GEIGER
ANTRIEBSTECHNIK

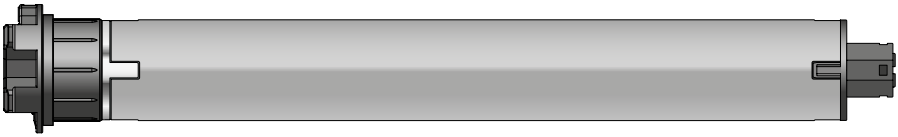
Moteur tubulaire :

GEIGER SOLIDline

Commande du moteur :

SOLIDline EasyWireless-ZIP 2.x et 3.x (GU45...-F03)

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. Mise en service 6
9. Programmation/Suppression de la télécommande 7
10. Commandes EasyWireless-ZIP 8
11. Mode de programmation des fins de course 8
12. Réglage des fins de course avec le EasyWireless-ZIP 2.x (mode Qi) 9
13. Réglage des fins de course avec le EasyWireless-ZIP 3.x (mode automatique) 9
14. Programmation de la position intermédiaire 10
15. Commande groupée 10
16. Déconnexion de la fonction «courte distance» 11
17. Télécommande 12
18. Atteindre les positions de fin de course 12
19. Détection d'obstacle 13
20. Désactiver la détection d'obstacle dans la direction BAS 13
21. Réactiver la détection d'obstacle 13
22. Correction des fins de course 14
23. Guide de dépannage 14
24. Maintenance 14
25. Déclaration de conformité 15
26. Caractéristiques techniques 16
27. 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.

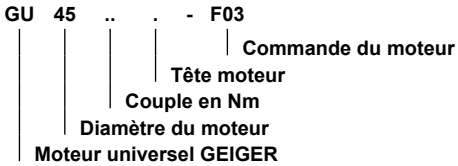
2. Garantie

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...-F03)** 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 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 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.**

6. Instructions de montage

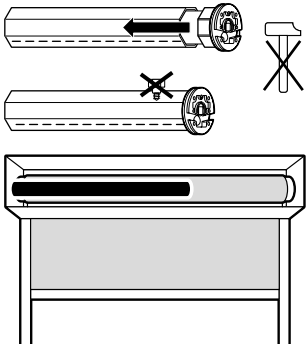
Avant le montage, il faut vérifier la consistance de la maçonnerie et du sous-sol.

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 :

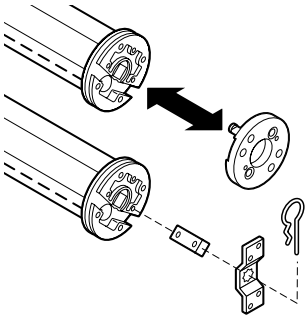
Introduire le moteur dans le tube d'enroulement avec un adaptateur/embout adéquat jusqu'à la butée de l'adaptateur.

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

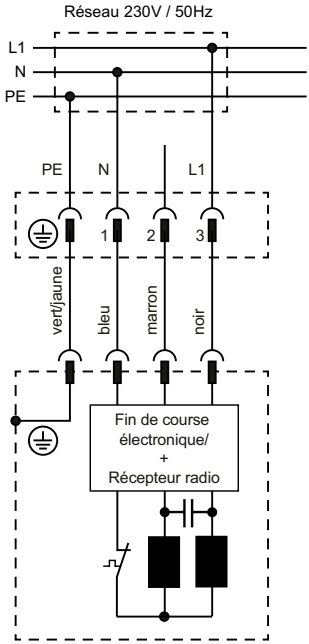


Le moteur GEIGER SOLIDline est conçu pour des tubes à partir de 50 mm de diamètre.

FR

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.

8. Mise en service

Définition «courte distance»:

Distance de la télécommande au moteur: 15 cm maximum,

ou

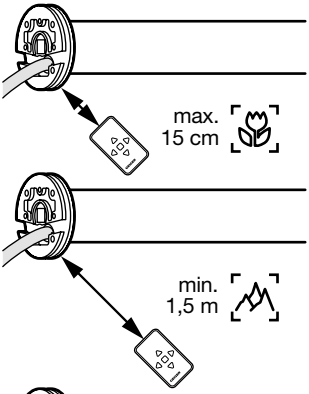
tenir la télécommande directement près du câble de connexion du moteur qui fait fonction d'«antenne» jusqu'à 3 m de distance.

Définition «longue distance» :

Distance de la télécommande au moteur : 1,5 m minimum,

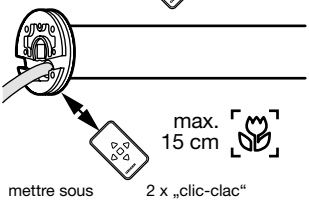
ou

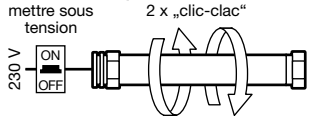
distance de la télécommande au câble de connexion du moteur: 0,5 m minimum.



Programmation de la télécommande

Placer la télécommande en «courte distance» et activer la touche HAUT ou BAS et la maintenir enfoncée.





Brancher le courant. Au bout de deux secondes, le moteur confirme avec deux petites saccades (2 x clic-clac).

Trois télécommandes au max. peuvent être programmées ainsi.

FR

9. Programmation/Suppression de la télécommande

Activer le mode de programmation (uniquement nécessaire pour d'autres télécommandes) :

Brancher le moteur au réseau électrique.

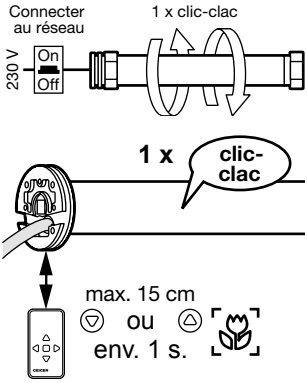
Mettre sous tension. Le moteur effectue une petite saccade (1 x clic-clac).

En «courte distance» appuyer sur la touche HAUT ou BAS pendant environ 3 secondes.

Le moteur confirme avec 1 x clic-clac.

Après chaque interruption de l'alimentation en courant, le mode de programmation **peut être** activé pour une durée de 30 minutes.

Le mode de programmation est nécessaire pour la programmation de la télécommande et pour le réglage des positions finales.



Le mode de programmation doit être activé pour programmer / supprimer la télécommande.

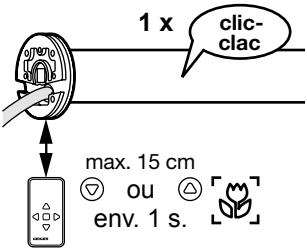
Si aucun réglage n'est effectué durant 60 secondes, le mode de programmation sera désactivé. Le moteur retourne en mode normal (3 x clic-clac).

Programmation de la télécommande

Le mode de programmation doit être activé pour programmer / supprimer la télécommande.

En «courte distance» appuyer sur la touche HAUT ou BAS pendant environ 1 seconde. Le moteur confirme avec 1 x clic-clac.

La télécommande est programmée dans le moteur.

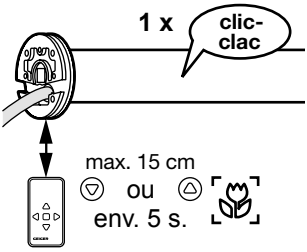


FR

Suppression de la télécommande programmée

Le mode de programmation doit être activé pour programmer / supprimer la télécommande.

En «courte distance» appuyez sur la touche HAUT ou BAS pendant environ 5 secondes. Le moteur réagit immédiatement par 1 x clic-clac. Maintenir la touche enfoncée jusqu'à ce que le moteur confirme la suppression de la télécommande par 1 x clic-clac.



Attention : La suppression individuelle d'une seule télécommande ou d'un seul capteur n'est pas possible. Toutes les télécommandes ou capteurs sont toujours supprimés ensemble.

10. Commandes EasyWireless-ZIP

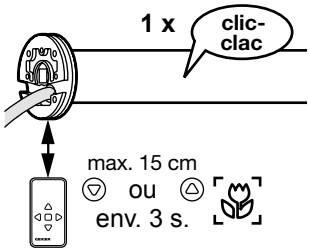
Caractéristiques des commandes EasyWireless ZIP		
	Easy-Wireless-ZIP 2.x	**Easy-Wireless-ZIP 3.x**
Position finale inférieure : positionnement libre ou arrêt sur couple Position finale supérieure : positionnement libre ou arrêt sur couple	-	-
Mode Qi : Piloter le screen sur la position basse et le remonter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

11. Mode de programmation des fins de course

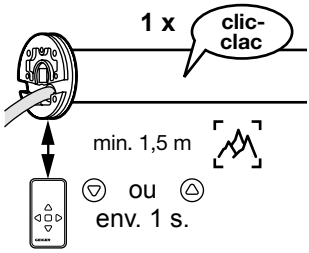
Avant de procéder au réglage des fins de course, vérifier si le moteur est en mode de programmation des fins de course. Ce mode est confirmé par une saccade du moteur (marche-arrêt-marche) lors de chaque ordre de marche. Si ce n'est pas le cas, le mode de programmation et le mode de programmation des fins de course doivent être activés.

Activer le mode de programmation

En «courte distance» appuyer sur la touche HAUT ou BAS pendant environ 3 secondes. Le moteur confirme avec 1 x clic-clac.



En «longue distance» appuyer sur la touche HAUT ou BAS pendant environ 1 seconde. Le moteur confirme avec 1 x clic-clac.



FR

12. Réglage des fins de course avec le EasyWireless-ZIP 2.x (mode Qi)

La distance entre la fin de course supérieure et la fin de course inférieure doit être environ de 25 cm ce qui correspond à au moins une rotation du moteur.

Avant de procéder au réglage des fins de course, vérifier si le moteur est bien en mode de programmation des fins de course. Ce mode est confirmé par une saccade du moteur (marche-arrêt-marche) lors de chaque ordre de marche.

Modification des fins de course

1. Piloter le screen sur la nouvelle position de fin de course inférieure. Il est possible ici d'effectuer un réajustement.
2. Piloter le screen en partant de la nouvelle position inférieure sur la position supérieure sans interruption jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement (détection de couple). Ensuite la programmation est achevée et le moteur retourne en mode normal. Les touches HAUT et BAS sont maintenant assignées au sens de rotation du moteur.

Alternative au mode de programmation des fins de course:

Effectuer les opérations suivantes:

Remarque: une pause d'au moins 5 secondes entre les mouvements de marche doit être respectée.

Réactions du moteur

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

13. Réglage des fins de course avec le EasyWireless-ZIP 3.x (mode automatique)

La distance entre la fin de course supérieure et la fin de course inférieure doit être environ de 25 cm ce qui correspond à au moins une rotation du moteur.

Avant de procéder au réglage des fins de course, vérifier si le moteur est bien en mode de programmation des fins de course. Ce mode est confirmé par une saccade du moteur (marche-arrêt-marche) lors de chaque ordre de marche.

1. Activer la touche HAUT ou BAS pour piloter le screen en vers la fin de course inférieure. Au bout de 3 secondes, le moteur se met en mode automatique et la touche peut être relâchée.
2. Le screen continue sa descente jusqu'à la butée et le moteur s'arrête automatiquement.
3. 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. Les touches HAUT et BAS sont maintenant assignées au sens de rotation du moteur.

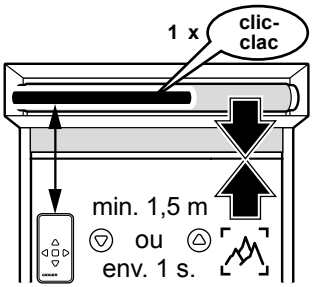
Réactions du moteur

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

14. Programmation de la position intermédiaire

Depuis une position quelconque, piloter le screen jusqu'à la position souhaitée, l'arrêter soit avec la touche de direction opposée soit avec la touche d'arrêt. Garder cette touche enfoncée pendant environ 3 secondes jusqu'à confirmation du moteur (1 x clic-clac). Puis relâcher la touche

La position intermédiaire est alors mémorisée.

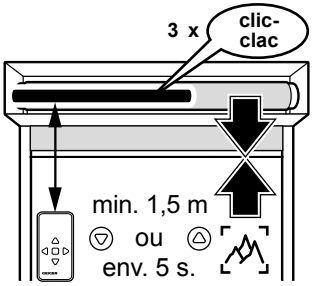


Modification de la position intermédiaire

Procéder selon «programmation d'une position intermédiaire» en sélectionnant une nouvelle position.

Supprimer une position intermédiaire

Arrêter le screen dans sa montée ou sa descente et maintenir la touche enfoncée pendant environ 5 secondes.
Le moteur réagit au bout de 3 secondes avec 1 x clic-clac et confirme ensuite la suppression avec 3 x clic-clac.



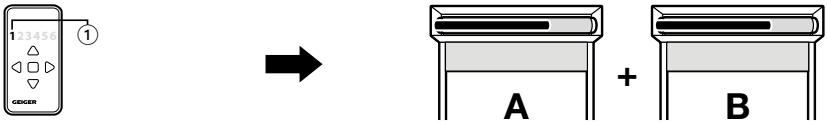
15. Commande groupée

(voir aussi paragraphe «programmation/annulation de la télécommande»)

1. Commande groupée screens A et B avec une télécommande 1 canal.

Screens A + B

1. Appuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de programmation du screen A.
2. Appuyer 1 sec. à courte distance pour programmer la télécommande du screen A.
3. Appuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de programmation du screen B.
4. Appuyer 1 sec. à courte distance pour programmer la télécommande du screen B.



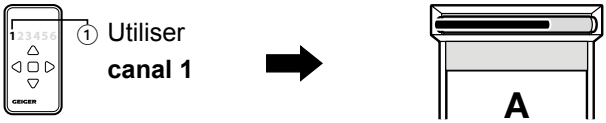
La même opération est possible sur trois screens ou plus.

FR

2. Commande individuelle ou groupée des screens A et B avec une télécommande 6 canaux.

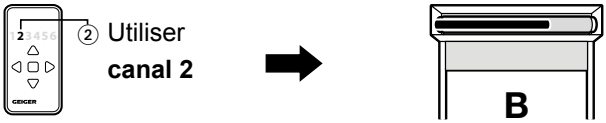
Screen A

1. ppuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de programmation du screen A.
2. Appuyer 1 sec. à courte distance pour programmer la télécommande du screen A.



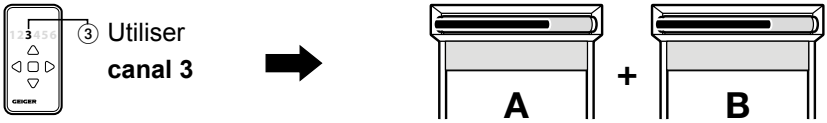
Screen B

1. Appuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de programmation du screen B.
2. Appuyer 1 sec. à courte distance pour programmer la télécommande du screen B.



Screens A + B

1. Appuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de programmation du screen A.
2. Appuyer 1 sec. à courte distance pour programmer la télécommande du screen A.
3. Appuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de programmation du screen B.
4. Appuyer 1 sec. à courte distance pour programmer la télécommande du screen B.



16. Déconnexion de la fonction «courte distance»

Dans le cas où deux moteurs sont montés de telle sorte qu'ils réagissent tous les deux en courte distance, il y a la possibilité de déconnecter la fonction de proximité sur l'un des deux.

Condition préalable : les moteurs doivent être assignés à des paires de touches différentes.

Pour déconnecter cette fonction, piloter le screen sélectionné en position supérieure, appuyer sur la touche HAUT et la maintenir appuyée environ 5 secondes jusqu'à confirmation du moteur (2 x clic-clac).

Pour connecter la fonction de détection de proximité, le moteur doit être coupé du réseau.

FR

17. Télécommande

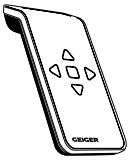
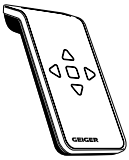
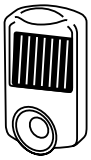
Il est possible de mémoriser jusqu'à trois télécommandes différentes. Par conséquent, le moteur peut appartenir à trois groupes différents et indépendants les uns par rapport aux autres. En plus, deux télécommandes peuvent être mémorisées pour les détecteurs.

Si trois télécommandes ont déjà été mémorisés, la tentative de mémorisation d'une quatrième télécommande entraîne la suppression du troisième code, qui sera remplacé par le nouveau code.

De même, si deux capteurs ont déjà été mémorisés, la tentative de mémorisation d'un troisième capteur entraîne la suppression du deuxième capteur qui sera remplacé par le nouveau capteur.

Exemple :

Récepteur radio dans le moteur

Groupe 1	Groupe 2	Groupe 3	Capteur 1	Capteur 2
				

Programmation à courte / longue distance

Le récepteur radio du moteur est équipé d'un détecteur de proximité, capable de repérer si un émetteur est activé à une certaine distance = longue distance (au moins 1,5 m de distance par rapport au moteur resp. 0,5 m par rapport au câble d'alimentation du moteur), ou s'il se trouve tout près de l'antenne = proximité directe (distance maximale 15 cm resp. directement sur le câble).

⚠ Attention : Si des récepteurs radio ou des câbles d'alimentation de moteur se trouvent tout près l'un à côté de l'autre, la transmission involontaire de codes vers un récepteur qui n'est pas visé est possible.

Recommandation :

Coupez provisoirement du réseau les moteurs qui doivent être commandés par une autre paire de touches ou une autre télécommande.

Les premiers 6 chiffres des télécommandes (portables et murales) de la série LC sont réglages. Les interrupteurs DIP No. 7, 8 et 9 sont sans fonctions.

18. Atteindre les positions de fin de course

FR

Si aucune position intermédiaire n'est programmée :

Il suffit d'appuyer brièvement sur la touche qui correspond à la direction concernée.

Pour arrêter le mouvement du screen, appuyez brièvement sur la touche qui correspond au sens inverse.

Si un détecteur soleil-vent est intégré dans le système, les positions de fin de course sont atteintes dans le mode automatique (soleil-marche).

Si une position intermédiaire est programmée :

Pour atteindre les positions de fin de course, la touche correspondante doit être tenue enfoncée pendant au **moins 1,5 secondes**.

Si la touche est enfoncée **moins de 1,5 secondes, la position intermédiaire** sera atteinte. Pour arrêter le mouvement du screen, appuyez **brièvement** sur la touche qui correspond au sens inverse.

Si un détecteur soleil-vent est intégré dans le système, les positions intermédiaires sont toujours atteintes dans le mode automatique (soleil-marche).

19. 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.

Le tableau ci-dessous vous aide à sélectionner la dimension correcte du moteur.

Poids du rail final [kg]

Diamètre d’enroulement [mm]	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
	6 Nm				**10 Nm**		**20 Nm**						**30 Nm**								

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.

20. Désactiver la détection d‘obstacle dans la direction BAS

Sur le EasyWireless-ZIP, la détection d‘obstacle dans la direction BAS peut être désactivée en déplaçant la protection solaire vers la position finale inférieure, puis en appuyant de nouveau sur la touche BAS de la télécommande pendant 5 secondes. Le moteur confirme par deux saccades.

21. 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.

22. 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.

23. 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 fonctionne vers le bas au lieu de fonctionner vers le haut.	• Les fins de course n'ont pas été installées dans l'ordre correct.
La télécommande ne fonctionne pas.	• Vérifier la batterie. • Le capteur vent a déclenché un temps de blocage. Essayer à nouveau après la durée de repos du vent. • La télécommande a été annulée par erreur. Renouveler la programmation.
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.
Le moteur ne fonctionne plus automatiquement.	• L'automatisme soleil est désactivé. • Le capteur vent a déclenché un temps de blocage. Essayer à nouveau après la durée de repos du vent. • La télécommande a été annulée par erreur. Renouveler la programmation.
Le moteur fait une saccade en démarrant (marche-arrêt-marche).	• Le moteur est en mode de programmation. Le déplacement minimum n'a pas été respecté lors de la programmation.
Le moteur ne réagit pas en courte distance.	• Rapprocher le plus possible l'émetteur manuel de la tête de moteur. • Changer les piles de la télécommande. • La courte distance est désactivée. Pour la réactiver, déconnecter le moteur de l'alimentation électrique pendant 3 secondes environ. • Le temps de programmation (30 min.) est écoulé.

24. Maintenance

Le moteur ne nécessite aucun entretien.

25. 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)

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

10WV1518 fr 07.23

FR

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

26. Caractéristiques techniques

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

1) **SOLIDline-COM** + 0,5 mm

2) 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 toutes informations utiles sur la plage de température ambiante des moteurs GEIGER.

27. 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