

Installation d'un POP7124KCE

Le kit contient :

PP7124 + PP7224

2 opérateurs électromécaniques montage apparent :

PP7124 (avec logique de commande et récepteur embrochable OXI), PP7224 (sans logique de commande).



ON2

1 émetteur
433,92 MHz
2 canaux



MOFB

1 paire de photocellules pour montage en applique, prédisposées pour la connexion 2 fils Nice BlueBus.



MLBT

1 lampe clignotante avec antenne incorporée pour la connexion Nice BlueBus.

Options pour POPKIT /A :



KIO

Contacteur à clé avec trappe de déverrouillage extérieur par câble acier.



KA1

Kit câble acier Lg 6 m pour KIO.



PS124

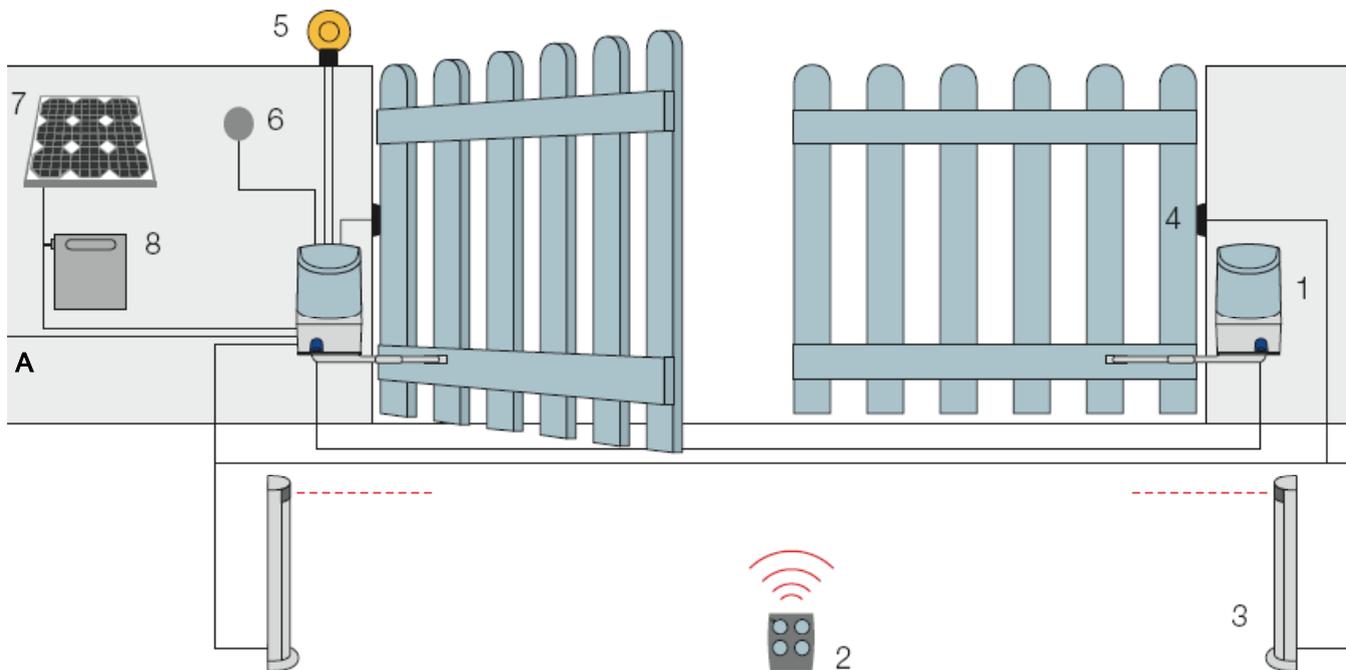
Kit batterie 24 V avec chargeur incorporé



SYKCE

Kit à alimentation solaire

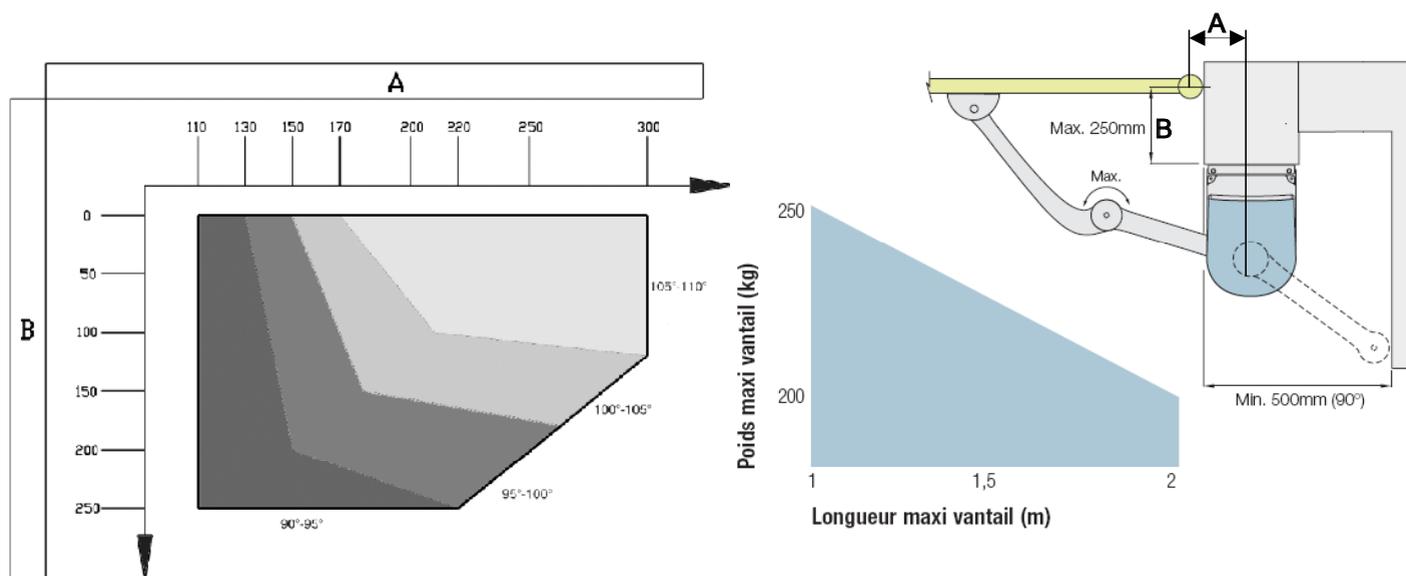
Dessin d'ensemble :



Liste des câbles :

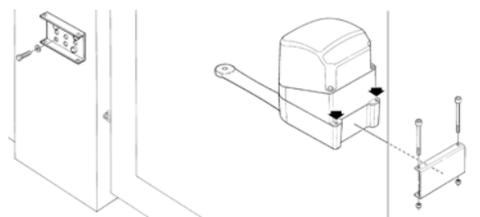
Connexion	Type de câble	Longueur maximum admise
A. Ligne électrique d'alimentation	1 câble 3x1,5 mm ²	30 m
5. Clignotant avec antenne	1 câble 2x1 mm ² 1 câble blindé type RG58	20 m 20 m (longueur conseillée: moins de 5 m)
3 et 4. Photocellules	1 câble 2x0,5 mm ²	30 m
6. Sélecteur à clé	2 câbles 2x0,5 mm ²	50 m
1. Moteur	1 câble 3x1,5 mm ²	20 m

Montage des pattes de fixation:



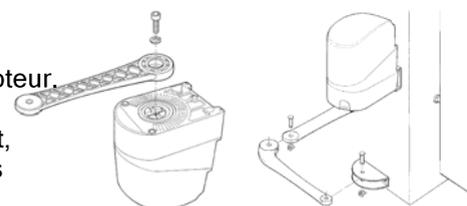
- 1) Vérifier, suivant l'angle d'ouverture des battants, qu'il est possible de respecter les mesures indiquées dans le tableau de gauche.
- 2) Mesurer sur place la valeur de « B ».
- 3) Suivant la mesure de « B » et l'angle d'ouverture des battants dans le tableau, on peut trouver la valeur de « A » dans le tableau de gauche. Par exemple, si « B » est égale à 100 mm et que l'on désire un angle d'ouverture de 100° « A » devra mesurer environ 180 mm.

- 4) La fixation de la plaque s'effectue en utilisant des vis adaptées au matériau du pilier. Fixer la patte en position horizontale.

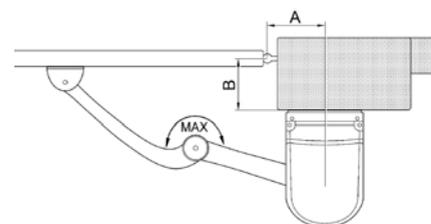


- 5) Le bras droit doit être monté avec la vis M8x55 et la rondelle grower. Faire attention à positionner le bras en le faisant sortir vers l'avant du moteur.

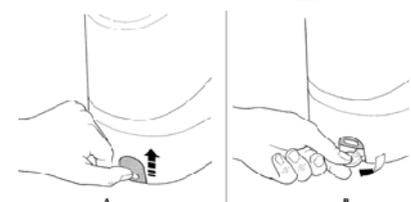
- 6) En utilisant les goujons fournis et les anneaux de sécurité correspondant, fixer le bras courbe au bras droit et la patte de fixation du battant au bras courbe.



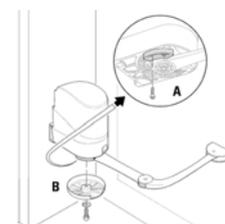
- 7) Fixer la patte de fixation du battant au portail, au point le plus éloigné possible de la colonne en allongeant au maximum les bras. La patte est fixée au portail au moyen d'une soudure ou en utilisant des vis adaptées au matériau du battant.



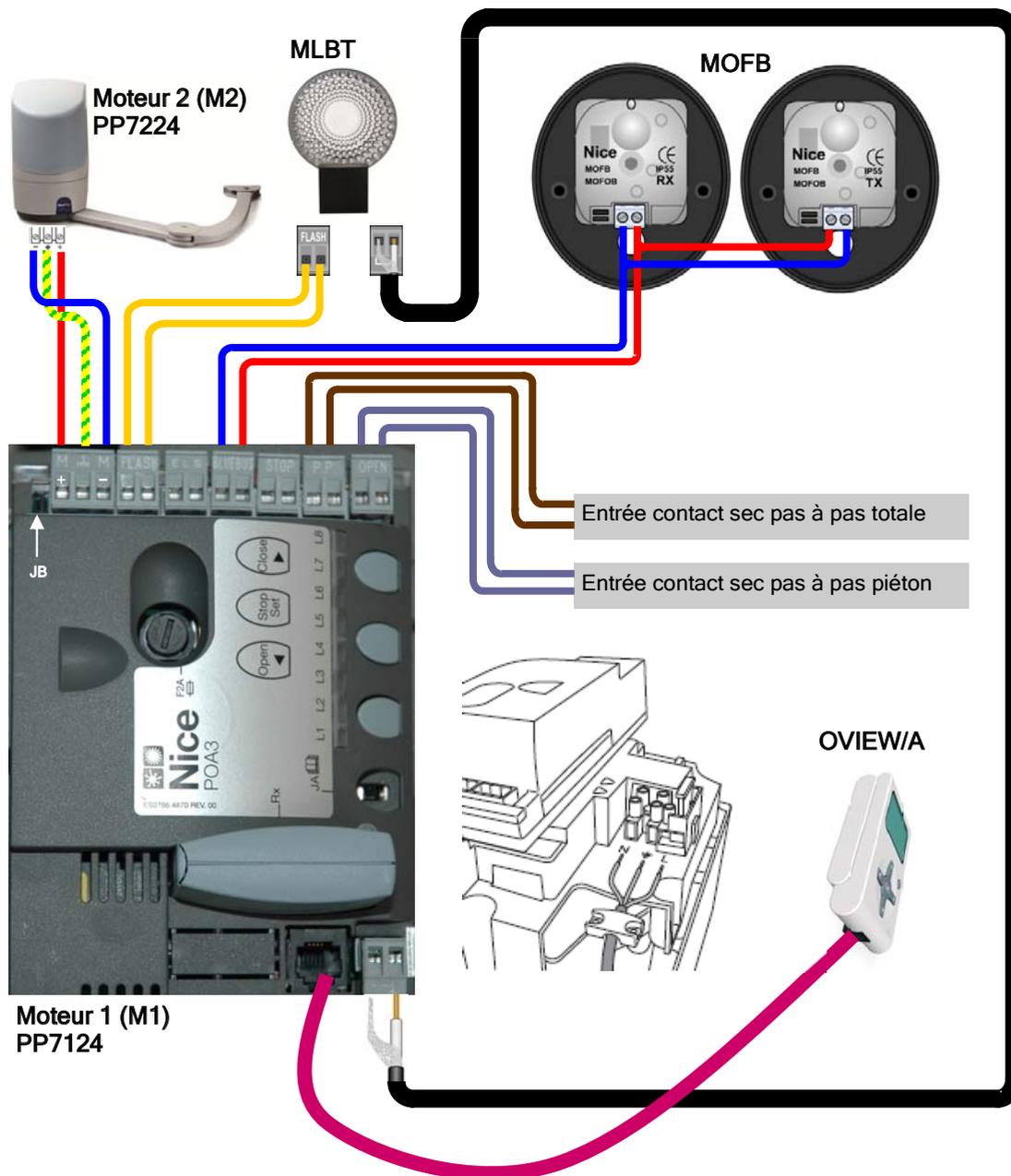
- 8) Soulever la petite porte « A ». Introduire la clé « B » de débrayage (fournie) et la tourner dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à son arrêt.



- 9) Débloquer le motoréducteur « A », tourner le battant dans la position désirée « de portail ouvert ». Ensuite placer la fin de course en butée avec le bras droit et la fixer avec les deux vis M6x20. « B » Dévisser la vis qui fixe le bras droit au motoréducteur et introduire le couvercle de protection. Revisser la vis.



Câblage et programmation du POP7124KCE



La logique de commande **POA 3** est équipée d'une fonction **Stand-by**, qui permet d'économiser de l'énergie quand l'automatisme n'est pas en mouvement (elle s'active au bout de 60 secondes une fois que le portail est non utilisé et coupe la sortie Bluebus, le Bus T4, le Flash ainsi que la sortie ELS).

La fonction **Stand-by** est inactive de série et il est impératif de l'activer dans le cadre d'une utilisation avec une batterie tampon (PS124) ou un panneau photovoltaïque SYKCE (voir la notice technique).

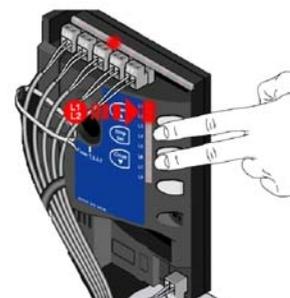
PROGRAMMATION DE LA CENTRALE POA3

Reconnaissance des accessoires :

Après le branchement au secteur il faut faire reconnaître par la logique de commande les dispositifs connectés aux entrées Blue BUS et STOP. Avant cette phase, les leds L1 et L2 clignotent pour indiquer qu'il faut effectuer la reconnaissance des dispositifs.

Attention : La phase de reconnaissance des dispositifs doit être exécutée même s'il n'y a pas d'accessoires connectés.

- 1) Presser et maintenir enfoncées les touches [▲] et [SET].
- 2) Lorsque les Led L1 et L2 commencent à clignoter très rapidement , relâcher les touches.
- 3) Attendre quelques secondes que la logique termine la reconnaissance des dispositifs.
- 4) A la fin de la reconnaissance, la Led [STOP] doit rester allumée, les Led L1 et L2

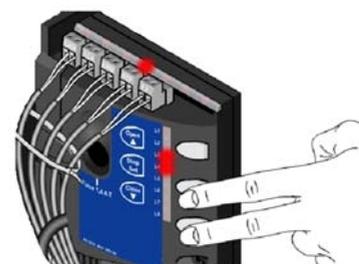


Reconnaissance des positions des butées mécaniques en mode automatique :

Après la reconnaissance des dispositifs, les leds L3 et L4 commencent à clignoter, cela signifie qu'il faut lancer la reconnaissance des butées mécaniques. Cette mesure est nécessaire pour le calcul des points de ralentissements, des décalages des vantaux (en ouverture et fermeture), et le point d'ouverture partielle.

- 1) Presser et maintenir enfoncées les touches [▼] et [SET].
- 2) Quand la manœuvre commence relâcher les touches.
- 3) Vérifier que l'automatisme effectue les séquences de manœuvres suivantes :

- A** – Fermeture lente de l'opérateur M1 jusqu'à la butée mécanique.
- B** – Fermeture lente de l'opérateur M2 jusqu'à la butée mécanique.
- C** – Ouverture lente de l'opérateur M2 et de l'opérateur M1 jusqu'aux butées mécanique.
- D** – Fermeture rapide des opérateurs M1 et M2.



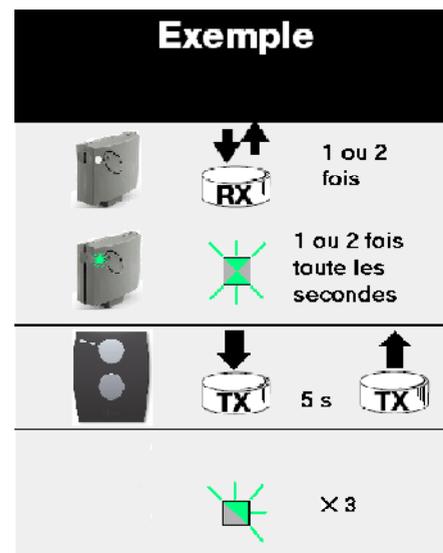
Si la première manœuvre effectuée par un ou deux vantaux n'est pas une **fermeture** , presser la touche ◀ ou ▶ pour arrêter la reconnaissance; contrôler ensuite la position de **JA** et **JB** (voir tableau).

Si la première manœuvre de **fermeture** n'est pas **M1** , presser la touche ◀ ou ▶ pour arrêter la reconnaissance; contrôler ensuite la position de **JA** et **JB** (voir tableau ci-joint)

	JA	JB

Mémorisation d'un émetteur en mode II sur le récepteur OXI :

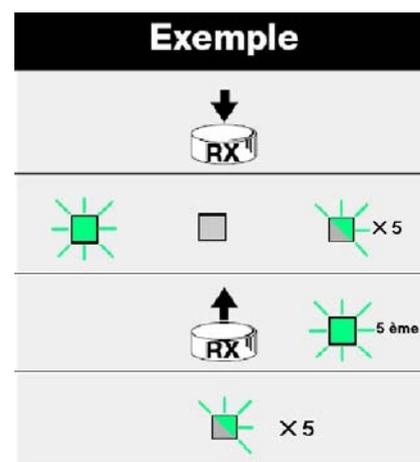
1. Presser la touche sur le récepteur un nombre de fois égal à la fonction désirée. (1 fois ouverture totale, 2 fois ouverture partielle)
2. Vérifier que la LED émet un nombre de clignotements correspondant à la fonction désirée.
3. Dans les 10 secondes qui suivent, presser pendant au moins 5 secondes la touche désirée de l'émetteur à mémoriser.
4. Si la mémorisation a été effectuée correctement, la LED du récepteur clignotera 3 fois.



Nota : S'il y a d'autres émetteurs à mémoriser, répéter le point 3 dans les 10 secondes qui suivent. La phase de mémorisation prend fin au bout de 10 secondes lorsque le récepteur s'éteint.

Effacement du récepteur OXI :

1. Presser et maintenir enfoncée la touche du récepteur.
2. Attendre que la LED s'allume puis qu'elle s'éteigne, attendre enfin qu'elle clignote 5 fois.
3. Relâcher la touche du récepteur exactement durant le cinquième clignotement.
4. Si l'effacement a été effectué correctement, la LED clignotera 5 fois bien distinctement.



Rappel des fonctions programmables dans la logique de commande POA3 :

Led	Fonction du premier niveau	Led	Fonction du deuxième niveau
L1	Fermeture automatique	L1	Temps de pause
L2	Referme ure après passage devant photocellule	L2	Fonction PP
L3	Ferme toujours	L3	Vitesse moteurs
L4	Stand by total	L4	Décharge moteurs après la fermeture
L5	Serrure électrique ou éclairage automatique	L5	Force moteurs
L6	Pré clignotement	L6	Ouverture piétonne ou partielle
L7	PP devient <i>ouverture</i> et OPEN devient <i>fermeture</i>	L7	Avis de maintenance
L8	Flash ou voyant portail ouvert	L8	Liste des anomalies

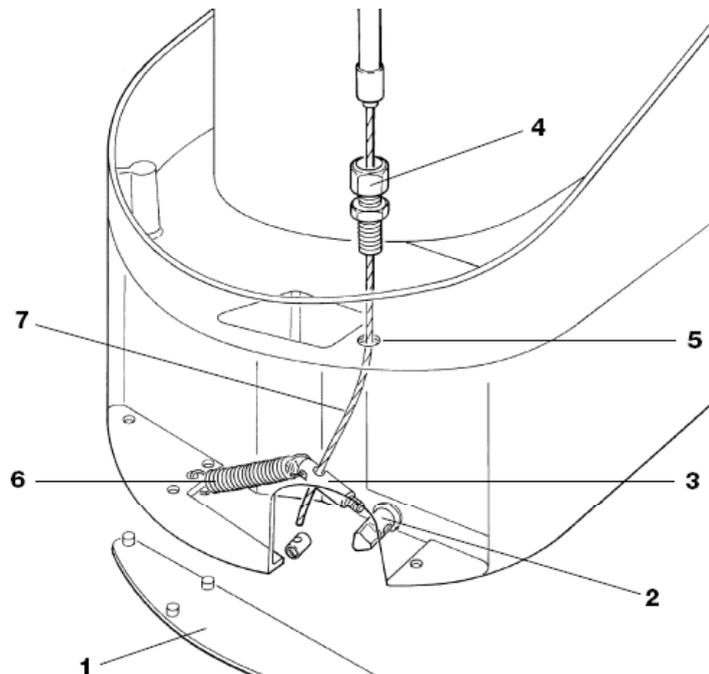
Les procédures de programmation du premier et deuxième niveau sont dans les tableaux 6 et 8 de la notice.

Cette notice simplifiée ne remplace en aucun cas la notice technique fournie avec le produit.

Options :

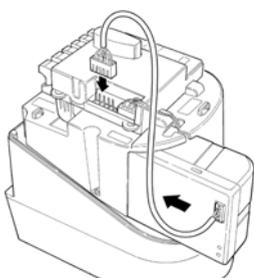
Débrayage de l'opérateur de l'extérieur. (KIO+KA1)

Détacher le couvercle en plastique « 1 ». Visser le pivot « 3 » sur l'arbre de débrayage. Visser le tendeur de câble « 4 » dans le trou « 5 » prévu à cet effet. Fixer le ressort « 6 » au pivot « 3 » et au point de fixation prévu dans la coque. Faire coulisser le câble de débrayage « 7 » à l'intérieur des trous du pivot « 3 » et du tendeur de câble « 4 ». Remettre le couvercle en plastique « 1 » dans sa position originale.



Utilisation de la batterie tampon. (PS124)

Le POP kit est muni d'un logement pour la batterie tampon. Rompre la partie prédécoupée du coffret de la logique de commande et connecter cette dernière aux batteries.



Utilisation du bras spécial POP

Le bras spécial POP permet de motoriser des portails avec écoinçon réduit. Il permet d'ouvrir le portail sans que le bras ne dépasse de la largeur du moteur POP. (Voir notice du bras spécial POP)



Important :

La côte « C » doit être maxi de 200 mm et mini 40 mm.
La côte « E » doit être mini de 200 mm

