



## Control unit

**EN** - Instructions and warnings for installation and use

**IT** - Istruzioni ed avvertenze per l'installazione e l'uso

**FR** - Instructions et avertissements pour l'installation et l'utilisation

**DE** - Installierungs-und Gebrauchsanleitungen und Hinweise

**ES** - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

**PL** - Instrukcje i ostrzeżenia do instalacji i użytkowania

**NL** - Aanwijzingen en aanbevelingen voor installatie en gebruik

**RU** - Инструкции и важная информация для технических специалистов

## Avertissements:

La logique de commande MINDY A02 est destinée à la commande d'un moteur asynchrone monophasé utilisé pour automatiser le mouvement de rideaux métalliques, portes basculantes, portails, volets roulants ou stores. Toute autre utilisation est impropre et interdite. Les moteurs

doivent disposer de fins de course électromécaniques qui en limitent le mouvement. Nous rappelons que les installations d'automatisation doivent être exécutées par du personnel qualifié et expert dans le respect des lois et des normes.

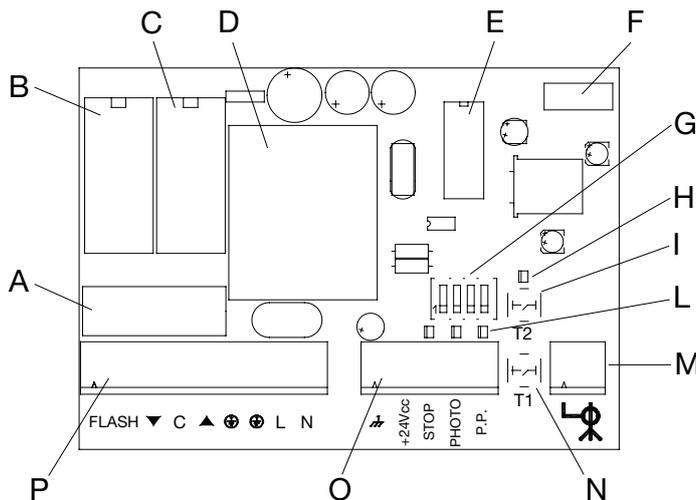
## 1) Description du produit

La logique de commande Mindy A02 permet de commander des moteurs asynchrones monophasés à la tension de secteur avec des connexions type COMMUN, OUVERTURE, FERMETURE. Elle est indiquée pour l'automatisation de rideaux métalliques, portes basculantes, portails, stores ou volets roulants. La logique de commande incorpore un récepteur radio qui opère à la fréquence de 433,92 MHz compatible avec les typologies d'émetteurs suivantes:

Tableau "A1"		
Codage	Ligne TX	Emetteurs
FLO	FLO	FLO1, FLO2, FLO4
	VERY	VERY VE
	NICE WAY	WM080G, WM240C (code C)
FLOR	FLOR	FLO1R, FLO2R, FLO4R
	VERY	VERY VR
	ERGO	ERGO1, ERGO4, ERGO6
	PLANO	PLANO1, PLANO4, PLANO6, PLANOTIME
	NICE WAY	TOUTE LA LIGNE : WM080G, WM240C (code A ou B)
	NICE ERA	TOUTE LA LIGNE : ONE, INTI
SMILO	SMILO	SM2, SM4
	NICE WAY	WM080G, WM240C (code D)

Vu que le type de codage est différent, le premier émetteur mémorisé détermine la typologie de ceux qui pourront être mémorisés par la suite, voir «codage» dans le tableau A1. On peut mémoriser jusqu'à 254 émetteurs. La gestion des émetteurs radio est facilitée par l'utilisation des unités de programmation SMU, TTP ou TTI. Après chaque commande le moteur est alimenté pendant le «temps de travail» prévu et programmé durant la phase d'installation. Le fin de course électromécanique présent dans le moteur arrête le mouvement au niveau de la position réglée. Il est possible de programmer le «temps de pause» après lequel s'effectuera la refermeture automatique.

La logique de commande dispose de certaines entrées sur lesquelles on peut activer des commandes type «pas à pas», «ouverture», «fermeture» et des signaux d'intervention de dispositifs de sécurité type photocellules ou commandes d'arrêt. La logique de commande peut être connectée à des systèmes TTBUS.

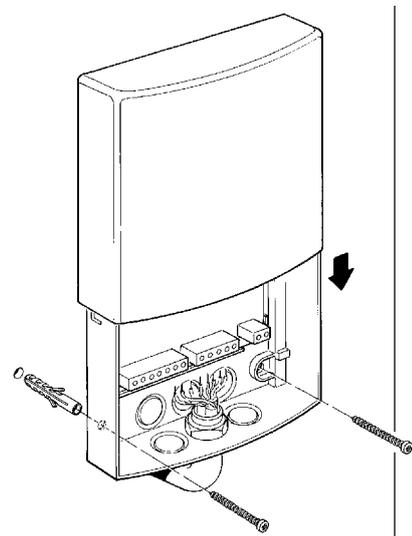


- A fusible de ligne (5 A)
- B relais «fermeture»
- C relais «ouverture»
- D transformateur basse tension
- E microprocesseur
- F connecteur pour programmeur SMU
- G dip-switch programmation
- H led «radio»
- I touche «radio»
- L led entrées «stop», «photo» et «pas à pas»
- M borne pour antenne radio
- N touche «pas à pas»
- O bornes entrées basse tension
- P bornes connexion ligne, moteur et clignotant

## 2) Installation

**⚠ Les installations électriques et les automatismes doivent être effectués par du personnel expert et qualifié dans le respect des normes en vigueur. Toutes les connexions doivent être effectuées en l'absence d'alimentation de secteur.**

Pour procéder à l'installation, fixer le boîtier comme sur la figure 1. En cas de perçage du boîtier pour la fixation et le passage des câbles, prendre les précautions qui s'imposent pour garantir l'indice de protection IP requis. L'entrée des câbles doit toujours se faire par le bas.

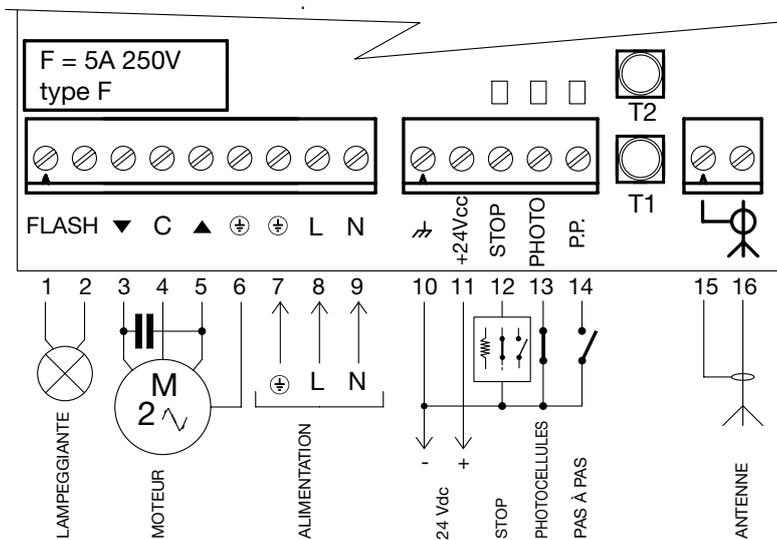


## 2.1) Connexions électriques

⚠ Respecter scrupuleusement les connexions prévues, en cas de doute, ne pas tenter en vain mais consulter les fiches techniques d'approfondissement disponibles également sur le site [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com).

Une connexion erronée peut provoquer des pannes graves à la logique de commande. Ne pas connecter plusieurs moteurs en parallèle si cela n'est pas expressément prévu par le type de moteur, utiliser éventuellement les cartes d'extension prévues pour cet usage.Ä

### 2.1.1) Schéma électrique



### 2.1.2) Description des connexions

Bornes	Fonction	Description
1-2	Flash	= clignotant 230 V
3-4-5-6	Moteur	= sortie commande moteur (fermeture, commun, ouverture, terre)
7-8-9	Alimentation	= ligne d'alimentation de secteur (terre, phase, neutre)
10-11	24 Vcc	= sortie 24 Vcc (services) max. 50 mA
12	Stop	= entrée pour dispositifs de sécurité (arrêt/bord sensible)
13	Photo	= entrée pour photocellules
14	Pas à pas	= entrée pour commande cyclique (ouverture - arrêt - fermeture - arrêt) ou connexion TTBUS
15-16	Antenne	= entrée antenne récepteur radioÄ

### 2.1.3) Notes sur les connexions

La logique de commande prévoit 2 bornes (10-11) d'alimentation en basse tension (24 Vcc) pour les services, par exemple les photocellules. Trois autres bornes (12-13-14) sont destinées aux entrées de commande et/ou de sécurité; pour ces dernières le commun est la borne à 0 volt (10). Certaines de ces entrées ont des fonctions qui dépendent des programmations effectuées.

#### Entrée STOP

Cette entrée est destinée à la connexion des dispositifs de sécurité, par exemple les bords sensibles. L'entrée peut être utilisée aussi bien avec des contacts normalement fermés (NF) que normalement ouverts (NO) ou à résistance constante (8,2KΩ); se référer au chapitre «Fonctions programmables» pour régler le dip-switch 3-4 suivant le type d'entrée utilisé.

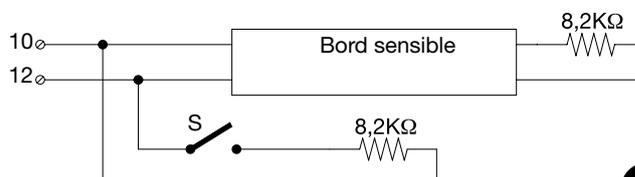
Attention: seule l'entrée à résistance constante (dip-switch n°3 = ON) garantit le niveau minimum de résistance aux pannes requis par les normes. Normalement, l'intervention du dispositif connecté à l'entrée Stop provoque l'arrêt du mouvement avec une brève inversion; pour désactiver cette inversion à l'intervention du dispositif de sécurité, par exemple quand le bord sensible touche le sol, on peut utiliser un contact «S» avec en série une résistance de 8,2KΩ à connecter en parallèle au bord sensible (voir figure 2). Le contact «S» doit être positionné de manière à fermer les derniers 30-40 mm dans

le mouvement en fermeture avant que n'intervienne le bord sensible. Quand le contact «S» est fermé et que le bord sensible intervient, par exemple sur le sol, l'automatisme se bloque sans inversion en maintenant la porte complètement fermée.

Dans ce cas, seule la manœuvre d'ouverture est autorisée.

L'état de l'entrée «stop» est signalé par la led «stop», comme indiqué dans le tableau suivant.

Tableau "A2"	
LED "STOP"	Etat entrée STOP
ON	Active (manœuvre autorisée)
OFF	Non active (manœuvre bloquée)
50%ON+50%OFF	Désactivation de l'inversion
20%ON+80%OFF	Non active avec désactivation de l'inversion (seule l'ouverture est autorisée)



### Entrée PAS À PAS

Chaque commande sur cette entrée exécute la séquence ouverture - arrêt - fermeture - arrêt. Avec ce mode, si la commande est maintenue pendant plus de 3 secondes (mais moins de 10), on a toujours l'activation d'une manœuvre d'ouverture. Si la commande dépasse 10 secondes, on a toujours l'activation d'une manœuvre de fermeture. Cette particularité peut être utile pour synchroniser plusieurs logiques de commande, commandées en parallèle, dans la même direction, indépendamment de l'état dans lequel elles se trouvent.

L'entrée pas à pas est également l'entrée de communication «TTBUS». Le «TTBUS» est un bus développé pour contrôler des logiques de

commande pour stores et volets roulants et moteurs prévus à cet effet. Le bus offre la possibilité de contrôler séparément jusqu'à 100 unités en les connectant simplement en parallèle à l'aide de deux conducteurs. D'autres informations sont disponibles dans les instructions des commandes par «TTBUS».

### Entrée PHOTO

Cette entrée est destinée à la connexion de photocellules avec un contact du type NF. Sans autorisation, seule la manœuvre d'ouverture peut être exécutée; s'il manque l'autorisation durant la fermeture, une inversion est effectuée.

## 3) Essai

Une fois que les connexions sont terminées, il est possible passer à l'essai de l'installation.

**▲ L'essai de l'automatisme doit être effectué par du personnel qualifié et expérimenté qui devra veiller à établir les essais prévus en fonction du risque présent.**

L'essai est la partie la plus importante de toute la réalisation de l'automatisme.

Chaque élément, comme le moteur, les dispositifs de sécurité, les photocellules, etc. peut nécessiter une phase spécifique d'essai; c'est pourquoi il est conseillé de suivre les procédures figurant dans les manuels d'instructions correspondants.

Il faut faire particulièrement attention lors de l'installation du moteur qui doit avoir des fins de course électromécaniques qui en limitent le mouvement en respectant la course prévue. Les fins de course du moteur doivent être réglés avant de poursuivre avec les autres phases de l'essai.

Le comportement de la logique de commande est lié aussi aux programmations effectuées.

Pour l'essai de l'installation, suivre les indications ci-dessous.

Les manœuvres ne peuvent être effectuées que si les entrées STOP et PHOTO les autorisent, ce qui est signalé par les led correspondantes allumées.

#### 1 Vérification du sens de rotation

Comme, dans certains cas, le comportement des dispositifs de sécurité dépend du sens de la manœuvre, il faut vérifier que le moteur est correctement connecté.

- Couper l'alimentation à la logique de commande puis la réactiver au bout de quelques secondes.
- Effectuer une commande avec la touche T1 ou l'entrée pas à pas (borne 14).
- Vérifier que l'automatisme se déplace dans le sens physique d'ouverture; si le mouvement s'effectue en fermeture, couper l'alimentation à la logique de commande et inverser les câbles du moteur connectés aux bornes 3 et 5.

#### 2 Vérification de la durée de la manœuvre

- Commander une manœuvre d'ouverture et vérifier que quelques secondes après la fin de la manœuvre, l'alimentation au moteur est interrompue (relais «ouverture» = OFF).
- Si les temps de travail de la logique de commande ne sont pas satisfaisants, il faut reprogrammer le temps de travail, comme indiqué dans le chapitre 4.1 «Programmation du temps de travail».
- En partant d'une situation d'ouverture complète, commander une manœuvre de fermeture et vérifier que quelques secondes après la fin de la manœuvre, l'alimentation au moteur est interrompue (relais «fermeture» = OFF).

#### 3 Vérification du fonctionnement des entrées

Vérifier qu'une commande sur l'entrée pas à pas (borne 14) exécute la séquence: ouverture - arrêt - fermeture - arrêt (si dip-switch 1 et 2 = OFF).

#### 4 Vérification du fonctionnement des photocellules (si elles sont connectées)

- Commander une manœuvre de fermeture et vérifier qu'en cas d'interruption du faisceau des photocellules, la logique de commande inverse le sens et commande l'ouverture.
- Commander une manœuvre d'ouverture et vérifier qu'en cas d'interruption du faisceau des photocellules, la logique de commande poursuit l'ouverture.

#### 5 Vérification du fonctionnement des dispositifs de sécurité (s'ils sont connectés) sur l'entrée STOP.

Commander une manœuvre de fermeture et vérifier que, durant la manœuvre, l'intervention d'un dispositif connecté à l'entrée 12 (STOP):

- provoque l'arrêt immédiat du mouvement avec une brève inversion.
- Commander une manœuvre d'ouverture et vérifier que, durant la manœuvre, l'intervention d'un dispositif connecté à l'entrée 12 (STOP):
- provoque l'arrêt immédiat du mouvement avec une brève inversion.

#### 6 Vérification de l'exclusion de l'inversion (si le contact «S» est présent):

- commander une manœuvre de fermeture et activer le contact «S» d'exclusion de l'inversion; provoquer maintenant l'intervention du dispositif connecté à l'entrée Stop et vérifier que la manœuvre s'interrompt instantanément et qu'aucune inversion ne se produit.

#### 7 Vérification des forces d'impact (si nécessaire)

Effectuer les essais pour la mesure des «forces d'impact», conformément aux dispositions de la norme EN 12445.

## 4) Programmation

La logique de commande permet de programmer certains paramètres et de sélectionner diverses fonctions qui sont décrites en détail ci-dessous.

### 4.1) Programmation du temps de travail

Le «Temps de Travail» est le temps maximum pendant lequel la carte électronique commande le moteur pour qu'il atteigne le fin de course de montée ou de descente; la valeur d'usine ou après un effacement de la mémoire est d'environ 120 secondes. Si on le souhaite, il est possible de modifier le temps de travail d'un minimum de 5 secondes à un maximum de 120. La procédure de programmation s'effectue en «auto-apprentissage», c'est-à-dire en mesurant le temps nécessaire pour effectuer toute la manœuvre.

Il faut mesurer la manœuvre la plus lourde pour le moteur (et donc la plus lente), normalement le réenroulement et partir avec le moteur au niveau d'un fin de course. Il est conseillé de programmer le temps de travail quelques secondes de plus par rapport au temps strictement nécessaire à la manœuvre.

Pour effectuer la programmation, suivre les étapes indiquées dans le tableau suivant.

Tableau "A3"	Programmation du temps de travail	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche T1 sur la logique de commande pour faire démarrer le moteur.	
2.	Au bout de 5 secondes, avec la touche T1 enfoncée, la mesure de la durée de la manœuvre commence.	
3.	Quand on relâche la touche T1, le moteur s'arrête et le nouveau temps de travail est mémorisé (attention: attendre plus de 4 secondes avant de commander une manœuvre).	

Note: Pour modifier le temps de travail, il suffit de répéter la procédure du point 1 au point 3, pour désactiver la refermeture automatique, ou du point 1 au point 5 (tableau A4) pour l'activer.

### 4.2) Programmation du temps de pause pour la refermeture automatique

Il est possible de programmer un «temps de pause» compris entre 1 et 120 secondes. Après une ouverture, à la fin du «temps de pause», une fermeture est automatiquement commandée.

Tableau "A4"	Programmation du temps de pause pour la refermeture automatique	Exemple
	Programmer le temps de travail comme indiqué ci-dessus (tableau A3) jusqu'au point 3.	
4.	Dans les 2 secondes qui suivent l'arrêt de la manœuvre, appuyer sur T1 et la maintenir enfoncée: la mesure du «temps de pause» commence alors.	
5.	Quand on relâche la touche T1, la logique de commande mémorise le «temps de pause» et fait redémarrer le moteur en sens inverse.	

Note: Pour éliminer la refermeture automatique, il faut effacer le temps de pause: pour ce faire, programmer le «temps de travail» en s'arrêtant au point 3.

### 4.3) Fonctions programmables

La logique de commande dispose de 4 dip-switchs qui permettent de personnaliser certaines fonctions de manière à rendre l'installation mieux adaptée aux différentes exigences.

**Attention: certaines fonctions programmables sont liées à des dispositifs de sécurité: il faut donc évaluer attentivement ces programmations en fonction du niveau de sécurité requis.**

<b>Switch 1</b>	<b>Off</b>	= entrée PAS À PAS fonctionnement: «pas à pas»
	<b>On</b>	= entrée PAS À PAS fonctionnement: «ouverture»
<b>Switch 2</b>	<b>Off</b>	= fonction collective non activée
	<b>On</b>	= fonction collective activée
<b>Switch 3-4</b>	<b>Off Off</b>	= entrée STOP avec contact NO
	<b>Off On</b>	= entrée STOP avec contact NF
	<b>On Off</b>	= entrée STOP avec contact à résistance constante 8,2KΩ sans exclusion de l'inversion
	<b>On On</b>	= entrée STOP avec contact à résistance constante 8,2KΩ avec exclusion de l'inversion.

#### 4.4) Description des fonctions

##### Entrée Pas à pas:

Cette entrée, qui effectue normalement la séquence: ouverture - arrêt - fermeture - arrêt, peut être programmée comme «ouverture» (dip-switch 1 ON); dans ce cas, la séquence devient: ouverture - arrêt - ouverture - arrêt. Avec l'entrée pas à pas ainsi programmée et la fonction «collective» activée, il n'est pas possible de commander la fermeture qui ne pourra avoir lieu que par refermeture automatique ou avec une commande par radio.

##### Fonction collective:

L'activation de la fonction collective permet d'empêcher, durant une manœuvre d'ouverture, qu'une commande d'ouverture ou pas à

pas puisse arrêter ou inverser la manœuvre tant que celle-ci n'est pas terminée. Durant une manœuvre de fermeture, une commande d'ouverture ou pas à pas provoque une inversion en ouverture.

##### Entrée Stop

Cette entrée peut être programmée au moyen des dip-switchs 3 et 4 dans divers modes selon le type de dispositifs de sécurité connectés:  
 Contact NO (normalement ouvert).  
 Contact NF (normalement fermé).  
 Contact à résistance constante 8,2KΩ sans exclusion de l'inversion.  
 Contact à résistance constante 8,2KΩ avec exclusion de l'inversion.

#### 4.5) Mémorisation des émetteurs

La logique de commande reconnaît les différents types d'émetteurs (voir tableau A1); puisque le type de codage est différent, le premier émetteur mémorisé détermine aussi la typologie de ceux qui pourront être mémorisés par la suite. Pour changer la typologie d'émetteurs, il est d'abord nécessaire d'effacer toute la mémoire (voir tableau A7).

Il est possible de vérifier le type d'émetteurs mémorisés dans la logique de commande et donc le type d'émetteurs qui peut être ajouté; pour ce faire, il suffit de contrôler le nombre de clignotements de la «led radio» quand la logique de commande est mise sous tension.

**Tableau "A5" Vérification du type d'émetteurs mémorisés**

1 clignotement «led radio»	Émetteurs mémorisés type FLO
2 clignotements «led radio»	Émetteurs mémorisés type FLOR
3 clignotements «led radio»	Émetteurs mémorisés type SMILO
5 clignotements «led radio»	Mémoire vide (aucun émetteur mémorisé)

Les émetteurs peuvent être mémorisés en agissant directement sur la touche T2 de la logique de commande (obligatoire pour le premier émetteur) ou au moyen de la technique de mémorisation à distance si l'on dispose d'un émetteur déjà activé.

##### Mode II

Dans ce mode, chaque touche de l'émetteur peut être associée à l'une des 4 commandes possibles: «pas à pas», «ouverture», «fermeture», «arrêt». Dans ce cas, il faut mémoriser l'émetteur, en appuyant sur la touche voulue, pour chaque commande à activer. Bien sûr, on peut associer à chaque touche une seule commande alors que la même commande peut être activée par plusieurs touches. Dans la mémoire, une seule place est occupée pour chaque touche mémorisée.

La mémorisation des émetteurs peut se faire de deux manières:

##### Mode I

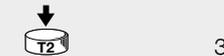
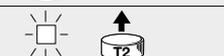
Dans ce mode, la fonction des touches de l'émetteur est fixe: la touche 1 commande l'ouverture, la touche 2 un arrêt, la touche 3 la fermeture et la touche 4 un arrêt. On effectue une seule phase de mémorisation pour chaque émetteur; peu importe, durant cette phase, quelle touche est pressée et un seul emplacement est occupé dans la mémoire.

**Tableau "A6"**

Exemple	Mémorisation en mode II		
	A02 N°1	A02 N°2	A02 N°3
Touche 1	Ouverture		
Touche 2	Fermeture		
Touche 3		Pas à pas	
Touche 4			Pas à pas

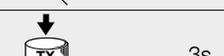
Pour mémoriser les émetteurs, se reporter aux tableaux suivants.

**Tableau "A7" Mémorisation en mode I**

Mémorisation en mode I		Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche T2 pendant au moins 3 secondes.	
2.	Quand la «led radio» s'allume, relâcher la touche.	
3.	Dans les 10 secondes qui suivent, appuyer pendant au moins 3 secondes sur l'une des touches de l'émetteur à mémoriser.	

Note: Si la mémorisation a été effectuée correctement la «led radio» émettra 3 clignotements. S'il y a d'autres émetteurs à mémoriser, répéter la phase 3 dans les 10 secondes qui suivent sinon la phase de mémorisation s'interrompt.

**Tableau "A8" Mémorisation en mode II**

Mémorisation en mode II		Exemple
1.	Presser puis relâcher la touche T2 un nombre de fois égal à la fonction voulue: 1 = «pas à pas» 2 = «ouverture» 3 = «fermeture» 4 = «arrêt»	
2.	Vérifier que la «led radio» émet un nombre de clignotements égal à la fonction voulue.	
3.	Dans les 10 secondes qui suivent, appuyer pendant au moins 3 secondes sur la touche de l'émetteur que l'on souhaite mémoriser.	

Note: Si la mémorisation a été effectuée correctement la «led radio» émettra 3 clignotements lents. S'il y a d'autres émetteurs à mémoriser, répéter la phase 3 dans les 10 secondes qui suivent sinon la phase de mémorisation s'interrompt.

## 4.6) Mémorisation à distance

Il est possible d'ajouter un nouvel émetteur dans la mémoire de la logique de commande sans agir directement sur la touche T2 de programmation. Il est nécessaire de disposer d'un émetteur déjà mémorisé et en service. Le nouvel émetteur «héritera» des caractéristiques de celui qui est déjà mémorisé; cela signifie que si le premier émetteur est mémorisé en mode I, le nouveau sera mémorisé lui aussi en mode I et on pourra agir sur n'importe quelle touche des deux émetteurs. Si le premier émetteur est mémorisé en mode II, le

nouveau sera également mémorisé en mode II; dans ce cas, il faudra faire attention aux touches qui seront utilisées sur les deux émetteurs: en effet, la touche utilisée sur le nouvel émetteur correspondra à la même fonction que celle de la touche pressée sur l'ancien émetteur. Avec les 2 émetteurs que nous appellerons NOUVEAU (l'émetteur à mémoriser) et ANCIEN (l'émetteur déjà mémorisé), se placer dans le rayon d'action des émetteurs et exécuter les phases indiquées dans le tableau A9. 

Tableau "A9"	Mémorisation à distance	Exemple
1.	Appuyer pendant au moins 5 secondes sur la touche du NOUVEL émetteur puis la relâcher.	 5s 
2.	Appuyer lentement trois fois de suite sur la touche de l'ANCIEN émetteur.	 1s  1s  1s
3.	Appuyer lentement une seule fois sur la touche du NOUVEL émetteur puis la relâcher.	 X1

Note: s'il y a d'autres émetteurs à mémoriser, répéter toutes les opérations pour chaque nouvel émetteur.

Tableau "A10"	Effacement de la mémoire d'un seul émetteur	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche T2 quand la led radio s'allume.	 
2.	Avec la led allumée et la touche enfoncée, émettre avec le TX que l'on veut éliminer.	  
3.	Cinq clignotements signalent l'effacement du code. Relâcher la touche durant les 5 clignotements. S'il n'y a qu'un seul clignotement, l'émetteur n'est pas présent dans la mémoire de la logique de commande.	  

Note: S'il y a d'autres émetteurs à effacer, répéter toutes les phases pour chaque émetteur. Si un émetteur est mémorisé en mode II, il faut effectuer un effacement pour chaque touche mémorisée.

## 4.7) Effacement de la mémoire

Il est possible d'effacer la mémoire en se limitant aux codes des émetteurs ou complètement de manière à reconfigurer la logique de commande selon les paramètres d'usine. Une fois que tous les émetteurs ont été effacés, il est également possible de modifier le type d'émetteurs qui peuvent être utilisés. Pour effacer la mémoire, suivre la procédure suivante:

Tableau "A11"	Effacement de la mémoire de tous les émetteurs et/ou paramètres mémorisés	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche T2 de la logique de commande.	
2.	En maintenant la touche T2 enfoncée, attendre que la led radio s'allume, attendre qu'elle s'éteigne, puis attendre qu'elle commence à clignoter.	   
3.	Relâcher la touche au 3e clignotement exactement pour effacer uniquement les émetteurs. Relâcher la touche au 5e clignotement exactement pour un effacement complet de la mémoire.	 X3/X5 

Note: Durant l'effacement, la «led radio» clignote rapidement et la fin de l'opération est signalée par 5 clignotements. L'effacement complet de la mémoire modifie également les éventuelles programmations effectuées (temps de travail, adresse TTBUS, ...) et reconfigure la logique de commande selon les paramètres d'usine.

## 5) Accessoires en option

La logique de commande Mindy A02 comprend un connecteur pour la connexion au programmeur SMU. Il est possible d'utiliser le programmeur pour ajouter, effacer, rechercher et copier les codes des émetteurs. D'autres fonctions peuvent être exécutées par les unités de programmation TTP et TTI à travers l'entrée TTBUS.

Se reporter aux instructions du programmeur SMU pour plus d'informations sur son utilisation.

**⚠ Avec l'utilisation du programmeur SMU, seuls les codes des radiocommandes sont gérés. Seules les fonctions de lecture et écriture lisent et copient la totalité du contenu de la mémoire de la logique de commande et donc également les paramètres et les configurations (temps de travail, adresse TTBUS, etc.) Quand on utilise ces commandes, s'assurer qu'elles sont effectuées sur des produits compatibles.**

## 6) Que faire si...

### La manœuvre ne démarre pas même si l'on agit sur la touche T1 de la carte.

Vérifier que la carte est correctement alimentée et que le fusible est intact. La tension de secteur doit être présente entre les bornes 8-9 et l'on doit mesurer entre les bornes 10-11 une tension continue d'environ 24 Vcc.

### Il n'est possible de commander aucune manœuvre et la LED correspondant à l'entrée STOP clignote rapidement.

Un court-circuit et/ou une surcharge s'est probablement produit sur les sorties des services. La logique de commande dispose d'un fusible qui se rétablit automatiquement; couper l'alimentation, attendre quelques secondes puis remettre sous tension.

### Les tensions d'alimentation sont correctes mais la manœuvre ne démarre toujours pas.

Pour activer la manœuvre, il faut que l'entrée Stop et l'entrée Photo l'autorisent: vérifier que les led correspondant à ces entrées sont

allumées. Contrôler que les dip-switchs 3-4 correspondent au type d'entrée utilisée. Si l'entrée est du type 8,2K $\Omega$ , la tension mesurée entre les bornes 10-12 doit être comprise entre 6 et 18 Vcc.

### Il n'est pas possible d'ajouter un nouvel émetteur.

Vérifier si le type d'émetteur est compatible avec ceux qui sont déjà mémorisés. Éteindre et rallumer la logique de commande en observant les clignotements de la «led radio» pour vérifier le type d'émetteurs déjà mémorisés.

### Le type d'émetteur à ajouter est correct mais il n'est pas possible de le mémoriser.

Vérifier que le circuit de réception de la carte fonctionne correctement: utiliser un émetteur qui soit déjà en service. Si la logique de commande reçoit correctement un code radio qui n'est pas présent dans la mémoire, elle le signale par un clignotement de la «led radio». Si le nombre maximum d'émetteurs mémorisables (254) est atteint, l'évènement est signalé par 6 clignotements.

## 7) Caractéristiques techniques

### Logique de commande électronique

Alimentation:	230 Vca 50/60 Hz ou 120 Vca 50/60 Hz selon les versions (voir la valeur indiquée sur l'étiquette)
Puissance maximum du moteur:	950 W
Tension des signaux de commande:	environ 24 Vcc
Services (bornes 8-9):	tension 24 Vcc $\pm$ 30 %; courant max. 50 mA
Entrée Stop:	configurable entre NO, NF ou 8,2K $\Omega$ + - 25 %
Temps de travail:	programmable de 5 à 120 s
Temps de pause:	programmable de 1 à 120 s ou excluable
Température de fonctionnement:	-20 $\div$ 50 °C
Dimensions/poids:	128 x 112 x 43mm 350gr
Indice de protection IP:	44
Nb de manœuvres par jour:	20 ; 10 manœuvres non consécutives si elles sont effectuées à la charge maximale
<b>Récepteur radio</b>	
Fréquence:	433,92 MHz
Codage:	FLO (code fixe), FLOR (code variable) SMILO (code variable)
Nbr. maximum d'émetteurs mémorisables:	254

Nice s.p.a. se réserve le droit d'apporter des modifications aux produits à tout moment si elle le juge nécessaire.

### Déclaration CE de conformité

Déclaration conforme aux Directives : 1999/5/CE (R&TTE), 2004/108/CE (EMC) ; 2006/42/CE (MD) annexe II, partie B

**Remarque :** Le contenu de cette déclaration correspond à ce qui a été déclaré dans le document officiel déposé au siège social de Nice S.p.A. et, en particulier, à la dernière mise à jour disponible avant l'impression de ce manuel. Le présent texte a été réélabore pour des raisons d'édition. Une copie de la déclaration originale peut être demandée à Nice S.p.a. (TV) I.

Numéro de déclaration : 241/A02

Révision : 5

Langue : FR

Nom du fabricant : NICE S.p.A.

Adresse : Via Pezza Alta n°13, 31046 Rustignè di Oderzo (TV) Italie

Personne autorisée à établir la documentation technique : NICE S.p.A.

Type de produit : Logique de commande pour 1 moteur 230 Vca

Modèle : A02

Accessoires : Radiocommandes séries FLO, FLOR, Smilo,

Le soussigné Mauro Sordini, en sa qualité Chief Executive Officer, déclare sous son entière responsabilité que le produit indiqué ci-dessus est conforme aux dispositions prescrites par les directives suivantes :

- Directive 1999/5/CE DU PARLEMENT EUROPÉEN ET DU CONSEIL du 9 mars 1999 concernant les équipements hertziens et les terminaux de télécommunications et la reconnaissance mutuelle de leur conformité, selon les normes harmonisées suivantes :
  - Protection de la santé (art. 3(1)(a)) : EN 62479:2010 - Sécurité électrique (art. 3(1)(a)) : EN 60950-1:2006+A11:2009+A12:2011 - Compatibilité électromagnétique (art. 3(1)(b)) : EN 301 489-1 V1.9.2:2011, EN 301 489-3 V1.6.1:201 - Spectre radio (art. 3(3)) : EN 300 220-2 V2.4.1:2010

- DIRECTIVE 2004/108/CE du PARLEMENT EUROPÉEN ET DU CONSEIL du 15 décembre 2004 relative au rapprochement des législations des États membres concernant la compatibilité électromagnétique et abrogeant la Directive 89/336/CEE, selon les normes harmonisées suivantes : EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007

En outre, le produit s'avère conforme à la Directive ci-après selon les conditions essentielles requises pour les « quasi-machines » :

Directive 2006/42/CE du PARLEMENT EUROPÉEN ET DU CONSEIL du 17 mai 2006 relative aux machines et modifiant la Directive 95/16/CE (refonte)

- Nous déclarons que la documentation technique pertinente a été remplie conformément à l'Annexe VII B de la Directive 2006/42/CE et que les exigences essentielles suivantes ont été respectées : 1.1- 1.1.2- 1.1.3- 1.2.1-1.2.6- 1.5.1-1.5.2- 1.5.5- 1.5.6- 1.5.7- 1.5.8- 1.5.10- 1.5.11

- Le producteur s'engage à transmettre aux autorités nationales, en réponse à une demande motivée, les renseignements pertinents sur la « quasi-machine », sans préjudice de ses droits de propriété intellectuelle.

- Si la « quasi-machine » a été mise en service dans un pays d'Europe dont la langue officielle diffère de celle utilisée dans la déclaration suivante, l'importateur doit annexer la traduction de la déclaration.
- La « quasi-machine » ne pourra pas être mise en service tant que celle-ci n'aura pas été déclarée conforme, le cas échéant, à la directive 2006/42/CE.

En outre, le produit s'avère conforme aux normes suivantes : EN 60335-1:2012, EN 60335-2-103:2003+A1:2009

Le produit s'avère conforme, limitativement aux parties applicables, aux normes suivantes : EN 13241-1:2003, EN 12445:2002, EN 12453:2002, EN 12978:2003

Oderzo, le 1 juillet 2014

Ing. Mauro Sordini (Chief Executive Officer)



**Nice SpA**  
Oderzo TV Italia  
info@niceforyou.com

[www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)