

Notice de programmation

Module récepteur radio enfichable 1 canal, extensible 4 canaux avec le module APRIMATIC CA43.

Caractéristiques techniques :

Alimentation : 24 Vcc.

Courant absorbé : En stand-by : 20 mA / En apprentissage : 25 mA / Avec sortie active : 20 mA.

Sortie : Contact normalement ouvert.

Fonctionnement sortie : A impulsion, durée 1 s.

Capacité contact de sortie : 1A maxi à 24 Vcc pour des charges résistives / 2A maxi à 24 Vcc pour les charges non résistives.

Récepteur :

J1 : Connecteur du module de mémoire.

JP5-8 : Cavaliers de sélection du canal de sortie.

BZL : Avertisseur sonore.

D1 : DEL.

DLL : Touche d'effacement.

JP1-2 : Cavaliers de sélection de la logique de fonctionnement des sorties.

JP3-4 : Ouvert par défaut (utilisé pour le fonctionnement avec les télécommandes APRIMATIC 14 touches)

JP9 : Cavalier de pilotage pour appareils Aprimatic et autres.

RF : Module RF.

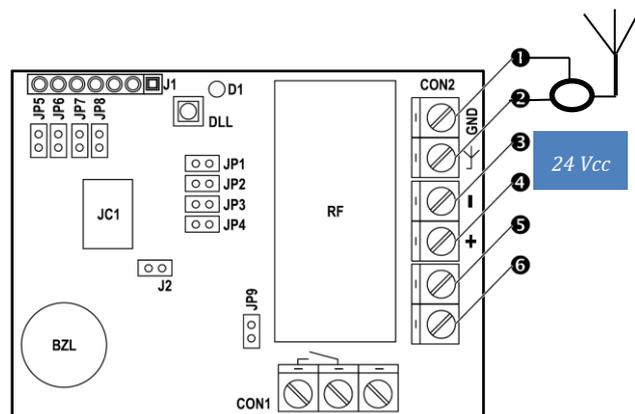
CON1 : Bornier sortie / alimentation.

CON2 : Antenne / Alimentation / Contact (commun = -)

Le contact disponible aux bornes 5 et 6 est au commun négatif (norme APRIMATIC).

En cas de besoin d'un contact sec il suffit d'ouvrir le cavalier JP9.

Dans tous les autres cas, le cavalier JP9 doit être laissé fermé.



Module de mémoire extractible :

Le module contient 400 utilisateurs dans sa version 4 K (fournie avec le récepteur) et jusqu'à 1500 utilisateurs dans sa version 16 K (en option).

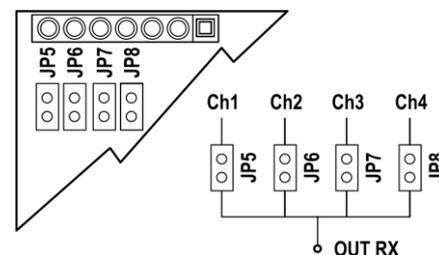
Aprimatic recommande l'utilisation d'un 2e module (non fourni avec l'appareil) comme module de secours, à utiliser en cas de panne du premier.

Sélection canal :

Les cavaliers JP5-8 permettent de sélectionner le canal de sortie du récepteur, et donc la touche de la télécommande qui activera le signal de sortie. Cette affectation se fait en enfichant seulement un seul des cavaliers présents, selon le schéma suivant :

JP5 - Canal 1 - Touche 1 / JP6 - Canal 2 - Touche 2

JP7 - Canal 3 - Touche 3 / JP8 - Canal 4 - Touche 4

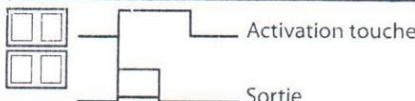
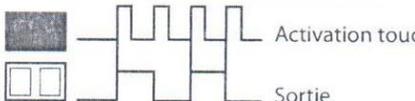
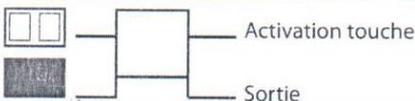


Logique de fonctionnement des sorties :

Le mode de fonctionnement des canaux de sorties 3 et 4 peut être sélectionné par l'intermédiaire des cavaliers JP1 et JP2 selon le schéma ci-dessous. Les canaux de sortie 1 et 2 fonctionnent dans tous les cas avec une sortie à impulsion d'une durée de 1 seconde.

Le microprocesseur du récepteur lit la position des cavaliers JP1-4 à la mise sous tension de l'appareil : si la configuration des cavaliers JP1-4 est modifiée, pour la rendre opérationnelle, le récepteur doit être mis hors tension puis à nouveau sous tension.

Notice de programmation

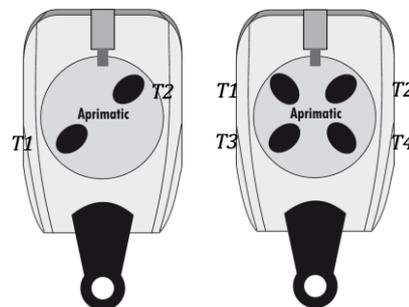
	<p>Fonctionnement à impulsion : JP1 et JP2 ouvert : à chaque commande donnée avec l'émetteur, la sortie s'active pendant une seconde.</p>
	<p>Fonctionnement pas à pas : JP2 fermé : à chaque commande donnée avec l'émetteur, la sortie change d'état (ON -> OFF et OFF -> ON).</p>
	<p>Fonctionnement homme mort : JP2 fermé : la sortie reste active tant que la commande donnée par l'émetteur est active.</p>
	<p>Configuration non utilisée. Entraine la désactivation des canaux de sortie 3 et 4.</p>

Effacement total de la mémoire :

1. Mettre le récepteur hors tension.
2. Remettre le récepteur sous tension en maintenant la touche d'effacement enfoncée (voir figure 1), puis relâcher la touche quand la DEL et l'avertisseur se désactivent.
3. A ce stade, il faut attendre la fin de l'opération d'effacement ; après quoi, l'appareil exécutera automatiquement le test de mémoire.

Apprentissage de la première télécommande :

1. Mettre le récepteur hors tension.
2. S'assurer que la mémoire est complètement vide (10 bips consécutifs) ; dans le cas contraire, effacer d'abord le contenu de la mémoire.
3. Presser simultanément toutes les touches de la première télécommande à entrer (2 touches pour les TR2, 4 touches pour les TR4) jusqu'à ce que la DEL et l'avertisseur s'activent (signal sonore continu), indiquant que la phase d'apprentissage est en cours.
4. Presser maintenant une touche quelconque de l'émetteur.
5. La DEL et l'avertisseur s'éteignent un instant puis se réactivent, confirmant l'apprentissage de la télécommande dans la mémoire du récepteur.



Apprentissage pour d'autres télécommandes :

Placez-vous à proximité du récepteur radio.

1. Pressez en même temps toutes les touches d'une télécommande déjà en fonction, jusqu'à ce que le récepteur émette un bip continu.
2. Pressez en même temps toutes les touches de la nouvelle télécommande.
Le signal sonore doit s'interrompre 1.5 sec, confirmant l'enregistrement de la nouvelle télécommande.
Relâchez toutes les touches.
3. Pressez sur n'importe quelle touche de la nouvelle télécommande.
Le signal sonore doit s'interrompre 1.5 sec, puis reprendre.
La _n du signal sonore (au bout de 30 sec environ) signale la fin de la période d'enregistrement.
Testez votre nouvelle télécommande.

Notice de programmation

REMARQUES :

- La procédure d'apprentissage de la première télécommande, ainsi décrite, n'est possible que si la mémoire du récepteur est complètement vide.
- Pour quitter la phase de mémorisation, il suffit de presser la touche d'effacement.
- Le système rentre en mode d'apprentissage (signal sonore actif continu) pendant un temps maxi de 25 secondes environ, puis le récepteur revient automatiquement en mode normal (signal sonore désactivé).
- Pendant la phase d'apprentissage, les sorties du récepteur sont inhibées.

Annulation d'une télécommande :

1. Avec le récepteur sous tension, maintenir la touche d'effacement enfoncée (voir figure 1) : la DEL et l'avertisseur s'activeront avec un signal sonore continu.
 2. Presser n'importe quelle touche de la télécommande à annuler.
 3. La DEL et l'avertisseur se désactiveront une fois l'annulation de la télécommande effectuée.
- Pour annuler plusieurs télécommandes, répéter la point 2 en maintenant la touche toujours enfoncée.
 - Cette procédure est utile pour annuler des télécommandes mémorisées par erreur : l'apprentissage d'une télécommande annulée peut de toute façon être répété sur le récepteur, selon la procédure indiquée au paragraphe précédent.

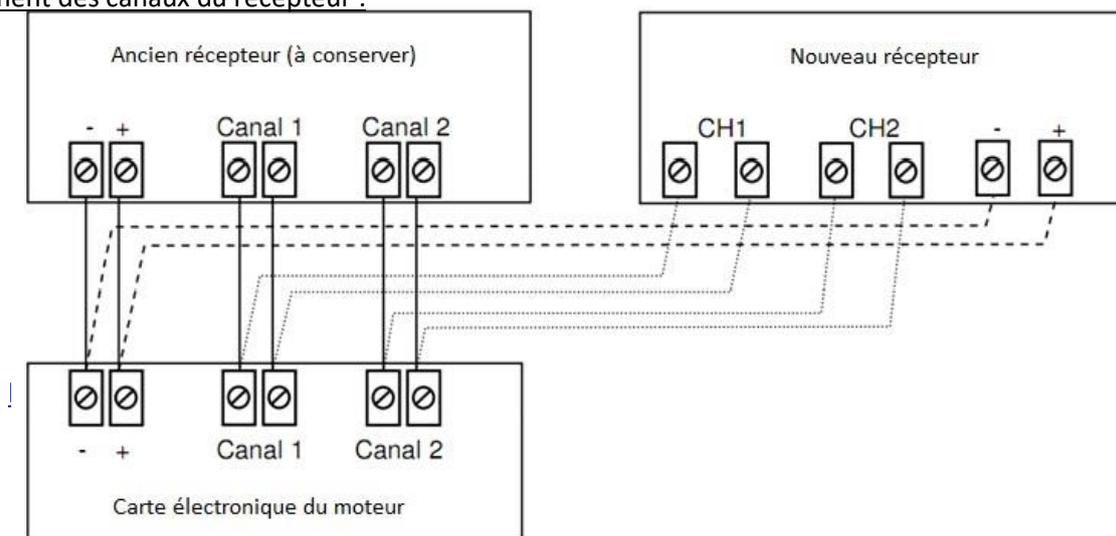
Branchement du récepteur sur le moteur

Alimentation électrique du récepteur :

1. Coupez le courant de votre installation.
2. Vérifiez que votre récepteur est alimenté en 12V ou en 24V, courant alternatif ou continu entre les bornes « - » et « + ». Si le courant est alternatif, il n'y a pas de sens à respecter pour le branchement. Vous verrez écrit sur ces bornes une indication de tension ainsi que « AC » (courant alternatif) ou DC (courant continu).

Remarque : si votre tension est supérieure, vous devrez installer un transformateur.

Branchement des canaux du récepteur :



Notice de programmation

1. Branchez avec les fils électriques le canal 1 entre les bornes CH1 (il faut insérer le fil dans le trou sous les vis puis visser les vis pour le bloquer). Les bornes peuvent aussi être indiquées par le symbole de l'interrupteur :



2. Si vous utilisez un deuxième canal, branchez de même le canal 2 entre les bornes CH2.
3. Branchez les bornes + et – du moteur (qui peuvent aussi s'appeler 12V ou 24V pour le + et GMD pour le -) entre les mêmes bornes du récepteur.
4. Votre récepteur est branché.

Remarque : il existe deux manières d'installer un récepteur sur une installation existante.

- En remplaçant le récepteur actuel auquel cas les anciennes télécommandes ne fonctionneront plus si elles ne sont pas compatibles avec le nouveau récepteur).
- En installant le nouveau récepteur en parallèle avec le récepteur actuel comme indiqué sur le schéma. Les deux types de télécommandes pourront fonctionner sur l'installation.