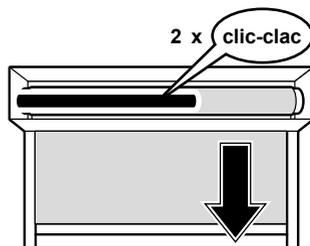
Pour accéder au mode de programmation des fins de courses, appuyer sur la touche PROG ou sur les touches HAUT et BAS simultanément jusqu'à ce que le moteur confirme (1 x clic-clac). Ce mode est confirmé par une saccade du moteur (marche-arrêt-marche) lors de chaque ordre de marche.

#### Fin de course inférieure

Appuyer sur la touche montée/descente jusqu'à ce que le screen atteigne la fin de course inférieure sélectionnée. Des corrections sont possibles en utilisant les touches montée/ descente.

Appuyer simultanément sur les touches montée/descente jusqu'à ce que le moteur confirme par un signal audible (2 x clic-clac).

**La fin de course inférieure est enregistrée.**

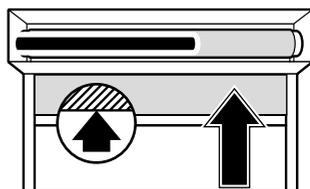


#### Fin de course supérieure

Appuyer sur la touche montée/descente jusqu'à ce que le screen atteigne la butée supérieure et que le moteur s'arrête automatiquement.

**La fin de course supérieure est enregistrée.**

La programmation est terminée et le moteur retourne en mode normal.



### Variante D : fins de course inférieure et supérieure libres

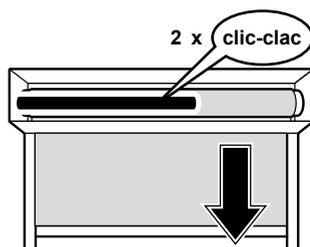
Pour accéder au mode de programmation des fins de courses, appuyer sur la touche PROG ou sur les touches HAUT et BAS simultanément jusqu'à ce que le moteur confirme (1 x clic-clac). Ce mode est confirmé par une saccade du moteur (marche-arrêt-marche) lors de chaque ordre de marche.

#### Fin de course inférieure

Appuyer sur la touche montée/descente jusqu'à ce que le screen atteigne la fin de course inférieure sélectionnée. Des corrections sont possibles en utilisant les touches montée/ descente.

Appuyer sur la touche programmation ou simultanément sur les touches montée/descente jusqu'à ce que le moteur confirme par un signal audible (2 x clic-clac).

**La fin de course inférieure est enregistrée.**



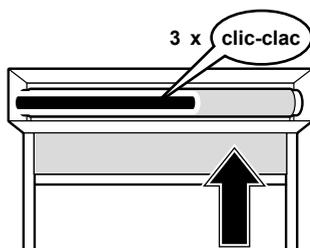
#### Fin de course supérieure

Appuyer sur la touche montée/descente jusqu'à ce que le screen atteigne la fin de course supérieure sélectionnée. Des corrections sont possibles en utilisant les touches montée/ descente.

Appuyer sur la touche programmation ou simultanément sur les touches montée/descente jusqu'à ce que le moteur confirme par un signal audible (3 x clic-clac).

**La fin de course supérieure est enregistrée.**

La programmation est terminée et le moteur retourne en mode normal.



FR

## Réactions du moteur

Easy-ZIP 1.x: variante A	
1 x clic-clac	• Mode de programmation des fins de courses activé

Easy-ZIP 1.x: variante B	
1 x clic-clac	• Mode de programmation des fins de courses activé
3 x clic-clac	• Confirmation de la sauvegarde de la fin de course supérieure

Easy-ZIP 1.x: variante C	
1 x clic-clac	• Mode de programmation des fins de courses activé
2 x clic-clac	• Confirmation de la sauvegarde de la fin de course inférieure

Easy-ZIP 1.x: variante D	
1 x clic-clac	• Mode de programmation des fins de courses activé
2 x clic-clac	• Confirmation de la sauvegarde de la fin de course inférieure
3 x clic-clac	• Confirmation de la sauvegarde de la fin de course supérieure

## 11. Réglage des fins de course avec le Easy-ZIP 2.x (mode Qi)



La distance entre les fins de course inférieures et supérieures doit être environ de 25 cm ce qui correspond à au moins une rotation du tube.

### Programmation des fins de course

1. Connecter le câble de connexion du moteur à l'interrupteur de commande.
2. Pour accéder au mode de programmation des fins de courses, appuyer sur la touche PROG ou sur les touches HAUT et BAS simultanément jusqu'à ce que le moteur confirme (1 x clic-clac). Ce mode est confirmé par une saccade du moteur (marche-arrêt-marche) lors de chaque ordre de marche.
3. Piloter le screen jusqu'à la position de fin de course inférieure souhaitée. Il est possible ici d'effectuer un réajustement.
4. Piloter le screen sans interruption sur la position supérieure souhaitée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement (détection de couple). Ensuite la programmation est achevée et le moteur retourne en mode normal.

### Réactions du moteur

Easy-ZIP 2.x	
1 x clic-clac	• Mode de programmation des fins de courses activé

## 12. Réglage des fins de course avec le Easy-ZIP 3.x (mode automatique)



La distance entre les fins de course inférieures et supérieures doit être environ de 25 cm ce qui correspond à au moins une rotation du tube.

### Programmation des fins de course

1. Pour accéder au mode de programmation des fins de courses, appuyer sur la touche PROG ou sur les touches HAUT et BAS simultanément jusqu'à ce que le moteur confirme (1 x clic-clac). Ce mode est confirmé par une saccade du moteur (marche-arrêt-marche) lors de chaque ordre de marche.
2. Avec la touche montée/descente appuyée, piloter le screen sur la position inférieure souhaitée jusqu'à ce que le moteur atteigne la butée et s'arrête.
3. Continuer à appuyer sur les touches.
4. Le screen se dirige automatiquement sur la position supérieure, le moteur s'arrête dès que la position supérieure est atteinte par le screen. Ensuite la programmation est achevée et le moteur retourne en mode normal.

### Réactions du moteur

Easy-ZIP 3.x	
1 x clic-clac	• Mode de programmation des fins de courses activé

FR

### 13. Détection d'obstacle

Le couple de rotation nécessaire est mémorisé si, après programmation préalable, un premier déroulement complet et ininterrompu du store, d'une position de fin de course vers l'autre, a été effectué.

Lors de chaque déroulement complet et ininterrompu du store d'une position de fin de course vers l'autre qui suit, le couple de rotation nécessaire est automatiquement recalculé. Les altérations lentes de l'installation, dues à l'âge, à l'encrassement, au froid ou à la chaleur sont ainsi automatiquement prises en compte.

Dès que le moteur détecte un obstacle dans la direction montée ou descente, il s'arrête automatiquement et fait un petit mouvement de recul. Le moteur essaie ensuite jusqu'à six fois, selon la configuration donnée, d'atteindre la position finale. Puis il s'arrête.

Le sens de la marche dans lequel l'obstacle a été détecté reste bloqué.

Le blocage est levé si le moteur a été activé en sens inverse pour une courte durée.

La présence d'un obstacle nécessite donc un déverrouillage avant que le sens de la marche concerné puisse être à nouveau activé.



**La détection d'obstacle étant particulièrement sensible, il est essentiel de calculer avec soin le couple du moteur selon la taille de l'installation.**

**Note: les valeurs données dans le tableau ci-dessous ne sont fournies qu'à titre indicatif.**

Si la taille du moteur indiquée est bien adaptée à la dimension respective de l'installation doit être vérifié avec les valeurs non encore définies comme le poids de la protection solaire (poids total), la friction etc. sur chaque type et taille d'installation, car on peut éventuellement constater des écarts significatifs.

**Poids total [kg]**

Diamètre d'enroulement [mm]	Poids total [kg]																				
	3	4	5	7,5	10	12,5	15	17,5	20	22,5	25	27,5	30	32,5	35	37,5	40	42,5	45	47,5	50
50	0,9	1,2	1,5	2,2	2,9	3,7	4,4	5,2	5,9	6,6	7,4	8,1	8,8	9,6	10,3	11,0	11,8	12,5	13,2	14,0	14,7
55	1,0	1,3	1,6	2,4	3,2	4,0	4,9	5,7	6,5	7,3	8,1	8,9	9,7	10,5	11,3	12,1	12,9	13,8	14,6	15,4	16,2
60	1,1	1,4	1,8	2,6	3,5	4,4	5,3	6,2	7,1	7,9	8,8	9,7	10,6	11,5	12,4	13,2	14,1	15,0	15,9	16,8	17,7
65	1,1	1,5	1,9	2,9	3,8	4,8	5,7	6,7	7,7	8,6	9,6	10,5	11,5	12,4	13,4	14,3	15,3	16,3	17,2	18,2	19,1
70	1,2	1,6	2,1	3,1	4,1	5,2	6,2	7,2	8,2	9,3	10,3	11,3	12,4	13,4	14,4	15,5	16,5	17,5	18,5	19,6	20,6
75	1,3	1,8	2,2	3,3	4,4	5,5	6,6	7,7	8,8	9,9	11,0	12,1	13,2	14,3	15,5	16,6	17,7	18,8	19,9	21,0	22,1
80	1,4	1,9	2,4	3,5	4,7	5,9	7,1	8,2	9,4	10,6	11,8	12,9	14,1	15,3	16,5	17,7	18,8	20,0	21,2	22,4	23,5
85	1,5	2,0	2,5	3,8	5,0	6,3	7,5	8,8	10,0	11,3	12,5	13,8	15,0	16,3	17,5	18,8	20,0	21,3	22,5	23,8	25,0
90	1,6	2,1	2,6	4,0	5,3	6,6	7,9	9,3	10,6	11,9	13,2	14,6	15,9	17,2	18,5	19,9	21,2	22,5	23,8	25,2	26,5
95	1,7	2,2	2,8	4,2	5,6	7,0	8,4	9,8	11,2	12,6	14,0	15,4	16,8	18,2	19,6	21,0	22,4	23,8	25,2	26,6	28,0
100	1,8	2,4	2,9	4,4	5,9	7,4	8,8	10,3	11,8	13,2	14,7	16,2	17,7	19,1	20,6	22,1	23,5	25,0	26,5	28,0	29,4
105	1,9	2,5	3,1	4,6	6,2	7,7	9,3	10,8	12,4	13,9	15,5	17,0	18,5	20,1	21,6	23,2	24,7	26,3	27,8	29,4	30,9
110	1,9	2,6	3,2	4,9	6,5	8,1	9,7	11,3	12,9	14,6	16,2	17,8	19,4	21,0	22,7	24,3	25,9	27,5	29,1	30,8	32,4
115	2,0	2,7	3,4	5,1	6,8	8,5	10,2	11,8	13,5	15,2	16,9	18,6	20,3	22,0	23,7	25,4	27,1	28,8	30,5	32,2	33,8
120	2,1	2,8	3,5	5,3	7,1	8,8	10,6	12,4	14,1	15,9	17,7	19,4	21,2	23,0	24,7	26,5	28,3	30,0	31,8	33,6	35,3
	3 Nm		6 Nm		9 Nm		12 Nm												SOLIDline .. /55		
	6 Nm				10 Nm				20 Nm						30 Nm				SOLIDline		

**Note: pas de moteurs adéquats dans les champs grisés.**

Il ne s'agit ici que d'estimations, il est donc impératif de vérifier le bon fonctionnement du moteur dans l'installation.



**Si un capteur vent est utilisé, le bon fonctionnement de la commande « rétraction » en cas de vent est à vérifier par le fabricant de la protection solaire avant la mise en service.**

## 14. Désactiver la détection d'obstacle dans la direction BAS

Sur le Easy-ZIP, la détection d'obstacle est désactivée avec la séquence suivante:



Ensuite, piloter la protection solaire vers le BAS pour valider la modification. Le moteur confirme par une saccade.

## 15. Réactiver la détection d'obstacle

La détection d'obstacle est à nouveau active dès que le moteur est passé en mode de programmation des positions finales.

## 16. Correction des fins de course

Si la toile du store a subi un **allongement ou rétrécissement**, par exemple suite à des variations de température, ces phénomènes sont automatiquement compensés lors de la fermeture du store.

En cas de modification du **comportement lors de l'enroulement**, due à des variations de température, les positions de fin de course sont immédiatement corrigées par le système de commande.

Après la première course de référence, le moteur calcule automatiquement le couple nécessaire pour la fermeture du store qu'il effectue en appliquant la plus faible force possible afin d'épargner la toile.

## 17. Guide de dépannage

Problème	Solution
<b>Le moteur tubulaire ne fonctionne pas.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>Le moteur n'est pas emboîté. Vérifiez le branchement emboîté.</li><li>Vérifier que la ligne de raccordement n'est pas endommagée.</li><li>Vérifiez la tension et faites appel à un électricien qualifié.</li></ul>
<b>Le moteur fait monter le système de protection solaire au lieu de le faire descendre.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>Les circuits de commande sont invertis. Inversez la position de circuits noir/brun.</li></ul>
<b>Le moteur fonctionne uniquement dans un sens.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>Le moteur a rejoint un point de fin de course. Faites-le marcher dans le sens opposé. Réajuster les fins de course si nécessaire.</li></ul>
<b>Après de nombreuses descentes/montées le moteur s'arrête et ne réagit plus.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>Le moteur a trop chauffé et s'est arrêté. Essayez à nouveau après l'avoir fait refroidir pour environ 15 minutes.</li></ul>

FR

## 18. Maintenance

Le moteur ne nécessite aucun entretien.

# 19. 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., 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 IEC 5514-1:2021  
EN IEC 5514-2:2021  
EN IEC 61000-3-2:2019+ EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021  
EN 61000-3-3:2013+EN 61000-3-3:2013/A1:2019+EN 61000-3-3:2013/A2:2022  
  
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11)  
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1(2019-03)  
ETSI EN 300 220-2 V3.2.1 (2018-06)

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 18.07.2023

  
Roland Kraus (Direction générale)

100W1552.fr\_0723

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 HRB 300591 | USt-IdNr. DE145002146  
Komplementär: Geiger Verwaltungs-GmbH | Sitz Bietigheim-Bissingen | Amtsgericht Stuttgart HRB 300481  
Geschäftsführer: Roland Kraus | WEEE-Reg.-Nr. DE47902323

Les déclarations de conformité actuelles sont disponibles sur notre site [www.geiger.de](http://www.geiger.de)

## 20. Caractéristiques techniques des moteurs SOLIDline avec 16 tours par minute

Caractéristiques techniques des tubes motorisés SOLIDline-SOC (GU45..)				
	GU4506	GU4510	GU4520	GU4530
<b>Tension</b>	230 V~/50 Hz			
<b>Courant</b>	0,36 A	0,47 A	0,63 A	0,8 A
<b>Cos Phi (cos<math>\varphi</math>)</b>	>0,95			
<b>Courant d'appel (facteur)</b>	x 1,2			
<b>Puissance</b>	83 W	105 W	140 W	180 W
<b>Couple</b>	6 Nm	10 Nm	20 Nm	30 Nm
<b>Nombre de tours</b>	<b>16 rpm</b>	<b>16 rpm</b>	<b>16 rpm</b>	<b>16 rpm</b>
<b>Type de protection</b>	IP 44			
<b>Longueur<sup>1)</sup></b>	509,5 mm	519,5 mm	549,5 mm	569,5 mm
<b>Mode d'exploitation</b>	S2 4 min	S2 4 min	S2 5 min	S2 4 min
<b>Niveau sonore moyen<sup>2)</sup></b>	39 dB(A)	39 dB(A)	41 dB(A)	41 dB(A)
<b>Diamètre</b>	45 mm			
<b>Poids</b>	env. 1,85 kg	env. 1,90 kg	env. 2,20 kg	env. 2,40 kg
<b>Humidité ambiante</b>	sec, sans condensation			
<b>Température de stockage</b>	T = -15°C .. +70°C			

<sup>1)</sup> SOLIDline-COM + 0,5 mm

<sup>2)</sup> Les données sur le niveau sonore moyen ne sont fournies qu'à titre indicatif. Les valeurs sont déterminées par GEIGER à une distance de 1 m avec un moteur suspendu, tournant à vide, pour obtenir une valeur moyenne sur plus de 10 secondes. Ce test n'est basé sur aucune norme d'essai spécifique.

Sous réserves de modifications techniques. Vous trouverez sur le site [www.geiger.de](http://www.geiger.de) toutes informations utiles sur la plage de température ambiante des moteurs GEIGER.

## 21. Caractéristiques techniques des moteurs SOLIDline avec 55 tours par minute

Caractéristiques techniques des tubes motorisés SOLIDline-SOC (GU45..)				
	GU4503/55	GU4506/55	GU4509/55	GU4512/55
<b>Tension</b>	230 V~/50 Hz	230 V~/50 Hz	230 V~/50 Hz	230 V~/50 Hz
<b>Courant</b>	0,47 A	0,63 A	0,8 A	1,0 A
<b>Cos Phi (cos<math>\varphi</math>)</b>	>0,95	>0,95	>0,95	>0,95
<b>Courant d'appel (facteur)</b>	x 1,2	x 1,2	x 1,2	x 1,2
<b>Puissance</b>	105 W	140 W	180 W	220 W
<b>Couple</b>	3 Nm	6 Nm	9 Nm	12 Nm
<b>Nombre de tours</b>	<b>55 rpm</b>	<b>55 rpm</b>	<b>55 rpm</b>	<b>55 rpm</b>
<b>Type de protection</b>	IP 44	IP 44	IP 44	IP 44
<b>Longueur<sup>1)</sup></b>	518,5 mm	548,5 mm	568,5 mm	588,5 mm
<b>Mode d'exploitation</b>	S2 4 min	S2 5 min	S2 4 min	S2 4 min
<b>Diamètre</b>	45 mm	45 mm	45 mm	45 mm
<b>Poids</b>	env. 1,9 kg	env. 2,2 kg	env. 2,4 kg	env. 2,7 kg
<b>Humidité ambiante</b>	sec, sans condensation			
<b>Température de stockage</b>	T = -15°C .. +70°C			

<sup>1)</sup> SOLIDline-COM + 0,5 mm

Sous réserves de modifications techniques. Vous trouverez sur le site [www.geiger.de](http://www.geiger.de) toutes informations utiles sur la plage de température ambiante des moteurs GEIGER.

FR

## 22. 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.

FR

**Pour toutes questions techniques veuillez nous contacter au :  
+49 (0) 7142 938 333.**

**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

