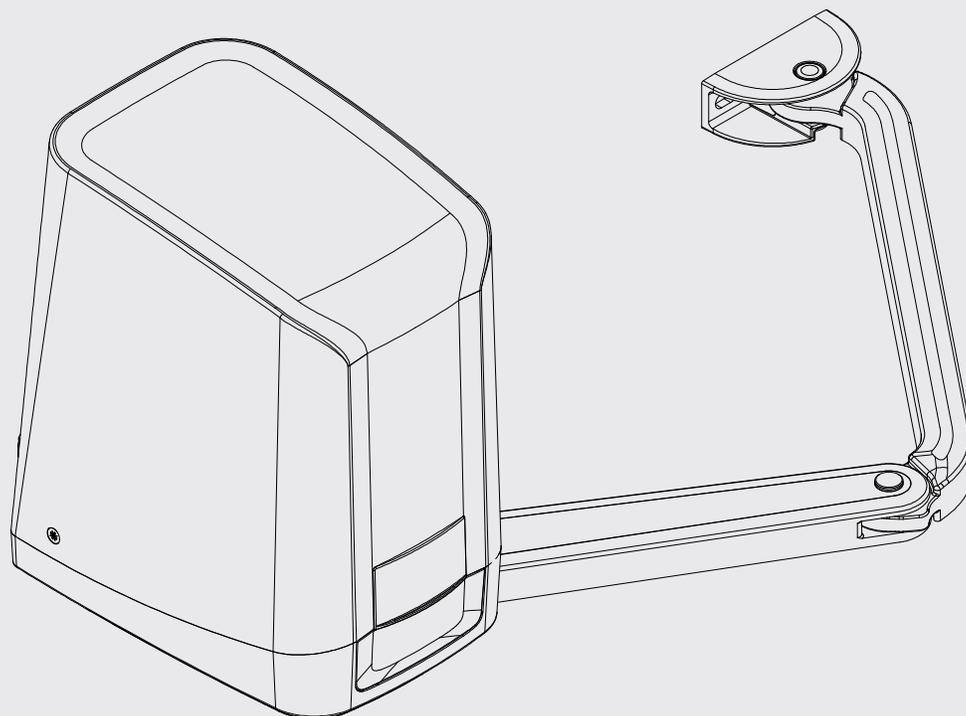


# SAM

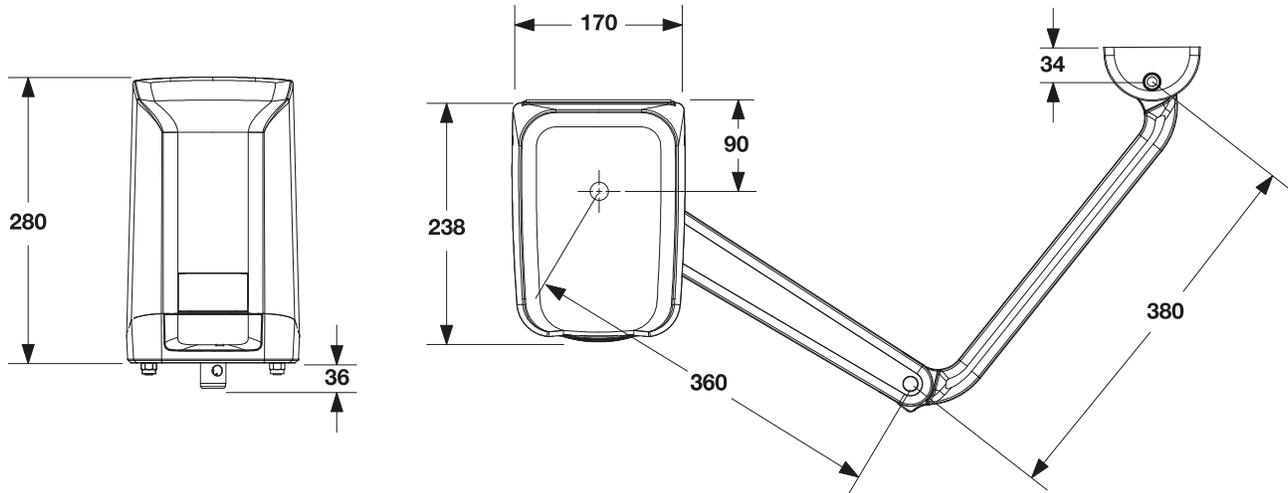


**BENINCA**<sup>®</sup>  
TECHNOLOGY TO OPEN

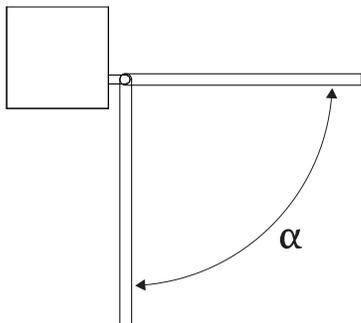
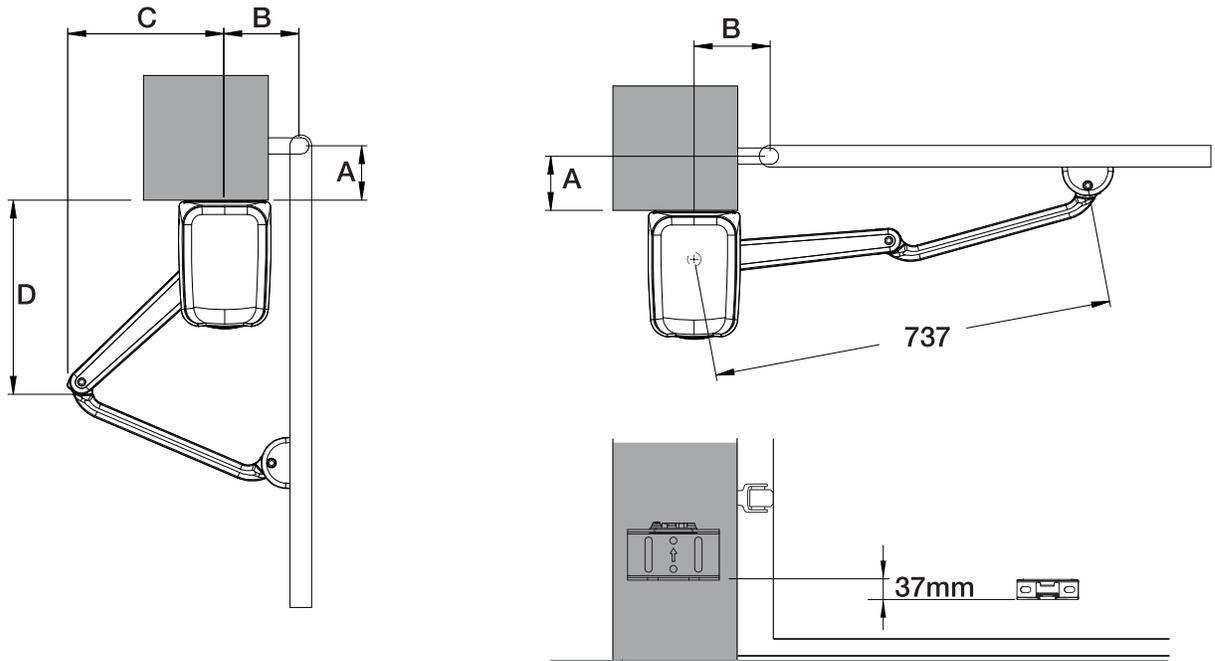




1

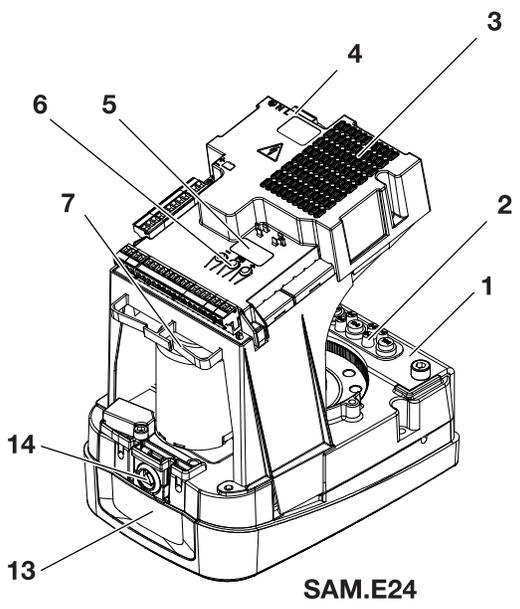


2

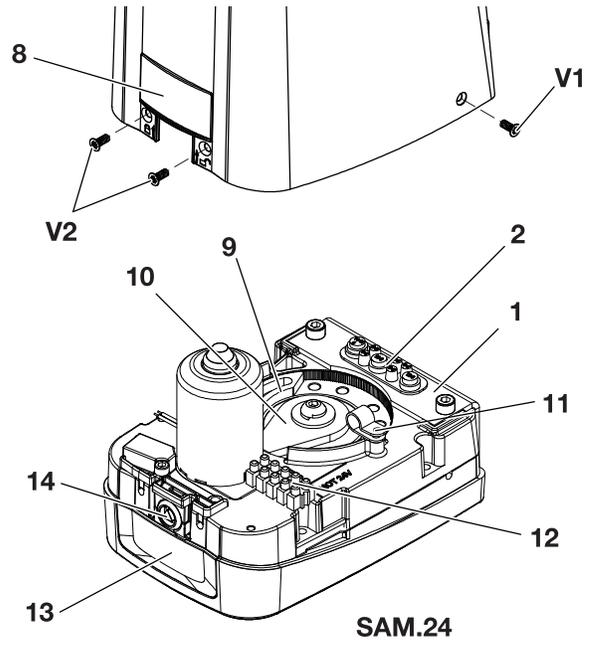


$\alpha$ °	A (mm)	B (mm)	C (mm)	D (mm)
90°	20	140	260	390
90°	50	140	270	380
90°	100	140	290	355
90°	120	140	300	350
90°	150	140	305	340
90°	180	140	315	330
90°	200	140	315	330
90°	250	140	315	325
90°	280	150	300	345
120°	20	250	380	180
110°	20	200	360	260
100°	20	160	330	310
110°	50	210	365	240
100°	50	160	330	305
105°	100	200	360	255

3

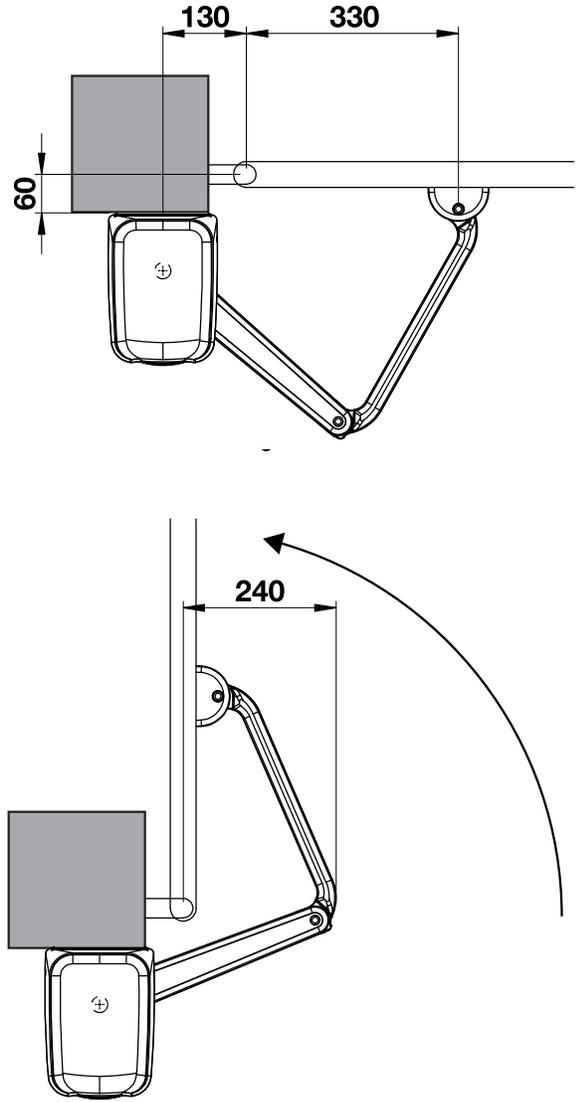


SAM.E24

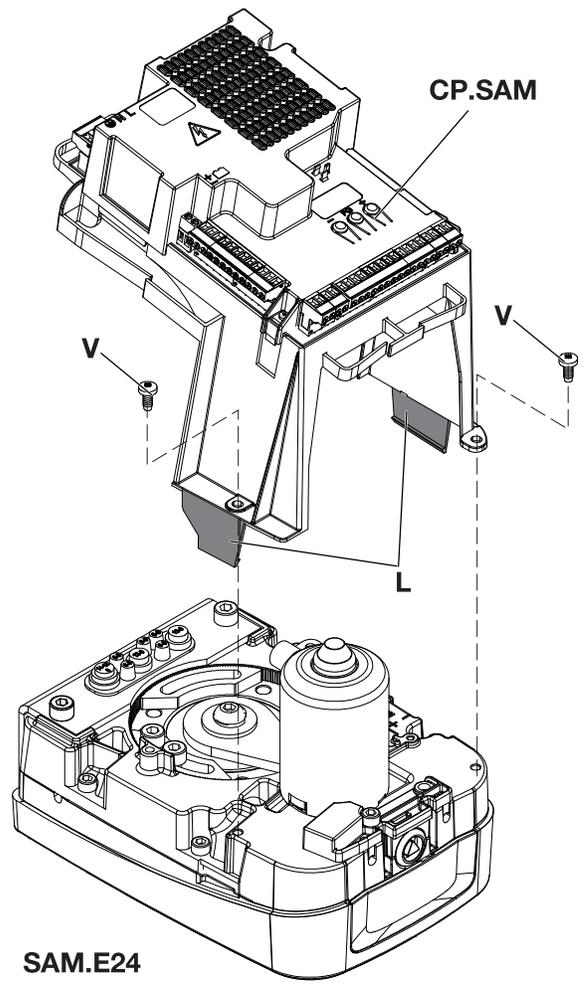


SAM.24

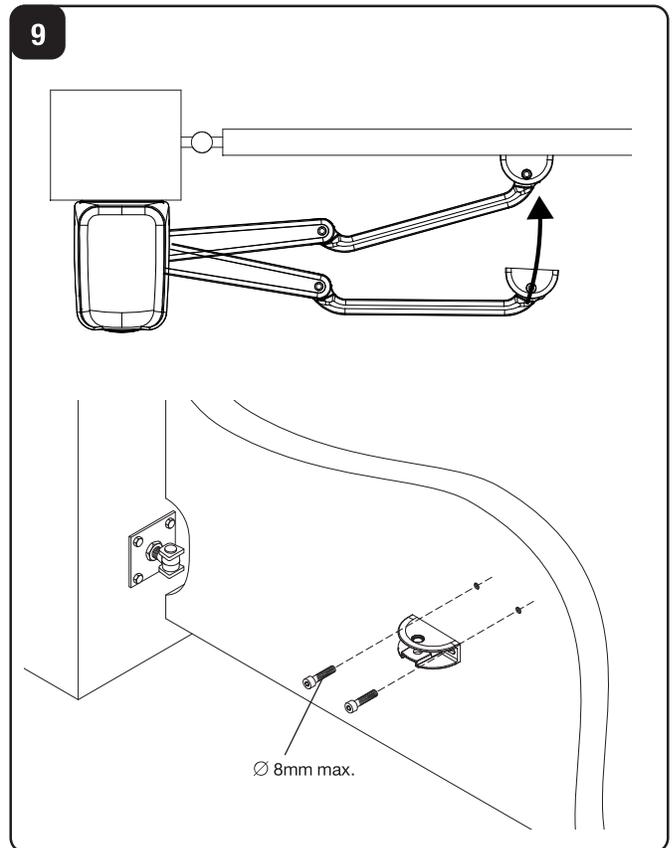
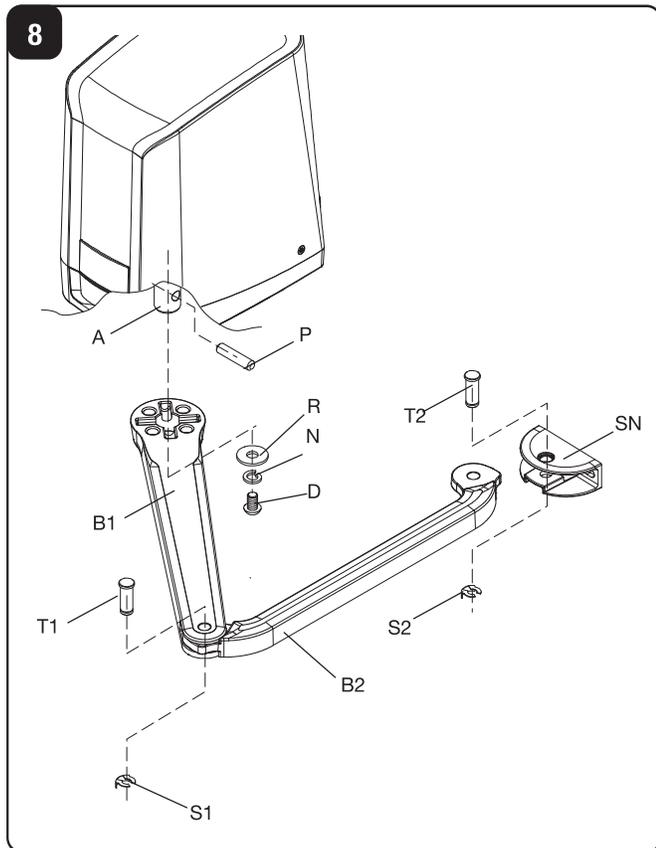
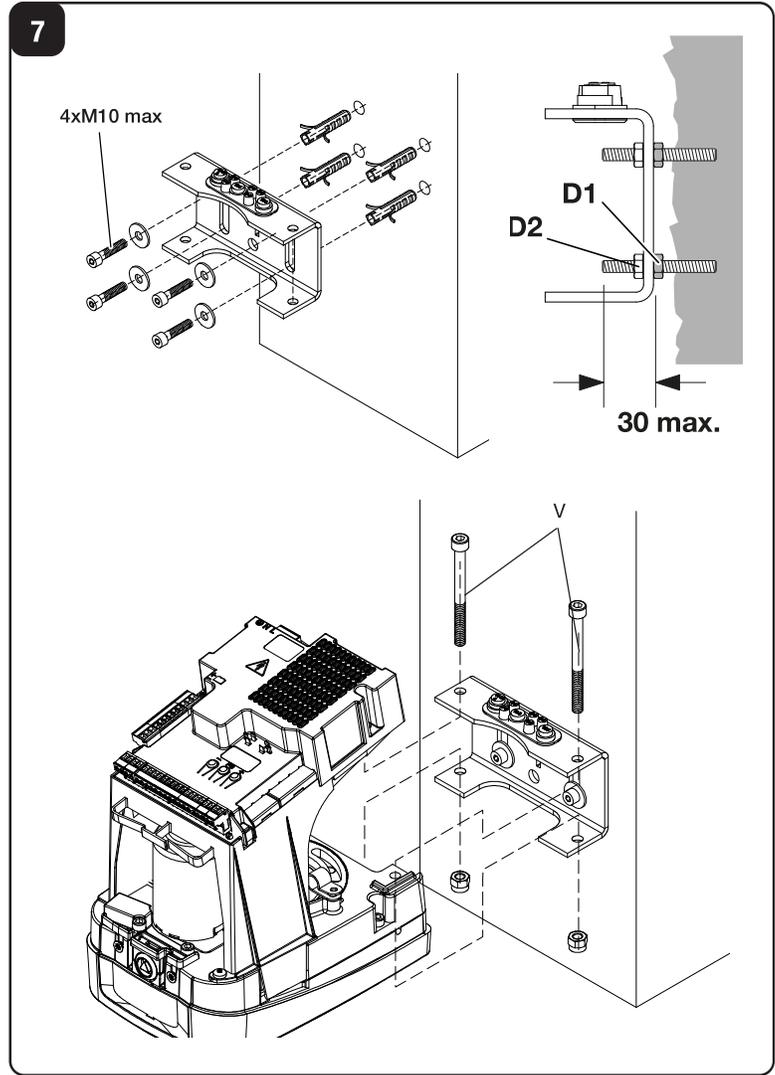
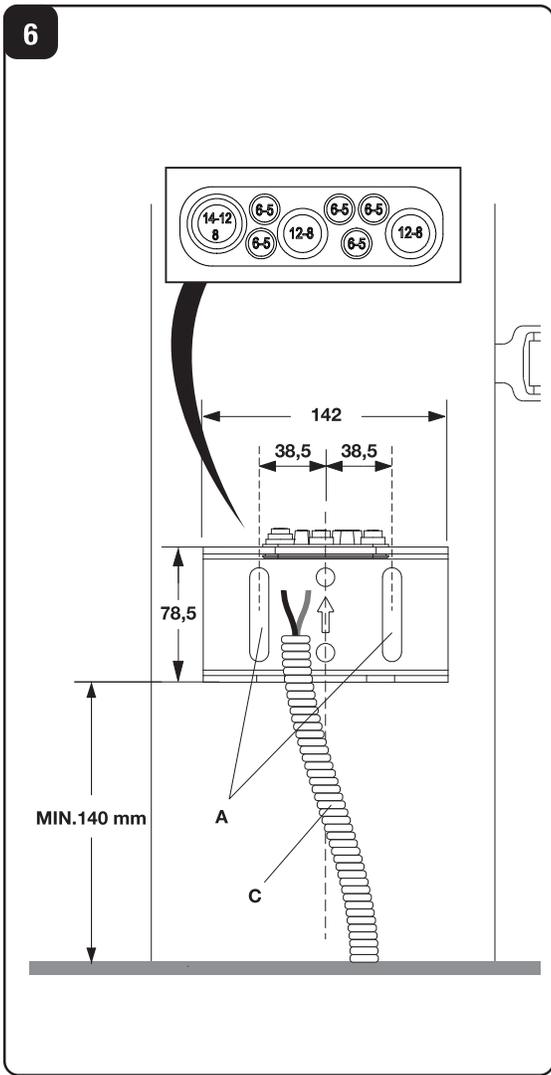
4



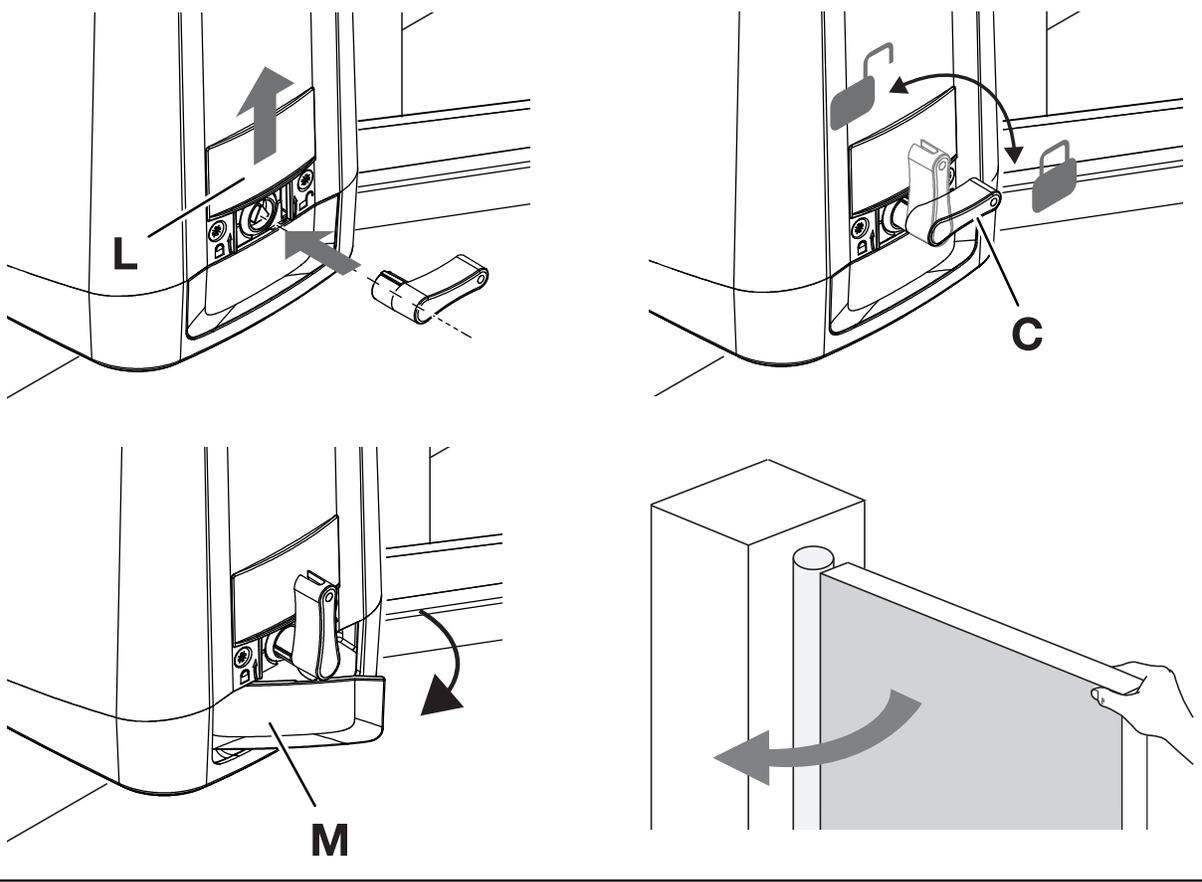
5



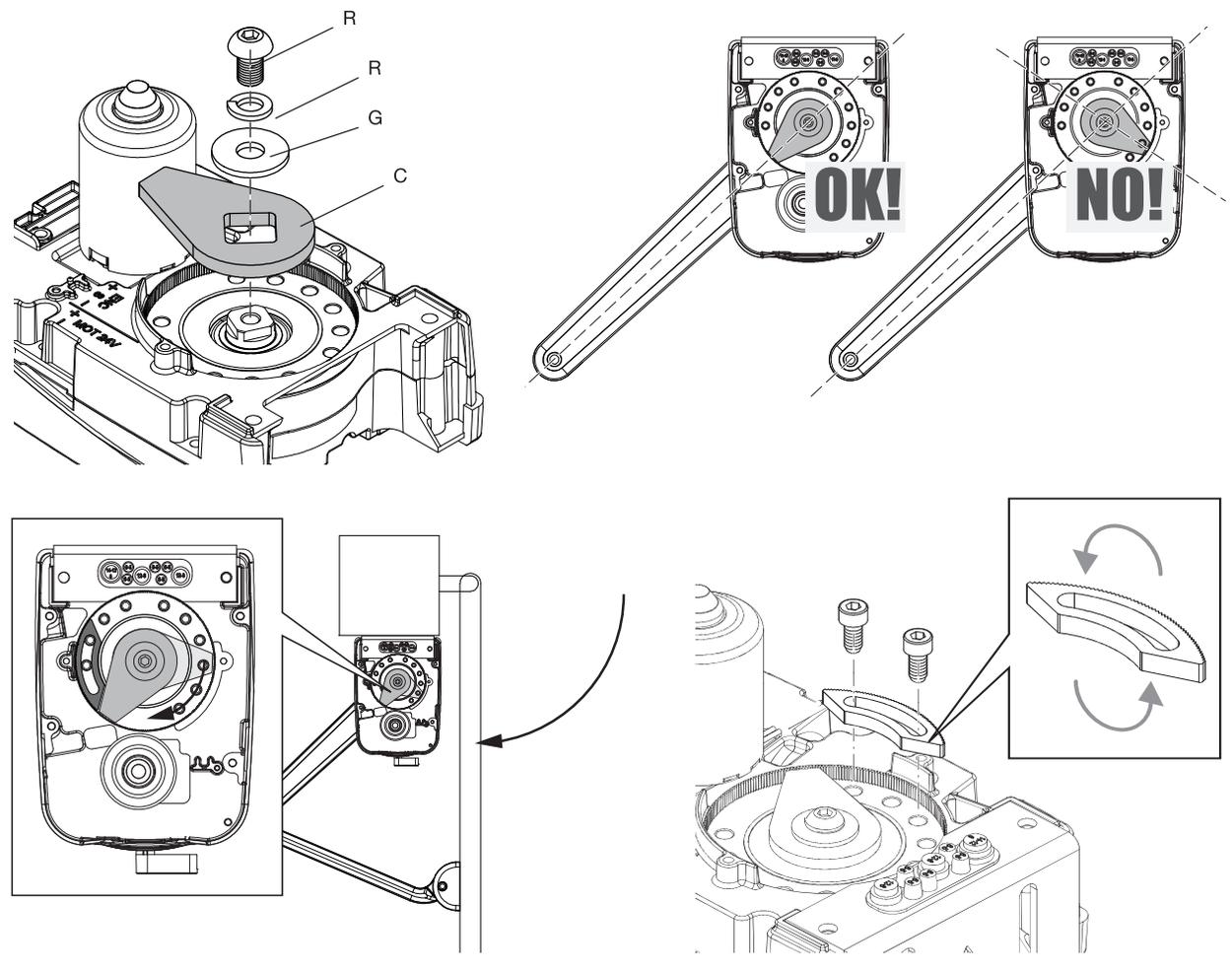
SAM.E24

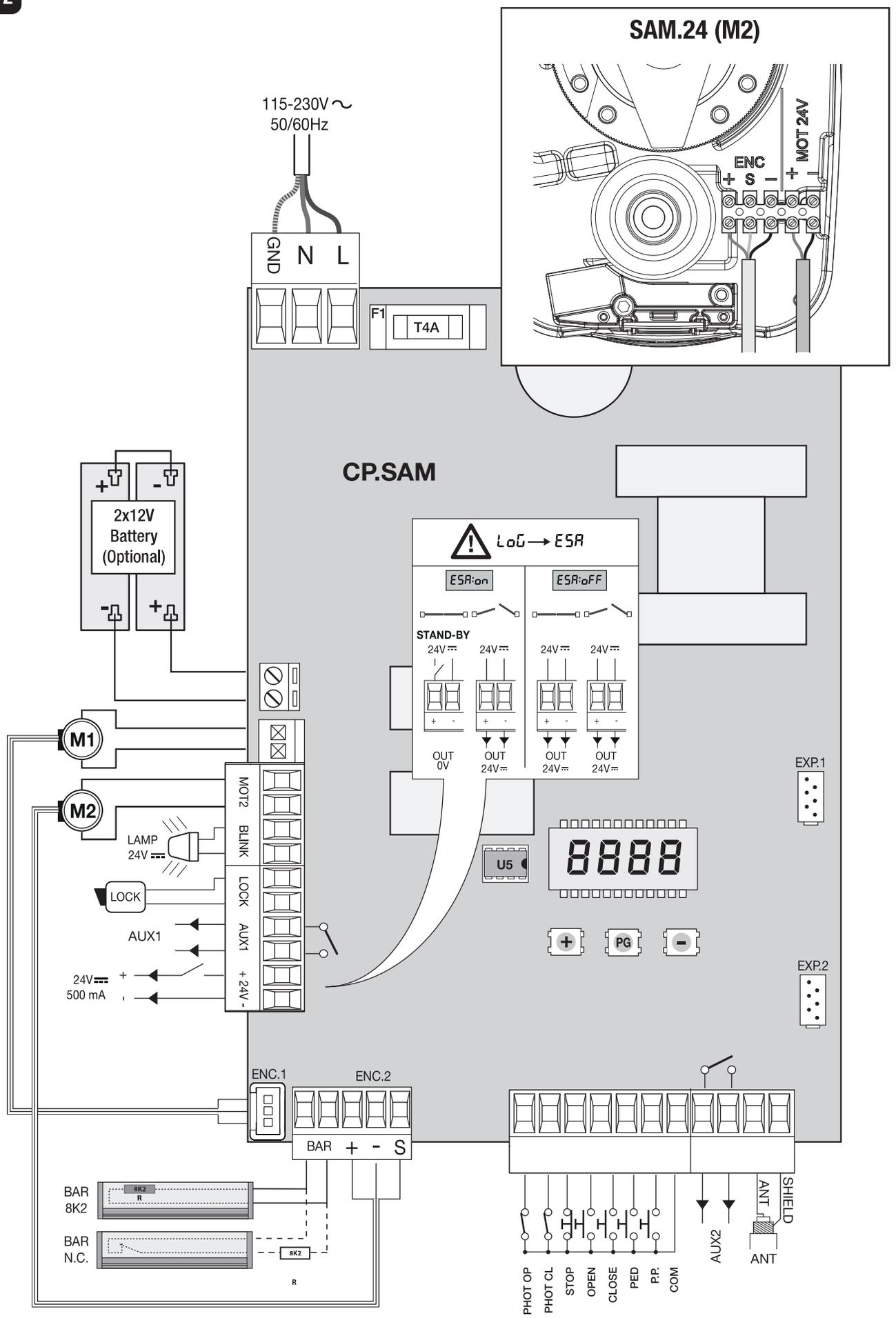


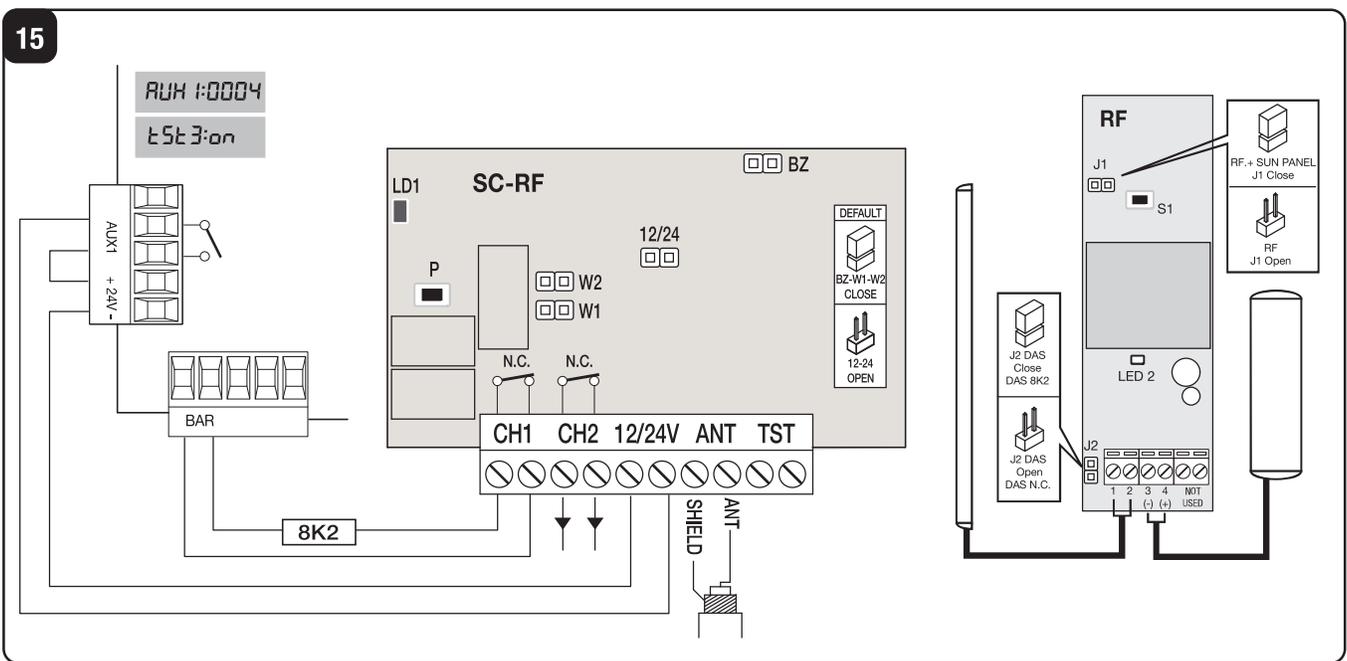
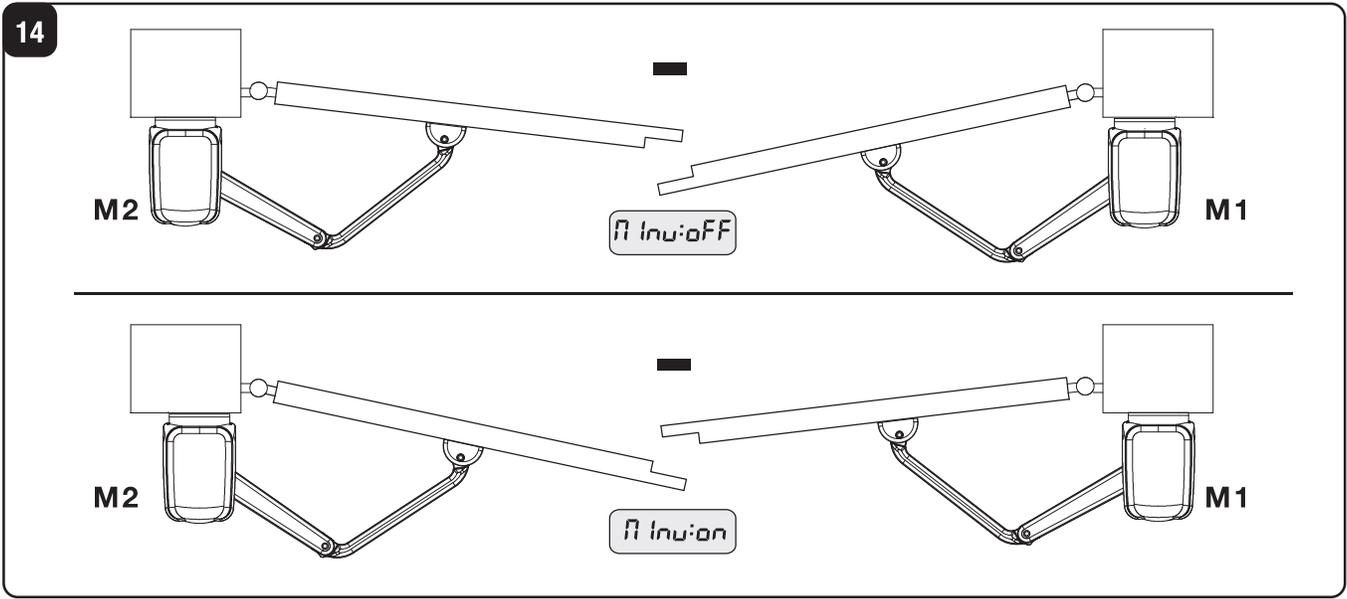
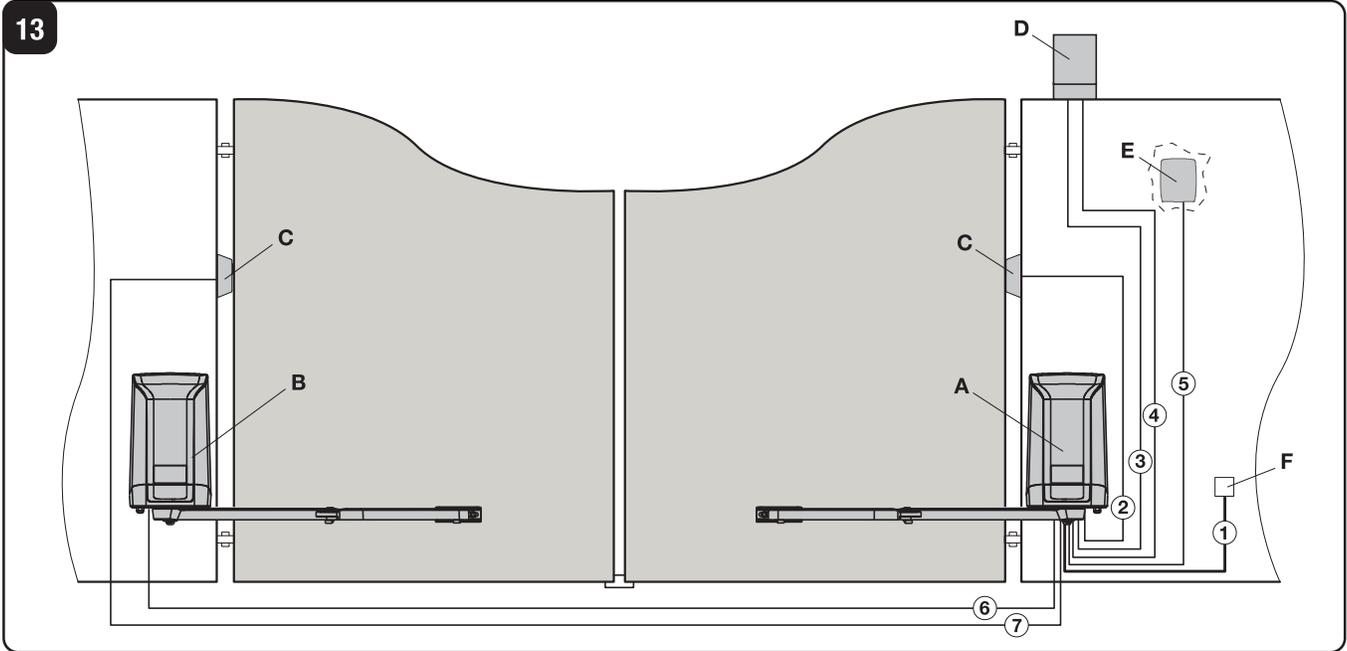
10



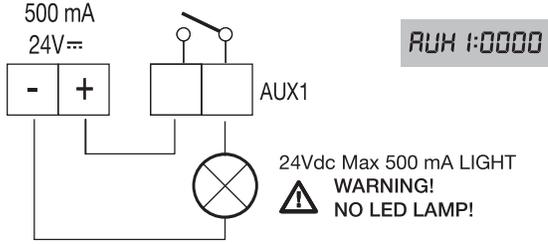
11





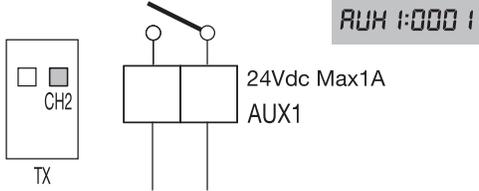


SCA



AUX 1:0000

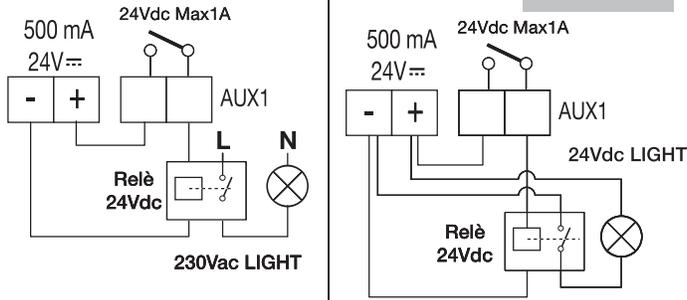
II° CH RADIO



AUX 1:0001

SERVICE LIGHT

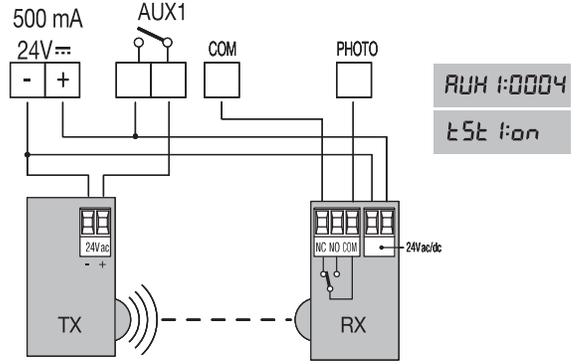
ZONE LIGHT



AUX 1:0002

AUX 1:0003

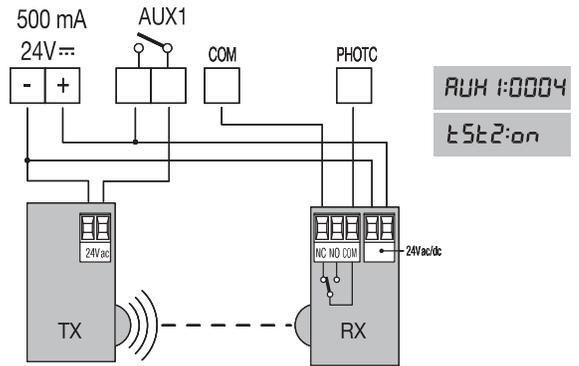
PHOTOTEST - PHOT OP



AUX 1:0004

t5t1:0n

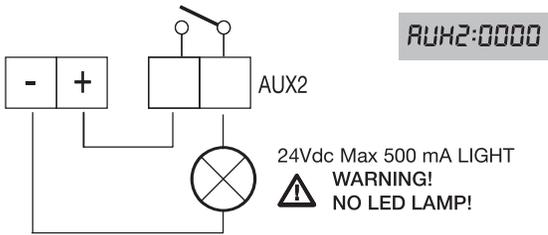
PHOTOTEST - PHOT CL



AUX 1:0004

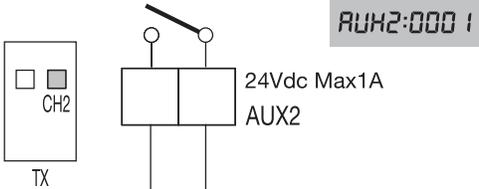
t5t2:0n

SCA



AUX 2:0000

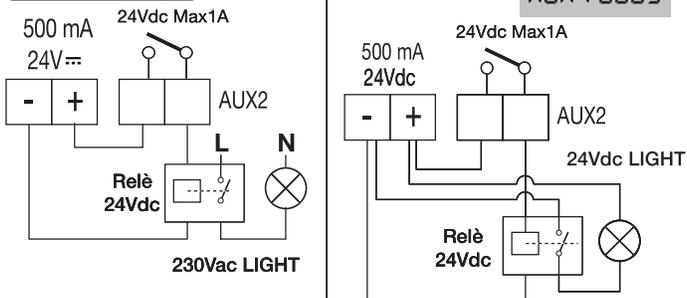
II° CH RADIO



AUX 2:0001

SERVICE LIGHT

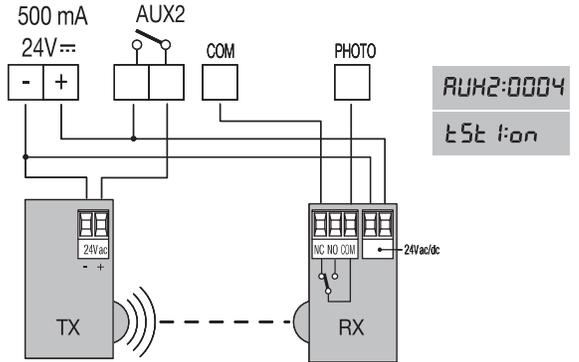
ZONE LIGHT



AUX 1:0002

AUX 1:0003

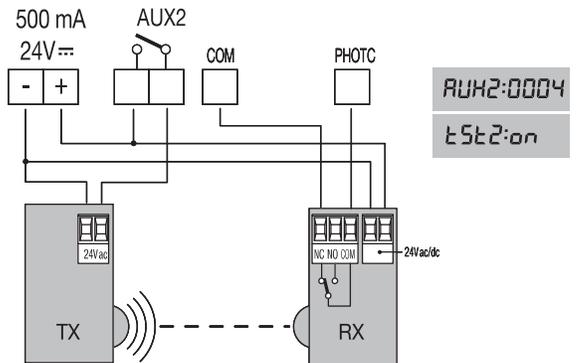
PHOTOTEST - PHOT OP



AUX 2:0004

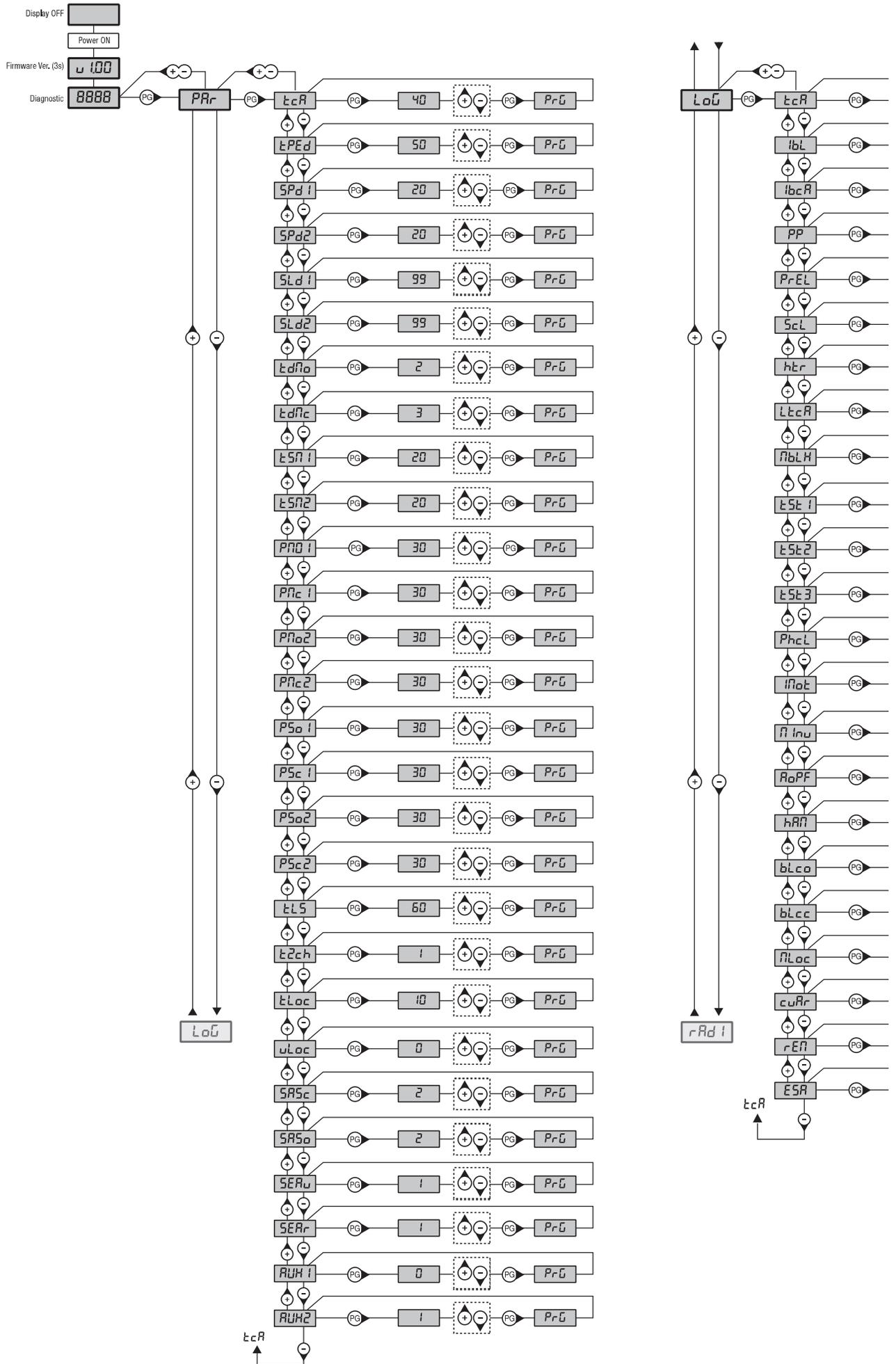
t5t1:0n

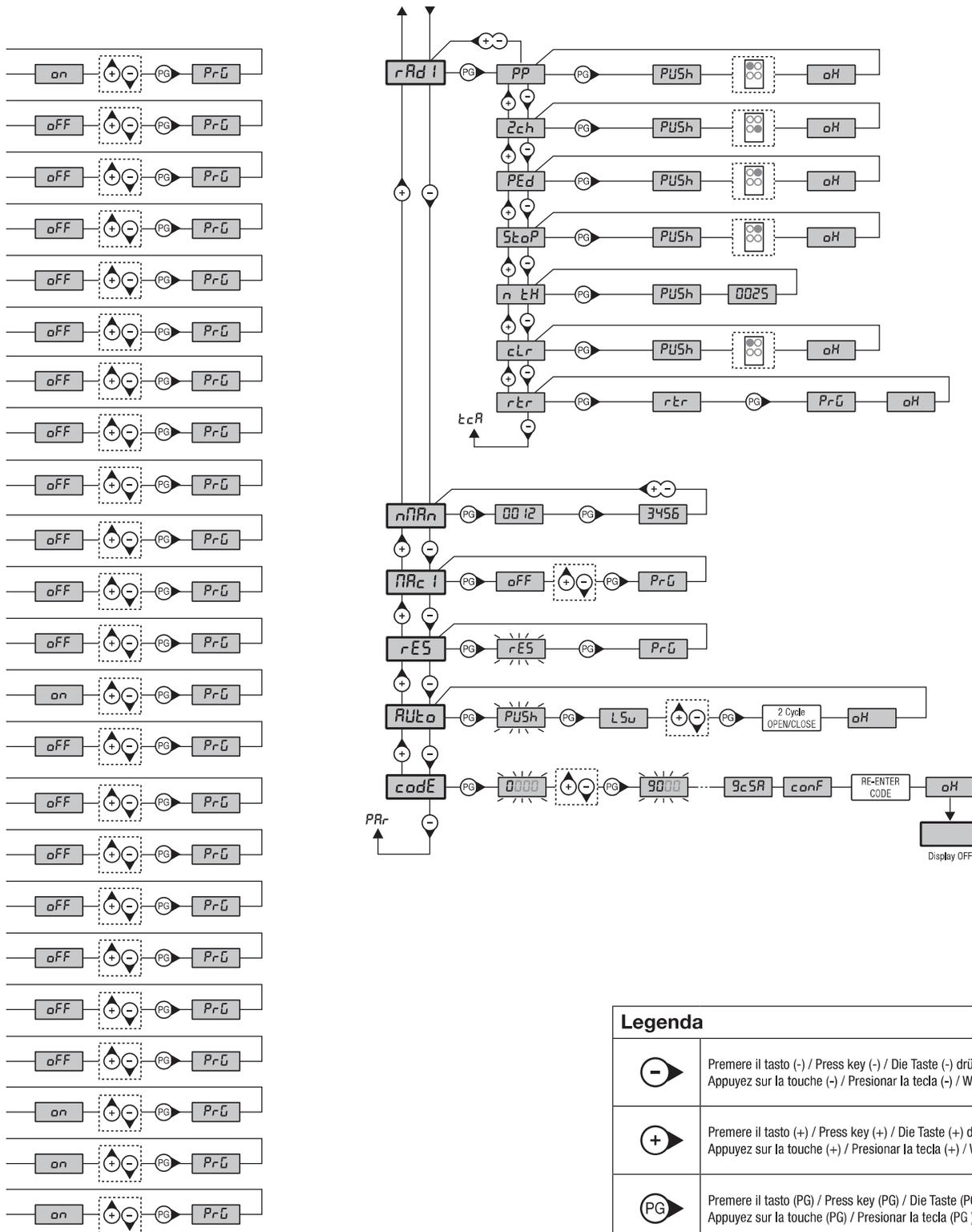
PHOTOTEST - PHOT CL



AUX 2:0004

t5t2:0n



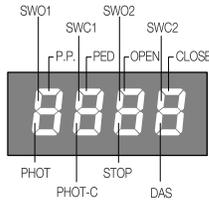


**SCHEMA MENU DI PROGRAMMAZIONE**  
**MENU PROGRAMMING LAYOUT**  
**DIAGRAMM PROGRAMMIERMENÜ**  
**MENU DE PROGRAMMATION**  
**MENÚ DE LA CARTA DE PROGRAMACIÓN**  
**UKŁAD MENU PROGRAMOWANIA**

Legenda	
	Premere il tasto (-) / Press key (-) / Die Taste (-) drücken Appuyez sur la touche (-) / Presionar la tecla (-) / Wcisnąć przycisk (-)
	Premere il tasto (+) / Press key (+) / Die Taste (+) drücken Appuyez sur la touche (+) / Presionar la tecla (+) / Wcisnąć przycisk (+)
	Premere il tasto (PG) / Press key (PG) / Die Taste (PG) drücken Appuyez sur la touche (PG) / Presionar la tecla (PG) / Wcisnąć przycisk (PG)
	Premere simultaneamente (+) e (-) / Press simultaneously keys (+) and (-) Gleichzeitig (+) und (-) drücken / Presser simultanément (+) et (-) Presionar simultáneamente (+) y (-) / Naciskać jednocześnie (+) i (-)
	Selezionare il valore desiderato con i pulsanti (+) e (-) Increase/decrease the value with keys (+) and (-) Mit den Tasten (+) und (-) kann man eingerichtete Werte ändern Régler la valeur désirée avec les touches (+) et (-) Establecer con las teclas (+) y (-) el valor deseado Nastawia przyciskami (+) i (-) obraną wartość
	Selezionare il pulsante del trasmettitore da associare alla funzione Press the transmitter key, which is to be assigned to function Taste des Sendergeräts drücken, dem diese Funktion zugeteilt werden soll. Appuyer sur la touche du transmetteur qu' e l' on désire affecter à cette fonction. Presionar la tecla del transmisor que se desea asignar a esta función. Wcisnąć przycisk nadajnika, który zamierza się skojarzyć z tą funkcją.

Während dem normalen Netzbetrieb sorgt die Platine CP.SAM für das Aufladen der Batterien. Der maximale Ladestrom beträgt 1A, der durchschnittliche Ladestrom beträgt 300mA. (Beachten Sie die Polarität). Für den Einbau der Batterie lesen Sie bitte die mit dem SM.CB-Bausatz gelieferte Anleitung.

## DIAGNOSTIK



Jedem Eingang ist ein Anzeigesegment zugeordnet, das bei Aktivierung aufleuchtet, wie im folgenden Diagramm dargestellt.

Die N.C.-Eingänge werden durch die vertikalen Segmente dargestellt.

Die N.O.-Eingänge werden durch die horizontalen Segmente dargestellt.

Die Steuereinheit zeigt die Meldung AMP1 oder AMP2 an, wenn der amperometrische Quetschsensorsensor anspricht.

## FEHLERMELDUNGEN

Nachfolgend sind einige Meldungen aufgeführt, die bei Störungen auf dem Display angezeigt werden:

<b>AMP1</b>	Fehler Hindernis Motor 1/Quetschschutzeinrichtung	Vorhandensein von Hindernissen am Hub der Tür Motor 1 kontrollieren
<b>AMP2</b>	Fehler Hindernis Motor 2/Quetschschutzeinrichtung	Vorhandensein von Hindernissen am Hub der Tür Motor 2 kontrollieren
<b>Enc1</b>	Fehler Encoder 1/Erkennen Hindernis	Den korrekten Anschluss des Encoders von Motor 1 an die Steuereinheit prüfen, das Vorhandensein von Hindernissen am Hub der Tür und die korrekte Funktion des Encoders.
<b>Enc2</b>	Fehler Encoder 2/Erkennen Hindernis	Den korrekten Anschluss des Encoders von Motor 2 an die Steuereinheit prüfen, das Vorhandensein von Hindernissen am Hub der Tür und die korrekte Funktion des Encoders.
<b>Err</b>	Fehler AUTOSET	AUTOSET-Vorgang wiederholen
<b>Err1</b>	Fehler Kontrolle Motorkreis 1	Anschluss Motor 1 prüfen Motor abgetrennt oder funktioniert nicht Problem an der Steuerzentrale
<b>Err2</b>	Fehler Kontrolle Motorkreis 2	Anschluss Motor 2 prüfen Motor abgetrennt oder funktioniert nicht Problem an der Steuerzentrale
<b>Err4</b>	Fehler Prüfung Fotozelle PHOTA	Die Verbindungen, die Ausrichtung der Fotozellen PHOT OP oder das Vorhandensein von Hindernissen prüfen.
<b>Err5</b>	Fehler Prüfung Fotozelle PHOTC	Die Verbindungen, die Ausrichtung der Fotozellen PHOT LC oder das Vorhandensein von Hindernissen prüfen.
<b>Err8</b>	Fehler Aktivierung Eingänge	Ein Eingang (START/PP/Open/Close/PED) oder eine der Tasten (+/-/PG) hat während der automatischen Einstellung ausgelöst. Den AUTOSET-Vorgang wiederholen
<b>bar</b>	Eingriff BAR-Eingang (Sicherheitsleiste)	Während der Bewegung hat die Sicherheitsleiste ein Hindernis erkannt
<b>thrn</b>	Eingriff Thermoschutzschalter Motor	Überhitzung durch permanent vorhandene Hindernisse. Das Tor entriegeln und kontrollieren, dass keine Reibungspunkte vorhanden sind.
<b>aud1</b>	Überlast M1	Überschreiten der maximalen Leistung. Motor kontrollieren oder Vorhandensein von Reibungen
<b>aud2</b>	Überlast M2	Überschreiten der maximalen Leistung. Motor kontrollieren oder Vorhandensein von Reibungen

## WARTUNG

In der folgenden Tabelle werden die Wartungseingriffe, Ausbesserungen oder Reparaturen durch Fachpersonal verzeichnet.

Datum _____	Unterschrift des Technikers _____	Stempel
Beschreibung des Eingriffs _____ _____		

Datum _____	Unterschrift des Technikers _____	Stempel
Beschreibung des Eingriffs _____ _____		



Il est interdit d'utiliser ce produit pour l'utilisation du produit ou avec des finalités ou modalités non prévues par le présent manuel.

Toute autre utilisation pourrait compromettre l'intégrité du produit et présenter un danger pour les personnes ou pour les biens. Le fabricant décline toute responsabilité en cas d'utilisation impropre ou d'inobservation de la bonne technique dans la construction des portails, ainsi que de toute déformation qui pourrait avoir lieu lors de son utilisation. Toujours conserver la notice pour toute autre consultation future.



Ce manuel est destiné exclusivement au personnel qualifié pour l'installation et la maintenance des ouvertures automatiques. Le montage doit être accompli par du personnel qualifié (monteur professionnel, conformément à EN12635), dans le respect de la bonne technique et des normes en vigueur.

Vérifier que la structure du portail est adaptée pour être équipée d'un automatisme.

L'installateur doit fournir toutes les informations relatives au fonctionnement automatique, au déverrouillage d'urgence de l'automatisme, et livrer à l'utilisateur les modes d'emploi.



Tenir à l'écart des enfants tous les matériaux d'emballage car ils représentent une source potentielle de danger.

Ne pas disperser les matériaux d'emballage dans l'environnement, mais trier selon les différentes typologies (i.e. carton, polystyrène) et les traiter selon les normes locales.

Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commande du produit.

Conserver les télécommandes hors de la portée des enfants.

Ce produit n'est pas prévu pour être utilisé par des personnes (dont les enfants) dont les capacités physiques, sensorielles ou mentales sont limitées, ou ne disposant pas des connaissances adéquates, sauf sous surveillance ou après avoir reçu les consignes des personnes responsables de leur sécurité.

Appliquer tous les dispositifs de sécurité (photocellules, linteaux sensibles, etc..) nécessaires pour protéger la zone contre les risques de choc, d'écrasement, d'entraînement ou de cisaillement.

Tenir compte des règlements et des directives en vigueur, des critères de bonne technique, de l'utilisation, de l'environnement de l'installation, de la logique de fonctionnement du système et des forces développées par l'automatisation.

L'installation doit être équipée de dispositifs de sécurité et de commandes conformes aux normes EN 12978 et EN 12453.

Utiliser exclusivement des accessoires et des pièces de rechange originales, l'utilisation de composants non originaux comporte l'exclusion du produit des couvertures prévues par le certificat de Garantie.

Toutes les parties, mécaniques et électriques, qui composent l'automatisme doivent correspondre aux conditions requises des réglementations en vigueur et reporter le marquage CE.



Prévoir sur le réseau de l'alimentation un interrupteur / sectionneur omnipolaire avec distance d'ouverture des contacts égale ou supérieure à 3 mm. Vérifier la présence en amont de l'installation électrique d'un interrupteur différentiel et d'une protection de surcourant adéquats.

Certains types d'installation requièrent le branchement du vantail à une installation de mise à terre satisfaisant les normes de sécurité en vigueur.

Avant toute intervention, d'installation, réparation et maintien, couper l'alimentation avant d'accéder aux parties électriques.

Déconnecter également les batteries tampon éventuellement présentes.

L'installation électrique et la logique de fonctionnement doivent être conformes aux normes en vigueur.

Les conducteurs alimentés à des tensions différentes doivent être séparés physiquement ou bien, ils doivent être isolés en manière appropriée avec une gaine supplémentaire d'au moins 1 mm.

Les conducteurs doivent être assurés par une fixation supplémentaire à proximité des bornes.

Pendant toute intervention d'installation, maintenance et réparation, couper l'alimentation avant de procéder à toucher les parties électriques. Recontrôler toutes les connexions faites avant d'alimenter la logique de commande.

Les entrées N.F. non utilisées doivent être shuntées



#### DÉMOLITION

Comme indiqué par le symbole à côté, il est interdit de jeter ce produit dans les ordures ménagères car les parties qui le composent pourraient nuire à l'environnement et à la santé des hommes, si traitées et évacuées de manière incorrecte.

L'appareillage devra, par conséquent, être livré dans les spéciaux point de collecte et de triage, ou bien remis au revendeur lorsqu'on décide d'acheter un appareillage équivalent.

L'évacuation abusive du produit de la part de l'utilisateur comporte l'application de sanctions administratives comme prévu par les normes en vigueur.

*Les descriptions et les illustrations présentées dans ce manuel ne sont pas contraignantes. En laissant inaltérées les caractéristiques essentielles du produit, le fabricant se réserve le droit d'apporter toute modification à caractère technique, de construction ou commerciale sans s'engager à revoir la cette publication.*

## INFORMATIONS GÉNÉRALES

Opérateur pour la motorisation de portail où les dimensions physiques, les piliers ou les grandes colonnes empêchent l'utilisation d'opérateurs linéaires.

SAM est équipé d'un bras articulé qui permet des mouvements fluides et silencieux, très compact et facile à installer avec son design attrayant, il répond aux attentes les plus exigeantes du marché.

- La réaction à l'impact est obtenue grâce à la détection ampérométrique intégrée dans la centrale de commande.
- L'arrêt d'ouverture est réglable grâce à la butée mécanique intégrée dans l'opérateur.
- L'arrêt de fermeture est réalisable grâce à la forme géométrique du bras articulé (bloquant), une butée mécanique de fermeture est disponible en option pour être montée dans l'opérateur.
- Le déverrouillage est constitué d'un levier protégé d'une clé personnalisée et permet le mouvement manuel du portail en cas de panne de courant.

## VÉRIFICATIONS PRÉLIMINAIRES

Afin que l'opérateur fonctionne correctement, le portail à automatiser doit répondre aux exigences suivantes :

- Bonne résistance et rigidité des vantaux.
- Gonds efficaces.
- Les portes se déplacent manuellement et sans effort tout au long de la course.

Dans le cas contraire, remplacez les pièces défectueuses.

La fiabilité et la sécurité de l'opérateur dépendent de l'état de la structure du portail.

## DONNÉES TECHNIQUES ET LIMITES D'UTILISATION

DONNÉES TECHNIQUES	SAM.24	SAM.E24
Alimentation de réseau	--	115-230 V~ (50-60 Hz)
Alimentation du moteur	24 V=	
	(alimentation à commutation)	
Puissance absorbée	115 W	135 W
Absorption	5 A	230V~: 1,9 A 115V~: 3,5 A
Couple	220 Nm	
Vitesse de l'arbre de sortie	2 tours/min	
No. maxi de manœuvres continues	30 manœuvres/h	
Nombre de manœuvres en 24 h	60	
Degré de protection	IP44	
Température de fonctionnement	-20°C / +50°C	
Temps d'ouverture (90°)	14 s (y compris la décélération)	
Bruit	Lpn < 70 dB (A)	
Lubrification	Graisse	
Centrale de commande intégrée	NON	OUI
Dimensions	Vedere Fig.1	
Poids	6 kg	7,9 kg

LIMITES D'UTILISATION	
LONGUEUR DU VANTAIL (m)	POIDS MAXI DU VANTAIL (kg)
1.0	300
1.5	285
2.0	250
2.3*	200
2.5*	150
<i>*ATTENTION ! : serrure électrique conseillée</i>	

FR

## DIMENSIONS - FIG. 1

Dimensions exprimées en millimètres.

## VERSIONS ET ACCESSOIRES

**SAM.E24** : Motoréducteur irréversible 24 Vdc avec centrale de commande intégrée CP.SAM.

**SAM.24** : Motoréducteur irréversible 24 Vdc

**SAM.BA** : Bras articulé pour SAM

Accessoires en option

**SAM.CB** : Kit de supports et de câbles pour batteries embarquées (lot de 5)

**SAM.STOP** : Butée mécanique supplémentaire (lot de 2)

**SAM.LOCK** : Serrure avec clé personnalisée

**SAM.SE** : Dispositif de déverrouillage extérieur par câble

**SAM.BS** : Bras à coulisse

**SAM.SN** : Bras articulé pour portails en pente

### DESCRIPTION - FIG. 3

La figure 3 montre les différences entre les deux versions, que l'on peut voir en enlevant le capot à l'aide des deux vis latérales 2 (V1) et des deux vis frontales (V2) auxquelles on accède en couissant la petite trappe à coulisse 8 :

- 1 Étrier de fixation mural (sur les deux versions)
- 2 Presse-étoupe en caoutchouc prédisposée pour différentes sections de câble (sur les deux versions)
- 3 Centrale de commande CP.SAM avec support amovible
- 4 Bornier d'alimentation principale CP.SAM
- 5 Afficheur LCD pour la programmation de la centrale
- 6 Boutons de programmation de la centrale de commande
- 7 Guides pour le passage des câbles
- 8 Trappe à coulisse pour l'accès à la serrure de déverrouillage manuel (sur les deux versions)
- 9 Butée mécanique à l'ouverture réglable (sur les deux versions)
- 10 Levier d'arrêt lié à l'arbre de sortie (sur les deux versions)
- 11 Passage de câble sur SAM.24
- 12 Borniers de câblage du moteur et de l'encodeur SAM.24
- 13 Levier de déverrouillage pour la manœuvre manuelle (sur les deux versions)
- 14 Serrure de déverrouillage

## INSTALLATION

### COTES D'INSTALLATION - FIG. 2

Déterminer la dimension A et, en fonction de l'angle d'ouverture souhaité ( $\alpha$ ) obtenir la valeur de la dimension B (axe de fixation de l'étrier au pilier).

La conformation spéciale du bras simplifie le choix de l'endroit où fixer le support sur le vantail.

Une fois que ces dimensions sont définies, vérifiez que vous disposez de l'espace nécessaire afin que le bras puisse effectuer le mouvement d'ouverture (dimensions C et D).

### OUVERTURE EXTÉRIEURE - FIG. 4

Dans le cas de portails s'ouvrant vers l'extérieur, l'installation est possible en respectant les dimensions indiquées à la Fig. 4.

**ATTENTION : Dans ce type d'installation, le bras articulé se trouve dans le passage lorsque le portail est ouvert, il faut donc prévoir une protection et une signalisation appropriées.**

### DÉMONTAGE DE LA CENTRALE DE COMMANDE CP.SAM - FIG. 5 5

Pour faciliter le branchement, le réglage des butées d'arrêt et l'installation du motoréducteur, il est conseillé de retirer la centrale de commande du motoréducteur SAM.E24.

La centrale de commande est accrochée à l'unité motrice, et peut être décrochée par une simple pression sur les ergots d'accouplement L. Une fois l'opération terminée, réinsérez la centrale de commande ; si vous le jugez opportun, vous pouvez fixer les deux vis V mises en évidence sur la Fig. 5.

### SUPPORT MURAL - FIG. 6

En vous référant à la figure, marquez les 4 trous pour fixer l'opérateur au pilier.

Respectez l'orientation indiquée (flèche vers le haut).

Respectez la hauteur minimale de 140 mm indiquée pour éviter d'installer l'opérateur trop près du sol.

Prévoyez le passage de câbles. L'opérateur SAM est équipé d'un presse-étoupe en caoutchouc pratique et innovant pour le passage des câbles de branchement. Utilisez des ciseaux pour ouvrir les passages les plus appropriés au type de câble utilisé ; les diamètres des câbles sont indiqués en mm sur le presse-étoupe.

### ETRIER DE FIXATION MURAL - FIG. 7

En vous référant à la figure, percez 4 trous de diamètre approprié pour le type de chevilles utilisées pour fixer l'opérateur au pilier.

*Nous déconseillons d'installer l'opérateur trop près du sol (voir hauteur minimale de 140 mm).*

*Si la hauteur d'installation est en tout cas inférieure à 250 mm, pour faciliter l'installation, il est conseillé de monter au préalable le bras articulé (voir « MONTAGE DU BRAS ARTICULÉ SAM.BA »).*

Si les zones de fixation sont fragiles, renforcez-les.

Si la surface de fixation est très irrégulière (par exemple, maçonnerie en pierre), utiliser des tiges filetées à fixation chimique et, au moyen de 4 contre-écrous (D1) convenablement réglés, créer une base d'appui parfaitement verticale pour l'étrier.

Respecter la dimension de 30 mm indiquée pour éviter toute interférence entre les tiges filetées et la base de l'opérateur.

Fixez ensuite l'étrier avec les 4 écrous D2.

Après avoir fixé l'étrier au mur, l'opérateur peut être fixé au moyen des deux vis V fournies, comme indiqué sur la figure.

### MONTAGE DU BRAS ARTICULÉ SAM.BA - FIG. 8

- Déverrouillez le motoréducteur (voir le paragraphe « Manœuvre manuelle d'urgence »)
- Insérez la goupille P dans le trou de l'arbre moteur A
- Raccordez le bras B1 au bras B2 et fixez-le avec la goupille T1 et l'anneau de verrouillage S1
- Fixez-les sur l'arbre moteur A et bloquez-les au moyen de la vis D, en interposant les rondelles R et N.
- Accrochez le bras sur le support SN et fixez-le à l'aide de la goupille T2 et de l'anneau de verrouillage S2

De la même manière, installez le deuxième opérateur sur l'autre vantail.

Avec l'opérateur déverrouillé, vérifiez l'espace de manœuvre des deux bras articulés.

### FIXATION DU BRAS AU VANTAIL FIG. 9

Le bras SAM.BA est doté d'un système de blocage mécanique spécial qui simplifie le positionnement sur le vantail.

Avec le motoréducteur déverrouillé, déployez complètement le bras du SAM.BA.

Lorsque le vantail est en position fermée, posez l'étrier sur le vantail, c'est le point de fixation correct.

Marquez les deux points de perçage et fixez le support à l'aide de chevilles ou d'un autre système approprié.

Le système de blocage mécanique du bras évite également d'avoir recours à des butées mécaniques au sol, dans le cas où il n'est pas possible d'en installer.

## MANOEUVRE MANUELLE D'URGENCE - FIG. 10

Afin de déplacer manuellement le vantail pendant l'installation ou en cas de panne de courant ou de défaillance :

- Soulevez la trappe à coulisse L
- Insérez la clé personnalisée C, tournez-la d'environ 90° dans le SENS INVERSE DES AIGUILLES D'UNE MONTRE
- Tirez le levier M pour déverrouiller l'opérateur ; le levier reste automatiquement en position déverrouillée
- Déplacer le portail manuellement, pour ouvrir et fermer le vantail.
- Pour rétablir le fonctionnement normal, ramenez le levier M dans sa position initiale et, en le maintenant en position avec une légère pression, tournez la clé C dans le sens des AIGUILLES D'UNE MONTRE d'environ 90° de manière à bloquer le levier M dans sa position initiale.
- Déplacez le portail manuellement jusqu'à ce qu'il s'enclenche.
- Fermez la trappe à coulisse L.

## RÉGLAGE DES BUTÉES MÉCANIQUES - FIG. 11

Les deux opérateurs SAM sont équipés d'une butée mécanique à l'ouverture réglable, à installer comme indiqué sur la Fig. 11 pour arrêter le vantail dans la position d'ouverture souhaitée.

Il est recommandé d'installer une butée mécanique de fermeture au sol ; si cela n'est pas possible, une butée mécanique supplémentaire (SAM.STOP) est disponible pour être utilisée afin d'arrêter également le mouvement de fermeture.

Les butées ne doivent être installées qu'après la fixation des bras SAM.BA et de l'opérateur SAM sur le pilier.

Fixer le levier C à l'arbre de rotation comme indiqué sur la Fig. 11 en utilisant la vis M10 R, la rondelle plate G et la rondelle dentée R.

Il est important de monter le levier dans le même sens que le bras droit, comme indiqué sur la figure, afin que la butée mécanique puisse être fixée dans la bonne position.

Avec l'opérateur déverrouillé, déplacez le vantail jusqu'à la position d'ouverture souhaitée.

Fixez la butée mécanique à l'aide des vis et des rondelles fournies, de sorte que le levier vienne s'appuyer sur la butée mécanique au point d'arrêt souhaité. Il y a plusieurs trous dans le corps de l'opérateur qui peuvent être utilisés à cette fin.

Si nécessaire, procédez de la même manière avec la butée mécanique de fermeture.

La partie crantée de la butée mécanique permet un réglage suffisamment fin dans la plupart des cas (pas d'ouverture de 1°).

Il est possible, si nécessaire, de faire pivoter la butée de 180°, La géométrie asymétrique de la butée donne la possibilité d'avoir d'autres positions d'arrêt intermédiaires.

## BRANCHEMENTS - FIG. 13

La figure 13 montre le branchement d'une installation type.

Avant de procéder à l'acheminement des câbles, vérifiez le type de branchement requis pour les accessoires effectivement utilisés.

LÉGENDE	
A	Opérateur SAM.E24 avec centrale de commande CP.SAM intégrée
B	Opérateur SAM.24
C	Paire de photocellules
D	Feu clignotant avec antenne intégrée
E	Sélecteur à clé ou digicode
F	Alimentation de réseau

Liste des câbles			
	Branchement électrique	Type	Longueur maximale
1	Alimentation de réseau SAM.E24	3x1,5mm <sup>2</sup>	30m
B	Connexion du moteur SAM.24	2x1,5mm <sup>2</sup> 3x0,5mm <sup>2</sup>	Moteur 24 V 10 m max Encodeur 10 m 15 m max
C	Connexion de l'émetteur de la photocellule	2x0,5mm <sup>2</sup>	20m
D	Connexion du récepteur de la photocellule	4x0,5mm <sup>2</sup>	20m
E	Connexion d'un sélecteur à clé pour une commande externe	4x0,5mm <sup>2</sup>	20m
F	Connexion feu clignotant de signalisation	2x1,0mm <sup>2</sup>	10m
G	Connexion de l'antenne intégrée au feu clignotant	RG 58	
	<b>Les câbles utilisés doivent être adaptés au type de connexion. Par exemple, pour les connexions protégées par un conduit, utilisez des câbles de type H03VV-F, pour les câbles posés en extérieur, utilisez le type H07RN-F.</b>		

L'opérateur **SAM.E24** est équipé d'une centrale de commande à laquelle sont connectés l'opérateur **SAM.24**, les accessoires (feu clignotant, photocellules, etc.) et les dispositifs de commande (boutons, sélecteurs à clé, etc.).

Faites passer les câbles, correctement canalisés, à travers le presse-étoupe en caoutchouc P.

Lors du raccordement de l'opérateur SAM.24 à la centrale de commande, la section du câble doit respecter les valeurs indiquées ci-dessous :

Distance entre le moteur SAM.24 et la centrale de commande CP.SAM	Type de câble
Jusqu'à 5 m	2x1,5mm <sup>2</sup>
de 5 m à 7,5 m	2x2,5mm <sup>2</sup>
de 7.5 à 10 m	2x4mm <sup>2</sup>
Plus de 10 m	Non recommandé

# CENTRALE DE COMMANDE CP.SAM

## BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Le tableau ci-dessous décrit les branchements électriques illustrés à la Fig. 12 :

Bornes	Fonction	Description
<b>L-N-GND</b>	Alimentation	Entrée d'alimentation de réseau 115-230 Vac 50-60 Hz
<b>+ BATT -</b>	Batteries de secours	Entrée pour la connexion des batteries de secours (accessoire)
<b>MOT1</b>	Moteur 1	Connecteur rapide pour la connexion du moteur MOT1 24 Vdc (SAM.E24).
<b>MOT2</b>	Moteur 2	Connecteur pour la connexion du moteur MOT2 24 Vdc (SAM.24).
<b>BLINK</b>	Feu clignotant	Sortie pour le feu clignotant 24 Vdc 4 W max.
<b>LOCK</b>	Serrure électrique	Sortie pour la serrure électrique.
<b>AUX1</b>	Sortie auxiliaire AUX 1	Sortie avec contact N.O. configurable à partir du paramètre de fonctionnement AUX1. Charge maximale 500 mA.
<b>+ 24V -</b>	Sortie 24Vdc	Sortie d'alimentation des accessoires 24 Vdc/0.5 A max. <b>REMARQUE</b> : Avec la logique ESA : <b>ON</b> , l'alimentation des accessoires est interrompue pendant la phase de stand-by. Voir la logique ESA
<b>ENC1</b>	Encodeur MOT1	Connecteur rapide pour le branchement de l'encodeur du MOT1 (SAM.E24).
<b>BARS</b>	Barre Palpeuse	Entrée pour la barre palpeuse, une résistance de 8,2 KOhm est déjà installée sur les bornes. Barre palpeuse 8K2 : connectez le bord aux borniers en retirant la résistance déjà installée comme indiqué sur la Figure 12. Barre palpeuse mécanique NF : connectez le bord en série avec la résistance comme indiqué sur la figure 12. L'intervention de la barre palpeuse arrête le mouvement du vantail et l'inverse pour environ 3 s.
<b>ENC2</b>	Encodeur MOT2	Borniers pour brancher l'encodeur du MOT2 (SAM.24). Utilisez un câble 3x0.5 mm <sup>2</sup> longueur maximale 10 m.
<b>PHOT OP</b>	Photocellule Ouvre	Entrée active en OUVERTURE et en FERMETURE (contact N.F.).
<b>PHOT CL</b>	Photocellule Ferme	Entrée active en FERMETURE (contact N.F.).
<b>STOP</b>	STOP	Entrée du bouton STOP (contact N.F.).
<b>OPEN</b>	OUVERTURE	Entrée bouton OUVERTURE (contact N.O.). Il est possible de connecter une horloge afin d'avoir une ouverture temporisée.
<b>CLOSE</b>	FERMETURE	Entrée du bouton FERMETURE (contact N.O.).
<b>PED</b>	PIÉTON	Entrée bouton piéton (contact N.O.), commande l'ouverture du moteur 1, voir paramètre TPED.
<b>P.P.</b>	Pas à pas	Entrée bouton pas à pas (contact N.O.).
<b>COM</b>	Commun	Commun pour les entrées de commande, des photocellules et STOP
<b>AUX2</b>	Sortie auxiliaire AUX 2	Sortie avec contact N.O. configurable à partir du paramètre de fonctionnement AUX2. Charge maximale 500 mA.
<b>ANT-SHIELD</b>	Antenne	Connexion de l'antenne du récepteur intégrée (ANT : Signal - SHIELD : Écran)
<b>EXP1</b>	Extension 1	Connecteur pour le module KNX ou pro. UP
<b>EXP2</b>	Extension 2	Connecteur pour le module pro. UP

### VÉRIFICATION DES BRANCHEMENTS

- Débranchez l'alimentation du réseau électrique
- Déverrouillez manuellement les vantaux, déplacez les à mi-chemin et revérrouillez les.
- Rebranchez l'alimentation du réseau
- Donnez une commande pas à pas par un bouton connecté à l'entrée PP, un émetteur ou le bouton <- >
- Les portes doivent bouger à l'ouverture**  
Si ce n'est pas le cas, inversez les fils d'alimentation du moteur en tournant le connecteur MOT1 du SAM.E24 de 180° et en inversant les fils MOT2 du moteur SAM.24.
- En utilisant la logique MINV, sélectionnez le moteur qui doit commencer la manœuvre d'ouverture en premier, voir Fig. 14
- Effectuer une procédure d'auto-apprentissage (voir le menu AUTO-APPRENTISSAGE)  
*Le réglage d'usine prévoit l'installation du moteur avec centrale de commande (SAM.E24) sur le vantail de droite (comme indiqué sur la Fig. 13), le vantail de droite démarrant en premier (Logique MINV : OFF).*

## AUTO-APPRENTISSAGE

Cette fonction permet de définir les valeurs optimales de fonctionnement de l'automatisme et, à la fin de la procédure, les paramètres DÉPHASAGE, TEMPS DE TRAVAIL et RALENTISSEMENT sont réglés.

Afin d'effectuer un auto-apprentissage, procédez comme suit :

- 1) S'assurer qu'il n'y a aucun obstacle de n'importe quelle nature que ce soit dans la zone de fonctionnement du portail.  
Si nécessaire, bouclez la zone pour empêcher l'accès des personnes, animaux, voitures, etc.  
**Pendant la phase d'auto-apprentissage, la fonction anti-écrasement n'est pas active.**
- 2) Appuyez sur le bouton PG pour entrer dans la programmation, utilisez le bouton + pour sélectionner la fonction AUTO et appuyez sur PG.
- 3) Sélectionnez le type de moteur utilisé :  
ENC Moteurs avec encodeur standard  
LSU Moteurs avec fin de course électromécaniques (ne pas utiliser avec les opérateurs SAM)  
NLSU Moteurs sans fin de course électromécaniques et sans encodeur (fonctionnement en temps calculé automatiquement entre les arrêts mécaniques par détection ampérométrique)
- 4) Appuyez sur OK pour lancer la phase d'auto-apprentissage.
- 5) La centrale de commande effectue une séquence de manœuvres : ouvertures partielles individuelles, ouvertures et fermetures complètes à différentes vitesses, etc.  
Pendant cette phase, l'afficheur affiche des sigles indiquant l'opération en cours à ce moment-là :  
OPM1/2 : lors de l'ouverture du moteur 1 ou 2  
CLM1/2 : lors de la fermeture du moteur 1 ou 2.  
Si le mouvement du moteur est opposé à ce qui est indiqué sur l'écran, interrompez l'auto-apprentissage en appuyant sur n'importe quel bouton de programmation, inversez les fils +/- du moteur et répétez l'opération d'auto-apprentissage.
- 6) A la fin de la phase d'auto-apprentissage, le message OK s'affiche.  
Remarque :  
Si la réinitialisation automatique échoue, un message d'erreur ERR s'affiche, consultez le tableau des messages d'erreur et agissez de conséquence, puis répétez l'opération de auto-apprentissage.

FR

## PROGRAMMATION

Les différentes fonctions disponibles sont programmées via afficheur LCD sur la centrale de commande et en réglant les valeurs souhaitées dans les menus de programmation décrits ci-dessous.

Le menu des paramètres permet d'attribuer une valeur numérique à une fonction, de manière similaire au trimmer de réglage.

Le menu des logiques permet d'activer ou de désactiver une fonction, de manière similaire au réglage d'un dip-switch.

D'autres fonctions spéciales peuvent varier en fonction de la révision du firmware.

### POUR ACCÉDER À LA PROGRAMMATION :

- 1 - Appuyez sur le bouton < PG >, l'afficheur passe au premier menu de paramètres « PAR ».
- 2 - Utilisez le bouton < + > ou < - > pour choisir le menu que vous souhaitez sélectionner (PAR > LOG > RAD > NMAN > MACI > RES > AUTO > CODE).
- 3 - Appuyez sur le bouton < PG >, l'afficheur affiche la première fonction disponible dans le menu.
- 4 - Utilisez les boutons < + > ou < - > pour sélectionner la fonction à modifier.
- 5 - Appuyez sur le bouton < PG >, l'afficheur affiche la valeur actuellement définie pour la fonction sélectionnée.
- 6 - Utilisez les boutons < + > ou < - > pour changer la valeur à attribuer à la fonction.
- 7 - Appuyez sur le bouton < PG >, l'afficheur affiche le message « PRG » qui indique que la programmation est prise en compte.

### REMARQUES :

En appuyant simultanément sur < + > et < - > à l'intérieur d'un menu de fonctions cela vous permet de revenir au menu supérieur sans effectuer de modifications.

Maintenez la pression sur la touche < + > ou la touche < - > accélère l'augmentation/diminution des valeurs.

Après une inactivité de 60 s, la centrale quitte le mode de programmation et éteint l'afficheur.

Appuyer sur le bouton < - > lorsque l'afficheur s'est éteint équivaut à une commande pas à pas.

Lors de la mise en activité de la carte, la version firmware s'affiche pendant environ 5 s.

## PARAMÈTRES, LOGIQUES ET FONCTIONS AVANCÉES

Les tableaux ci-dessous décrivent les différentes fonctions disponibles dans la centrale de commande.

PARAMÈTRES (PRG)			
MENU	FONCTION	MIN-MAX-(Default)	MEMO
<i>t<sub>cA</sub></i>	Temps de fermeture automatique. Active seulement avec la logique « TCA » = ON. Au terme du temps configuré, la centrale commande une manœuvre de fermeture.	3-240-(40s)	
<i>t<sub>PEd</sub></i>	Règle le pourcentage d'ouverture du moteur 1 (fonction piéton). La valeur est exprimée en pourcentage (99 % d'ouverture complète du vantail 1).	1-99 (50)	
<i>SPd1</i>	Règle la vitesse du moteur 1 pendant la phase de vitesse normale. Valeur exprimée en pourcentage.	50-99 (99%)	
<i>SPd2</i>	Règle la vitesse du moteur 2 pendant la phase de vitesse normale. Valeur exprimée en pourcentage.	50-99 (99%)	
<i>SLd1</i>	Règle la vitesse du moteur 1 pendant le ralentissement*. Valeur exprimée en pourcentage.	10-50 (25%)	
<i>SLd2</i>	Règle la vitesse du moteur 2 pendant le ralentissement*. Valeur exprimée en pourcentage.	10-50 (25%)	

<b>t<sub>d<sub>no</sub></sub></b>	Retard à l'ouverture Mot.2 Règle le retard à l'ouverture du moteur 2 par rapport au moteur 1.	0-15-(2s)	
<b>t<sub>d<sub>nc</sub></sub></b>	Retard à la fermeture Mot.1 Règle le retard à la fermeture du moteur 1 par rapport au moteur 2.	0-40-(3s)	
<b>t<sub>SN1</sub></b>	Règle la phase de ralentissement en ouverture et fermeture du moteur M1. Valeur exprimée en pourcentage sur toute la course.	1-99 (20%)	
<b>t<sub>SN2</sub></b>	Règle la phase de ralentissement en ouverture et fermeture du moteur M2. Valeur exprimée en pourcentage sur toute la course.	1-99 (20%)	
<b>P<sub>no1</sub></b>	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (détection ampérométrique) pendant la phase d'ouverture à vitesse normale - Moteur 1	1-99-(30%)**	
<b>P<sub>nc1</sub></b>	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (détection ampérométrique) pendant la phase de fermeture à vitesse normale - Moteur 1	1-99-(30%)**	
<b>P<sub>no2</sub></b>	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (détection ampérométrique) pendant la phase d'ouverture à vitesse normale - Moteur 2	1-99-(30%)**	
<b>P<sub>nc2</sub></b>	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (détection ampérométrique) pendant la phase de fermeture à vitesse normale - Moteur 2	1-99-(30%)**	
<b>P<sub>so1</sub></b>	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (détection ampérométrique) pendant la phase de ralentissement en ouverture - Moteur 1	1-99-(30%)**	
<b>P<sub>sc1</sub></b>	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (détection ampérométrique) pendant la phase de ralentissement en fermeture - Moteur 1	1-99-(30%)**	
<b>P<sub>so2</sub></b>	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (détection ampérométrique) pendant la phase de ralentissement en ouverture - Moteur 2	1-99-(30%)**	
<b>P<sub>sc2</sub></b>	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (détection ampérométrique) pendant la phase de ralentissement en fermeture - Moteur 2	1-99-(30%)**	
<b>t<sub>LS</sub></b>	Temps d'activation du contact SERL (Éclairage de zone). Sorties AUX1/AUX2. À chaque opération, le contact se ferme pour le temps programmé. Voir le schéma de connexion Figure 16/17	1-240-(60s)	
<b>t<sub>2ch</sub></b>	Temps d'activation des sorties AUX1/AUX2 lorsqu'elles sont définies comme deuxième canal radio. 0 : Sortie bistable, l'état de la sortie change à chaque commande reçue. 1-250 : temps de commutation en secondes	0-250-(1s)	
<b>t<sub>Loc</sub></b>	Temps d'activation de la serrure électrique. Valeur exprimée en dixième de secondes (0 = 0 s - 50 = 5 s)	0-50 (10=1s)	
<b>u<sub>Loc</sub></b>	Tension d'alimentation de la serrure électrique. 0 : 12V - 1 : 24V	0-1-(0)	
<b>S<sub>ASc</sub></b>	Définit une brève inversion dès lors que le fin de course de fermeture a été atteint. Fonction utile pour faciliter le déverrouillage manuel du vantail. Valeur exprimée en dixième de secondes (0 = 0 s - 40 = 4 s)	0-40 (10)	
<b>S<sub>ASo</sub></b>	Définit une brève inversion dès lors que le fin de course d'ouverture a été atteint. Fonction utile pour faciliter le déverrouillage manuel du vantail. Valeur exprimée en dixième de secondes (0 = 0 s - 40 = 4 s)	0-40 (5)	
<b>S<sub>EAu</sub></b>	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement (Encodeur) pendant la phase de vitesse normale*. 0 : Off -1 : sensibilité minimale - 99 : sensibilité maximale	0-99-(1%)	
<b>S<sub>EAf</sub></b>	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement (Encodeur) pendant la phase de décélération*. 0 : Off -1 : sensibilité minimale - 99 : sensibilité maximale	0-99-(1%)	
<b>AUX1</b>	Configure le mode de fonctionnement de la sortie AUX1 : 0 : sortie SCA (par défaut) – Témoin portail ouvert 1 : sortie radio 2ch 2 : sortie éclairage de zone (en fonction de la durée définie par le paramètre TLS). Voir Fig. 16 3 : sortie éclairage de zone (toujours active avec le moteur en mouvement et pendant le TCA). Voir Fig. 16 4 : Photo-test. Utilisé pour alimenter les émetteurs des photocellules en mode TEST. 5 : Sortie feu clignotant, reproduit le comportement de la sortie BLINK 6 : Sortie alarme. Si le portail reste ouvert pour le double du temps de TCA programmé, le contact se ferme. <b>REMARQUE: Les spots light LED 24 Vdc, en raison du courant d'appel, ne peuvent pas être connectées directement aux sorties AUX, utilisez un relais de découplage.</b>	0-6 (0)	

<b>AUX2</b>	<p>Configure le mode de fonctionnement de la sortie AUX2 :</p> <p>0 : sortie SCA (par défaut) – Témoin portail ouvert  1 : sortie radio 2ch  2 : sortie éclairage de zone (en fonction de la durée définie par le paramètre TLS). Voir Fig. 17  3 : sortie éclairage de zone (toujours active avec le moteur en mouvement et pendant le TCA). Voir Fig. 17  4 : Photo-test. Utilisé pour alimenter les émetteurs des photocellules en mode TEST.  5 : Sortie feu clignotant, reproduit le comportement de la sortie BLINK  6 : Sortie alarme. Si le portail reste ouvert pour le double du temps de TCA programmé, le contact se ferme.</p> <p><b>REMARQUE: Les spot light LED 24 Vdc, en raison du courant d'appel, ne peuvent pas être connectées directement aux sorties AUX, utilisez un relais de découplage</b></p>	0-6 (1)	
-------------	---	---------	--

**\* REMARQUE : UN REGLAGE INCORRECT DE CES PARAMÈTRES PEUT ÊTRE DANGEREUX.  
RESPECTER LA RÉGLEMENTATION EN VIGUEUR !**

**Avec les moteurs sans fin de course et/ou encodeurs règle la sensibilité de la détection ampérométrique qui provoque l'arrêt pendant la phase de ralentissement.**

\*\* 1 : seuil minimum - 99 : seuil maximum.

*La centrale dispose de deux dispositifs anti-écrasement, la détection ampérométrique (réglé par les paramètres PMO1/2-PMC1/2-PSO1/2-PSC1/2) et l'encodeur (réglé par les paramètres SEAV et SEAR).*

*Avec la procédure auto-apprentissage, la force optimale est réglée par défaut, l'encodeur (avec le réglage par défaut) n'est activé que si le portail s'arrête complètement après une collision.*

*Il est recommandé d'utiliser un seul système à la fois, en donnant la préférence à la détection ampérométrique qui un temps de réaction plus rapide.*

FR

LOGIQUES (L o ū)			
MENU	FONCTION	ON-OFF- (Default)	MEMO
<b>t c A</b>	Active ou désactive la fermeture automatique On : fermeture automatique activée Off : fermeture automatique désactivée	(ON)	
<b>i b L</b>	Active ou désactive la fonction de copropriété. On : Fonction de copropriété activée. Le commande P.P. n'a pas d'effet durant la phase d'ouverture. Off : la fonction de copropriété est désactivée.	(OFF)	
<b>i b c A</b>	Active ou désactive la fonction de copropriété durant le comptage du TCA. On : Fonction de copropriété activée. Le commande P.P n'a pas d'effet durant le comptage du TCA. Off : la fonction de copropriété est désactivée.	(OFF)	
<b>P P</b>	Sélectionne le mode de fonctionnement du « bouton P.P. » et de l'émetteur. On : Fonctionnement : OUVRE > FERME > OUVRE > Off : Fonctionnement : OUVRE > STOP > FERME > STOP >	(OFF)	
<b>P r E</b>	Active ou désactive le pré-clignotement. On : Pré-clignotement activé. Le feu clignotant s'active 3 s avant le démarrage du moteur. Off : Pré-clignotement désactivé.	(OFF)	
<b>S c L</b>	Active ou désactive la fermeture rapide On : fermeture rapide activée. Avec le portail ouvert ou en phase d'ouverture, l'intervention des photocellules déclenche la fermeture automatique 3 s après l'ouverture complète. Fonction active seulement avec TCA : ON Off : fermeture rapide désactivée.	(OFF)	
<b>h t r</b>	Active ou désactive la fonction homme mort. On : Homme mort actif. La pression sur les boutons OUVRE/FERME doit être maintenue pendant toute la manœuvre. L'ouverture de l'entrée STOP arrête le moteur. Toutes les entrées de sécurité sont désactivées. Off : fonctionnement automatique/semi-automatique.	(OFF)	
<b>L t c A</b>	Sélectionne le mode de fonctionnement du feu clignotant durant le temps TCA On : Feu clignotant allumé pendant le TCA Off : Feu clignotant éteint pendant le TCA	(OFF)	
<b>n b L H</b>	Définit le mode de fonctionnement de la sortie du feu clignotant BLINK On : La sortie fournit une tension par intermittence pendant la phase de manœuvre (2 clignotements par seconde). Off : La sortie fournit une tension continue pendant la phase de manœuvre,	(OFF)	

<i>tSt1</i>	Active ou désactive la vérification des photocellules sur l'entrée PHOT OP, active aussi bien en fermeture qu'en ouverture. On : Vérification activée. Si la vérification a résultat négatif, aucune manœuvre est commandée. Voir Fig. 16/17 - « TEST PHOTO ». (AUX = 4) Off : Contrôle des photocellules désactivé. Cette configuration rend obligatoire la maintenance des photocellules tous les 6 mois.	(OFF)	
<i>tSt2</i>	Active ou désactive la vérification des photocellules sur l'entrée PHOT CL, active aussi bien en fermeture qu'en ouverture. On : Vérification activée. Si la vérification a résultat négatif, aucune manœuvre est commandée. Voir Fig. 16/17 - « TEST PHOTO ». (AUX = 4) Off : Contrôle des photocellules désactivé. Cette configuration rend obligatoire la maintenance des photocellules tous les 6 mois.	(OFF)	
<i>tSt3</i>	Active ou désactive le TEST de l'entrée BARRE PALPEUSE (BAR). L'activation de la fonction TEST n'est possible qu'avec l'utilisation des éléments SC.RF et RF/RF.SUN, voir les instructions spécifiques. On : Vérification activée. Si la vérification a résultat négatif, aucune manœuvre est commandée. Voir Fig. 16/17 - « TEST PHOTO ». (AUX = 4) Off : Vérification désactivée.	(OFF)	
<i>Phcl</i>	Sélectionne le mode de fonctionnement de l'entrée PHOT CL. On : Entrée PHOT CL active seulement en fermeture. En fermeture l'ouverture du contact provoque l'arrêt du moteur et l'inversion instantanée du sens de marche (ouverture). Off : Entrée PHOT CL active soit en ouverture et soit en fermeture. En ouverture, l'ouverture du contact provoque l'arrêt du moteur ; au relâchement de la photocellule, le moteur redémarre à l'ouverture. En fermeture : l'ouverture du contact provoque l'arrêt du moteur ; au relâchement de la photocellules, le moteur s'inverse (ouverture).	(OFF)	
<i>mot</i>	Sélectionne le mode de fonctionnement avec 1 ou 2 moteurs : On : Utiliser dans le cas d'un seul moteur, connecté à la sortie M1 Off : À utiliser dans le cas de deux moteurs.	(OFF)	
<i>Pinu</i>	Ordre de démarrage des moteurs : On : le moteur 2 démarre en premier à l'ouverture. Off : le moteur 1 démarre en premier à l'ouverture.	(OFF)	
<i>RoPF</i>	Active ou désactive la fonction « Ouverture forcée en absence d'alimentation de réseau » (ne peut être activée que si les batteries de secours sont connectées et fonctionnent). On : Fonction active. En cas de panne de courant, avant que la batterie de secours ne soit complètement déchargée, la centrale force une manœuvre d'ouverture. Le portail reste ouvert jusqu'à ce que l'alimentation du réseau soit rétablie. Off : Fonction désactivée.	(OFF)	
<i>hAn</i>	Active ou désactive la fonction de coup de bélier On : Fonction activée. Avant chaque manœuvre d'ouverture, la centrale commande une manœuvre de 2 s en fermeture pour faciliter le déblocage de la serrure électrique. Off : Fonction désactivée.	(OFF)	
<i>blco</i>	Active ou désactive la fonction de blocage à l'ouverture. On : Fonction de blocage activée. <b>Ne pas utiliser sur les motoréducteurs SAM.</b> Off : Fonction de blocage désactivée.	(OFF)	
<i>blcc</i>	Active ou désactive la fonction de blocage à la fermeture. On : Fonction de blocage activée. <b>Ne pas utiliser sur les motoréducteurs SAM.</b> Off : Fonction de blocage désactivée.	(OFF)	
<i>nLoc</i>	Sélectionne le type de serrure électrique utilisé. On : Ventouse magnétique, normalement alimentée selon le paramètre Vloc. Sortie active lorsque le portail est fermé. Off : Serrure électromécanique, normalement non alimentée. Avant chaque opération d'ouverture, l'alimentation est fournie en fonction du paramètre Vloc pour le temps défini par le paramètre TLOC.	(OFF)	
<i>cuAr</i>	Active ou désactive les émetteurs ARC clonés. On : Les émetteurs de la série AK clonés à partir d'un émetteur ARC sont acceptés. Off : Aucun émetteur cloné est accepté.	(ON)	
<i>rEn</i>	Active ou désactive l'apprentissage à distance des émetteurs radio, comme indiqué dans la section « Apprentissage à distance des émetteurs ». On : apprentissage à distance activé. Off : apprentissage à distance désactive.	(ON)	

<b>ESA</b>	Active ou désactive la fonction d'économie d'énergie « ESA ». On : Une fois la manœuvre terminée et le temps d'activation de l'éclairage de zone écoulé, la centrale de commande coupe l'alimentation des accessoires et se met en modalité veille. <i>L'alimentation des accessoires reste toutefois active uniquement pendant le temps nécessaire, si les réglages des paramètres AUX1/AUX2 l'exigent.</i> Off : Économie d'énergie désactivée. À utiliser si vous souhaitez que la sortie d'alimentation des accessoires soit toujours active, par exemple lorsque vous utilisez des digicodes radio en 24 Vdc ou d'autres appareils qui doivent être alimentés à tout moment.	(ON)	
------------	---	------	--

### RADIO (rRd)

MENU	FUNZIONE
<b>PP</b>	En sélectionnant cette fonction, le récepteur attend (PUSH) qu'un code d'émetteur soit attribué à la fonction pas à pas. Appuyez sur la touche de l'émetteur à attribuer à cette fonction. Si le code est valide, il est enregistré et le message <b>oH</b> s'affiche.
<b>2ch</b>	En sélectionnant cette fonction, le récepteur attend (PUSH) qu'un code d'émetteur soit attribué au deuxième canal radio. Appuyez sur la touche de l'émetteur à attribuer à cette fonction. Si le code est valide, il est enregistré et le message <b>oH</b> s'affiche.
<b>PEd</b>	En sélectionnant cette fonction, le récepteur attend (PUSH) qu'un code d'émetteur soit attribué à la fonction d'ouverture piétonne (voir paramètre TPED). Appuyez sur la touche de l'émetteur à attribuer à cette fonction. Si le code est valide, il est enregistré et le message <b>oH</b> s'affiche.
<b>StoP</b>	En sélectionnant cette fonction, le récepteur attend (PUSH) qu'un code d'émetteur soit attribué à la fonction STOP. Appuyez la touche de l'émetteur à attribuer à cette fonction. Si le code est valide, il est enregistré et le message <b>oH</b> s'affiche.
<b>n tH</b>	En sélectionnant cette fonction, l'afficheur LCD affiche le nombre d'émetteurs actuellement mémorisés dans le récepteur.
<b>clr</b>	En sélectionnant cette fonction, le récepteur attend (PUSH) qu'un code d'émetteur soit effacé de la mémoire. Si le code est valide, il est supprimé et le message <b>oH</b> s'affiche.
<b>rEr</b>	Efface complètement la mémoire du récepteur. Une confirmation de l'opération est demandée. En sélectionnant cette fonction, le récepteur attendra (PUSH) une nouvelle pression PGM pour confirmer l'opération. Une fois effacé, le message <b>oH</b> s'affiche.

FR

### NOMBRE D'OPÉRATIONS (nRn)

Affiche le nombre de cycles complets (ouverture + fermeture) effectués par l'automatisation. La première pression sur le bouton < PG > affiche les 4 premiers chiffres, la seconde pression les 4 derniers. Ex. < PG > 00 12 » > < PG > 3456: 123.456 cycles effectués.

### CYCLES D'ENTRETIEN (Rc I)

Cette fonction permet d'activer la signalisation d'entretien après un nombre de manœuvres que l'installateur aura établi. Pour activer et sélectionner le nombre d'opérations, procédez comme suit : Appuyez sur le bouton < PG >, l'écran affiche OFF, indiquant que la fonction est désactivée (valeur par défaut). Utilisez les boutons < + > et < - > pour sélectionner une des valeurs numériques proposées (de OFF à 100). Les valeurs doivent être comprises comme centaines de cycles (par exemple : la valeur 50 correspond à 5000 cycles). Appuyez sur le bouton OK pour activer la fonction. L'afficheur affiche le message PROG. La demande d'entretien reste signalée à l'utilisateur en maintenant le feu clignotant allumé pendant 10 secondes supplémentaires au terme de la manœuvre d'ouverture ou de fermeture.

### RESET (rE5)

RESET de la centrale de commande. ATTENTION ! Réinitialise la centrale de commande aux valeurs par défaut. La première pression sur le bouton < PG > fait clignoter le message **rE5** ; une nouvelle pression sur le bouton < PG > réinitialise la centrale de commande. Remarque : Les émetteurs ne sont pas supprimés du récepteur, pas plus que le mot de passe d'accès. Toutes les logiques et tous les paramètres sont reportés aux valeurs de défaut, il faut donc répéter la procédure de réglage automatique.

## AUTO-APPRENTISSAGE (RULto)

Cette fonction permet de définir les valeurs optimales de fonctionnement de l'automatisme et, à la fin de la procédure, les paramètres DÉPHASAGE, TEMPS DE TRAVAIL et RALENTISSEMENT sont réglés.

Pour effectuer un auto-apprentissage, procédez comme suit :

a) S'assurer qu'il n'y a aucun obstacle de n'importe quelle nature que ce soit dans la zone de fonctionnement du portail.

Si nécessaire, bouclez la zone pour empêcher l'accès des personnes, animaux, voitures, etc.

**Pendant la phase d'auto-apprentissage, la fonction anti-écrasement n'est pas active.**

b) Sélectionnez la fonction RULto et appuyez sur OK.

c) Utilisez le bouton < + > ou < - > le sous-menu nL5U, L5U ou ENc en fonction de la présence de fins de course et/ou d'encodeurs :

nL5U : si le moteur n'a pas les fins de course électromécanique ni d'encodeur

L5U : si le moteur est équipé de fins de course électromécanique mais sans encodeur

ENc : si le moteur est équipé d'encodeur mais pas de fins de course électromécanique

d) appuyez sur OK pour lancer la phase d'auto-apprentissage.

La centrale de commande effectue une série de manœuvres pour l'apprentissage de la course de vantaux et pour configurer les paramètres.

Au départ, les deux vantaux sont amenés en position ouverte, puis après quelques manœuvres d'ouverture et de fermeture à différentes vitesses d'un ou des deux vantaux, la centrale affiche le message OK. Si l'opération n'a pas de résultat positif, le message ERR s'affiche. Répéter l'opération après avoir contrôlé une nouvelle fois les câblages et l'absence d'obstacles.

Pendant les manœuvres, l'écran affiche quelques sigles : aPEn durant l'ouverture du moteur 1 ou 2 et cLd5 durant la fermeture du moteur 1 ou 2.

## MOT DE PASSE (codE)

Permet d'entrer un code de protection d'accès à la programmation de la centrale.

Il est possible de taper un code alphanumérique de quatre caractères avec les nombres de 0 à 9 et les lettres A-B-C-D-E-F.

La valeur d'usine par défaut est 0000 (quatre zéros) et indique l'absence de code de protection.

L'opération de saisie du code peut être annulée à tout moment en appuyant simultanément sur les boutons + et -. Une fois le mot de passe entré, il est possible d'intervenir sur la centrale, en entrant et en sortant de la programmation pendant environ 10 minutes, afin de permettre les opérations de réglage et d'essai des fonctions.

En remplaçant le code 0000 par n'importe quel autre code, on active la protection de la centrale en empêchant l'accès à tous les menus.

Pour saisir un code de protection, procéder comme suit :

- sélectionnez le menu Code et appuyez sur OK.

- Le code 0000 est affiché, même si un code de protection a déjà été saisi précédemment.

- Utilisez les touches + et - pour modifier la valeur du caractère clignotant.

- Appuyez sur OK pour confirmer le caractère clignotant et passer au suivant.

- Après avoir saisi les 4 caractères, un message de confirmation «CONF» apparaît.

- Après quelques secondes, le code 0000 s'affiche à nouveau.

- Il faut reconfirmer le code de protection précédemment saisi afin d'éviter toute saisie involontaire.

Si le code correspond au précédent, un message de confirmation «MH» s'affiche.

La centrale sort automatiquement de la phase de programmation, et pour accéder à nouveau aux menus, il faudra saisir le code de protection mémorisé.

**IMPORTANT : PRENDRE NOTE du code de protection et LE CONSERVER EN LIEU SÛR. Pour éliminer un code d'une centrale protégée, il faut accéder à la programmation avec le mot de passe et reporter le code à la valeur de défaut 0000.**

**EN CAS DE PERTE DU CODE, IL FAUDRA CONTACTER L'ASSISTANCE**

**TECHNIQUE AGRÉÉE POUR UNE RÉINITIALISATION TOTALE DE LA CENTRALE DE COMMANDE.**

## APPRENTISSAGE À DISTANCE DES ÉMETTEURS

Si vous disposez d'un émetteur déjà mémorisé dans le récepteur, il est possible d'effectuer un apprentissage à distance par radio (sans accéder à la centrale).

**IMPORTANT : La procédure doit être effectuée avec les vantaux ouverts pendant la pause TCA ou avec les vantaux ouverts si la logique TCA est désactivée (OFF). La logique REM doit être activée (ON).**

Procédez comme suit :

1 Appuyez sur la touche cachée de l'émetteur déjà mémorisé.

2 Appuyez, dans les 5 secondes qui suivent, sur la touche de l'émetteur déjà mémorisé correspondant au canal à associer au nouvel émetteur. Le feu clignotant s'allume.

3 Dans les 10 secondes qui suivent, appuyez sur la touche cachée du nouvel émetteur.

4 Dans les 5 secondes qui suivent, appuyez sur la touche du nouvel émetteur à associer au canal choisi au point 2. Le feu clignotant s'éteint.

5 Le récepteur mémorise le nouvel émetteur et sort immédiatement de la programmation.

## FUSIBLES ET PROTECTIONS

F1 : T4A - Fusible de protection générale.

F2 : Fusible de protection réinitialisable pour la sortie de l'alimentation des accessoires.

Il se déclenche en cas de surcharge ou de court-circuit sur la sortie 24 Vdc, dans ce cas déconnecter la centrale et vérifier les connexions ou la quantité d'accessoires connectés à la sortie 24 Vdc. Une fois les connexions correctement rétablies, la sortie d'alimentation de l'accessoire se remet automatiquement en marche.

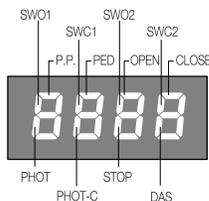
## BATTERIES DE SECOURS

La centrale de commande CP.SAM comprend le chargeur pour 2 batteries de secours branchées en série de 12V 2.1Ah DA.BT2 (en option) qui permettent à l'opérateur de fonctionner même en cas de panne de courant temporaire.

Pendant le fonctionnement normal, la carte CP.SAM recharge les batteries.

Le courant de charge maximal est de 1A, le courant de charge moyen est de 300 mA. (respectez la polarité). Pour l'installation des batteries, veuillez-vous référer aux instructions fournies avec le kit SM.CB.

## DIAGNOSTICS



Chaque entrée est associée à un segment d'affichage qui s'allume lorsqu'il est activé, selon le schéma suivant.

Les entrées N.F. sont représentées par les segments verticaux.

Les entrées N.O. sont représentées par les segments horizontaux.

La centrale de commande affiche le message AMP1 ou AMP2 en cas d'intervention du capteur ampérométrique anti-écrasement.

## MESSAGES D'ERREUR

Voici quelques-uns des messages qui apparaissent sur l'écran en cas d'anomalies de fonctionnement :

<b>AMP1</b>	Erreur obstacle moteur 1/anti-écrasement	Vérifiez l'absence d'obstacles sur la course du moteur 1
<b>AMP2</b>	Erreur obstacle moteur 2/anti-écrasement	Vérifiez l'absence d'obstacles sur la course du moteur 2
<b>ENC1</b>	Erreur encodeur 1/détection d'obstacle	Vérifiez que l'encodeur du moteur 1 est correctement connecté à la centrale de commande, qu'il n'y a pas d'obstacles sur la course du vantail et que l'encodeur fonctionne correctement.
<b>ENC2</b>	Erreur encodeur 2/détection d'obstacle	Vérifiez que l'encodeur du moteur 2 est correctement connecté à la centrale de commande, qu'il n'y a pas d'obstacles sur la course du vantail et que l'encodeur fonctionne correctement.
<b>ERR</b>	Erreur AUTO-APPRENTISSAGE	Répétez la procédure d'AUTO-APPRENTISSAGE
<b>ERR1</b>	Erreur de contrôle du circuit moteur 1	Contrôler connexions moteur 1. Moteur est déconnecté ou inopérant. Problème sur la centrale de commande.
<b>ERR2</b>	Erreur de contrôle du circuit moteur 2	Contrôler connexions moteur 2. Moteur est déconnecté ou inopérant. Problème sur la centrale de commande
<b>ERR4</b>	Erreur de vérification des photocellules PHOT OP	Vérifier les connexions, l'alignement de la cellule photoélectrique PHOT OP ou la présence d'obstacles.
<b>ERR5</b>	Erreur de vérification des photocellules PHOT CL	Vérifier les connexions, l'alignement de la cellule photoélectrique PHOT CL ou la présence d'obstacles.
<b>ERR8</b>	Erreur d'activation des entrées	Une entrée (START/PP/Open/Close/PED) ou un des boutons (+/-/PG) s'est déclenché pendant l'auto-apprentissage. Répétez la procédure d'auto-apprentissage.
<b>BAR</b>	Déclenchement de l'entrée BAR (barre palpeuse)	Pendant la manœuvre, l'entrée BAR a détecté un obstacle.
<b>THR1</b>	Déclenchement de la protection thermique du moteur	Surchauffe due à des obstacles permanents. Déverrouillez le portail et vérifiez les points de friction.
<b>oud1</b>	Surcharge M1	Puissance maximale dépassée. Vérifier le moteur ou les frictions.
<b>oud2</b>	Surcharge M2	Puissance maximale dépassée. Vérifier le moteur ou les frictions.

FR

## MAINTENANCE

Le tableau suivant sert à enregistrer les interventions de maintenance, d'amélioration ou de réparation effectuées par le technicien spécialisé.

Date _____	Signature du technicien _____	Tampon
Description de l'intervention _____ _____ _____		

Date _____	Signature du technicien _____	Tampon
Description de l'intervention _____ _____ _____		