Aprimatic

OVER

Automatisme pour portes battantes

MANUEL D'INSTALLATION

PATENT PENDING

OVER

Index

Caractéristiques techniques ..... pag. 5
Préparations avant le montage de l'automatisme ..... pag. 5
Description de l'automatisme ..... pag. 5
Dimensions ..... pag. 6
Hauteurs troux de fixation et passage cables ..... pag. 6
Montage de l'automatisme ..... pag. 7
Réglage du fin de course ..... pag. 11
Branchements batterie ..... pag. 11
Opérations finales ..... pag. 11
Branchement sur l'alimentation ..... pag. 11
Branchements électriques ..... pag. 11
Sélections numero vantaux ..... pag. 12
Sélections simple vantail Multislave ..... pag. 12
Sélections Master - Slave OVER double ..... pag. 12
Sélections mode "Basse Puissance" ..... pag. 12
Sélections mode première entrée ..... pag. 13
Sélections mode Antipanique ..... pag. 13
Sélections fonctionnement serrure électrique ..... pag. 13
Sélection de vers l'ouverture des portes ..... pag. 13
Sélections type bras ..... pag. 14
Carte électronique OVER ..... pag. 14
Branchements ..... pag. 14
Fonctions des voyants à diode (LED) ..... pag. 16
Barrettes de connexion ..... pag. 16
Programmation paramètres de réglage ..... pag. 16
Mise en service - Logiques de fonctionnement ..... pag. 17
Tableau des messages d'erreur ..... pag. 18
Branchement et utilisation OVER double ..... pag. 19
Connexion et utilisation du fonction SAS ..... pag. 19
Modalité de livraison ..... pag. 19

APRIMATIC se réserve le droit de procéder a des modifications des spécifications techniques des produits, y compris sans préavis

Nous Vous remercions d'avoir choisi ce produit. Pour obtenir les meilleures performances possibles de cet appareil, Aprimatic vous recommande de lire et de suivre attentivement les instructions de montage et d'utilisation de ce manuel. Le montage de cet automatisme ne doit être confié qu'à des professionnels compétents auxquels s'adresse ce manuel. Les erreurs de montage peuvent être à l'origine de dégâts matériels ou de lésions personnelles. Les matériaux d'emballage (bois, plastique, carton, etc..) ne doivent être ni jetés dans la nature ni laissés à la portée des enfants car ils représentent une source de danger potentielle. Chaque phase du montage doit être effectuée dans le respect des normes en vigueur et conformément aux Règles de l'Art. Avant de procéder au montage, vérifiez si le produit est intègre et s'il n'a subi aucun dommage causé par le transport ou un stockage inadéquat. Avant de monter le produit, vérifiez si les éléments structurels et architecturaux de l'entrée (surfaces de fixation, poutres, dormants, rails, etc..) sont adéquats et assez robustes pour être automatisés. Analysez avec soin les risques et apportez les modifications requises pour éliminer les zones de convoiement, d'écrasement, de cisaillement et de risque en général. Ne montez jamais cet appareil dans des endroits où se trouvent des gaz, des vapeurs ou des fumées inflammables. Le fabricant de l'automatisme décline toute responsabilité si les Règles de l'art ou des normes spécifiques n'ont pas été respectées pendant de la construction du dormant à motoriser ou si ce dernier cède. Tous les dispositifs de sécurité qui protègent l'entrée automatique (photocellules, capteurs actifs, etc..) doivent être montés conformément aux normes et aux directives en vigueur, à l'analyse des risques effectuée, à la typologie de l'installation, à l'usage, à la circulation, aux forces et aux inerties en jeu. Faites toujours très attention aux zones où peuvent se produire : écrasement, cisaillement, convoiement et tout autre type de danger en plaçant les signalisations opportunes. Reportez sur chaque installation les informations permettant d'identifier la porte motorisée. Vérifiez si l'installation électrique en amont est dimensionnée correctement et si elle dispose de toutes les protections requises (interrupteur différentiel et protection contre les surcourants). Lors des opérations d'entretien ou des réparations, n'utilisez que des pièces détachées originales. Ne modifiez sous aucun prétexte les appareils internes de l'automatisme ni les sécurités prévues dans la centrale de contrôle. Le fabricant décline toute responsabilité en cas de modification des parties internes de l'automatisme ou d'utilisation de dispositifs de sécurité autres que ceux qu'il aura indiqués. Le monteur de l'automatisme doit fournir au responsable de l'entrée automatique le mode d'emploi et toutes les informations nécessaires pour utiliser correctement l'automatisme en mode automatique ou manuel (même en cas de serrure électrique) ou en cas d'urgence.
Faites très attention aux messages de ce manuel qu'accompagne le symbole de danger. Il peut s'agir d'avertissement visant à éviter d'endommager l'appareil ou de signaux spécifiques de danger potentiels pour la sécurité du monteur ou des autres personnes intéressées.
Ce dispositif a été conçu pour l'automation des portes battantes. Tout autre utilisation sera considérée contraire à l'usage prévu par le fabricant qui, en conséquence, ne saurait en aucun cas en être responsable.

Directive machines

Le monteur qui motorise une porte devient, conformément à la directive 98/37/CE le fabricant de la machine porte automatique et doit

- Préparer le Fascicule Technique avec les documents indiqués dans l'annexe V de la Directive Machines et le conserver pendant au moins 10 ans.
- Rédiger la déclaration de conformité CE conformément à l'annexe II-A de la Directive Machines et en remettre un exemplaire à l'utilisateur.
- Appliquer l'estampille CE sur la porte motorisée conformément à l'article 1.7.3. de l'annexe I de la Directive Machines.

Directive de conformité des Machines

(Directive 98/37 CE, Annexe II, partie B)

Fabricant : **APRIMATIC S.p.A.**
Adresse: **APRIMATIC S.p.A.**
Villafontana di Medicina - BO

Déclare que le produit **OVER**

- est construit pour être incorporé dans une machine ou pour être assemblé avec d'autres machines afin de construire une machine considérée par la Directive 98/37 CE comme modifiée ;
- n'est donc pas conforme en tous points aux dispositions de cette Directive car il n'est pas encore assemblé avec d'autres composants.
- est conforme aux conditions des autres Directives CE qui suivent :
- 89/336/CEE Compatibilité électromagnétique et ses modifications successives
- 2006/95/CE Basse Tension
- et en outre qu'il est interdit de mettre en service l'appareil tant que la machine à laquelle il sera incorporé ou dont il deviendra un composant n'aura pas été identifiée et n'aura pas été déclarée conforme aux conditions de la Directive 98/37 CE et à la législation nationale qui l'a mise en application.

Villafontana di Medicina 09/09/2007

Dott.Alessandro Minelli
(Amministratore delegato)

Caractéristiques techniques

Alimentation	230V ac 50 Hz
Puissance nominale	60 W
Couple moteur nominal	35 Nm
Aliment. dispositifs ext.	12Vdc – 2,5W
Batterie d'urgence	12 V 1.3 Ah
Angle max. d'ouverture	100°
Portée max.	80 Kg
Dimension du vantail	700÷1200 mm
Température de service	Intérieur entretoise de 0°C à +50°C
Dispositif anti-écrasement	Limite automatique de la force de traction en présence d'obstacles
Poids	6,7 kg
Service	Intensif

Préparations avant le montage de l'automatisme

L'automatisme est prévu pour fonctionner dans des configurations comprenant divers accessoires et dispositifs périphériques.En fonction de la configuration sélectionnée, préparer les câbles nécessaires au câblage de tous les périphériques nécessaires. La Fig.1 représente un exemple d'installation complète comprenant :

A. Radar d'entrée
B. Capteur actif de sécurité
C. Dispositif de fermeture de sécurité
D. Sélecteur pour la sélection des logiques
E. Poussoir d'ouverture en sortie

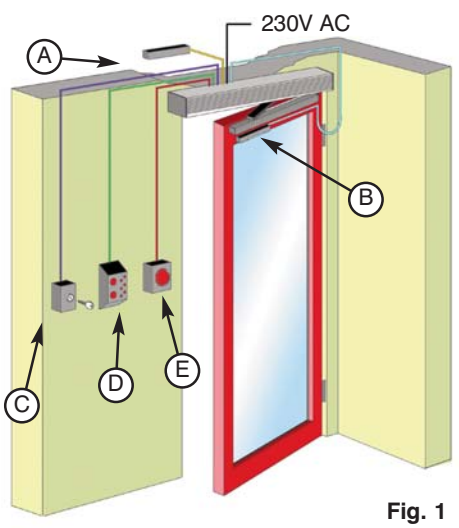


Fig. 1

Description de l'automatisme

L'automation OVER **(Fig.2)**
est essentiellement formé par:

A. Base de fixation en acier
B. Couvercle en matière plastique
C. Groupe moto-réducteur
D. Centrale électronique de contrôle
E. Transformateur
F. Batterie d'urgence (12V 1,3Ah)
G. Groupe encodeur
H. Interrupteur

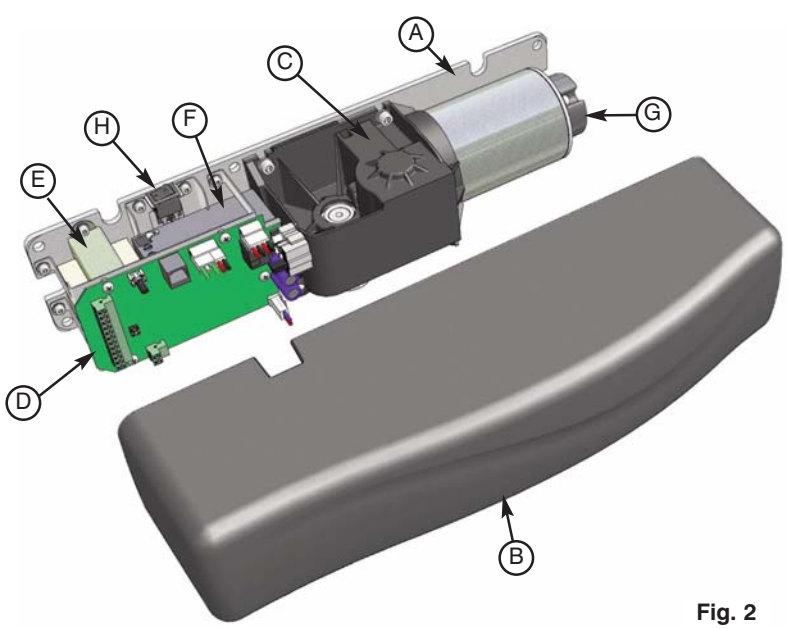


Fig. 2

Dimensions

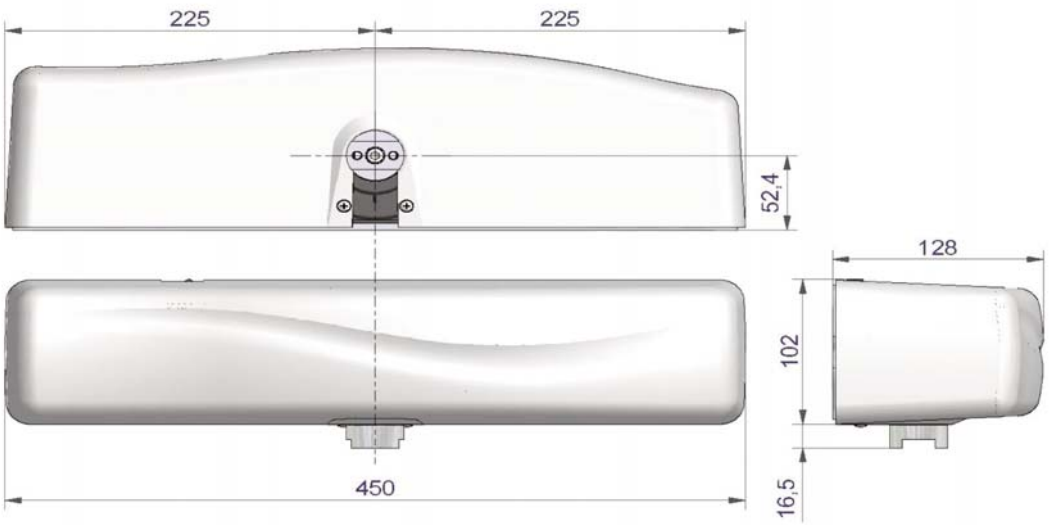


Fig. 3

Hauteurs troux de fixation et passage cables

OVER standard

Fig. 4

⚠ Pour faciliter l'installation utiliser le gabarit de perçage joint au produit.

⚠ Dans le cas d'une double OVER prévoir à la préparation de la connexion (pour les cables)entre les deux automatismes.

Plaque d'adaptation (en option)

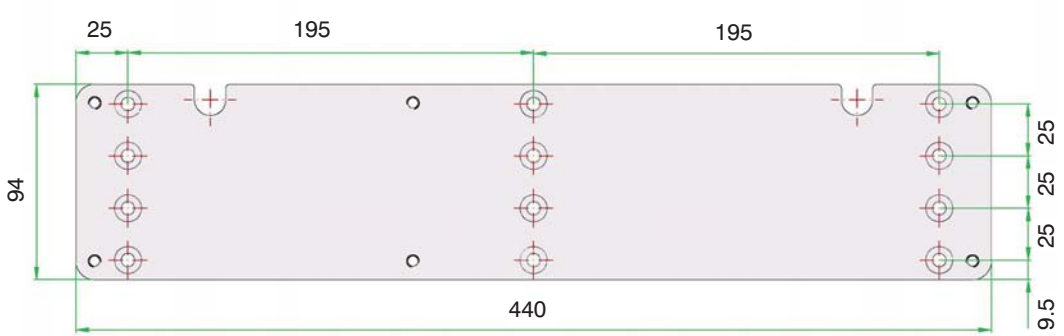


Fig. 5

Automatism assembly

ATTENTION : Avant de procéder à l'installation, retirer les 2 éléments en carton positionnés sous la structure du moteur.

Hauteurs de positionnement (bras rigide à tirer)

Le bras rigide à tirer est utilisé si l'automatisme est installé du côté de l'ouverture de la porte.

ATTENTION : Pour un positionnement correct, toujours prendre comme référence l'axe des charnières du vantail et l'axe d'actionnement du motoréducteur, comme indiqué à la Fig.5.

Schéma de fixation OVER 1 vantail ouverture à gauche Bras rigide à tirer

Pour les vantaux avec ouverture à droite (sens inverse des aiguilles d'une montre), le montage de l'automatisme est parfaitement symétrique à celui avec l'ouverture à gauche.

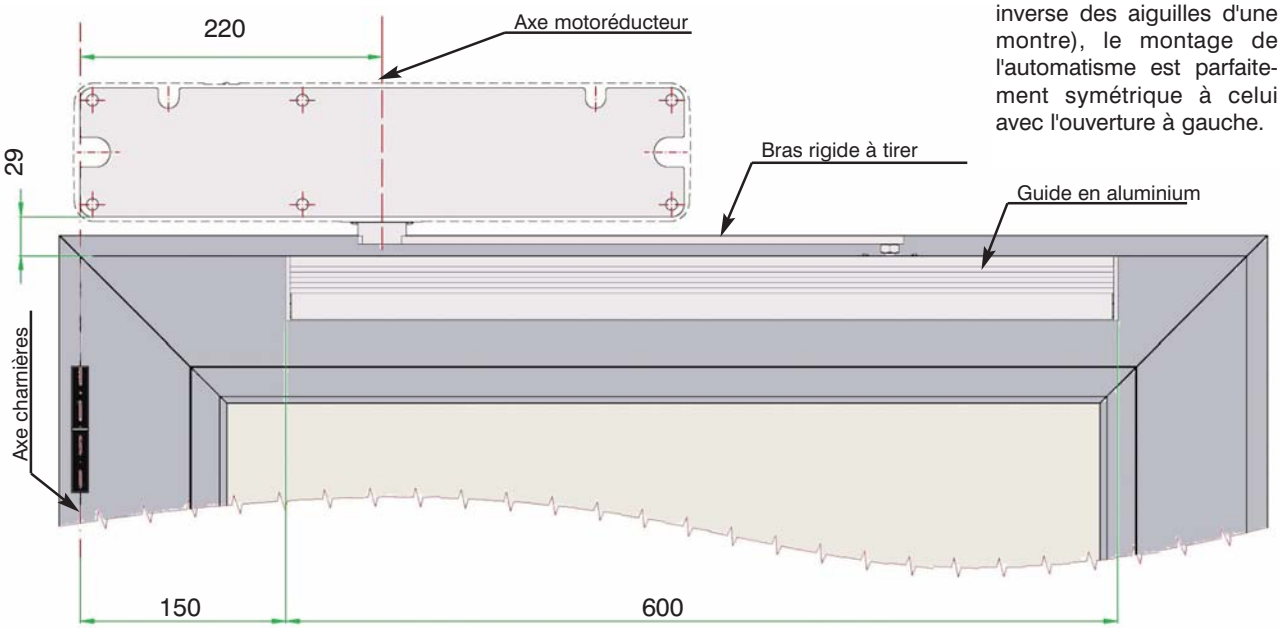


Fig. 5

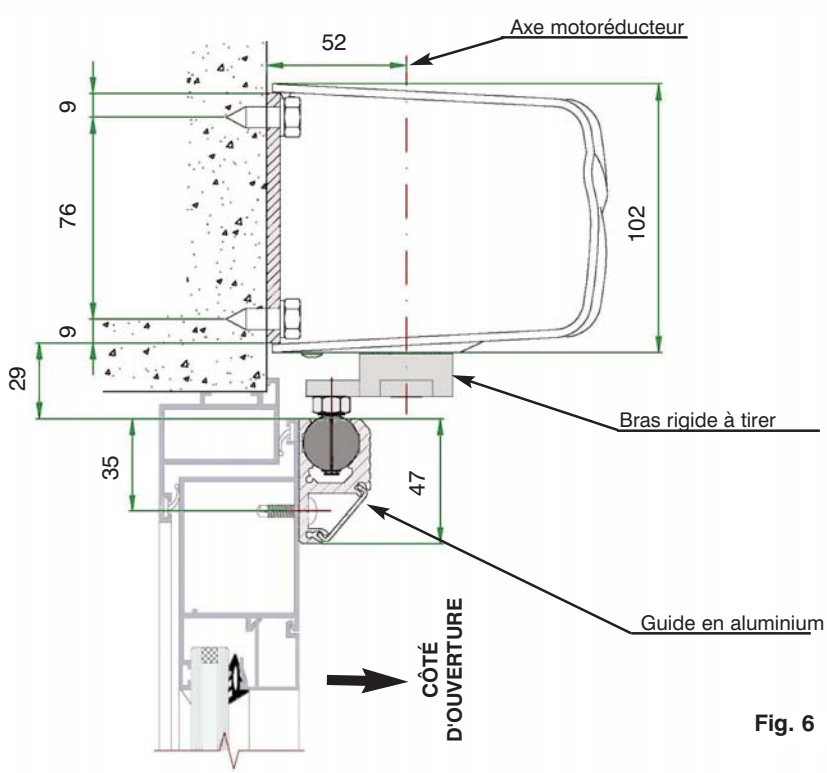


Fig. 6

ATTENTION : Le serrage définitif des vis doit uniquement être effectué après avoir contrôlé que le positionnement vertical de l'automatisme garantit un parallélisme correct entre l'axe des charnières et l'axe du motoréducteur. Pour cela, après avoir installé le bras rigide et le guide correspondant, vérifier que l'axe d'accouplement du bras avec le patin cylindrique ne force pas durant la phase de manœuvre.

Une erreur de positionnement de l'automatisme entraînerait en effet une oscillation de l'axe du bras rigide par rapport au patin cylindrique supérieure à la tolérance autorisée et l'endommagement d'une partie de l'automatisme.

Hauteurs de positionnement (bras articulé à pousser)

Le bras articulé à pousser est utilisé si l'automatisme est installé du côté opposé à celui de l'ouverture de la porte.

ATTENTION : Pour un positionnement correct, toujours prendre comme référence l'axe des charnières du vantail et l'axe d'actionnement du motoréducteur, comme indiqué à la Fig.7.

Schéma de fixation OVER 1 vantail ouverture à gauche Bras articulé à pousser

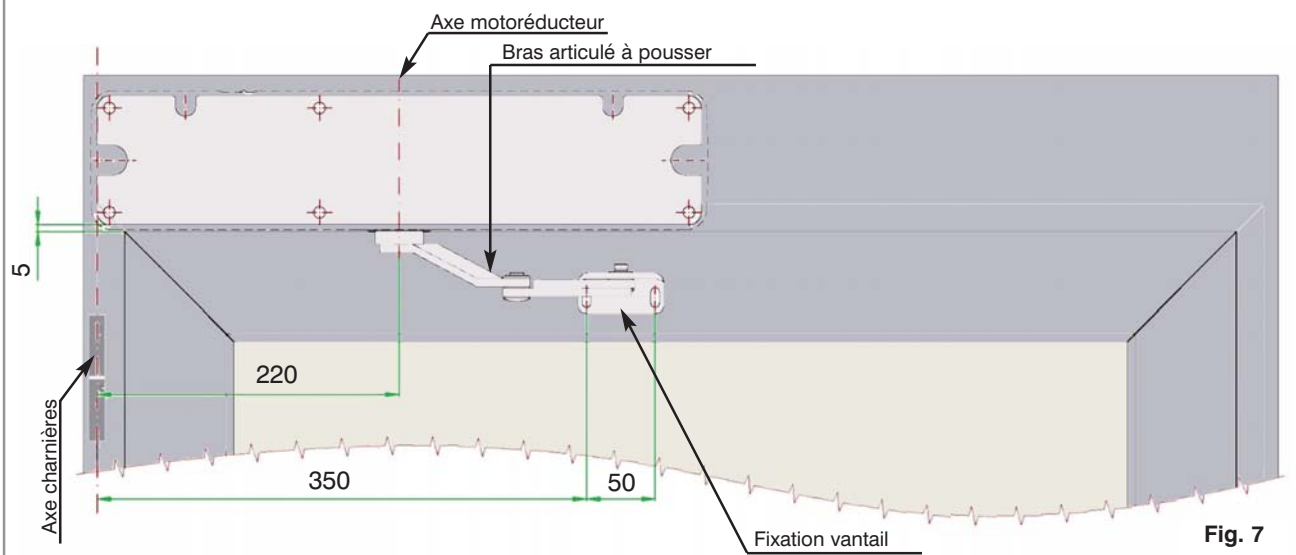


Fig. 7

Pour les vantaux avec ouverture à droite (sens inverse des aiguilles d'une montre), le montage de l'automatisme est parfaitement symétrique à celui avec l'ouverture à gauche.

ATTENTION : Le serrage définitif des vis doit uniquement être effectué après avoir contrôlé que la position de l'automatisme et du bras articulé garantit la rotation aisée de ce dernier sous le bâti de la porte (Fig.8).

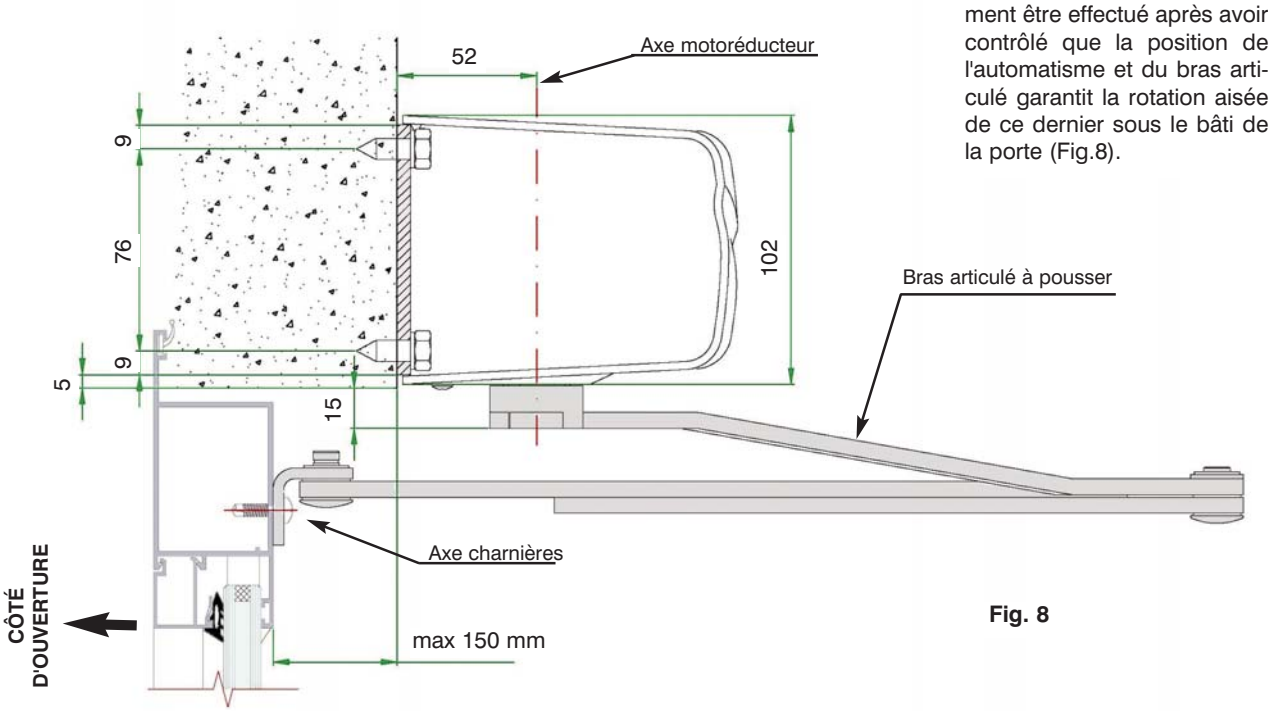
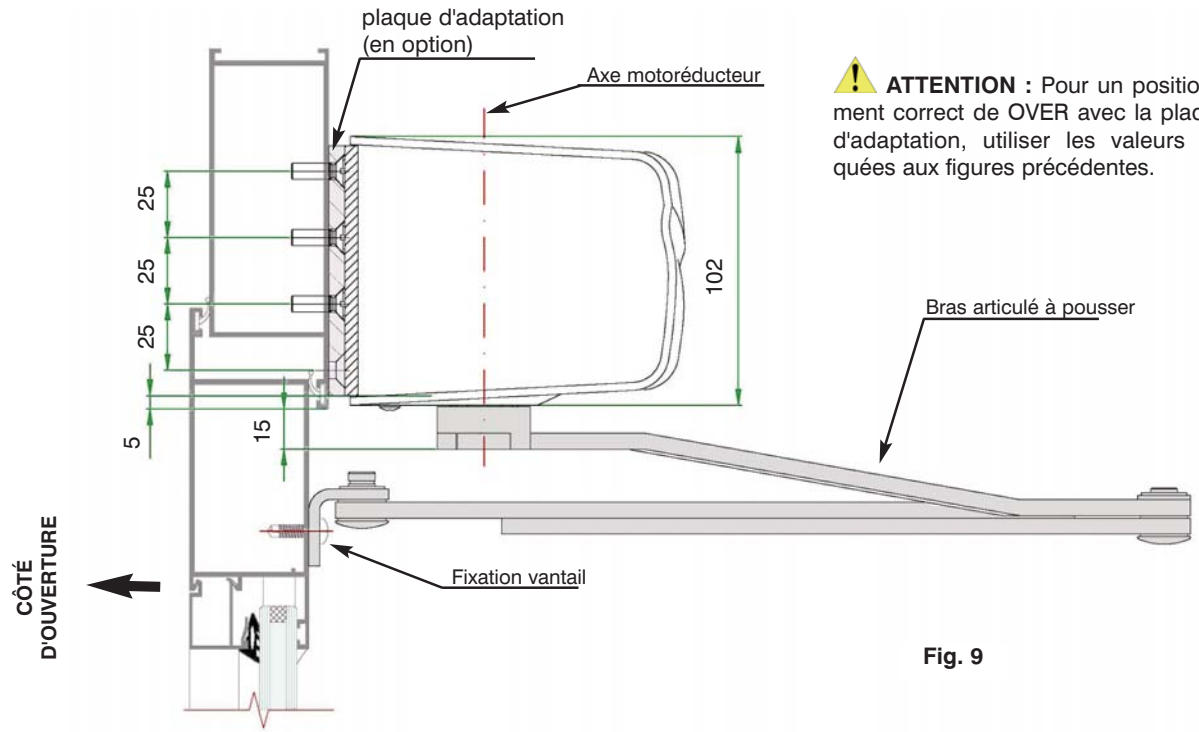


Fig. 8

Utilisation plaque d'adaptation (en option)

Si un ou plusieurs points de fixation de la plaque de OVER sont inutilisables pour une fixation correcte de l'automatisme à la partie fixe, utiliser la plaque d'adaptation en option.



ATTENTION : Pour un positionnement correct de OVER avec la plaque d'adaptation, utiliser les valeurs indiquées aux figures précédentes.

Fig. 9

Installation du guide et du bras rigide à tirer.

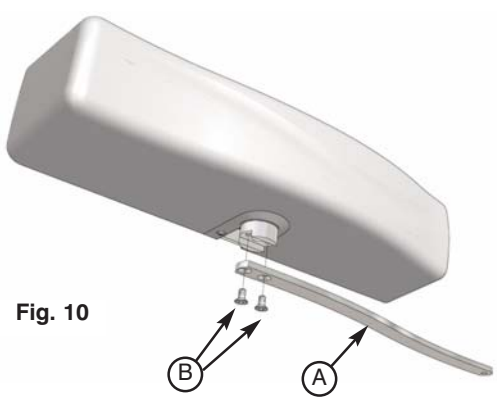


Fig. 10

Introduire l'étrier du bras dans le logement prévu sur le motoréducteur (Fig.10 part. A)et le fixer au moyen des deux vis évasées fournies (Fig.10 part.B)

Accéder au logement de fixation du guide (Fig.11 part.A) en retirant le couvercle (Fig.11 Part.B). Pratiquer 4 orifices min. à hauteur de l'empreinte en "V" du profil guide. Utiliser les orifices pratiqués pour fixer le guide au bâti au moyen des vis (Fig.11 part.C). Introduire le patin cylindrique (Fig.11 par.D) avec son arbre à l'intérieur du guide et répartir une couche uniforme de graisse sur la zone de déplacement,

Après avoir terminé l'installation du bras rigide (Fig.11 part.E), visser l'arbre fileté dans le patin cylindrique et l'orifice prévu à l'extrémité du bras rigide. Fermer le guide au moyen des couvercles (Fig.11 part.F) et des vis fournies (Fig.11 part.G).

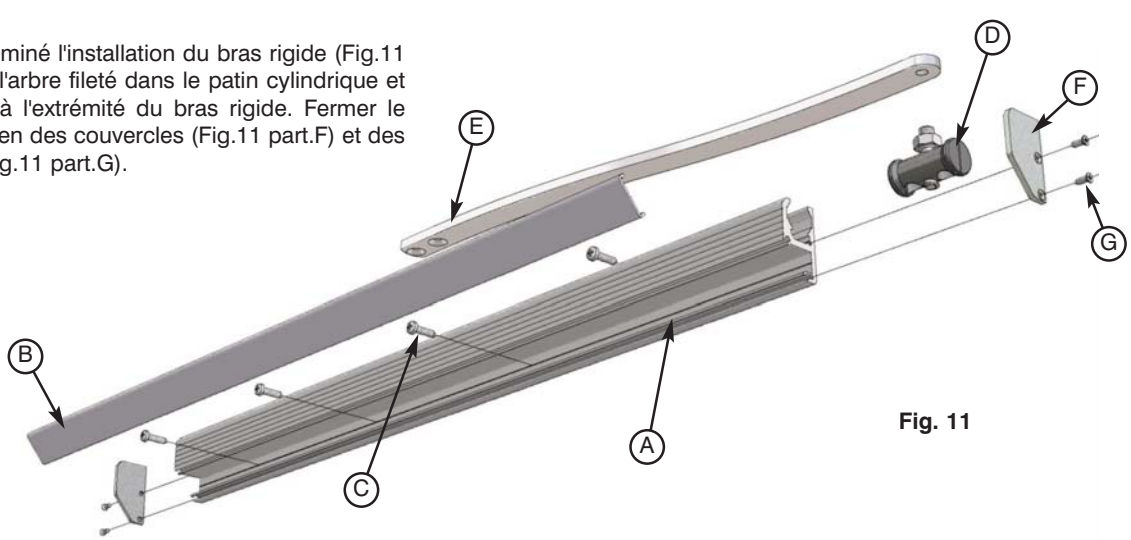


Fig. 11

Montage du bras articulé à pousser

ATTENTION : Le bras articulé N'EST PAS symétrique. En fonction du sens d'ouverture (GAUCHE ou DROIT), positionner les étriers du bras et les douilles comme indiqué aux figures suivantes.

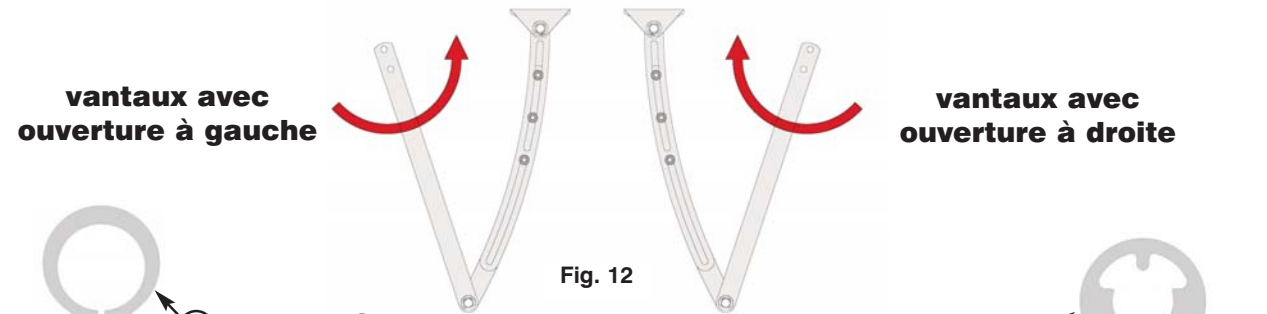


Fig. 12

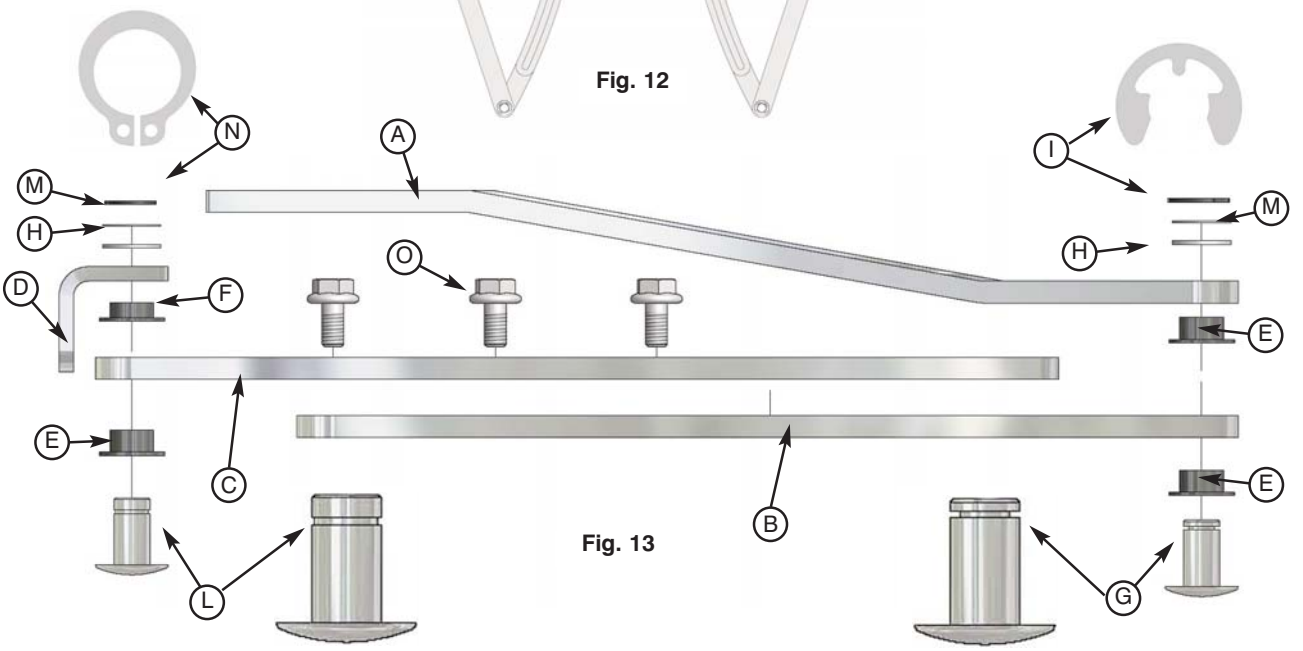


Fig. 13

Introduire dans les étriers du bras articulé (Fig.13 Part.A, B et C) les 3 douilles en plastique prévues (E) et, dans l'étrier de fixation vantail (D), la douille en plastique (F).

Insérer la broche avec la profonde carrière (G) dans les étriers (A) et (B) précédemment assemblés, intercaler un arasement épaisseur 1 mm (H) et un arasement épaisseur 0,5 mm (M) et bloquer avec une vis Seeger (I)

Insérer la broche à la carrière inférieure (L) dans les étriers (C) et (D) précédemment assemblés, intercaler un arasement épaisseur 1 mm (H) et un arasement épaisseur 0,5 mm (M) et bloquer avec une vis Seeger (N).

Bloquer les éléments préassemblés au moyen des trois vis fournies (O)

ATTENTION : Contrôler soigneusement que les Seeger sont correctement positionnés dans les encoches.

Introduire l'étrier du bras (Fig. 13 par. A) dans le logement prévu sur le motoréducteur et le fixer au moyen des deux vis évasées fournies

Contrôler attentivement que la partie supérieure du bras articulé tourne librement sous le bâti du vantail (Fig. 7 , 8 en 9)

Percer le bâti aux hauteurs indiquées à la Fig.7 et fixer à ce dernier le raccord vantail du bras articulé au moyen de vis adéquates. Fermer le vantail, desserrer les vis de fixation des fentes de réglage puis, en allongeant la partie extensible du bras, reproduire exactement la géométrie représentée à la fig.12.

Terminer le réglage en serrant fortement les vis de fixation de la partie extensible du bras pour utiliser les orifices prévus à la plus grande distance les uns des autres.

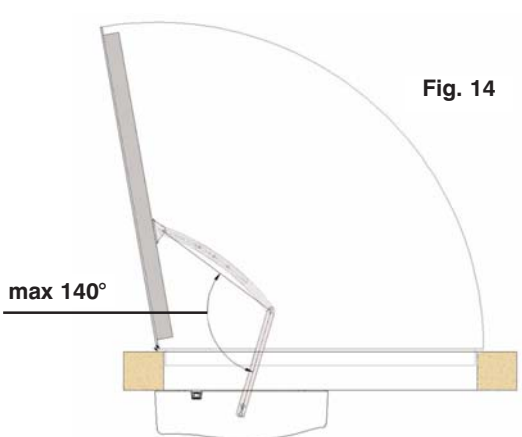


Fig. 14

ATTENTION : Vérifier que, avec la porte entièrement fermée, l'angle formé par le bras articulé ne dépasse pas 140°. **Fig. 14**

Réglage du fin de course

Ouvrir le vantail à l'amplitude désirée puis positionner sur le sol la butée en caoutchouc et serrer la vis prévue sur cette dernière

⚠ **ATTENTION :** L'angle d'ouverture max. autorisé est de 100°.

Branchement batterie

Fixer le connecteur baterie dans la borne presente sur la carte électronique

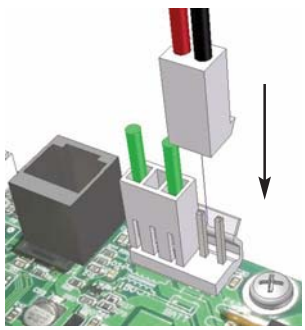


Fig. 15

Opérations finales

Avant de mettre en marche l'automatisme, vérifiez et effectuez les opérations suivantes:

- Enlevez soigneusement la poussière ou les copeaux résiduels
- Vérifiez si la fixation de l'automatisme est correcte
- Vérifiez si les vis sont correctement serrés
- Vérifiez si les câbles sont fixés et qu'aucune câble ne passe près de l'aire de glissement.
- Vérifier que le bras est solidement fixé au vantail et que ce dernier est équipé de fins de course permettant de limiter l'angle d'ouverture à 100° max.

Branchement sur l'alimentation

⚠ **ATTENTION :** Avant d'effectuer les opérations qui suivent, il faut s'assurer que le réseau soit débranché. Avant d'alimenter l'appareil, il faut effectuer les contrôles prévus au paragraphe "**Mise en service**".

Amenez le câble d'alimentation à l'intérieur de l'automatisme en faisant très attention à ne pas l'abîmer contre les arêtes métalliques éventuelles. Branchez l'alimentation du secteur et le câble de mise à la terre sur le bornier prévu à cet effet **(Fig. 16)**

⚠ **ATTENTION :** N'invertissez jamais l'alimentation avec le câble de terre.

L'alimentation doit pouvoir être interrompu à partir du tableau électrique à l'aide d'un interrupteur bipolaire avec une ouverture minimum des contacts de 3 mm. (ne pas fourni).

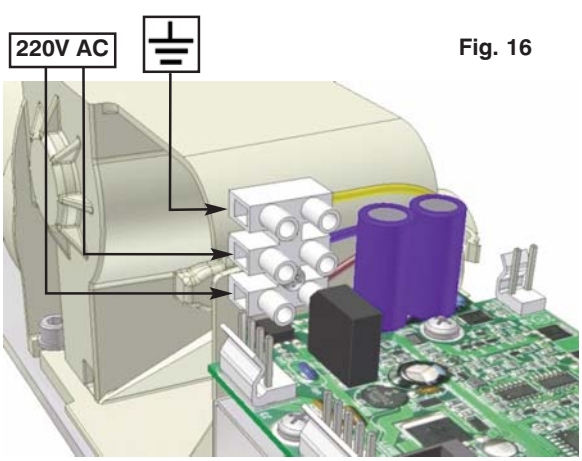


Fig. 16

Branchement électriques

⚠ **ATTENTION :** Toutes les opérations de connexion sur les bornières de la carte ou des périphériques doivent s'effectuer en absence d'alimentation pour éviter des endommagements irréversibles de l'appareil électronique.

⚠ **ATTENTION :** chaque opération de réparation ou de substitution doit être exécutée par l'installateur ou d'autre personnes concernées. Ne utilisez que de pièces de rechange d'origine.

Sélections numero vantaux

S3 ON

Fonctionnement vantail double.

⚠ Cette option doit uniquement être sélectionnée en cas de deux OVER connectés l'un à l'autre pour l'ouverture d'une entrée à deux vantaux

S3 OFF (DEFAULT)

Fonctionnement vantail simple

Sélections simple vantail Multislave

Il n'est possible de connecter qu'un seul sélecteur, KIBO PRO étendu à plusieurs automatismes automatisme OVER avec deux logiques de functionnment :

- DÉFAULT : le sélecteur commande tous les automatismes connectés sans distinction. Par exemple, en cas de configuration de la logique Stop ouvert avec le sélecteur, tous les automatismes connectés à ce dernier fonctionneront avec la logique Stop ouvert.

- MULTI-ESCLAVE : cette logique permet de connecter un maximum de 3 automatismes, chacun identifié par une adresse différente devant être configurée comme indiqué ci-dessous. Le sélecteur peut commander chacun des trois automatismes de façon entièrement indépendante des autres.

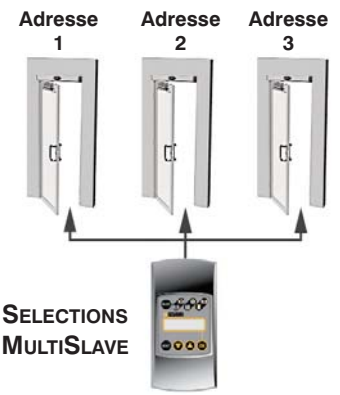
⚠ La logique Multi-esclave N'EST PAS disponible pour OVER Double.

S1 OFF
S2 OFF
S3 OFF

Configuration simple vantail NO Multislave(Default)

S1 ON
S2 OFF
S3 OFF

Configuration simple vantail Multislave (adresse 1)



S1 OFF
S2 ON
S3 OFF

Configuration simple vantail Multislave (adresse 2)

S1 ON
S2 ON
S3 OFF

Configuration simple vantail Multislave (adresse 3)

Sélections Master - Slave OVER Double

⚠ Pour le OVER Double, il est nécessaire de configurer une carte maître et une carte esclave. Les deux cartes NE DOIVENT PAS être toutes deux configurées comme maîtres ou esclaves.

Mouvement ventaux synchronisé

S1 ON
S2 OFF
S3 ON

Configuration double vantail Master mouvement ventaux synchronisé

S1 OFF
S2 OFF
S3 ON

Configuration double vantail Slave mouvement ventaux synchronisé

Mouvement ventaux décalé

S1 ON
S2 ON
S3 ON

Configuration double vantail Master. En cas de décalage, c'est le premier qui ouvre et le dernier qui ferme.

S1 OFF
S2 ON
S3 ON

Configuration double vantail Slave. En cas de décalage, c'est le dernier qui ouvre et le premier qui ferme.

Sélections mode "Basse Puissance"

Le fonctionnement de OVER peut être configuré en mode "basse puissance" qui prévoit des vitesses et des accélérations de fonctionnement

S4 ON

Mode "basse puissance"

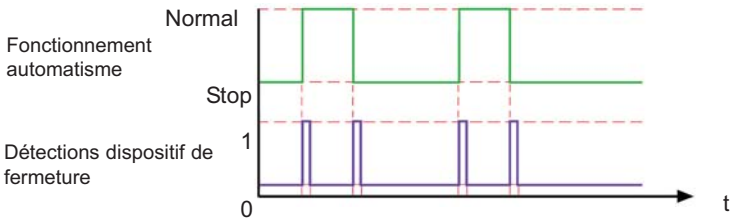
S4 OFF (DEFAULT)

Normal mode

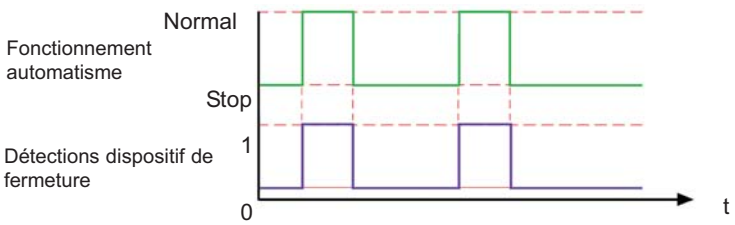
Sélections Mode première entrée

OVER peut être connecté à un dispositif de fermeture comme par exemple clé électronique, sélecteur à clé, transponder, etc.
Le Dip-switch S5 permet de commander le signal en mode bistable ou monostable avec un temps d'activation d'environ 500msec.

S5 ON
Mode première entrée Mono-stable



S5 OFF (DEFAULT)
Mode première entrée Bistable



Sélections mode Antipanique

S6 ON
Mode antipanique activée.
Dans le cas d'absence de tension de réseau l'automatisme déplace les vantaux dans la position "Stop Ouvert" et s'arrête jusqu'au retour de la tension de réseau ou à la sélection d'une nouvelle logique de fonctionnement avec le sélecteur.

S6 OFF (DEFAULT)
Mode antipanique ne pas activée
Dans le cas d'absence de tension de réseau, l'automatisme continue à fonctionner régulièrement alimenté par la batterie

Sélections fonctionnement serrure électrique

S7 ON
Serrure électrique activée
En phase d'ouverture, l'électroserrure est excitée un instant, le ventail revient en arrière de quelques millimètres avant de s'ouvrir pour permettre au taquet de l'électroserrure de se débloquer. En phase de fermeture, le ventail, dans les derniers millimètres de course, subit une accélération et une poussée successive pour faciliter le réarmement de la serrure.
Par défault, la pression du temps dell'elettroserratura est 120 ms et peut être modifiée par le sélecteur□□ KIBO PRO

S7 OFF (DEFAULT)
Serrure électrique ne pas activée

ATTENZIONE Prima di modificare il valore dell'impulso accertarsi la compatibilità con l'elettroserratura installata.
Si l'ajustement est erronée compromet le fonctionnement de electroserrure

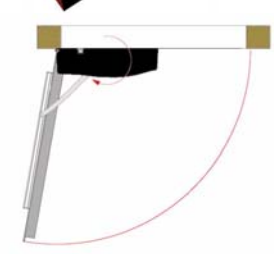
Sélections type d'ouverture vantail

S8 ON
Ouverture à gauche bras rigide à tirer

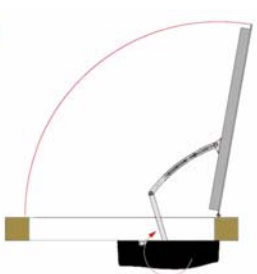
Ouverture à droite bras articulé à pousser

S8 OFF (DEFAULT)
Ouverture à droite bras rigide à tirer

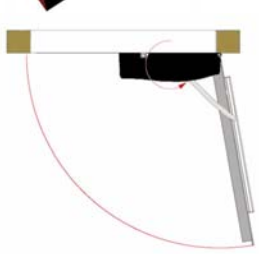
Ouverture à gauche bras articulé à pousser



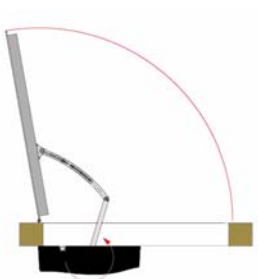
Ouverture à gauche bras rigide à tirer



Ouverture à droite bras articulé à pousser



Ouverture à droite bras rigide à tirer



Ouverture à gauche bras articulé à pousser

Sélection type bras

En vue d'optimiser le fonctionnement de l'automatisme, le cavalier doit être configuré selon le schéma suivant :

J13

J13 OFF (DEFAULT)

Bras rigide à tirer
(avec ouverture à droite ou a gauche)

J13

J13 ON

Bras articulé à pousser
(avec ouverture à droite ou a gauche)

Carte électronique OVER

La **Fig. 17** illustre le sens des principaux composants de la carte électronique:

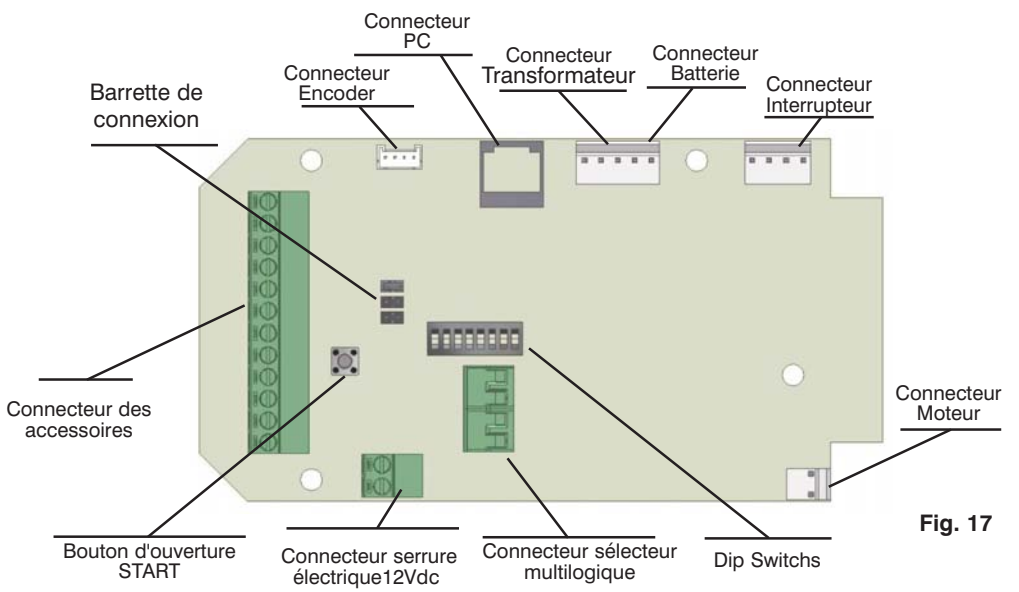


Fig. 17

Branchements

Connecteur sélecteur

Utilisez-le pour brancher les 4 conducteurs internes du câble blindé, en respectant les correspondances indiquées par les sérigraphies placées sur le bornier de la centrale électronique et sur celui du sélecteur de logique multiple.

Ne branchez pas le blindage du câble utilisé.

Pour de plus amples informations sur l'usage des sélecteurs à logique multiple, consultez les instructions spécifiques.

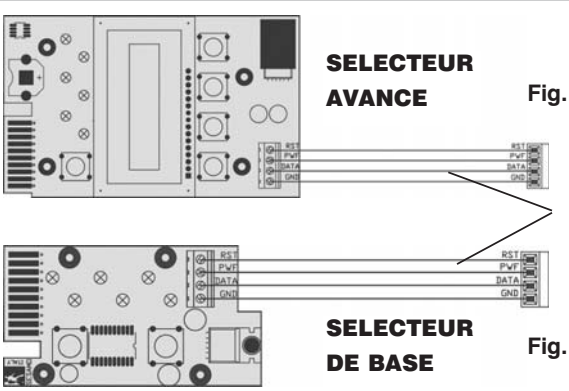


Fig. 18

Câble blindé avec 4 conducteurs internes 0,22 mm: **Ne branchez pas le blindage du câble utilisé**

Fig. 19

Connecteur d'alimentation des dispositifs périphériques externes – 12 Vdc 2,5W max (200mA)

La valeur réelle de l'alimentation peut varier de 12 V CC ± 10 %, selon les situations de charge résistive branchée sur ces borniers.

Terminal **OUT** / **12VDC** : POSITIF (+)

Terminal **COM** : NEGATIF (-)

ATTENTION

N'invertissez pas la polarité de l'alimentation. Le voyant à diode vert D33 s'éclaire en présence d'une tension correcte de 12 V. S'il est éteint vérifiez si:

- La tension de réseau et/ou de la batterie est présente

Connecteur des dispositifs périphériques externes

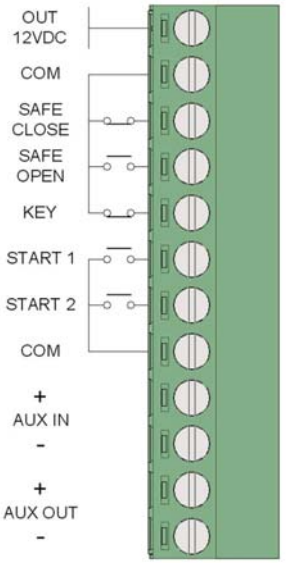


Fig. 20

Le sélecteur avancé ou la connexion sur le PC permettent de varier le type de signal électrique provenant des dispositifs périphériques externes de normalement fermé à normalement ouvert ou vice-versa. Vous trouverez de plus amples détails dans le mode d'emploi du sélecteur avancé.

SIGNAL	TYPE *	DESCRIPTION	FONCTIONNEMENT
COM		Commun des signaux électrique.	
SAFE CLOSE	NF	Signal pour le branchement éventuel d'une photocellule externe ou d'un dispositif de contrôle de la sécurité lors de la fermeture des vantaux.	Si la porte est en train de se fermer et que le contact s'ouvre, la centrale commande une inversion immédiate de mouvement. La fermeture reprend uniquement lorsque le contact se referme. **Le signal doit être court-circuité avec COM si aucunne photocellule (externe ou interne) n'est branché.**
AUX IN	NO	Signal auxiliaire d'entrée. On peut brancher sur ce signal les dispositifs auxiliaires éventuels. Il sert normalement pour le fonctionnement SAS.	Lorsqu'il sert de signal auxiliaire la logique de fonctionnement peut se personnaliser en fonction des besoins du client. Utilisé en logique SAS, sa fermeture interdit le fonctionnement de la porte qui ne s'ouvre pas même présence de signaux provenant des capteurs d'ouverture.
AUX OUT		Signal auxiliaire de sortie, type transistor PNP, de signalisation des états particuliers de la porte (remise à zéro, ouverture, fermeture, etc..).	Selon le type de signalisation choisie, la sortie devient active (12 V CC et voyant éclairé) lorsque la porte se trouve dans la condition établie (remise à zéro, ouverture, fermeture, etc..). Vous trouverez de plus amples détails dans le manuel du sélecteur avancé.
SAFE OPEN	NO	Signal pour le branchement éventuel de capteurs pour la protection pendant l'ouverture des vantaux.	Si la porte est en train de s'ouvrir et que le contact se ferme, la centrale commande une inversion immédiate de mouvement. L'ouverture ne continue qu'après la désactivation de ce signal.
KEY	NF	Signal de verrouillage. On peut y brancher des dispositifs de fermeture comme la clé électronique, le sélecteur à clé, le répondeur, etc.. Le signal peut être commandé en mode bi-stable ou mono-stable avec une durée d'activation d'environ 500 msec.	SSi le signal s'ouvre la centrale commande la fermeture complète des vantaux (quelles que soient leurs positions).A partir de cet instant et tant que le signal ne se referme pas, la porte reste dans cette position et aucun dispositif périphérique externe n'est détecté (y compris les sélecteurs). Dès que le signal se referme, la porte exécute une manœuvre d'ouverture pour laisser passer. **Le signal doit être court-circuité avec COM si aucun dispositif n'est branché.**
START 1	NO	Signal d'ouverture. On peut y brancher les dispositifs de commande de l'ouverture des vantaux.	La fermeture de ce signal cause l'ouverture des vantaux. Le monitorage de ce signal ne s'effectue qu'en logique 2 Radar.
START 2	NO	Signal d'ouverture. On peut y brancher les dispositifs de commande de l'ouverture des vantaux.	La fermeture de ce signal cause l'ouverture des vantaux. Le monitorage de ce signal s'effectue en logique 2 Radar et en logique 1 Radar.

*** NO= Normalement ouvert NF = normalement fermé**

Connecteur pour le branchement de la centrale sur un PC

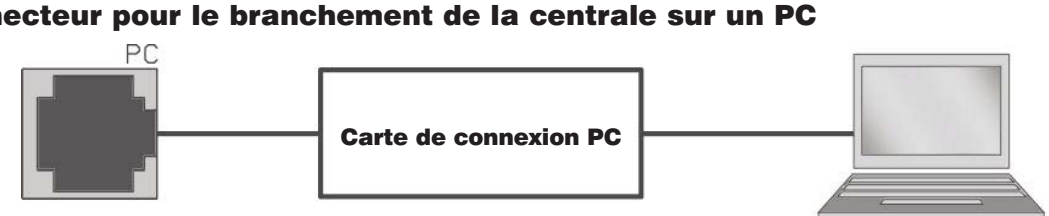


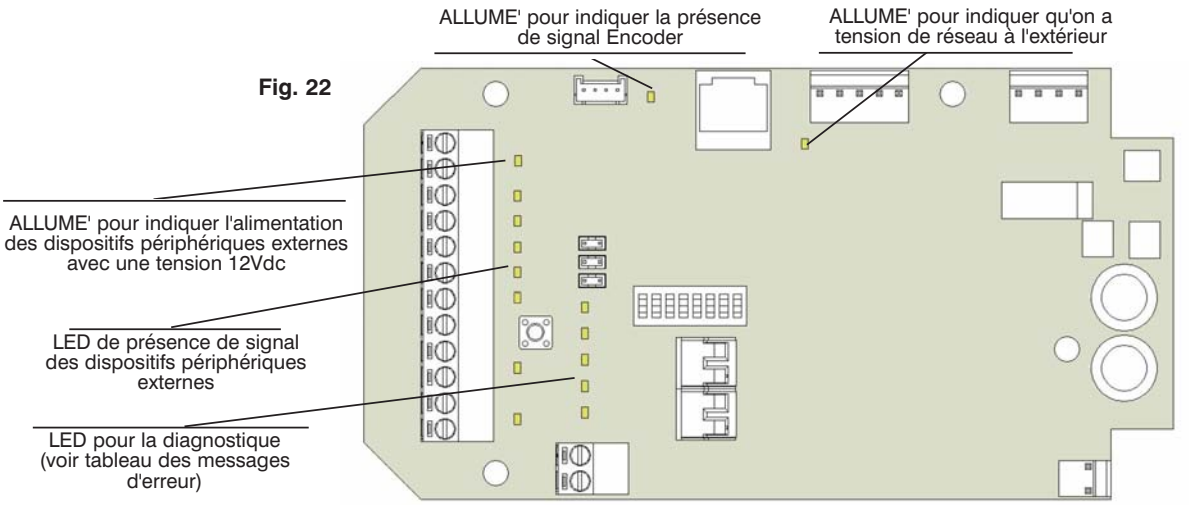
Fig. 21

Pour connecter la centrale OVER sur un PC vous devez disposer de la carte de connexion PC (facultative). Le logiciel OVERWARE permet d'effectuer :

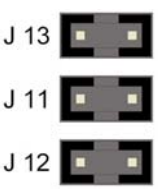
- Le réglage avancé de certain paramètres de fonctionnement
- Le diagnostic et des informations avancés sur l'état de la centrale
- La programmation du microprocesseur

Fonctions des voyants à diode (LED)

Fig. 22



Barrettes de connexion



Jumper	ON	OFF (Default)
J13	Bras articulé	Bras rigide
J11	Génère des ouvertures cyclique	Normal fonctionnement
J12	-	-

⚠ Pour définir le jumper J13, voir le paragraphe sélection de type bras.

Programmation paramètres de réglage

	PARAMÈTRES	VALEUR DE DÉFAUT	INTERVALLE DE RÉGLAGE		RÉGLAGE AVEC	
					SELECTEUR AVANCE	PC
STANDARD	Vitesse d'ouverture (°/s)	**50**	10	50	•	•
	Vitesse de fermeture (°/s)	**30**	10	50	•	•
	Temps d'arrêt (sec)	**0**	0	120	•	•
	Anti-écrasement Ouverture	**9**	1	9	•	•
	Anti-écrasement Fermeture	**5**	1	9	•	•
AVANCE	Vitesse Approche (°/s)	**5**	5	10		•
	Vitesse Reset (°/s)	**12**	10	20		•
	Vitesse Recovery (°/s)	**20**	10	30		•
	Accélération Normale (°/s2)	**150**	50	200		•
	Décélération Normale (°/s2)	**40**	20	60		•
	Accélération Reset (°/s2)	**100**	20	100		•
	Accélération Inversion (°/s2)	**100**	50	200		•
	Approche Fermeture (°)	**20**	20	40		•
	Approche Ouverture (°)	**15**	15	30		•
	Niveau Anti-vent	**0**	0	9		•
	Activation Push & Go	**1**	0	9		•
	Décalage ouverture double ventail	**3**	1	9		•
	Décalage fermeture double ventail	**5**	1	9		•
	Exclusion sécurité ouverture (%)	**0**	0	100	•	•
	Dernière manœuvre fonctionnement batterie	**stop ouvert**	stop ouvert	stop fermées	•	•
	Auto Reset	**OUI**	OUI	NON	•	•
	Logique après Reset	**2 radar**	2 radar, 1 radar, stop ouvert, stop fermées		•	•
	Fonctionnement SAFE OPEN	**stop mouvement**	stop mouvement	mouvement lent	•	•

Mise en service - Logiques de fonctionnement

Opérations		Description
⚠ **ATTENTION**		Si Vous n'avez pas installés aucun dispositif optionnel pour le bloc du fonctionnement, veuillez Vous assurer que l'entrée KEY soit court-circuité avec l'entrée COM, au contraire il n'est pas possible de démarrer l'automatisme.Si Vous n'avez pas installés aucun dispositif de contrôle de la sécurité lors de la fermeture des vantaux (photocellule) veuillez Vous assurer que l'entrée SAFE CLOSE soit court-circuité avec l'entrée COM, au contraire il n'est pas possible de démarrer l'automatisme.
Accessione		Positionnez les vantaux à 20 cm environ de la fermeture complète. Placez l'interrupteur d'allumage en position 1 pour alimenter l'appareil.
⚠ **ATTENTION**		Il n'est pas possible entamer l'appareil ou faire exécuter la manoeuvre de Reset en cas de manque d'alimentation de réseau. La batterie garantit un régulier utilise exclusivement si le manque d'alimentation de réseau se produit avec l'appareil en fonctionnement
Reset et attribution automatique fins de course		L'automatisme s'allume et un monitorage de la phase de reset s'effectue. L'automatisme ouvre complètement et ferme complètement le ventail à vitesse réduite (vitesse de reset). En cas de présence d'obstacles empêchant le ventail d'effectuer toute sa course, si elle est inférieure à une limite prédéfinie (environ 70-80°), l'automatisme signale une erreur d'initialisation (AV=intermittent et L3=On) et, après une dizaine de secondes, effectue un nouveau reset. Après l'échec d'un troisième reset, l'automatisme s'arrête en avarie. Le reset se poursuit même en cas d'obstacle détecté par le capteur de sécurité (Safe Open). Le signal de détection d'obstacle par les cellules photoélectriques IR pendant la fermeture provoque l'interruption du mouvement pendant toute la durée du signal.
⚠ **ATTENTION**		**Sélecteur (de base ou avancé) non installé** : au terme de la manœuvre d'attribution automatique des objectifs, l'appareil est prêt au fonctionnement en logique 2 radar.
⚠ **ATTENTION**		**Sélecteur (de base ou avancé) installé** : au terme de la manœuvre d'attribution automatique des objectifs, l'appareil est prêt au fonctionnement et se place en logique "STOP FERMÉ".
⚠ **ATTENTION**		Au terme de la manœuvre de remise à zéro, l'appareil est prêt à l'usage ; vérifiez le bon fonctionnement des capteurs de commande des ouvertures et de contrôle de la sécurité. Vérifiez en outre la sensibilité du dispositif anti-écrasement ; si vous devez augmenter ou réduire la valeur, consultez le mode d'emploi du sélecteur avancé. SI vous voulez tester le fonctionnement de l'automatisme, sans avoir branché les dispositifs de commande de l'ouverture, vous pouvez utiliser la touche START qui se trouve sur la centrale (cf. la **Fig. 17**)
Manœuvre Standard		L'automatisme effectue la manœuvre d'ouverture et de fermeture en accélérant et en décélérant de façon cohérente par rapport aux limites d'ouverture et de fermeture, qui seront atteintes à vitesse réduite.
Push&Go		Par un déplacement du ventail arrêté en position de fermeture, on provoque une manœuvre d'ouverture. Valeur d'activation réglable par le biais de OverWare
Inversion ventail (radars 1 et 2)		Après une détection radar en phase de fermeture, le ventail doit inverser rapidement le mouvement, s'ouvrir totalement à la vitesse standard et se refermer à la vitesse standard.
Inversion ventail (IR)		Suite à une détection IR en phase de fermeture, le ventail doit inverser rapidement le mouvement, s'ouvrir totalement à la vitesse standard et se refermer à la vitesse standard.
Fonctionnement Capteur de sécurité en ouverture (Safe Open)		Si le capteur de sécurité (Safe Open) détecte un obstacle en phase d'ouverture, il interrompt promptement le mouvement du ventail. Si la détection cesse, le ventail reprend son mouvement d'ouverture à vitesse réduite puis se ferme à vitesse normale. Après 30 secondes d'activation continu de la logique sécuritaire ouvert, la porte fait une manoeuvre à vitesse réduite. détections en phase de fermeture ne comportent pas de réactions du système.
Angle d'exclusion capteur de sécurité en ouverture (Safe Open)		Dans le cas d'une installation comprenant un ventail s'ouvrant à proximité d'un mur (exemple : couloir), il est nécessaire de saisir un valeur dans lequel le capteur ne détectera pas le mur comme un obstacle (% De la course totale). Valeur de défaut = 0. Paramètre réglable avec sélecteur avancé ou OverWare.
Fonctionnement Capteur de sécurité en fermeture (Safe Close)		Si le capteur de sécurité (Safe Close) détecte un obstacle en phase de fermeture, il interrompt et inverse promptement le mouvement du ventail qu'il amène à une ouverture complète à vitesse réduite, puis à la fermeture à vitesse réduite. Les détections en phase d'ouverture ne comportent pas de réactions du système.
Logique fonctionnement programmable avec : sélecteur avancé, sélecteur de base, OverWare	1 radar	**Radar sortie uniquement:** seule l'entrée START 2 de la carte électronique de contrôle est surveillée. Un signal provenant d'un capteur connecté à l'une de ces entrées commande l'ouverture et la fermeture successive des portes. L'électroserrure, si prévue, bloque les portes quand ces dernières arrivent en position de fermeture complète.
	2 radar	**Radar entrée et sortie:** les deux entrées START1 et START2 de la carte électronique de contrôle sont surveillées. Un signal provenant d'un capteur connecté à l'une de ces entrées commande l'ouverture et la fermeture successive des portes. L'électroserrure, si prévue, ne bloque jamais les portes
	Stop fermées	L'automatisme commande la fermeture complète des portes. Avec cette logique, les entrées START1 et START2 de la carte électronique de contrôle ne sont pas surveillées; si prévue, l'électroserrure bloque les portes.
	Stop ouvertes	L'automatisme commande l'ouverture complète des portes. Avec cette logique, les entrées START1 et START2 de la carte électronique de contrôle ne sont pas surveillées.
Anti-écrasement simple en ouverture		Alors qu'il est en phase d'ouverture, le ventail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme doit interrompre pendant quelques secondes le mouvement du ventail, puis l'amener à l'ouverture totale à vitesse réduite et le refermer à vitesse normale. Valeur de sensibilité réglable avec sélecteur avancé et OverWare
Anti-écrasement simple en fermeture		Alors qu'il est en phase de fermeture, le ventail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme doit interrompre pendant quelques secondes le mouvement du ventail, puis l'amener à l'ouverture totale à vitesse réduite et le refermer à vitesse réduite. Valeur de sensibilité réglable avec sélecteur avancé et OverWare

Opérations		Description
Anti-écrasements multiples en ouverture (avec Auto-reset après avarie)	À proximité de la fermeture (intervalle de 0° à 25° environ)	Alors qu'il est en phase d'ouverture, le ventail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme doit interrompre pendant quelques secondes le mouvement du ventail, puis l'amener à l'ouverture totale à vitesse réduite et le refermer à vitesse normale. Après le troisième obstacle détecté sans parvenir à compléter la manœuvre (c'est-à-dire sans amener le ventail à l'ouverture totale), l'automatisme signale une avarie (AV=intermittent et L1=On), s'arrête pendant quelques secondes en fermeture, puis effectue un nouveau reset pour l'attribution des fins de course. Si l'obstacle reste dans la zone de mouvement, il est détecté comme un fin de course et l'automatisme fonctionnera avec les deux nouveaux fins de course. Dans le cas d'un obstacle placé près de la fermeture, la centrale signalera l'erreur d'initialisation, mesure de l'ouverture du ventail trop basse (AV=intermittent et L3=On). Si, dans un deuxième temps, l'obstacle est éliminé, l'automatisme fonctionnera sans fin de course en ouverture pendant deux autres cycles, après quoi, ne trouvant plus le fin de course en ouverture, une erreur sera signalée (AV=intermittent) et il effectuera un nouveau reset pour l'attribution des fins de course.
	Au centre (différentes positions)	Alors qu'il est en phase d'ouverture, le ventail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme doit interrompre pendant quelques secondes le mouvement du ventail, puis l'amener à l'ouverture totale à vitesse réduite et le refermer à vitesse normale. Après le troisième obstacle détecté sans parvenir à compléter la manœuvre (c'est-à-dire sans amener le ventail à l'ouverture totale), l'automatisme signale une avarie (AV=intermittent et L1=On), s'arrête pendant quelques secondes en fermeture, puis effectue un nouveau reset pour l'attribution des fins de course. Si l'obstacle reste dans la zone de mouvement, il est détecté comme un fin de course et l'automatisme fonctionnera avec les deux nouveaux fins de course. Si, dans un deuxième temps, l'obstacle est éliminé, l'automatisme fonctionnera sans fin de course en ouverture pendant deux autres cycles, après quoi, ne trouvant plus le fin de course en ouverture, une erreur sera signalée (AV=intermittent) et il effectuera un nouveau reset pour l'attribution des fins de course.
	À proximité de l'ouverture (intervalle de 70° à 90° environ)	
Anti-écrasements multiples en fermeture (avec Auto-reset après avarie)	À proximité de la fermeture (intervalle de 0° à 25° environ)	Alors qu'il est en phase de fermeture, le ventail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme doit interrompre pendant quelques secondes le mouvement du ventail, puis l'amener à l'ouverture totale à vitesse réduite et le refermer à vitesse réduite. Après le troisième obstacle détecté sans parvenir à compléter la manœuvre (c'est-à-dire sans amener le ventail à la fermature totale), l'automatisme signale une avarie (AV=intermittent et L1=On), s'arrête pendant quelques secondes en fermeture, puis effectue un nouveau reset pour l'attribution des fins de course. Si l'obstacle reste dans la zone de mouvement, il est détecté comme un fin de course et l'automatisme fonctionnera avec les deux nouveaux fins de course. Si, dans un deuxième temps, l'obstacle est éliminé, l'automatisme fonctionnera sans fin de course en ouverture pendant deux autres cycles, après quoi, ne trouvant plus le fin de course en fermature, une erreur sera signalée (AV=intermittent) et il effectuera un nouveau reset pour l'attribution des fins de course.
	Au centre (différentes positions)	
	À proximité de l'ouverture (intervalle de 70° à 90° environ)	Alors qu'il est en phase de fermeture, le ventail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme doit interrompre pendant quelques secondes le mouvement du ventail, puis l'amener à l'ouverture totale à vitesse réduite et le refermer à vitesse réduite. Après le troisième obstacle détecté sans parvenir à compléter la manœuvre (c'est-à-dire sans amener le ventail à la fermature totale), l'automatisme signale une avarie (AV=intermittent et L1=On), s'arrête pendant quelques secondes en fermeture, puis effectue un nouveau reset pour l'attribution des fins de course. Si l'obstacle reste dans la zone de mouvement, il est détecté comme un fin de course et l'automatisme fonctionnera avec les deux nouveaux fins de course.Dans le cas d'un obstacle placé près de l'ouverture , la centrale signalera l'erreur d'initialisation, mesure de l'ouverture du ventail trop basse (AV=intermittent et L3=On). Si, dans un deuxième temps, l'obstacle est éliminé, l'automatisme fonctionnera sans fin de course en ouverture pendant deux autres cycles, après quoi, ne trouvant plus le fin de course en fermature, une erreur sera signalée (AV=intermittent) et il effectuera un nouveau reset pour l'attribution des fins de course.

Tableau des messages d'erreur

DESCRIPTION	N.	LED					QUE FAIRE
		AV	OC	L1	L2	L3	
Erreur Initialisation	1	CL.	OFF	OFF	OFF	ON	Une erreur s'est produite pendant l'initialisation; en particulier la hauteur d'ouverture mesurée est inférieure au minimum prevu. Contrôlez l'encodeur, la connexion entre la carte de l'encodeur et la carte-mère. Vérifiez si le passage est libre de tout obstacle. S'il y a une serrure électrique, contrôlez son fonctionnement.
Erreur Porte Verrouillée	2	CL.	OFF	OFF	ON	OFF	La porte n'arrive pas à s'ouvrir. Contrôlez s'il n'y a aucun obstacle dans le passage et si aucune serrure (électrique ou manuelle) verrouille la porte.
Erreur Dispositif anti-écrasement	4	CL.	OFF	ON	OFF	OFF	Après trois tentatives d'ouverture et détection anti-écrasement Vérifiez si aucun obstacle ne se trouve dans le passage Vérifiez si la sensibilité du dispositif anti-écrasement en ouverture n'est pas trop basse. Contrôlez l'encodeur et la connexion entre la carte de l'encodeur et la carte-mère.
Erreur Inversion	5	CL.	OFF	ON	OFF	ON	Inversion du mouvement entre encodeur et moteur détectée Vérifiez si le moteur est branché correctement
Erreur sur courant	6	CL.	ON	ON	ON	OFF	Sur-courant détecté sur le moteur. Vérifiez s'il a y a un court-circuit sur le câble d'alimentation du moteur. Contrôlez et éventuellement remplacez le moteur
Erreur Encodeur	7	CL.	OFF	ON	ON	ON	Dysfonctionnement de l'encodeur détecté. Contrôlez la carte de l'encodeur et la connexion entre la carte de l'encodeur et la carte-mère.

CL. = Clignotant

Branchement et utilisation OVER double

Définir, avant d'effectuer tous les branchements, le ventail Master (voir paragraphe programmations Dip-Swich).

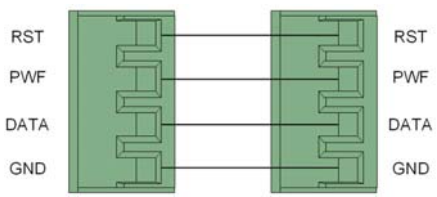
⚠ Il n'est pas possible de choisir dans un deuxième temps, après avoir effectué les câblages, lequel sera le ventail Master et lequel sera le ventail Slave.

Les deux automatismes doivent être branchés sur la même branche d'alimentation et aucun interrupteur ou fusible ne doit s'interposer entre les deux opérateurs.

Les éventuelles périphériques présentes SAFE CLOSE, KEY, START 1 et START 2 doivent être branchées sur le ventail Master.

Les capteurs de sécurité (Safe Open) doivent en revanche être branchés et gérés séparément sur les deux cartes.

Fig. 23



Brancher les deux borniers du sélecteur pour garantir la communication entre les deux cartes OVER et le fonctionnement correct des deux automatismes.

Le sélecteur (en option) doit être branché exclusivement sur la carte Master. En cas de modification des paramètres, ils seront identiques pour les deux cartes.

En cas de ventaux doubles avec butée centrale, il est nécessaire de programmer un décalage du mouvement des ventaux (voir paragraphe programmations Dip-Swich). Par défaut, il est de 3 (ouverture) et de 5 (fermeture) et il est modifiable avec OverWare.

La manœuvre de fermeture commence en partant de la condition de départ des deux ventaux complètement ouverts. Dans tous les cas dans lesquels un ventail atteint l'ouverture complète avant l'autre, il attendra jusqu'à ce que le deuxième ait lui aussi atteint la condition d'ouverture complète.

L'inversion (START 1 ou 2, SAFE CLOSE, anti-écrasements,…) s'effectue simultanément pour les deux ventaux.

Le pilotage de l'électroserrure avec les logiques de fonctionnement relatives est autorisé sur les deux cartes, exactement comme dans le cas d'automatismes simples, en sélectionnant le dip S7.

Le fonctionnement Push&Go est activable sur les deux automatismes, selon les mêmes modalités que pour les automatismes simples. La détection d'une tentative d'ouverture par un des deux automatismes provoque l'ouverture des deux ventaux.

Les anti-écrasements et les détections des obstacles sont gérés séparément et indépendamment par les deux cartes.

Si une carte détecte un anti-écrasement en fermeture, elle interrompt le mouvement des deux ventaux et les amène lentement jusqu'à l'ouverture totale.

Si une carte détecte un anti-écrasement en ouverture, elle interrompt le mouvement du ventail concerné et l'amène lentement jusqu'à l'ouverture totale. L'autre ventail, qui, entre-temps, aura déjà atteint l'ouverture totale, attendra le ventail concerné avant de procéder à la fermeture.

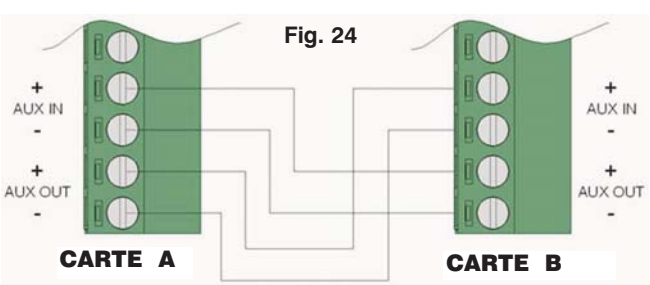
⚠ Les paramètres modifiables avec OverWare sont indépendant pour chaque carte. En cas de modifications des paramètres de mouvement, il est nécessaire de veiller à programmer les mêmes valeurs sur les deux cartes afin d'éviter des mauvais fonctionnements.

Connexion et utilisation du fonction SAS

La centrale OVER est conçue pour fonctionner en mode SAS grâce à une connexion sur une centrale électronique de la même famille. En fonctionnement SAS, une porte ne peut s'ouvrir que si l'autre n'est pas en mouvement, c'est-à-dire si elle n'est pas en phase de manœuvre. Pour obtenir cette fonction procédez de la sorte **(Fig. 23)**:

- connectez la borne **AUX IN +** de la centrale A à la borne **AUX OUT +** de la centrale B
- connectez la borne **AUX IN -** de la centrale A à la borne **AUX OUT -** de la centrale B
- connectez la borne **AUX OUT +** de la centrale A à la borne **AUX IN +** de la centrale B
- connectez la borne **AUX OUT -** de la centrale A à la borne **AUX IN -** de la centrale B

Fig. 24



Pour le branchement utilisez un câble blindé de 4x0.22 sans brancher le blindage.

Il arrive que les capteurs demandent simultanément l'ouverture des deux portes et il faut donc fixer la priorité de l'une des portes ; pour cela, configurez une porte en mode MASTER et l'autre en mode SLAVE. Dans le cas de signaux d'ouverture simultanés, la porte MASTER s'ouvrira.

⚠ **ATTENTION:** La fonction d'interverrouillage N'EST PAS disponible pour OVER Double

Modalité de livraison

Remonter le couvercle en serrant les deux vis prévues

Délivrez le certificat de garantie et de bon fonctionnement remplis selon les instructions mentionnées sur le certificat.

Les certificats doivent être envoyés chez APRIMATIC entre huit (8) jours de calendrier depuis la date d'essai.

Remettez au client la documentation technique du produit.

OVER

Aprimatic S.p.A.
Zona Industriale Fossatone
40060 Villa Fontana • Medicina • Bologna (ITALY)
Tel: +39 051 6960711 • Fax: +39 051 6960722
www.aprimatic.it • E-mail: info@aprimatic.com