



# PROSWING

**AUTOMATISME POUR PORTES A BATTANT  
MANUEL D'INSTALLATION**

**FRANÇAIS**



Nous vous remercions pour la préférence accordée à ce produit. Afin d'obtenir les meilleures performances de l'automatisme, Sesamo recommande de lire et de suivre attentivement les instructions d'installation et d'utilisation, présentes dans ce manuel. L'installation de cet automatisme ne doit être effectuée que par des personnes professionnellement compétentes, personnes à qui s'adresse ce manuel. D'éventuelles erreurs en phase d'installation peuvent être source de danger pour les personnes ou les biens. Les matériaux d'emballage (bois, plastique, carton, etc.) ne doivent pas être dispersés dans l'environnement ou laissés à la portée des enfants, parce qu'ils sont une source de danger potentielle. Chaque phase de l'installation doit être effectuée en conformité avec les normes en vigueur et ainsi selon les lois des Règles de l'Art. Avant de commencer l'installation, s'assurer que le produit est intègre et n'a pas subi de dégâts dérivants des transports ou d'un mauvais stockage. Avant d'installer le produit s'assurer que tous les éléments architecturaux et structuraux de l'entrée (surfaces de fixation de l'automatisme, châssis, etc.) sont adaptés et suffisamment solides pour être automatisés. La porte à automatiser doit avoir un mouvement d'ouverture et de fermeture uniforme, et sans frottements. Faire une analyse attentive des risques et apporter des modifications opportunes pour éliminer les zones de convoyage, d'écrasement, de cisaillement et de risques en général. N'installer surtout pas le produit dans des endroits où il y a du gaz, des vapeurs ou des fumées inflammables. Le constructeur de l'automatisme n'est pas responsable du non-respect éventuel des « règles de l'art » ou des normes spécifiques dans la construction du châssis à motoriser et d'éventuels affaissements de celui-ci. Tous les dispositifs de sécurité pour la protection de l'entrée automatique (cellules photo-électriques, capteurs actifs, etc.) doivent être installés conformément aux normes et directives en vigueur, à l'analyse des risques effectuée, au type d'installation, à l'utilisation, au trafic, aux forces d'inertie en jeu. Porter toujours une attention particulière aux zones où peuvent se produire : écrasement, cisaillement, convoyage et tout autre risque en général, en mettant, si nécessaire, des signalisations opportunes. Mettre les données d'identification de la porte motorisée sur chaque installation. Vérifier que le circuit électrique en amont est dimensionné correctement et a toutes les protections opportunes (interrupteur différentiel et protection de surintensités.) Dans les interventions d'entretien ou de réparation, n'utiliser que des pièces de rechange originales. Ne forcer ou n'altérer en aucun cas les appareils qui se trouvent à l'intérieur de l'automatisme, ni les sécurités prévues dans la centrale de contrôle. Le constructeur décline toute responsabilité en cas d'altération ou de forçage des parties internes de l'automatisme, ou d'utilisation de dispositifs de sécurité différents de ceux indiqués par le fabricant. L'installateur de l'automatisme est tenu de fournir au responsable de l'entrée automatique le manuel d'utilisation et toutes les informations nécessaires pour une utilisation correcte en fonctionnement automatique, manuel (même dans le cas d'une serrure électrique) et en cas d'urgence. Porter une attention particulière aux messages de ce manuel marqués par le symbole de danger. Ce sont soit des avertissements finalisés pour éviter des dégâts potentiels au matériel, soit des signaux spécifiques de risques potentiels pour la sécurité de l'installateur ou d'autres personnes impliquées. Ce dispositif a été conçu pour l'automatisation de portes à battant pour piétons. Tout autre emploi sera considéré contraire à l'utilisation prévue par le fabricant qui, par conséquent, ne pourra pas être tenu responsable.

**DIRECTIVE MACHINES**

L'installateur qui motorise une porte devient, aux termes de la directive 2006/42/CE, le constructeur de la machine porte automatique et doit :

- Prédisposer du Fascicule Technique et des documents indiqués dans l'annexe VII de la Directive Machines et le conserver pendant au moins 10 ans.
- Rédiger la déclaration CE de conformité conformément à l'annexe II-A de la directive machines et en remettre une copie à l'utilisateur.
- Apposer le marquage CE sur la porte motorisée aux termes du point 1.7.3 de l'annexe I de la directive machines.
- Notamment, mais pas exclusivement, au cas où, en application de la norme EN 16005, l'installation de capteur(s) contrôlé(s) serait nécessaire, il faut effectuer le raccordement et la configuration comme indiqué dans ce manuel (voir pages 16/17/18/22/23) et vérifier son bon fonctionnement en suivant les indications du manuel du capteur(s) utilisé(s)

Pour de plus amples informations et pour aider l'installateur à appliquer les prescriptions des Directives et des Normes Européennes, concernant la sécurité d'utilisation des portes motorisées, consulter les lignes directrices disponibles sur internet à l'adresse [www.sesamo.eu](http://www.sesamo.eu)

**DECLARATION D'INCORPORATION (DIRECTIVE 2006/42/CE, ANNEXE II, PARTIE B)**

Fabricant : SESAMO S.R.L.

Adresse : Str. Gabannone 8/10 - 15030 Terruggia - AL

Déclare que :

Le produit **PROSWING**

- est construit pour être incorporé dans une machine, pour construire une machine considérée par la Directive 2006/42/CE
- est conforme aux conditions requises essentielles de sécurité, indiquées dans l'annexe I de la directive, à l'exclusion des points suivants : 1.2.4.3, 1.2.4.4, 1.3.4, 1.3.5, 1.3.7, 1.3.8.2, 1.4, 1.5.3, 1.5.7, 1.5.14, 1.5.15, 1.5.16
- est conforme aux conditions des autres Directives CE suivantes : 2014/30/UE Compatibilité Électromagnétique, 2014/35/UE Basse Tension

et que

- les (parties/clauses de) normes harmonisées suivantes ont été appliquées :

EN 60335-1      EN 61000-6-2      EN 50366      EN 61000-6-3      EN16005

et déclare en outre que :

- la documentation technique pertinente a été remplie conformément à la partie B de l'annexe VII ; cette documentation, ou parties de celle-ci, sera transmise par la poste ou par voie électronique, en réponse à une demande motivée des autorités nationales compétentes
- la personne autorisée à constituer la documentation technique pertinente est : SESAMO SRL, Strada Gabannone, 8/10 - 15030 Terruggia (AL) - Italie
- il est interdit de mettre le produit en service avant que la machine où il sera incorporé, ou dont il sera partie intégrante, n'a pas été identifiée et déclarée conforme aux conditions de la Directive 2006/42/CE et à la législation nationale d'application, c'est-à-dire tant que matériel de cette déclaration ne forme pas un complexe unique avec la machine finale.

SESAMO S.R.L.

Mai 2016

(Administrateur)

Aldo Amerio



**CARACTERISTIQUES TECHNIQUES**

DIMENSIONS	Voir Fig.1
ALIMENTATION	230V ±10% AC 50/60Hz
PUISSANCE NOMINALE	85W
COUPLE MAX SORTIE ARBRE	45Nm
ALIMENTATION DES DISPOSITIFS EXTERNES	15Vdc - 12W MAX
ALIMENTATION DE LA BATTERIE D'URGENCE <sup>(1)</sup>	24V 1,3Ah
TEMPS D'OUVERTURE	3s ÷ 6s (70°/s ÷ 20°/s)
TEMPS DE FERMETURE	4s ÷ 15s (40°/s ÷ 10°/s)
FORCE DE FERMETURE (CONFORMEMENT A EN 1154) <sup>(2)</sup>	EN4 ÷ EN6
ANGLE MAX D'OUVERTURE	110°
LARGEUR DE LA PORTE	700 ÷ 1400 mm
POIDS DE LA PORTE	Voir Fig.2
TEMPERATURE DE FONCTIONNEMENT	de -10°C à +50°C
ANTI-ECRASEMENT	limitation automatique de la force en présence d'obstacles
POIDS	environ 11 kg
SERVICE	Continu
PROTECTION	IP40

<sup>(1)</sup>: Option uniquement pour PROSWING M

<sup>(2)</sup>: uniquement pour PROSWING S


**LOW ENERGY**



L'automatisme peut être réglé de façon à satisfaire les exigences de la fonction Low-Energy conformément à EN16005. Pendant la mise en œuvre, l'opérateur doit se comporter selon la réglementation en vigueur. Le système de sécurité nécessaire est garanti par les conditions suivantes :

- force dynamique de contact réduite au pas de la porte ;
- vitesse de l'automatisme limitée ;
- limitation de la force.

L'installateur doit vérifier la conformité de l'installation Low-Energy, par rapport aux normes en vigueur. La protection du bord de fermeture doit être évaluée individuellement.

**AVERTISSEMENTS POUR L'INSTALLATEUR (OBLIGATIONS GENERALES POUR LA SECURITE)**

- 1)  Il est important pour la sécurité des personnes d'installer l'automatisme conformément aux instructions. Une mauvaise installation ou une mauvaise utilisation du produit peut causer de graves dommages aux personnes.
- 2) Lire attentivement les instructions avant de commencer l'installation du produit.
- 3) Conserver les instructions pour des références futures.

- 4) Ce produit a été conçu et construit exclusivement pour l'utilisation indiquée dans cette documentation. Toute autre utilisation non expressément indiquée pourrait compromettre l'intégrité du produit et/ou représenter une source de danger.
- 5) SESAMO décline toute responsabilité suite à l'utilisation impropre ou différente de celle pour laquelle l'automatisme est destiné.
- 6) Ne pas installer l'appareil dans une atmosphère explosive : la présence de gaz ou de fumées inflammables constitue un grave danger pour la sécurité.
- 7) SESAMO n'est pas responsable du non-respect des Règles de l'Art de la construction des fermetures à motoriser, ainsi que des déformations qui interviendraient lors de l'utilisation.
- 8) Avant d'effectuer toute intervention sur l'installation, couper l'alimentation électrique.
- 9) Vérifier qu'en amont de l'installation il y ait un interrupteur différentiel.
- 10) Vérifier que l'installation de terre est réalisée suivant les règles de l'art
- 11) Les dispositifs de sécurité (norme EN 12978) permettent de protéger d'éventuelles zones de danger contre des Risques mécaniques de mouvement, tels qu' écrasement, convoyage, cisaillement.
- 12) Pour la maintenance, utiliser exclusivement des pièces originales SESAMO.
- 13) N'effectuer aucune modification sur les composants faisant partie du système d'automatisation.
- 14) L'installateur doit fournir toutes les informations relatives au fonctionnement manuel du système en cas d'urgence.
- 15) L'utilisateur doit s'abstenir de toute tentative de réparation ou d'intervention directe et s'adresser uniquement à un personnel qualifié.
- 16)  L'installation doit être faite uniquement par un personnel qualifié et expérimenté, et dans le total respect des normes en vigueur.
- 17) Tout ce qui n'est pas expressément prévu dans ces instructions n'est pas permis.
- 18)  Ce manuel est exclusivement destiné à des installateurs professionnels ou à des personnes compétentes.

## RECYCLAGE ET ELIMINATION

Nos produits sont réalisés avec différents matériaux. La majorité (aluminium, plastique, fer, câbles électriques) est assimilables aux déchets solides et urbains. Ils peuvent être recyclés grâce au tri sélectif et à l'élimination dans les centres autorisés. D'autres composants (cartes électroniques, batteries etc.) peuvent au contraire contenir des substances polluantes. Ils doivent donc être éliminés et remis à des entreprises autorisées à les récupérer et à les éliminer. Les composants de l'emballage (carton, plastiques etc.) sont assimilables aux déchets solides urbains et peuvent être éliminés sans aucune difficulté, en faisant simplement le tri sélectif pour le recyclage. Avant de continuer, il est toujours opportun de vérifier les normes spécifiques en vigueur à l'endroit de l'élimination.

**NE PAS DISPERSER DANS L'ENVIRONNEMENT !**

## UTILISATION PREVUE


L'automatisation PROSWING doit être utilisée exclusivement pour la manutention de portes à battant pour piétons. L'automatisation pour portes à battant est un monobloc composé d'un dispositif électromécanique permettant de commander l'ouverture et la fermeture de la porte avec un bras de transmission. La fermeture de la porte est commandée par :

- système de ressort/moteur, ou seulement d'un ressort en cas d'absence de réseau (PROSWING S)

- système motorisé (PROSWING M)


À l'intérieur du carter de protection, il y a également le matériel électronique de commande permettant de programmer et de commander le fonctionnement du système.

### LIMITES D'APPLICATION

 **IMPORTANT** : Pour une application correcte de l'automatisme, la porte ne doit pas dépasser le poids et la largeur indiqués dans le diagramme de la Fig.2. De plus, à chaque bras de transmission correspond une valeur maximale différente de la profondeur du montant, au-dessus de laquelle on ne peut pas effectuer une installation correcte du système. L'automatisme est conçu exclusivement pour le fonctionnement normal de portes à battant en milieux secs, et doit être installé à l'intérieur de bâtiments. SESAMO décline toute responsabilité pour un dégât quelconque dérivant d'application ou d'utilisation en dehors du but prévu, et de modifications non autorisées.

### TYPE DE BRAS INSTALLABLE

- BRAS RIGIDE : Le bras rigide peut être monté à TIRER (il est utilisé quand l'automatisme est installé du même côté que l'ouverture de la porte).
- BRAS ARTICULÉ STANDARD : Le bras articulé standard peut être monté à POUSSER (il est utilisé quand l'automatisme est installé du côté opposé à l'ouverture de la porte).
- BRAS ARTICULÉ LONG : Le bras articulé long peut être monté à POUSSER (il est utilisé quand l'automatisme est installé du côté opposé à l'ouverture de la porte en cas de montants profonds).

 **ATTENTION** : Pour un positionnement correct, se référer aux paragraphes correspondants « Installation des Bras ».

### VERIFICATIONS PREALABLES

Avant de procéder à l'installation de l'automatisme, il est nécessaire de :

- vérifier que l'installation de l'automatisation ne génère pas de situations de danger ;
- prévoir des tuyaux et des conduits adaptés pour le passage des câbles électriques, garantissant la protection contre l'endommagement mécanique ;
- vérifier que le point de fixation de la base soit résistant. La fixation doit être faite avec des vis, chevilles, etc. adaptées au type de surface ;
- vérifier que la structure de la porte soit adéquatement solide, que les charnières soient efficaces et qu'il n'y ait pas de frottement entre les parties fixes et mobiles ;
- s'assurer d'avoir tous les outils et le matériel nécessaire pour effectuer l'installation en toute sécurité et conformément aux normes en vigueur.

### INSTALLATION DE L'AUTOMATISME


En référence à la Fig.4 (Proswing M) et Fig.5 (Proswing S), pour la fixation de l'automatisme, il est nécessaire de suivre les phases suivantes :

- retirer le couvercle (B) ;
- débrancher toutes les connexions (encodeur, interrupteurs, transformateur, moteur) présents sur la carte électronique (C) ;

- dévisser les 2 vis et retirer la carte (C) (les deux vis restent bloquées entre le circuit imprimé et la base inférieure) ;
- dévisser les 2 vis de fixation du transformateur (G) et le retirer ;
- dévisser les 4 vis qui fixent le groupe motoréducteur (D) et le retirer ;
- Si présente, dévisser la vis qui fixe les batteries (H) et la retirer (uniquement Proswing M)
- retirer les deux têtes (E) et (F) ;
- fixer la base extrudée (A) à la paroi en suivant les instructions indiquées dans les chapitres suivants, selon le type de bras utilisé ;
- rassembler tous les composants, sauf les têtes et le couvercle, avec une séquence inverse de celle décrite ci-dessus.


Pendant la phase de remontage, pour faciliter l'installation, visser tout d'abord les deux vis inférieures de fixation du groupe motoréducteur, puis le poser sur celles-ci et ensuite visser les deux autres, en ayant soin de s'assurer que l'axe de sortie du motoréducteur soit perpendiculaire au profil supérieur de la porte.


### VALEURS DES TROUS DE FIXATION DE LA BASE EN ALUMINIUM

 Faire des trous adaptés au type de vis utilisées pour la fixation, seulement après avoir vérifié les « Valeurs de positionnement » indiquées dans les paragraphes relatifs au type de bras utilisé. En cas d'automatisme double, prévoir la prédisposition pour le raccordement (passage des câbles) entre les deux automatismes simples

### INSTALLATION DU BRAS RIGIDE A TIRER

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

 **ATTENTION :** Pour un positionnement correct, utiliser toujours comme référence principale l'axe des charnières de la porte et l'axe d'actionnement du motoréducteur, comme indiqué sur les Fig.6 (Porte avec ouverture à GAUCHE) et Fig.7 (Porte avec ouverture à DROITE).

 **ATTENTION :** Le serrage définitif des vis doit s'effectuer seulement après avoir contrôlé que le positionnement vertical de l'automatisme garantisse un bon parallélisme entre l'axe des charnières et l'axe du motoréducteur. À cette fin, après avoir installé le bras rigide et le guidage par rail correspondant, vérifier que le goujon d'accouplement du bras avec le patin cylindrique ne force pas pendant la phase de manœuvre. Une erreur de positionnement de l'automatisme ferait en effet osciller le goujon du bras rigide par rapport au patin cylindrique dans une mesure supérieure à la tolérance admise, avec un endommagement consécutif d'une des parties de l'automatisme.

### INSTALLATION DU GUIDAGE PAR RAIL ET DU BRAS RIGIDE (PROSWING S)

- Enlever le couvercle (Fig.10 Part.A) du guidage par rail (Fig.10 part.B) pour accéder au compartiment de fixation.
- Positionner le guidage par rail (Fig.10 part.B) horizontalement en suivant les valeurs de fixation indiquées sur les Fig.6 et Fig.7.

- Faire au moins 4 trous au niveau de l'empreinte en «V » présente dans le profil du guidage par rail et fixer le guidage par rail (Fig.10 part.B) au bâti à l'aide de vis appropriées.
- Introduire le patin (Fig.10 part.C) dans le guidage par rail (Fig.10 part.B)
- Visser la vis (Fig.13 part. A) de façon à précharger le ressort jusqu'à ce que l'extrémité du plateau (Fig.13 part. B) coïncide avec la ligne qui indique le début du champ EN4 (valeur L=0).
- Lorsque la porte est fermée, chercher la position d'insertion du bras (Fig.12 part. A) pour que l'extrémité du bras (Fig.10 part.F) coïncide avec l'axe du goujon du patin (Fig.10 part.C)
- Enlever le bras, retirer et tourner la fixation du bras (Fig.12 part.A) de 1 ou 2 dents dans le sens de fermeture de la porte (Fig.15) et la réintroduire dans l'arbre de sortie.
- Introduire la rondelle (Fig.12 part.B) et serrer la vis (Fig.12 part.C).
- Dévisser légèrement la vis de mise sous tension du ressort (Fig.13 part.A)
- Introduire le bras (Fig.12 part.D) dans la rainure de la fixation du bras, et visser les deux vis (Fig.12 part.E).



**ATTENTION LE COUPLE MAXIMUM DE SERRAGE DES VIS "E" IMAGE 12 EST DE 10.5 N/m**


- Ouvrir légèrement la porte et tourner le bras rigide jusqu'à ce que l'axe du patin (Fig.10 part.C) coïncide avec l'extrémité du bras rigide, où l'on fixe le goujon.
- Visser l'extrémité fileté du goujon (Fig.10 part.C) au bras rigide (Fig.10 part.F).
- Refermer le couvercle (Fig.10 Part.A) du guidage par rail.
- Fermer le couvercle droit (Fig.10 part.E) puis le gauche (Fig.10 part.D) aux extrémités du guidage par rail avec les vis prévues à cet effet.
- Procéder au réglage du ressort [voir le paragraphe « Réglage du ressort »].

**INSTALLATION DU GUIDAGE PAR RAIL ET DU BRAS RIGIDE (PROSWING M)**

- Enlever le couvercle (Fig.10 Part.A) du guidage par rail (Fig.10 part.B) pour accéder au compartiment de fixation.
- Positionner le guidage par rail (Fig.10 part.B) horizontalement en suivant les valeurs de fixation indiquée sur les Fig.6 et Fig.7.
- Faire au moins 4 trous au niveau de l'empreinte en «V » présente dans le profil du guidage par rail et fixer le guidage par rail (Fig.10 part.B) au bâti à l'aide de vis appropriées.
- Introduire le patin (Fig.10 part.C) dans le guidage par rail (Fig.10 part.B)
- Lorsque la porte est fermée, chercher la position d'insertion du bras (Fig.12 part. A) pour que l'extrémité du bras (Fig.10 part.F) coïncide avec l'axe du goujon du patin (Fig.10 part.C)
- Introduire la rondelle (Fig.12 part.B) et serrer la vis (Fig.12 part.C).
- Introduire le bras (Fig.12 part.D) dans la rainure de la fixation du bras, et visser les deux vis (Fig.12 part.E).
- Ouvrir légèrement la porte et tourner le bras rigide jusqu'à ce que l'axe du patin (Fig.10 part.C) coïncide avec l'extrémité du bras rigide, où l'on fixe le goujon.
- Visser l'extrémité fileté du goujon (Fig.10 part.C) au bras rigide (Fig.10 part.F).
- Refermer le couvercle (Fig.10 Part.A) du guidage par rail.


- Fermer le couvercle droit (Fig.10 part.E) puis le gauche (Fig.10 part.D) aux extrémités du guidage par rail avec les vis prévues à cet effet.


Avant de serrer la fixation du bras à l'arbre de l'automatisme, vérifier que la distance entre le guidage par rail et le fil supérieur du bras d'environ 17 mm

 **ATTENTION** : Après avoir installé le bras rigide et le guidage par rail correspondant, vérifier TOUJOURS que le Commutateur soit positionné à droite comme sur la Fig.17.

### INSTALLATION DU BRAS ARTICULE A POUSSER

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

 **ATTENTION** : Pour un positionnement correct, utiliser toujours comme référence principale l'axe des charnières de la porte et l'axe d'actionnement de l'automatisme, comme indiqué sur les Fig.8 (Porte avec ouverture à GAUCHE) et Fig.9 (Porte avec ouverture à DROITE).

 **ATTENTION** : Le serrage définitif des vis doit s'effectuer seulement après avoir contrôlé que la position de l'automatisme et du bras articulé garantissent une rotation facile de celui-ci sous le bâti de la porte.


### FIXATION DU BRAS A LA PORTE (PROSWING S)

- Introduire la rondelle prévue à cet effet (Fig.12 part.B) et la vis (Fig.12 part.C) dans la fixation du bras (Fig.12 part.A.)
- Positionner la première partie du bras articulé (Fig.12 part.D) dans la cavité de la fixation du bras, comme indiqué sur la Fig. 12 et visser les vis (Fig.12 part.E).
- Dévisser les trois Vis M8 x 16 (Fig.11 part.B) de façon à rendre indépendante la partie du bras qui sera fixée à la porte.
- Percer le bâti aux valeurs indiquées sur les figures 8 et 9.
- Fixer la fixation porte (Fig.11 part.A) du bras articulé sur le profil supérieur de la porte en utilisant des vis adaptées.

 **ATTENTION** : fixer la fixation porte du bras efficacement, en prévoyant éventuellement un renfort sur la porte.

- Visser la vis (Fig.13 part. A) de façon à précharger le ressort jusqu'à ce que l'extrémité du plateau (Fig.13 part. B) coïncide avec la ligne qui indique le début du champ EN4 (valeur L=0.)
- Introduire la fixation du bras (Fig.12 part.A) dans l'arbre de sortie de l'automatisme, pour que la première partie du bras se positionne perpendiculairement au plan de fixation de l'automatisme (Fig.14).
- Visser la vis (Fig.12 part.C) de façon à fixer la fixation du bras à l'arbre de sortie de l'automatisme.
- Visser, sans serrer, les trois Vis à Tête Bouton Hexagone Encastré M8 x 16 (Fig.11 part.B) de façon à unir les parties composant le bras articulé.
- En maintenant la porte fermée, tourner la partie du bras où la fixation bras est fixée, de façon à comprimer légèrement le ressort (voir la fig. 14)

- Fixer le réglage en serrant fortement les trois vis de fixation M8 x 16 (Fig.11 part.B).
- Procéder au réglage du ressort [voir le paragraphe « Réglage du ressort »]


 **ATTENTION** : Après avoir installé le bras rigide et le guidage par rail correspondant, vérifier TOUJOURS que le Commutateur soit positionné à gauche comme sur la Fig.17.

#### **FIXATION DU BRAS A LA PORTE (PROSWING M)**

- Introduire la rondelle prévue à cet effet (Fig.12 part.B) et la vis (Fig.12 part.C) dans la fixation du bras (Fig.12 part.A.)
- Positionner la première partie du bras articulé (Fig.12 part.D) dans la cavité de la fixation du bras, comme indiqué sur la Fig. 12 et visser les vis (Fig.12 part.E).

 **ATTENTION LE COUPLE MAXIMUM DE SERRAGE DES VIS "E" IMAGE 12 EST DE 10.5 N/m**

- Dévisser les trois Vis à Tête Bouton Hexagone Encastré M8 x 16 (Fig.11 part.B) de façon à rendre indépendante la partie du bras qui sera fixée à la porte.
- Percer le bâti aux valeurs indiquées sur les figures 8 et 9.
- Fixer la fixation porte (Fig.11 part.A) du bras articulé sur le profil supérieur de la porte en utilisant des vis adaptées.


 **ATTENTION** : fixer la fixation porte du bras efficacement, en prévoyant éventuellement un renfort sur la porte.

- Introduire la fixation du bras (Fig.12 part.A) dans l'arbre de sortie de l'automatisme.
- Visser la vis (Fig.12 part.C) de façon à fixer la fixation du bras à l'arbre de sortie de l'automatisme.
- En maintenant la porte fermée, tourner la partie du bras où est fixée la fixation du bras, pour que les deux parties du bras forment un triangle isocèle par rapport au plan de fixation sur le mur (voir la Fig.14)
- Fixer le réglage en serrant fortement les trois vis de fixation M8 x 16 (Fig.11 part.B).

#### **REGLAGE DU RESSORT (UNIQUEMENT POUR PROSWING S)**

La force du ressort doit être réglée selon la largeur des portes et en tenant compte de la norme EN 1154 dans le champ qui va de EN 4 à EN 6.

Le champ de réglage peut être relevé par la courbe représentée dans le graphique de la Fig.18, selon la largeur du battant de la porte et selon son poids, indépendamment du type de bras installé. Pendant le réglage du ressort, les charges de vent, les surpressions et autres conditions ambiantes qui ont tendance à ouvrir la porte, doivent être également pris en considération. Régler la force du ressort en serrant la vis (Fig. 13, Part.A) de façon à mettre sous tension le ressort jusqu'à ce que l'extrémité du plateau (Fig.13 part. B) soit dans la plage correspondant au type d'installation (classe EN identifiée.)

 **ATTENTION** : Tenant compte que le ressort est un composant qui, quand il est au maximum de la compression, accumule une très grande énergie, il est strictement nécessaire que le ressort et tous les composants connectés à celui-ci soient remplacés exclusivement

par des pièces ORIGINALES. Il est opportun d'effectuer un entretien programmé avec un technicien qualifié. Pour l'entretien, voir le manuel d'entretien.


### SELECTION DU NIVEAU DE FREINAGE EN ABSENCE DE RESEAU (UNIQUEMENT POUR PROSWING S)

Configurer le niveau de freinage de façon à adapter la vitesse de fermeture aux dimensions/poids de la porte, en référence à la Fig.16. Vérifier la fonctionnalité en ouvrant la porte manuellement et en la laissant se refermer par le ressort en absence de réseau.


### OPERATIONS DE VERIFICATION


Avant de passer aux connexions électriques, vérifier et effectuer les opérations suivantes :

- Retirer soigneusement les éventuels résidus de poussières ou les copeaux.
- Vérifier que l'automatisme soit correctement fixé au mur.
- Vérifier que la visserie soit correctement serrée.
- Vérifier que les câblages soient fixés et qu'aucun câble ne passe près des zones en mouvement.
- Vérifier que le bras soit correctement fixé à la porte.
- Vérifier que les têtes soient bien positionnées et fixées à la base.


 **ATTENTION (UNIQUEMENT POUR PROSWING S) :** s'assurer qu'il y ait l'étrier de protection du ressort (Fig.13, part. C) et que l'autocollant comportant le sceau de garantie anti-falsification void n'ait pas été retiré (Fig.13, part. D).

### BRANCHEMENT DE L'ALIMENTATION

 **ATTENTION :** Toutes les opérations de raccordement sur les borniers de la carte ou des périphériques doivent s'effectuer sans alimentation pour éviter des dégâts irréversibles à l'appareil électronique.

 **ATTENTION :** Avant d'effectuer les opérations suivantes, s'assurer que le réseau est déconnecté. Avant d'alimenter l'appareil, effectuer les contrôles prévus dans le paragraphe « Mise en marche ».

- Mettre le câble d'alimentation à l'intérieur de l'automatisme, en portant une attention particulière à ne pas endommager le câble contre d'éventuels bords métalliques.
- Ouvrir le couvercle (Fig.19 Part.A)
- Brancher l'alimentation de réseau et le câble de mise à la terre sur le bornier prévu à cet effet (Fig.19 Part.B)
- Refermer le couvercle (Fig.19 Part.A)

 **ATTENTION :** N'inverser surtout pas l'alimentation et le câble de terre. L'alimentation doit être sectionnable depuis le tableau général par l'interrupteur bipolaire (voir Fig.39 E), avec une ouverture des contacts minimale égale à 3 mm (non fourni).

## CARTE ELECTRONIQUE PROSWING

Sur la Fig.20 (PROSWING S) et la Fig.21 (PROSWING M), les principaux composants de la carte électronique sont reportés :

- A. Jumper vers l'affichage de l'écran
- B. Écran et boutons
- C. Commutateurs Dip
- D. Connecteur PC
- E. Connecteur transformateur
- F. Connecteur batteries
- G. Connecteur interrupteur ON-OFF
- H. Connecteur interrupteur de sélection des logiques
- I. Connexions sorties auxiliaires
- J. Connecteurs commandes/entrées
- K. alimentation capteurs/accessoires
- L. Connecteur sélecteur multilogiques
- M. Connecteur serrure électrique
- N. Connecteur encodeur
- O. Connecteur moteur
- P. Connecteur sélection niveau frein
- Q. Sélecteur typologie bras

## BRANCHEMENTS ELECTRONIQUES

Fixer sur la carte électronique (Réf. Fig.20 et 21):

- le connecteur de l'interrupteur des logiques [H] ;
- le connecteur de l'interrupteur ON-OFF [G] ;
- le connecteur du transformateur [E] ;
- le connecteur du moteur [O] ;
- le connecteur de l'encodeur [N].

## SELECTION DU TYPE DE BRAS (PROSWING S)

Bras rigide (Ouverture de la porte aussi bien à droite qu'à gauche) → Configurer le sélecteur à gauche comme indiqué sur la Fig.17.

Bras articulé (Ouverture de la porte aussi bien à droite qu'à gauche) → Configurer le sélecteur à droite comme indiqué sur la Fig.17.

**CONNECTEUR COMMANDES/ENTREES**

SIGNAL	PAR DEFAULT *	DESCRIPTION	FONCTIONNEMENT
KEY	NC	Signal de blocage. Des dispositifs de fermeture peuvent être reliés, comme par exemple, clé électronique, sélecteur à clé, transpondeur, etc.	Si le signal s'ouvre, la centrale commande la fermeture complète des portes (peu importe leur position.) Tant que le signal ne se ferme pas, la porte reste fermée et aucun périphérique externe n'est relevé (y compris les sélecteurs multilogiques). Le signal doit être court-circuité avec COM s'il n'y a pas de dispositifs reliés.
START 1	NO	Signal d'ouverture Des dispositifs peuvent être reliés pour la commande de l'ouverture des portes.	La fermeture de ce signal cause l'ouverture des portes. Ce signal n'est surveillé qu'en logique 2 Radars.
START 2	NO	Signal d'ouverture Des dispositifs peuvent être reliés pour la commande de l'ouverture des portes.	La fermeture de ce signal cause l'ouverture des portes. Ce signal est surveillé tant en logique 2 Radars qu'en logique 1 Radar
SAFE OPEN	NC	Signal sécurité en ouverture : il est possible de relier d'éventuels capteurs pour la protection pendant les phases d'ouverture des portes.	Si la porte est en phase d'ouverture et le contact s'ouvre, la centrale commande un arrêt immédiat du mouvement. L'ouverture continuera seulement après la désactivation de ce signal. Le signal doit être court-circuité avec COM s'il n'y a pas de dispositifs reliés.
SAFE CLOSE	NC	Signal sécurité en fermeture : il est possible de relier un dispositif pour le contrôle de la sécurité dans les phases de fermeture des portes.	Si la porte est en phase de fermeture et le contact s'ouvre, la centrale commande une inversion immédiate du mouvement. La fermeture recommencera seulement quand le contact sera à nouveau fermé. Le signal doit être court-circuité avec COM s'il n'y a pas de dispositifs (internes ou externes) reliés.
COM		Commun des signaux électriques.	
AUX IN 1 AUX IN 2	NO	Signal qui, selon le réglage effectué, peut prendre les configurations suivantes :	
		0-Ouverture Handicapés	Commande pour ouverture des handicapés. Ouvre et ferme LOW ENERGY avec un temps minimum d'arrêt de 5 secondes.
		1-Ouverture d'urgence	Commande l'ouverture de la porte indépendamment de la logique présente, en sollicitant également comme priorité l'entrée KEY.
		2-Verrouillage porte avec priorité	Identifie l'automatisme utilisé dans la logique de verrouillage, comme celui de la porte avec priorité.
		3-Verrouillage porte sans priorité	Identifie l'automatisme utilisé dans la logique de verrouillage, comme celui de la porte sans priorité.
4-Feedback Serrure	Déblocage	Commande utilisée pour avoir l'indication du déblocage de la serrure. Relier un	

			microcontact ou contact pour relever l'état de la serrure débloquée.
		5-Commande débloquée Serrure	Commande qui permet le déblocage manuel de la serrure sans commander l'ouverture de la porte.
		6-Commande Simple avec modalité de fonctionnement en Double	Signal qui permet de commander l'automatisme comme s'il était simple, dans le fonctionnement avec portes doubles.
		7-État Stand-by	Lorsque le contact se ferme, la porte se met en stand-by (débloquée et désactivée). Cette logique fonctionne uniquement si la porte est en position fermée.
		8-Réactivation après Stand-by	Lorsque le contact se ferme, la porte est réactivée suite à un stand-by.
		9-Fonction pas à pas	À chaque impulsion, la porte, si fermée, effectuer seulement la manœuvre d'ouverture ou, si ouverte, elle effectue seulement la manœuvre de fermeture.
		10-Alarme incendie	Proswing S: lorsque le contact est fermé, toutes les commandes sont désactivées et la porte se ferme par le ressort
		11-Fonction manuelle	Proswing S: lorsque le contact est fermée, la porte va en fonction manuelle et le sélecteur de logique (Fig.1B) n'est plus en fonction
		12-Arrêt fermé	Proswing M: lorsque le contact est fermée, la porte va en arrêt serrée et le sélecteur de logique (Fig.1B) n'est plus en fonction


\* NO = Normalement Ouvert NF = normalement fermé Toutes les entrées doivent se référer au commun (COM)Celles qui sont reportées sont les configurations par défaut. Elles peuvent être modifiées (voir le par. « Gestion des paramètres-écran »)


### CONNECTEUR SORTIES AUXILIAIRES

SIGNAL	PAR DEFAULT *	DESCRIPTION	
AUX OUT 1 AUX OUT 2	NA	Signal qui, selon le réglage effectué, peut prendre les configurations suivantes :	
		0 = Supervision des capteurs	Signal pour monitoring des capteurs supervisés.
		1 - Verrouillage	Permet de configurer la sortie de l'automatisme pour réaliser le verrouillage entre deux automatismes.
		2 - État Porte ouverte	Sortie qui signale l'état de la porte ouverte.
		3 - État Porte fermée	Sortie qui signale l'état de la porte fermée.
		4 - Panne	Sortie qui signale l'état de panne de l'automatisme.
		5 - Répétition commande	C'est une répétition du signal qui arrive de la

		serrure	commande serrure.
--	--	---------	-------------------

\* NO = Normalement Ouvert NF = normalement fermé Toutes les entrées doivent se référer au commun (COM)Celles qui sont reportées sont les configurations par défaut. Elles peuvent être modifiées (voir le par. « Gestion des paramètres-écran »)

 ATTENTION : pour connecter les signaux des sorties auxiliaires, voir les branchements électriques indiqués sur la Fig.22, Fig.23, Fig.26. Charge de contact max : 24V - 100mA

 ATTENTION : En dépassant le débit indiqué, on risque d'endommager la carte.

## INSTALLATION ET ACQUISITION DES CAPTEURS


L'automatisme est prédisposé pour gérer :

- capteurs de sécurité (voir Fig.39 A et B) : ils sont montés sur la porte et contrôlent la zone à proximité de celle-ci afin de détecter d'éventuels obstacles et arrêter ou invertir leur mouvement pour éviter tout choc, écrasement ou toute autre source de danger ;
- capteurs de détection (voir Fig.39 A et B) : ils sont généralement montés sur le mur, ils détectent le rapprochement des personnes de la porte et commande son ouverture.

Câbler, si présents, les capteurs suivants :

ID	CAPTEUR	SCHEMA
17=0 30=1	Capteur de sécurité supervisé en fermeture (Voir Fig.39 A)	Voir Fig.22
17=0 30=1	Capteur de sécurité supervisé en ouverture (Voir Fig.39 B)	Voir Fig.23
	Capteur de détection (radar) en entrée (Voir Fig.39 D)	Voir Fig.24
	Capteur de détection (radar) en sortie (Voir Fig.39 C)	Voir Fig.25

Si au démarrage, la configuration des capteurs de sécurité supervisés n'a pas encore été mémorisée, l'état d'erreur E6 apparaît sur l'écran. Il est possible de sortir de cet état en activant une procédure d'acquisition automatique des capteurs supervisés (paramètre LS, voir paragraphe « gestion des paramètres de fonctionnement - écran »). Lors de cette procédure, la carte attend la désactivation des capteurs et procède à la vérification que sur ceux-ci la supervision soit activée.

 ATTENTION : il faut s'éloigner des capteurs pour qu'ils ne détectent aucun obstacle et, en se désactivant, ils permettent de terminer la procédure d'acquisition. S'ils ne se désactivent pas, la procédure reste bloquée et il est possible de l'interrompre en appuyant sur la touche ESC.

À la fin de la procédure, 4 valeurs correspondant à autant de configurations détectées, peuvent apparaître sur l'écran :

ID	CONFIGURATION	DESCRIPTION
S0	aucun capteur supervisé détecté	Aucun capteur n'est présent ou bien les capteurs éventuellement reliés seront gérés comme des capteurs

		normaux non supervisés.
S1	Capteur supervisé seulement en ouverture.	Le capteur supervisé est géré seulement en ouverture. Aucun capteur n'est présent en fermeture ou bien le capteur éventuellement relié sera géré comme un capteur normal non supervisé.
S2	Capteur supervisé seulement en fermeture.	Le capteur supervisé est géré seulement en fermeture. Aucun capteur n'est présent en ouverture ou bien le capteur éventuellement relié sera géré comme un capteur normal non supervisé.
S3	Capteur supervisé aussi bien en ouverture qu'en fermeture.	Le capteur supervisé est géré aussi bien en ouverture qu'en fermeture.

L'affichage reste sur l'écran pendant un temps indéfini jusqu'à ce que l'on appuie sur une des touches suivantes :

- ENT : pour accepter la configuration détectée, en s'assurant que celle-ci corresponde en effet à la configuration réelle des capteurs reliés à l'automatisme ;
- ESC : pour refuser la configuration détectée et revenir à l'état d'erreur E6.

**⚠ ATTENTION : ne jamais accepter la configuration détectée si celle-ci ne correspond pas à la configuration réelle des capteurs reliés à l'automatisme. Cela pourrait entraîner des situations très dangereuses ou des dysfonctionnements de l'automatisme.**

La procédure d'acquisition peut être répétée à tout moment par le paramètre LS (voir paragraphe « gestion des paramètres de fonctionnement - écran »).

**⚠ ATTENTION : il faut répéter la procédure d'acquisition automatique des capteurs supervisés chaque fois que les configurations des capteurs reliés à l'automatisme sont modifiées.**

**⚠ ATTENTION : en cas d'automatisme Proswing double (2 portes) IL FAUT EFFECTUER LA PROCÉDURE D'ACQUISITION AUTOMATIQUE DES CAPTEURS SUPERVISES POUR LES DEUX CARTES ÉLECTRONIQUES (AUSSI BIEN MASTER QUE SLAVER)**

Lors du démarrage, la version firmware de la carte s'affiche sur l'écran et ensuite, pendant 2 secondes, la configuration des capteurs mémorisée (S0 ; S1 ; S2 ; S3).

Si la supervision d'un capteur échoue, la valeur de ce capteur s'affiche en clignotant sur l'écran (S1 : sécurité en ouverture ; S2 : sécurité en fermeture ; S3 : les deux). Le signalement se termine lorsque le fonctionnement normal de la supervision est rétabli.

### GESTION DES PARAMETRES DE FONCTIONNEMENT - COMMUTATEUR-DIP

Sur la carte électronique, il y a un commutateur-dip à 8 positions pour configurer la fonctionnalité et les options de base de type ON-OFF. Ces configurations sont relevées et

mémorisées à la réinitialisation d'éventuelles variations des commutateurs-dip ne sont pas considérées pendant le fonctionnement :

DIP	PARAMETRE	VALEUR		PAR DEFAULT
		OFF	ON	
1	Type de bras	OFF	Articulé	OFF
		ON	Rigide	
2	Modalités LOW ENERGY	OFF	Normal	OFF
		ON	Low Energy	
3	Modalités PUSH&GO	OFF	Désactivé	OFF
		ON	Activé	
4	Modalités Entrée KEY	OFF	Bistable	OFF
		ON	Monostable	
5	Type d'Actionneur	OFF	Proswing M	OFF (M) ON (S)
		ON	Proswing S (Ressort)	
6	Réenclenchement en mode non manuel pour PROSWING S	OFF	Réenclenchement à moteur	OFF
		ON	Réenclenchement à ressort	
	Mode fonctionnement à batteries pour PROSWING M	OFF	Fonctionnement continu	OFF
		ON	Ouverture Antipanique	
7	Événement après collision pendant la fermeture à ressort (PROSWING S)	OFF	Non réouverture à moteur	OFF
		ON	Réouverture à moteur	
	Utilisation à batteries pour PROSWING M	OFF	Batterie absente	OFF
		ON	Batterie présente	
8	Inutilisé	OFF		OFF
		ON		

## GESTION DES PARAMETRES DE FONCTIONNEMENT - ECRAN

Les deux écrans à 7 segments de la Fig.23, présents sur la carte électronique avec les 4 boutons, permettent de gérer tous les paramètres principaux et les options avancées pour une gestion optimale de l'automatisme, pour les différents types d'installations.

Pour visualiser correctement l'écran, configurer le jumper en fonction du coté d'ouverture de la porte comme indiqué sur la Fig.23.

La modalité de programmation est la suivante :

- On sélectionne le paramètre à modifier avec les touches [+] et [-], pendant cette phase, l'indication sur l'écran est fixe. En appuyant sur la touche [ESC], on quitte la phase de sélection des paramètres, en appuyant sur la touche [ENT], on entre dans la phase d'affichage/modification des paramètres.
- La valeur actuelle du paramètre est affichée sur l'écran en mode clignotant. Il est possible de changer la valeur avec les touches [+] et [-], en appuyant sur la touche [ESC], on

revient à la phase de sélection des paramètres sans modifier la valeur, en appuyant sur la touche [ENT], on modifie la valeur et on revient à la phase de sélection des paramètres.

3. Pendant la phase de sélection/modification des paramètres, une temporisation est activée, s'il n'y a pas de pressions de touches pendant un temps supérieur à 10 secondes, on sort de la phase de programmation.

4. Pour valider les commandes opérationnelles, il faut appuyer en continu sur la touche [ENT] pendant 5 secondes, après la validation, on revient automatiquement à la phase de sélection des paramètres.

ID	DESCRIPTION	REGLAGE	PAR DEFAULT
01	vitesse d'Ouverture	PLAGE : 20°/s ÷ 70°/s (étape de réglage 5°/s)	60
02	vitesse de fermeture	PLAGE : 20°/s ÷ 40°/s (étape de réglage 5°/s)	20
03	Temps d'arrêt Normal	PLAGE : 0 ÷ 60 secondes (étape de réglage 1s) ; 62 : 2 min 63 : 3 min 64 : 4 min	0
04	Temps d'arrêt Handicapés/Low Energy	PLAGE : 5 ÷ 60 secondes (étape de réglage 1 seconde) (actif seulement lorsque <i>aux in est</i> configuré sur 0)	5
05	vitesse de réenclenchement à ressort (PROSWING M)	PLAGE : 1 ÷ 9 (1 = vitesse minimale, 9 = vitesse maximale)	5
	fonction pare-vent, porte fermée (PROSWING M)	PLAGE : 0 ÷ 9 (0 = pare-vent désactivé, 9 = pare-vent maximal)	0
06	Anti-écrasements	PLAGE : 1 ÷ 9 aussi bien en ouverture qu'en fermeture (1=plus sensible ; 9=moins sensible)	5
07	Accélérations	PLAGE : 5 ÷ 30 (étape de réglage 1) Modifie aussi bien les accélérations que les décélérations	30
08	Angle de Rapprochement	PLAGE : 10 ÷ 40 [modification des deux valeurs (fermeture égale à 1/2 d'ouverture)]	20
09	Tension de commande serrure électrique	0 = 12 VDC 1 = 24 VDC	0
10	Type de la serrure électrique	0 = Non utilisée Pour les types de serrures électriques utilisables, consulter le paragraphe « gestion des serrures électriques ».	0
11	Durée d'impulsion de la serrure électrique ou retard d'ouverture	PLAGE : 0 ÷ 9 Le temps dépend du type de serrure électrique : consulter le paragraphe « gestion des serrures électriques »	2
12	Force de fermeture Serrure électrique	PLAGE : 0(min) ÷ 9(max)	5

13	Modalité Simple/Double	0 = Simple 1 = Double Master 2 = Double Slave	0
14	Activation de la serrure électrique en fonction de la logique sélectionnée	0 = Désactivé 1 = Un Radar 2 = Deux Radars 3 = Un Radar et Deux Radars	3
15	Configuration entrée auxiliaire AUX-IN 1	0 = Ouverture Handicapés 1 = Ouverture d'urgence 2 = Verrouillage porte avec priorité 3 = Verrouillage porte sans priorité 4 = Feedback Déblocage Serrure 5 = Commande déblocage Serrure Commande Simple avec mode de fonctionnement en Double 7=met la porte en stand-by (si actif) 8= rétablit la porte qui est en stand-by 9=pas à pas (1 impulsion ouvre, 1 impulsion ferme) 10-Alarme incendie 11-Fonction manuelle 12-Arrêt fermé	0
16	Configuration entrée auxiliaire AUX-IN 2	0 = Ouverture Handicapés 1 = Ouverture d'urgence 2 = Verrouillage porte avec priorité 3 = Verrouillage porte sans priorité 4 = Feedback Déblocage Serrure 5 = Commande déblocage Serrure Commande Simple avec mode de fonctionnement en Double 7=met la porte en stand-by (si actif) 8= rétablit la porte qui est en stand-by 9=pas à pas (1 impulsion ouvre, 1 impulsion ferme) 10-Alarme incendie 11-Fonction manuelle 12-Arrêt fermé	1
17	Configuration sortie auxiliaire AUX-OUT 1	0 = Supervision capteurs 1 = Verrouillage 2 = État Porte ouverte 3 = État Porte fermée 4 = Panne 5 = Répétition commande serrure	0
18	Configuration sortie auxiliaire AUX-OUT 2	0 = Supervision capteurs 1 = Verrouillage 2 = État Porte ouverte 3 = État Porte fermée 4 = Panne 5 = Répétition commande serrure	1
19	Adresse MultiMaster	0 = Pas de gestion du Multimaster 1÷ 15 = Adresse univoque pour connexions MultiMaster	0
20	Exclusion sécurité ouverture	Angle d'exclusion du capteur de sécurité en ouverture PLAGE : 0 ÷ 40% de la course totale	0

21	Déphasage Ouverture Double	PLAGE : 0 ÷ 100 Déphasage en ouverture en unité de 100ms (si 0 sont synchronisés)	0
22	Déphasage Fermeture Double	PLAGE : Déphasage en fermeture en unité de 100ms (si 0 sont synchronisés)	0
23	Polarité entrée SAFE OPEN	0 = NA (Normalement Ouvert) 1 = NF (Normalement Fermé)	1
24	Polarité entrée SAFE CLOSE	0 = NA (Normalement Ouvert) 1 = NF (Normalement Fermé)	1
25	Polarité entrée KEY	0 = NA (Normalement Ouvert) 1 = NF (Normalement Fermé)	1
26	Polarité entrée START 1	0 = NA (Normalement Ouvert) 1 = NF (Normalement Fermé)	0
27	Polarité entrée START 2	0 = NA (Normalement Ouvert) 1 = NF (Normalement Fermé)	0
28	Polarité entrée AUX IN1	0 = NA (Normalement Ouvert) 1 = NF (Normalement Fermé)	0
29	Polarité entrée AUX IN2	0 = NA (Normalement Ouvert) 1 = NF (Normalement Fermé)	0
30	Polarité sortie AUX OUT 1	0 = NA (Normalement Ouvert) 1 = NF (Normalement Fermé)	0
31	Polarité sortie AUX OUT 2	0 = NA (Normalement Ouvert) 1 = NF (Normalement Fermé)	0
32	Niveau de force pendant la procédure LP	PLAGE : 5 ÷ 60 (0 = force minimale ÷ 9= force maximale)	5
33	Niveau de pourcentage de réduction de l'angle d'ouverture	PLAGE : 0÷50%	0
34	Installation sur porte	0= montage sur architrave 1= montage sur porte (inverse)	0
35	Vitesse en ouverture handicapés	0= Low Energy 1= vitesse conformément aux paramètres 1 et 2	0
36	Fonctionnement avec batterie (uniquement proswing S)	0= std (seulement ressort) 1= fonctionnement continu 2= antipanique	0w
37	Configuration entrée START 2	0 = Fonction décrite à page 13 1 = Ouverture handicapé: activation avec interrupteur B- image 1- sur logique 1 2 = Ouverture handicapé active sur toutes les logiques	0
ST	Arrêt du mouvement		
TS	Test	0= fonctionnement normal 1= cycle normal 2= cycle rapide	0
LS	Learning Sensor (Procédure d'acquisition automatique des capteurs supervisés).	1-Sélectionner LS en appuyant sur les boutons [+] et [-] 2-Appuyer sur [ENT] pour lancer la procédure 3-L'écran affiche la valeur (S0 ; S1 ; S2 ; S3) correspondant à la configuration détectée ( <b>voir le paragraphe « INSTALLATION ET ACQUISITION DES CAPTEURS SUPERVISÉS »</b> ). 4- appuyer sur ENT pour accepter la configuration détectée, en s'assurant que celle-ci corresponde en effet à	

		la configuration réelle des capteurs reliés à l'automatisme ou ESC pour refuser la configuration détectée.	
Sd	Configuration par défaut de tous les paramètres et Réinitialisation des points	1-Sélectionner Sd en appuyant sur les boutons [+] et [-] 2-Appuyer sur [ENT] 3-Quand on visualise [--] appuyer à nouveau sur [ENT] pendant 5 secondes pour valider 4-Quand [--] disparaît, relâcher la touche [ENT].	
Lp	Acquisition des paramètres de la porte	1-Sélectionner Lp en appuyant sur les boutons [+] et [-] 2-Appuyer sur [ENT] 3-Quand on visualise [--] appuyer à nouveau sur [ENT] pendant 5 secondes pour valider 4-Quand [--] disparaît, relâcher la touche [ENT].	



Pendant la phase de modification des paramètres, tout type de mouvement du moteur est désactivé.

Quand on n'utilise pas la programmation, la touche [ENT] est une commande d'ouverture (seulement dans les logiques Un Radar ou Deux Radars.)

## MISE EN MARCHÉ

1. Placer l'interrupteur (Fig1 A) sur OFF.



S'assurer à nouveau d'avoir correctement configurés les Commutateurs Dip, en particulier les 1 et 5. S'assurer à nouveau que les contacts KEY, SAFE CLOSE et SAFE OPEN soient correctement connectés ou, si non utilisés, connectés sur COM.

2. Mettre sous tension l'automatisme en allumant 230 V depuis le tableau général.
3. Placer l'interrupteur (Fig1 A) sur ON.
4. Vérifier l'allumage de l'écran et vérifier que E6 apparaisse (si nécessaire Configurer le jumper pour visualiser correctement l'écran (Voir Fig.23) ;
5. 1-Sélectionner LS en appuyant sur les boutons [+] et [-], appuyer sur [ENT] quand on visualise [--] appuyer à nouveau sur [ENT] pendant 5 secondes pour valider ; quand [--] disparaît, relâcher la touche [ENT], la procédure d'acquisition des capteurs supervisés commence, (voir le paragraphe « installation et acquisition des capteurs supervisés » pour la conclusion de la procédure)
6. Si une serrure électrique est installée, configurer les paramètres 10/11/12/14 (voir les paragraphes « Gestion des paramètres de fonctionnement- écran » et/ou « Gestion des serrures électriques ».)
7. 7. Appuyer sur les touches [+] e [-], sélectionner LP et appuyer sur [ENT], quand on visualise [--] appuyer à nouveau sur [ENT] pendant 5 secondes pour valider la commande ; quand [--] disparaît, relâcher la touche [ENT]. La porte s'ouvre et le cycle d'acquisition des paramètres commence.



**ATTENTION :** Pendant l'ouverture de la porte, bloquer la porte dans la position où l'on veut avoir la fin de course, pour définir l'ouverture maximale. Immédiatement après, la porte se ferme complètement et CL clignote sur l'écran. Quand la porte atteint complètement la position de fermeture, et CL ne clignote plus, il est possible d'essayer le fonctionnement de l'automatisme en appuyant sur la touche [ENT] : la porte s'ouvre

et se ferme correctement. L'angle d'ouverture, pendant le fonctionnement normal, sera réduit par rapport à celui relevé pendant la procédure d'acquisition des lignes d'arrivée, pour permettre le fonctionnement en l'absence de la fin de course mécanique. Le pourcentage de réduction est défini par un paramètre n°33. À chaque démarrage (ou manœuvre de RÉINITIALISATION), l'automatisme doit atteindre la position complète de fermeture. Ensuite, la première manœuvre est effectuée à vitesse réduite.

## MESSAGES D'ERREUR

Les Écrans à 7 segments sont aussi utilisés pour signaler des conditions de fonctionnement et des codes d'erreur :

SIGNALEMENT	DESCRIPTION
OP fixe	Porte ouverte
OP Clignotant	Porte en ouverture
CL Fixe	Porte fermée
CL Clignotant	Porte en fermeture
E1	Erreur d'initialisation des paramètres du système (auto-apprentissage)
E2	Erreur de sélection du type d'automatisme (Dip 5), ou du type de bras (Dip 1 ou configuration du bras sur la carte frein passif)
E3/E4	Erreur de dépassement du seuil maximum de courant (OVER CURRENT)
E6	Erreur des capteurs supervisés
E8	Erreur de connexion de l'encodeur

## LOGIQUES DE FONCTIONNEMENT

LOGIQUE	DESCRIPTION
LOW-ENERGY	Dans tous les modes opérationnels (sauf Arrêt Fermé), il est possible de faire une ouverture à moteur avec une vitesse réduite (vitesse Low Energy) et un temps d'arrêt augmenté (temps d'arrêt handicapés) en utilisant la commande d'ouverture handicapés (sur une entrée configurable)[AUX IN 1 en configurant le paramètre 15=0 (paragraphe "Gestion des paramètres de fonctionnement-écran")]. Le réenclenchement successif est effectué à ressort avec une gestion des obstacles.
PUSH & GO	Avec un déplacement manuel de la porte arrêtée en position de fermeture, on provoque une manœuvre automatique d'ouverture et de fermeture. Pour configurer cette logique, il faut déplacer le DIP 3 = ON
SAFE CLOSE	Si le capteur de sécurité, monté sur la partie de porte qui se ferme et relié à la carte électronique sur (Safe Close), relève un obstacle en phase de fermeture, il interrompt et inverse promptement le mouvement de la porte, en l'ouvrant complètement à une vitesse standard et successivement en la fermant à une vitesse normale.

		Les relevés du capteur en phase d'ouverture ne comportent pas de réactions du système et la porte continue sa course.
SAFE OPEN		Si le capteur de sécurité, monté sur la partie de porte qui s'ouvre et relié à la carte électronique sur (Safe Open), relève un obstacle en phase d'ouverture, il interrompt promptement le mouvement de la porte. Si le relevé cesse, la porte reprend son mouvement d'ouverture et puis se ferme à une vitesse normale. Les relevés du capteur en phase de fermeture ne comportent pas de réactions du système et la porte continue sa course.
		En cas d'installation avec une porte s'ouvrant près d'un mur (exemple dans un couloir) il est nécessaire de saisir une valeur (% de la course totale) où le capteur ne relève pas le mur comme un obstacle. Cette valeur est modifiable par le paramètre 20 (voir le paragraphe « Gestion des paramètres de fonctionnement-écran ») ou avec le logiciel MillenniumWare.
Logique de fonctionnement	Manuelle	Dans cette logique, les commandes reliées à START 1 et START2 sont désactivées. L'ouverture et la fermeture sont manuelles. Le capteur de sécurité en ouverture et celui en fermeture ne sont actifs qu'en cas d'ouverture à moteur pour handicapés.
	1 radar	RADAR SEULEMENT SORTIE : Seule l'entrée START 2 de la carte électronique de contrôle est surveillée. Un signal provenant d'un capteur relié à cette entrée provoque l'ouverture et la fermeture consécutive de la porte. Le blocage de la porte avec serrure ou moteur (au cas où aucune serrure ne serait sélectionnée) dans la position fermée dépend du type de serrure utilisé et de la configuration du paramètre 14.
	2 radars	RADAR ENTRÉE ET SORTIE : Les deux entrées START1 et START2 de la carte électronique de contrôle sont surveillées. Un signal provenant d'un capteur relié à une de ces entrées provoque l'ouverture et la fermeture consécutive de la porte. Le blocage de la porte avec serrure ou moteur (au cas où aucune serrure ne serait sélectionnée) dans la position fermée dépend du type de serrure utilisé et de la configuration du paramètre 14.
	Arrêt fermé	La porte est bloquée dans l'état fermé. L'automatisme commande la fermeture complète de la porte. Dans cette logique, les entrées START1 et START2 de la carte électronique de contrôle ne sont pas surveillées ; si présente, la serrure électrique bloque la porte. Si la serrure électrique n'est pas présente, le blocage est effectué avec le moteur.
	Arrêt ouvert	La porte est bloquée dans l'état ouvert. L'automatisme commande l'ouverture complète de la porte. Dans cette logique, les entrées START1 et START2 de la carte électronique de contrôle ne sont pas surveillées.
Anti-écrasement en ouverture		Pendant qu'elle est en phase d'ouverture, la porte rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme interrompt pendant quelques secondes le mouvement de la porte et la referme complètement à une vitesse réduite. Valeur de sensibilité réglable par le paramètre 06 (voir le paragraphe « Gestion des paramètres de fonctionnement-écran ») ou avec le logiciel MillenniumWare.
Anti-écrasement en fermeture		Pendant qu'elle est en phase de fermeture, la porte rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme inverse immédiatement le mouvement de la porte et la rouvre complètement. Le réenclenchement successif s'effectuera à une vitesse réduite. Valeur de sensibilité réglable par le paramètre 06 (voir le paragraphe « Gestion des paramètres de fonctionnement-écran ») ou avec le logiciel MillenniumWare.

**GESTION DES SERRURES ELECTRIQUES**

ID	DESCRIPTION	REGLAGE	PAR DEFAULT
09	Tension de commande serrure électrique <sup>(1)</sup>	0 = 12 VDC 1 = 24 VDC	0
10	Type de serrure électrique <sup>(2)</sup>	0 = non utilisée 1 = serrure électrique avec réarmement mécanique lors du réenclenchement 2 = électroaimant (seulement 24 Vcc) 3 = cadenas électrique 4 = serrure motorisée 5 = serrure électrique avec réarmement automatique 6 = magnétique (maglock) avec retard (seulement 24 Vcc)	0
11	Durée d'impulsion ou retard d'ouverture <sup>(3)</sup>	PLAGE : 0 ÷ 9 Le temps dépend du type de serrure électrique	2
12	Force de fermeture de la serrure électrique <sup>(4)</sup>	PLAGE : 0(min) ÷ 9(max)	5
14	Activation de la serrure électrique en fonction de la logique sélectionnée <sup>(5)</sup>	0 = Désactivé 1 = Un Radar 2 = Deux Radars 3 = Un Radar et Deux Radars	3
15	Configuration entrée auxiliaire 1	4 = Feedback Déblocage Serrure <sup>(6)</sup> 5 = Commande déblocage Serrure <sup>(7)</sup>	0
16	Configuration entrée auxiliaire 2	4 = Feedback Déblocage Serrure <sup>(6)</sup> 5 = Commande déblocage Serrure <sup>(7)</sup>	1
17	Configuration sortie auxiliaire 1	5 = Répétition commande serrure	0
18	Configuration sortie auxiliaire 2	5 = Répétition commande serrure	1

<sup>(1)</sup> Il est possible de gérer des serrures électriques de 12 et 24 VDC (Paramètre 09) avec une puissance maximale de 15W. Pour l'électroaimant utiliser seulement 24 Vcc.

<sup>(2)</sup> La compatibilité est prévue avec les types de serrures électriques suivantes :

TYPE	PAR.	VALEUR	FONCTIONNEMENT
1-SERRURE ELECTRIQUE AVEC REARMEMENT MECANIQUE LORS DU REENCLANCHEMENT	10	1	Voir Fig.28 - Serrure électrique qui, lorsqu'elle est alimentée en mode impulsif, débloque la porte et se réarme automatiquement lors du réenclenchement de celle-ci. Nécessite le coup de bélier pour faciliter le déblocage de la porte.
	11	PLAGE : 0÷9 [t=50÷500 ms]	
2-ELECTROAIMANT (MAGLOCK)	10	2	Voir Fig.29 - Aimant qui, s'il est alimenté, maintient la porte bloquée en fermeture et, s'il n'est pas alimenté, la laisse libre. Ne nécessite pas le coup de bélier. L'aimant est réalimenté lorsque la porte n'est pas encore réenclenchée pour faciliter sa fermeture complète.
	11	PLAGE : 0÷9 [t=200÷2000 ms]	

3-CADENAS ELECTRIQUE	10	3	Voir Fig.30 - Serrure électrique qui, si elle alimentée, agit sur un verrou qui maintient la porte bloquée. Si elle n'est pas alimentée, elle relève le verrou et laisse la porte libre. Nécessite le coup de bélier pour faciliter le déblocage de la porte. L'aimant est réalimenté lorsque la porte est fermée.
	11	PLAGE : 0÷9 [t=200÷2000 ms]	
4-SERRURE MOTORISEE	10	4	Voir Fig.31 - Serrure électrique équipée d'un petit moteur électrique qui, s'il est alimenté, retire la gâchette de blocage et libère la porte. Nécessite le coup de bélier pour faciliter le déblocage de la porte. La serrure électrique n'est pas alimentée lorsque la porte est fermée
	11	PLAGE : 0÷9 [t=500÷5000 ms]	
5-SERRURE ELECTRIQUE AVEC REARMEMENT AUTOMATIQUE	10	5	Voir Fig.32 - Serrure électrique qui, si elle est alimentée, libère la porte. Le réarmement s'effectue en relâchant la tension après environ 10° d'ouverture. Nécessite le coup de bélier pour faciliter le déblocage de la porte.
	11	PLAGE : 0÷9 [t=100÷1000 ms]	
6-ELECTROAIMANT (MAGLOCK) AVEC RETARD	10	6	Voir Fig.33 - Aimant qui, s'il est alimenté, maintient la porte bloquée en fermeture et, s'il n'est pas alimenté, la laisse libre. Ne nécessite pas le coup de bélier. L'électroaimant est réalimenté après la fermeture complète de la porte.
	11	PLAGE : 0÷9 [t=200÷2000 ms]	

<sup>(3)</sup> Pour certains types de serrure électrique, il est possible de modifier la durée de l'impulsion d'activation ou le retard de l'ouverture de la porte par la commande de déblocage. Le paramètre a une signification et une plage de réglage différentes selon le type de blocage électrique configuré par le paramètre 10.

<sup>(4)</sup> Pour garantir le réenclenchement de la serrure électrique, il est possible de régler la force de fermeture.

<sup>(5)</sup> Il est possible de limiter l'utilisation de la serrure électrique (pour les types de serrures 2-3-4-6) uniquement si des logiques de fonctionnement sont sélectionnées.

<sup>(6)</sup> Il est possible de gérer une commande de feedback par la serrure qui en indique la condition de déblocage : après avoir donné la commande de déblocage, la centrale électronique attend l'autorisation de la part de la serrure avant de commencer l'ouverture. Si cela ne se produit pas avant un délai maximal établi, l'automatisme ouvre tout de même la porte.

<sup>(7)</sup> Il est possible d'utiliser une des entrées auxiliaires comme commande de déblocage manuel de la serrure, qui travaille parallèlement à la commande de déblocage automatique, utilisée pour ouvrir la porte en mode manuel.

### CONNECTEUR SELECTEURS


Pour brancher le sélecteur (Fig.39 F), utiliser pour le raccordement un câble blindé à 4 fils de 0,22 mm, sans raccorder le blindage. Pour les branchements, voir la Fig.30.

Pour de plus amples informations concernant l'utilisation des sélecteurs multilogiques, voir le mode d'emploi correspondant.

### CONNECTEUR DE L'ALIMENTATION DES PERIPHERIQUES EXTERNES (15 Vdc)

La valeur réelle de l'alimentation peut varier de 15 Vdc  $\pm$  5 % en fonction des situations de charge résistive reliée à ces bornes.

Borne OUT / 15 VDC :                    POSITIF ( + ) Borne COM :                    NÉGATIF ( - )

 **ATTENTION** : Ne pas inverser la polarité de l'alimentation. La Led allumée indique la présence régulière de tension 15V.

Si elle est éteinte, vérifier qu'il y ait la tension de réseau et/ou la batterie

### BRANCHEMENT ET UTILISATION DU PROSWING DOUBLE

Le PROSWING Double est un branchement entre deux automatismes pour des portes à double battant.

Il est possible de réaliser ce branchement de deux façons :

1 avec deux PROSWING simples, chacun installé sur une porte mais en prédisposant le branchement entre les deux ;    2 avec deux PROSWING simples unis entre eux grâce à un kit rallonge comme sur la Fig.32 (OPTION).


Les deux automatismes, s'ils ne sont pas reliés entre eux, sont indépendants et pourraient également fonctionner comme automatismes simples. Par un branchement entre les borniers du sélecteur, ils dialoguent entre eux et s'échangent les informations nécessaires pour le bon fonctionnement des portes doubles. Le concept fondamental consiste à définir une carte « Master » élaborant la logique de fonctionnement avec des règles bien définies, et une carte "Slave" suivant les commandes imparties par la Master.

Pour l'installation du PROSWING Double avec deux Proswing simples, il faut effectuer les phases suivantes :

- 1- démonter tous les composants fixés sur les bases de chaque automatisme    2- fixer les bases de chaque automatisme au mur en faisant des trous adaptés au type de vis utilisées pour la fixation, en suivant les instructions et les « Valeurs de positionnement » indiquées dans les chapitres précédents, selon le type de bras utilisé ;
- 3- relier les deux borniers du sélecteur pour garantir la communication entre les deux cartes et le bon fonctionnement des deux automatismes. (Fig. 33)
- 4- rassembler tous les composants de chaque Proswing en débranchant le sélecteur logiques de l'automatisme Slave (Fig.1B).

Pour l'installation du PROSWING Double avec kit rallonge, il faut effectuer les phases suivantes :

- 1- démonter tous les composants fixés sur les bases de chaque automatisme ;
- 2- poser, sur une surface plane, les deux bases des automatismes aux extrémités et la base de l'union centralement ;
- 3- introduire la base de chaque automatisme dans l'aillette inférieure des têtes d'union, placées aux extrémités de la base de l'union, pour que les trois bases soient adjacentes entre elles (voir la Fig. 32) ;

 **ATTENTION** : Maintenir l'orientation des bases, comme indiqué sur la Fig.32, pour que les têtes noires soient positionnées aux extrémités.

4- serrer les vis à grains (Fig.32, Part. A) de façon à ce que les bases soient unies entre elles ;5- positionner les bases unies au mur et faire des trous adaptés au type de vis utilisées pour la fixation, en suivant les instructions et les « Valeurs de positionnement » indiquées dans les chapitres précédents, selon le type de bras utilisé ;6- relier les deux borniers du sélecteur pour garantir la communication entre les deux cartes et le bon fonctionnement des deux automatismes. (Fig.33)7- rassembler tous les composants de chaque Proswing, en introduisant à l'extrémité de la charnière de l'automatisme Master la tête présente dans le kit rallonge avec interrupteur d'allumage et sélecteur logiques tandis que, du côté opposé, la tête avec le seul interrupteur d'allumage.



**ATTENTION** : pour les deux cas, définir, avant d'effectuer tous les branchements, la porte Master et la porte Slave.

Par convention :

PORTE MASTER : la première qui ouvre, la dernière qui ferme (en cas de déphasage)

PORTE SLAVE : la dernière qui ouvre, la première qui ferme (en cas de déphasage).

Pour les deux solutions, il faut ensuite suivre les instructions suivantes pour configurer les cartes électroniques :

1- Il est nécessaire de configurer les cartes électroniques correspondantes en configurant l'écran (voir le paragraphe « Gestion des paramètres de fonctionnement-écran ») :

- configurer sur la carte MASTER le paramètre 13 =1 ;
- configurer sur la carte SLAVE le paramètre 13 =2 ;

Même en cas de mouvement synchronisé (les portes s'ouvrent et se ferment simultanément sans aucun déphasage), il faut toujours configurer un automatisme Master et l'autre Slave.



**ATTENTION** : les deux automatismes doivent être branchés sur la même branche d'alimentation et il ne doit pas y avoir d'interrupteurs ou de fusibles entre les deux opérateurs. Il faut relier les éventuels périphériques présents (KEY, START 1 et START 2), seulement sur la carte MASTER. Les capteurs de sécurité (SAFE OPEN et SAFE CLOSE) doivent au contraire être reliés et gérés séparément sur les deux cartes.

2-En cas de portes doubles avec butée centrale, il est nécessaire de configurer un déphasage du mouvement des portes. Habituellement, il faut un déphasage inférieur en ouverture, surtout pour des raisons « esthétiques » (au maximum, une porte "pousse" un peu l'autre au début de l'ouverture.) En fermeture, où il est fondamental qu'une porte se ferme avant l'autre, pour éviter qu'elles ne se butent, le déphasage est supérieur.

Si les deux portes sont SYNCHRONES :

configurer seulement sur la carte MASTER, le paramètre 21 =0 et le paramètre 22 =0 ; Si les deux portes NE sont PAS SYNCHRONES :

configurer seulement sur la carte MASTER, le paramètre 21 et le paramètre 22 à une valeur supérieure à 0.

3-Pour mettre en marche les automatismes, répéter les opérations présentes dans le paragraphe « Mise en marche », en prenant soin de ne configurer les paramètres (points n° 6 et 7) qu'avec la carte configurée comme MASTER.



**ATTENTION** : quand la manœuvre d'acquisition des paramètres commence, seule la porte Master part en premier. Il faut donc arrêter la porte dans l'ouverture maximum souhaitée. Tout de suite après, la porte Slave commencera à bouger et il faut également

arrêter cette porte dans l'ouverture maximum souhaitée. Immédiatement après, les deux portes se fermeront complètement et CL clignotera sur l'écran. Quand les portes seront toutes les deux fermées, CL restera allumé fixement et la porte sera prête à fonctionner.

Le sélecteur (option) doit être relié, seulement et exclusivement sur la carte Master, en utilisant le même bornier, utilisé pour relier les deux automatismes entre eux. En cas de modification des paramètres avec le sélecteur, ils seront identiques pour les deux cartes. (Fig. 47) La manœuvre de fermeture commence par la condition de départ des deux portes complètement ouvertes. Dans tous les cas, si une porte atteint l'ouverture complète avant l'autre, elle attendra jusqu'à ce que la deuxième atteigne aussi la condition d'ouverture complète.

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


Le pilotage de la serrure électrique avec les logiques de fonctionnement correspondantes est autorisé sur les deux cartes, exactement comme dans le cas d'automatismes simples.

Le fonctionnement Push&Go est activable sur les deux automatismes, exactement avec les mêmes modalités que les automatismes simples. Le relevé d'une tentative d'ouverture par un des deux automatismes provoque l'ouverture des deux portes.

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

Si une carte relève un anti-écrasement en fermeture, elle interrompt le mouvement des deux portes et les ouvre lentement et complètement.

Si une carte relève un anti-écrasement en ouverture, elle interrompt le mouvement de la porte intéressée et la ferme lentement et complètement. L'autre porte, qui aura entre-temps déjà atteint l'ouverture complète, attendra la porte intéressée avant de se refermer.

 **ATTENTION** Les paramètres modifiables avec MilleniumWare sont indépendants dans les deux cartes. En cas de modifications des paramètres de mouvement, il faut s'assurer d'avoir configuré les mêmes valeurs sur les deux cartes, pour éviter des mauvais fonctionnements.

## BRANCHEMENT ET UTILISATION DU VERROUILLAGE

La centrale de l'automatisme PROSWING est prédisposée pour pouvoir fonctionner en modalité verrouillée, par branchement à une centrale électronique de la même famille. En fonctionnement verrouillé, l'ouverture d'une porte peut s'effectuer seulement si l'autre n'est pas en mouvement, c'est-à-dire si elle n'est pas en phase de manœuvre. Pour verrouiller deux automatismes, procéder comme suit (Fig. 33) :

- relier la borne AUX IN 1 de la carte AVEC PRIORITÉ à la borne AUX OUT 1 - A de la carte SANS PRIORITÉ
- relier la borne COM de la carte AVEC PRIORITÉ à la borne AUX OUT 1 - B de la carte SANS PRIORITÉ
- relier la borne AUX OUT 1- A de la carte AVEC PRIORITÉ à la borne AUX IN 1 de la carte SANS PRIORITÉ
- relier la borne AUX OUT 1- B de la carte AVEC PRIORITÉ avec la borne COM de la carte SANS PRIORITÉ

Utiliser pour le branchement un câble blindé 4x0.22 et ne pas raccorder le blindage.

En présence de demandes d'ouverture, provenant simultanément des capteurs sur les deux portes, il faut fixer une priorité d'ouverture ; pour cela, configurer une porte en modalité AVEC PRIORITÉ et l'autre en modalité SANS PRIORITÉ, par la configuration de chaque écran (voir le paragraphe « Gestion des paramètres de fonctionnement-écran ») :

- configurer sur la carte AVEC PRIORITÉ le paramètre 15 = 2 ;
  - configurer sur la carte AVEC PRIORITÉ le paramètre 17 = 1 ;
  - configurer sur la carte SANS PRIORITÉ le paramètre 15 = 3 ;
  - configurer sur la carte SANS PRIORITÉ le paramètre 17 = 1 ;
- En cas de signaux d'ouverture simultanés, la porte sélectionnée comme AVEC PRIORITÉ s'ouvrira.

**⚠ ATTENTION** : en cas de verrouillage entre deux PROSWING doubles, le branchement devra être effectué entre les deux cartes MASTER, où une des deux sera considérée comme AVEC PRIORITÉ et l'autre SANS PRIORITÉ aux fins de fonctionnement verrouillage.

**⚠ ATTENTION** : Enlever le jumper placé près du bornier sur le côté du connecteur AUX OUT-1, aussi bien sur la carte avec priorité que sur la carte sans priorité (Fig. 49)

## INSTALLATION DES BATTERIES (OPTION UNIQUEMENT POUR PROSWING M)

En cas d'absence d'alimentation de réseau, l'appareil continue son fonction régulier alimenté par les batteries.

Le paquet batteries (option) doit être installé en suivant les phases indiquées ci-après (voir la fig.34) :

**1)** Attacher le petit tapis en éponge (A) sur la base extrudée, dans la position indiquée sur la Fig. 34, en prenant soin de le positionner au niveau de l'ergot inférieur de la base extrudée, sur le côté où le trou fileté est présent.

**2)** Introduire les deux batteries (C) dans l'étrier de fixation des batteries (B) et accrocher ce dernier à l'ergot de la base extrudée, comme sur la Fig. 34 ;

**3)** Visser l'étrier de fixation des batteries à la base extrudée avec la vis TCEI M6x10 (D).

**4)** Brancher les fils du câblage des batteries aux bornes de chaque batterie, comme indiqué sur la Fig. 40.

**5)** Faire passer les câbles sur la coquille en aluminium, à l'intérieur des ressorts insérés sur la coquille (E) pour le passage des câbles, et puis sous la carte électrique, pour ensuite les faire monter quand ils arrivent au transformateur.

**6)** Attacher les câbles du câblage au rivet présent sur la plaque de soutien de l'électronique (F) et au trou présent sur la partie verticale de l'étrier en tôle (G) pour optimiser au mieux les encombrements et pour ne pas avoir de câbles volants à l'intérieur de l'automatisme.

**7)** Enclencher la borne du câblage (H) à la carte électronique, comme indiqué sur la Fig.34.

**8)** Enclencher la carte PCB chargeur de batteries (I) à la carte électronique, comme indiqué sur la Fig. 34.

**9)** Configurer le Commutateur-Dip 7=ON et le Commutateur-Dip 6 (OFF=Fonctionnement continu, ou ON=Ouverture Antipanique)

## INTERRUPTEUR DE SELECTION DES LOGIQUES

En plus de la gestion des sélecteurs des logiques (dans la version de base ou avancée), il est possible de connecter un interrupteur de sélection des logiques à bouton. Ce dispositif est positionné sur la tête de l'automatisme, sur le côté où il y a déjà l'interrupteur d'allumage, et est relié directement à la carte ; il permet de sélectionner trois logiques principales:

- I Manuel (Proswing S) ou Arrêt fermé (Proswing M)
- 0 Automatique (Deux Radars)
- II Arrêt Ouvert.

La présence d'un ou plusieurs sélecteurs standards désactive le fonctionnement de l'interrupteur de sélection des logiques à bouton.

### **BRANCHEMENT A UN PC**

Pour connecter la centrale de l'automatisme à un PC, il faut avoir la carte de connexion PC (option). Avec le logiciel MILLENNIUMWARE, il est possible d'effectuer :

- Réglages avancés de certains paramètres de fonctionnement
- Diagnostic et informations avancées sur l'état de la centrale
- Programmation du microprocesseur

### **MODALITES DE LIVRAISON**

Remettre le certificat de garantie et de bon fonctionnement remplis conformément aux instructions indiquées sur le certificat.

Les certificats devront être envoyés à Sesamo dans les huit jours suivants la date de l'essai du bon fonctionnement.

Remettre au client la documentation technique du produit.

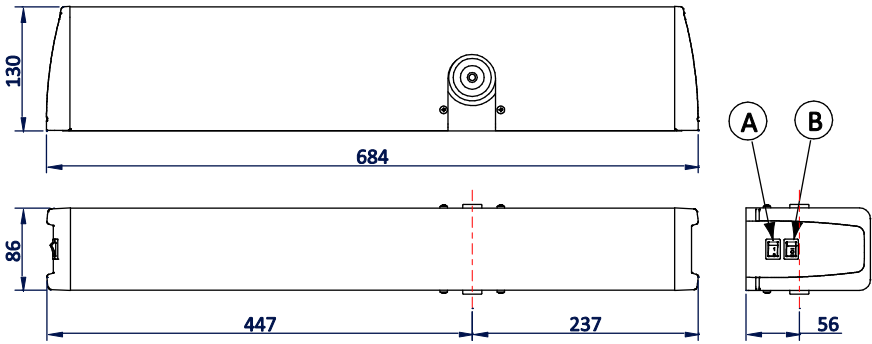


Fig.1

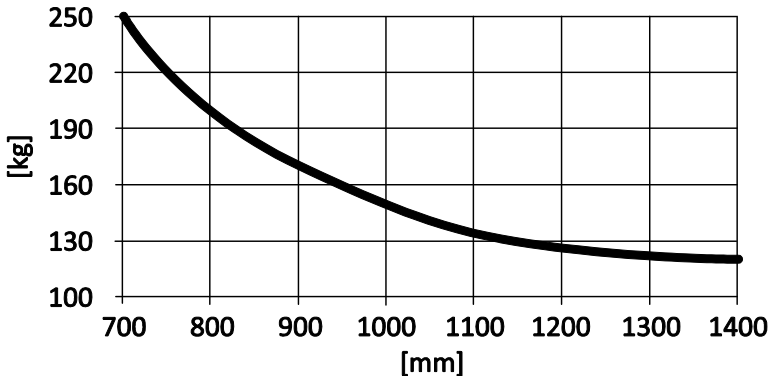


Fig.2

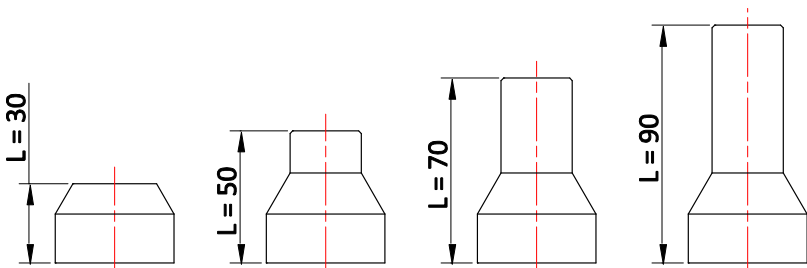
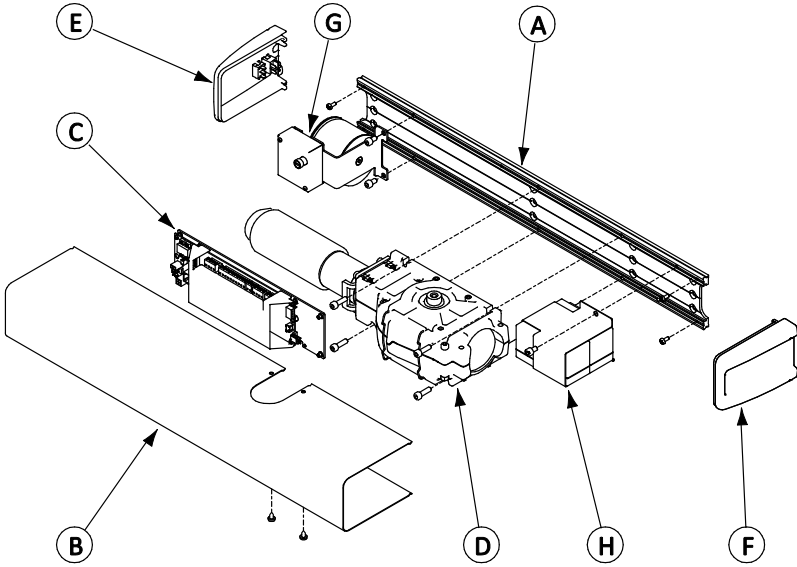
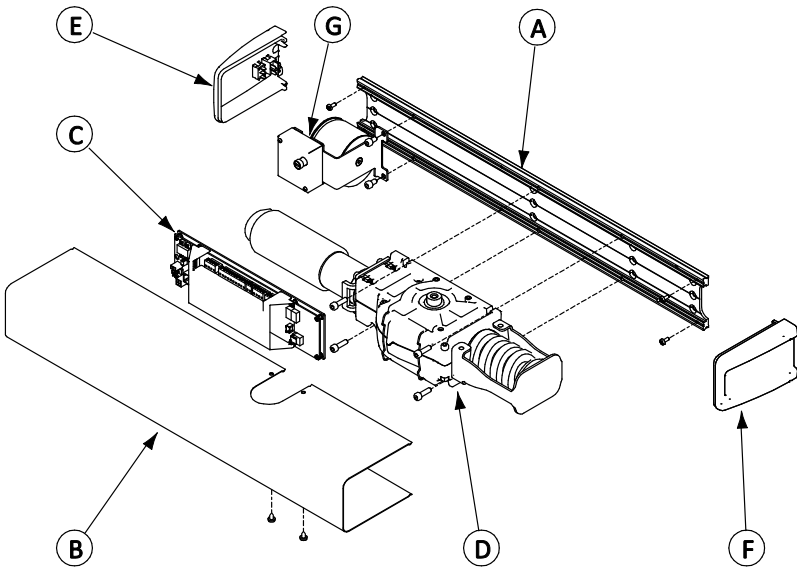


Fig.3



PROSWING M

Fig.4



PROSWING S

Fig.5

SESAMO PROSWING

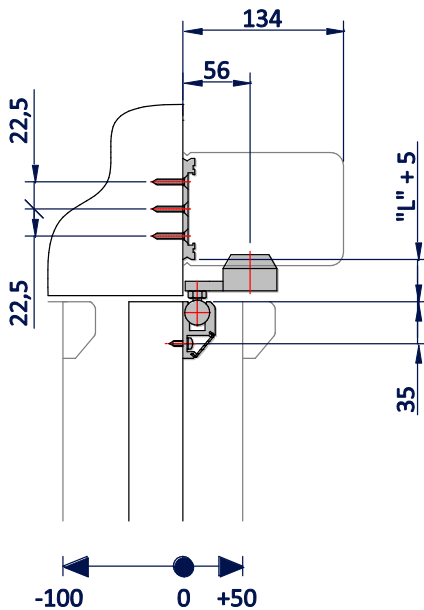
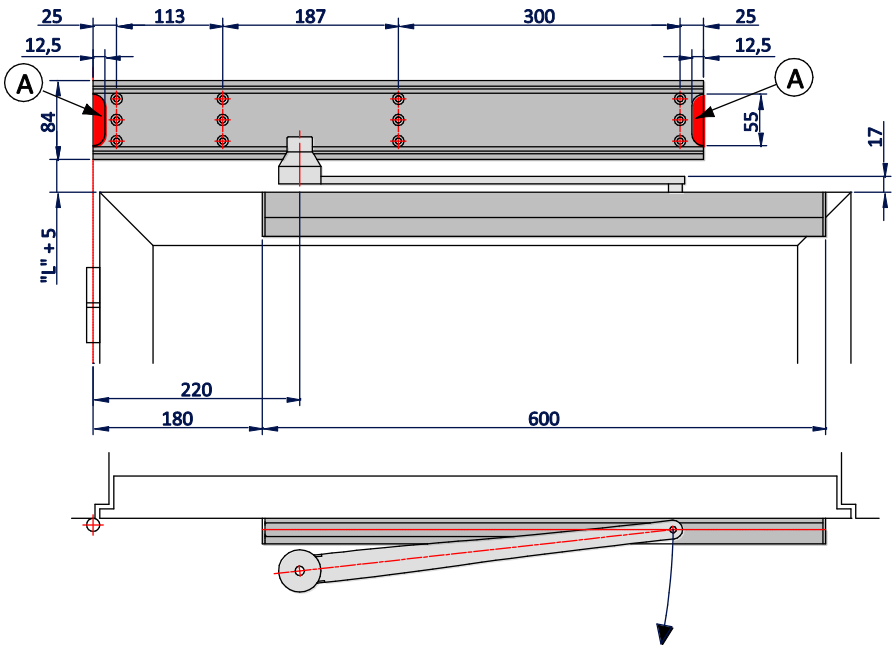


Fig.6



SESAMO PROSWING

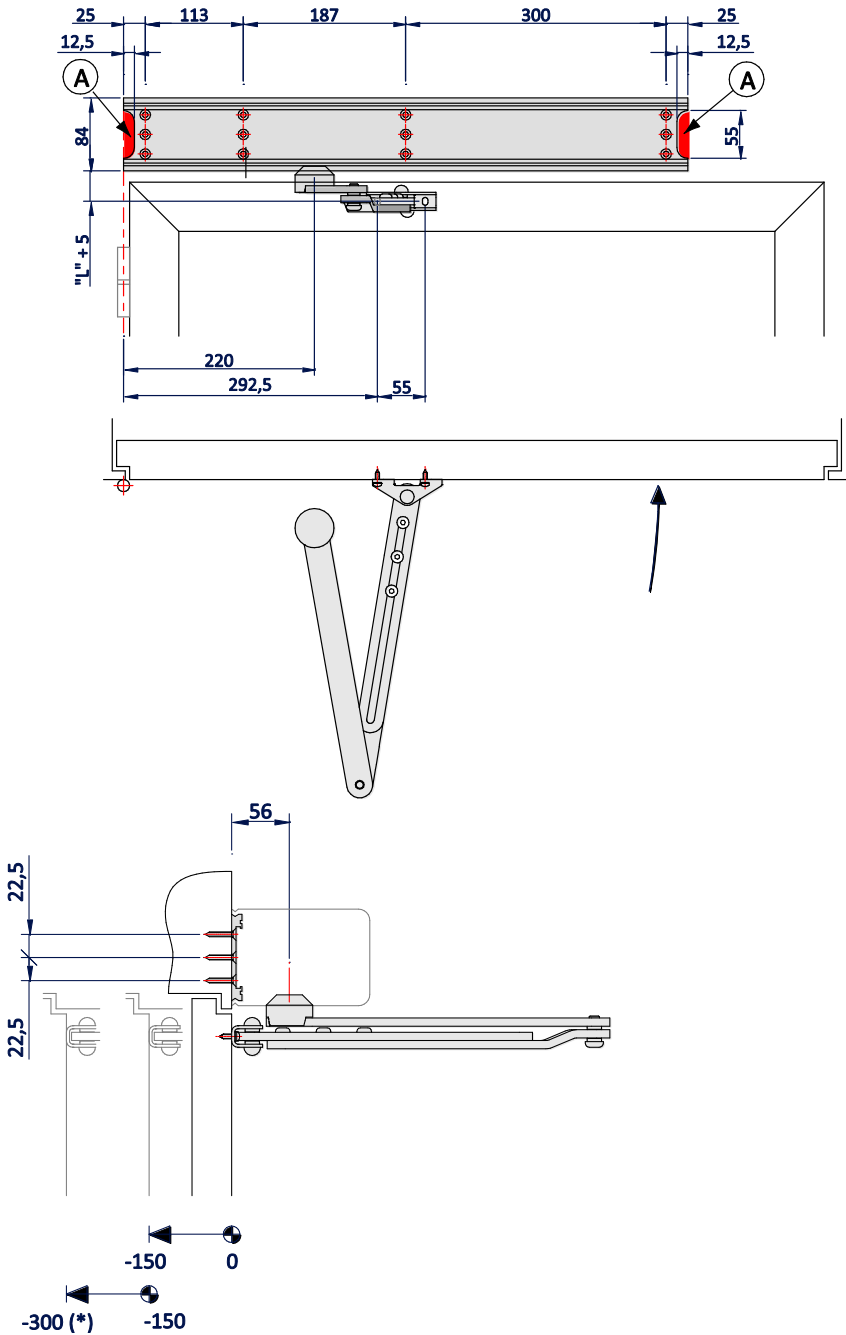


Fig.8

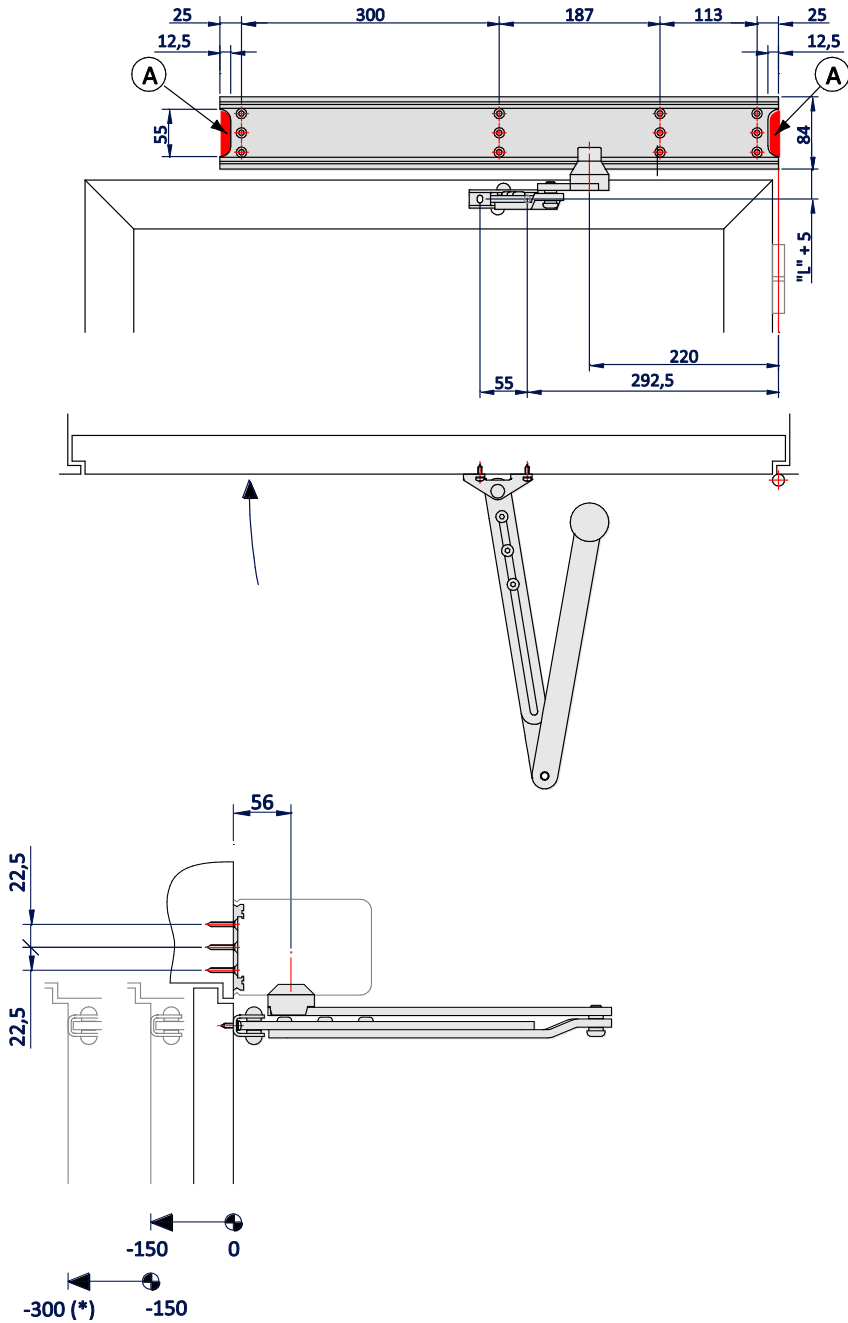


Fig.9

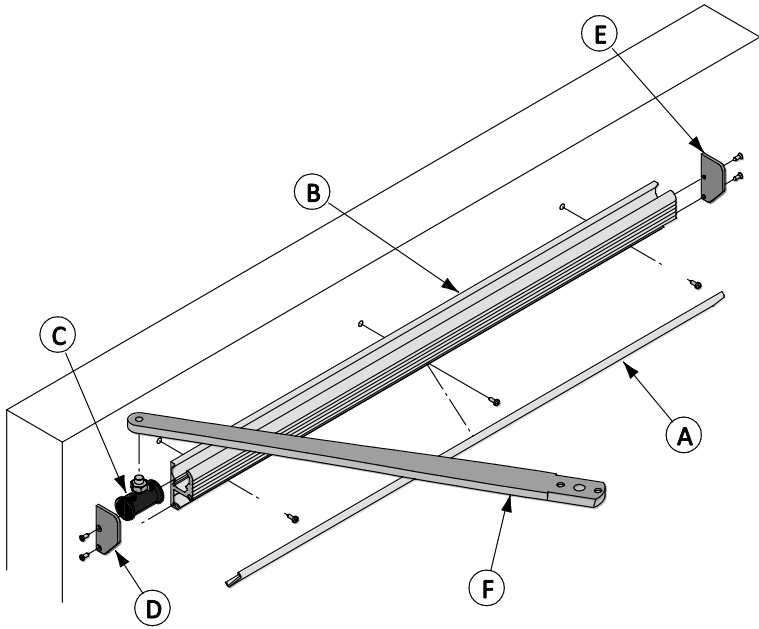


Fig.10

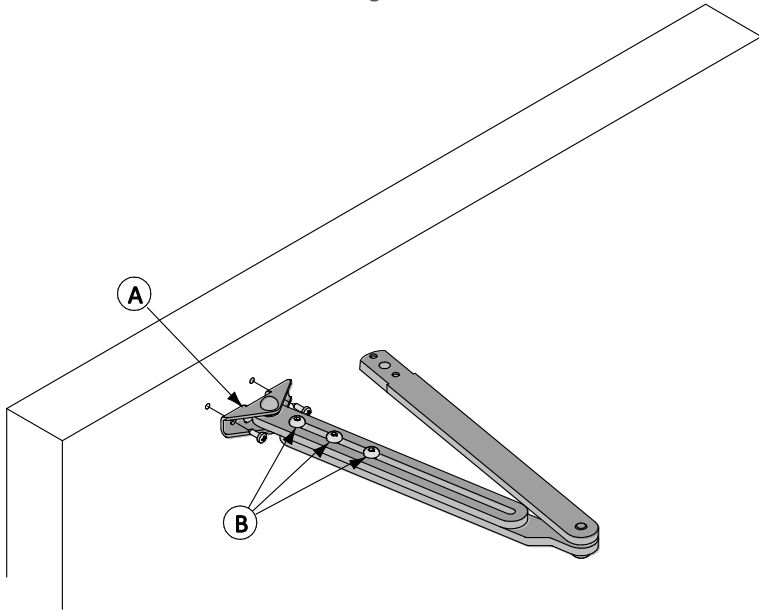


Fig.11

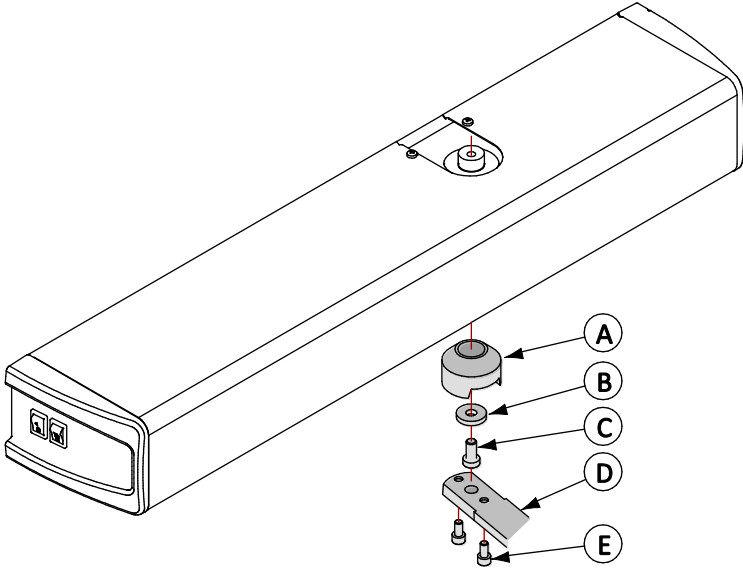
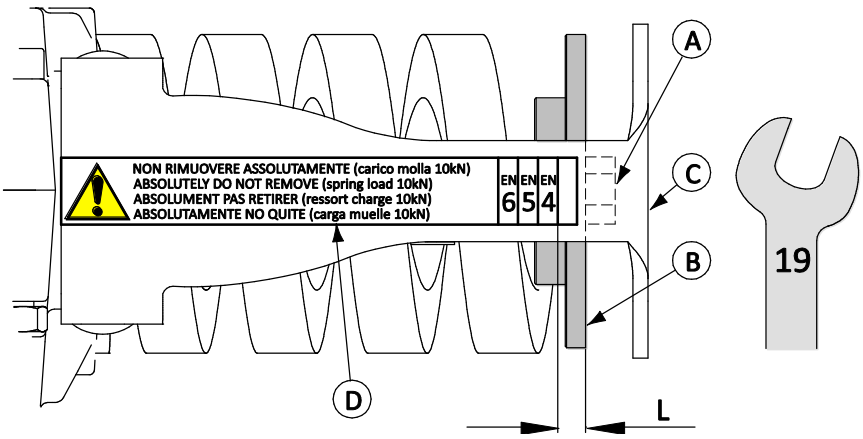


Fig.12



PROSWING S

Fig.13

SESAMO PROSWING

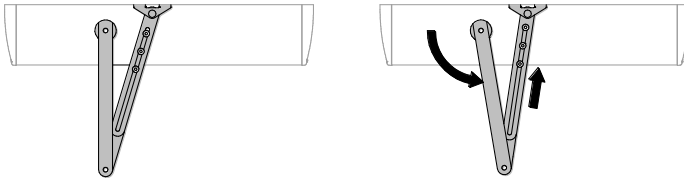


Fig.14

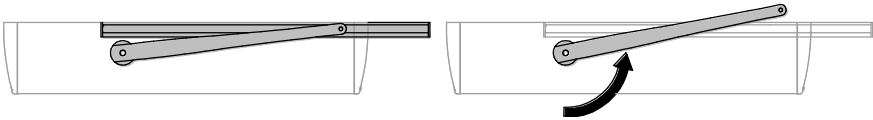
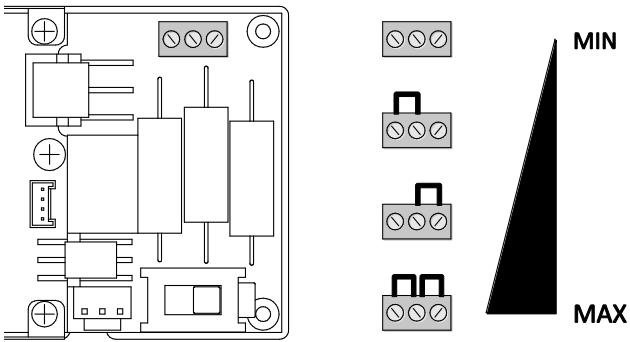
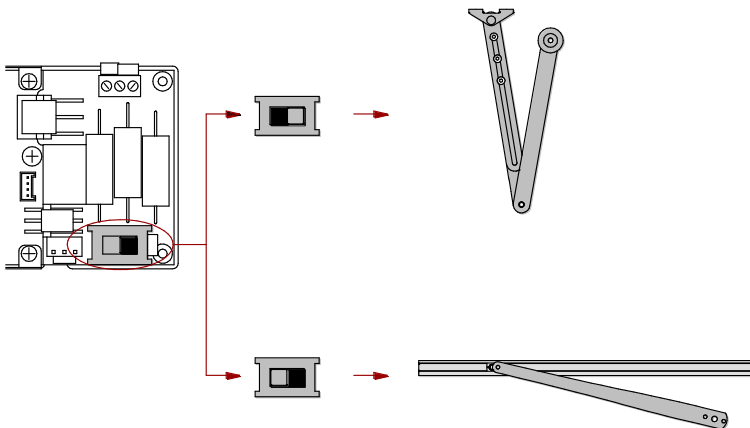


Fig.15



PROSWING S

Fig.16



PROSWING S

Fig.17

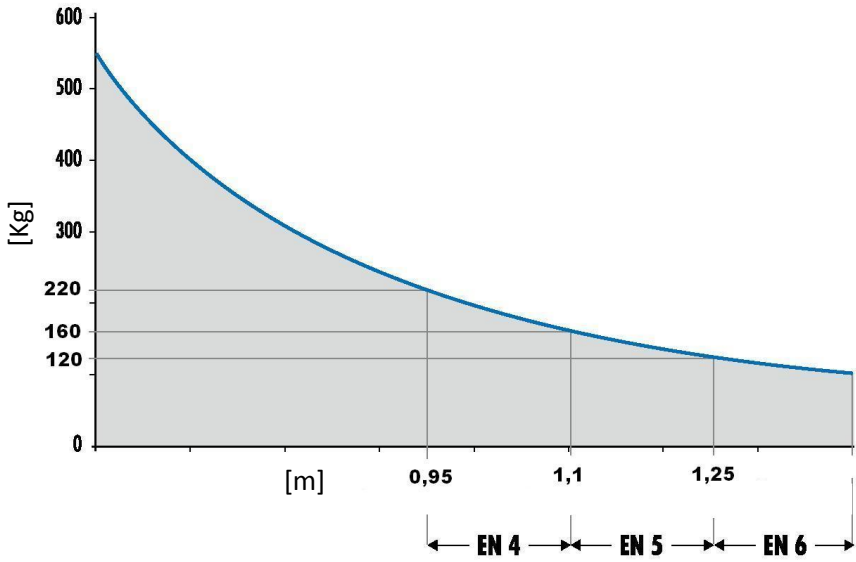


Fig.18

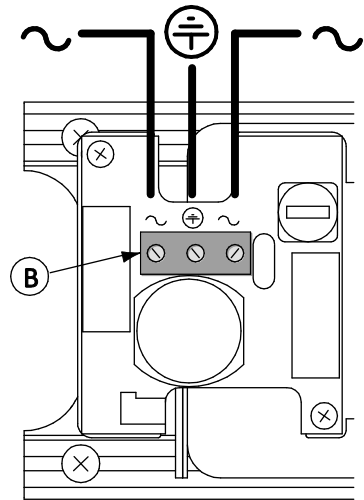
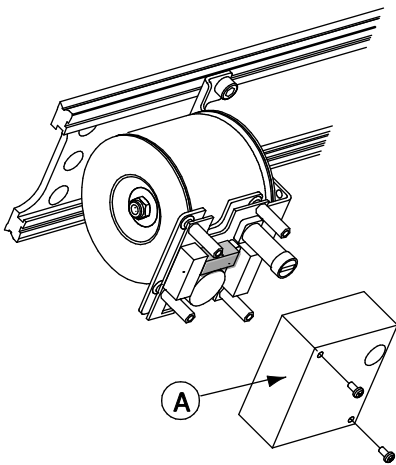


Fig.19

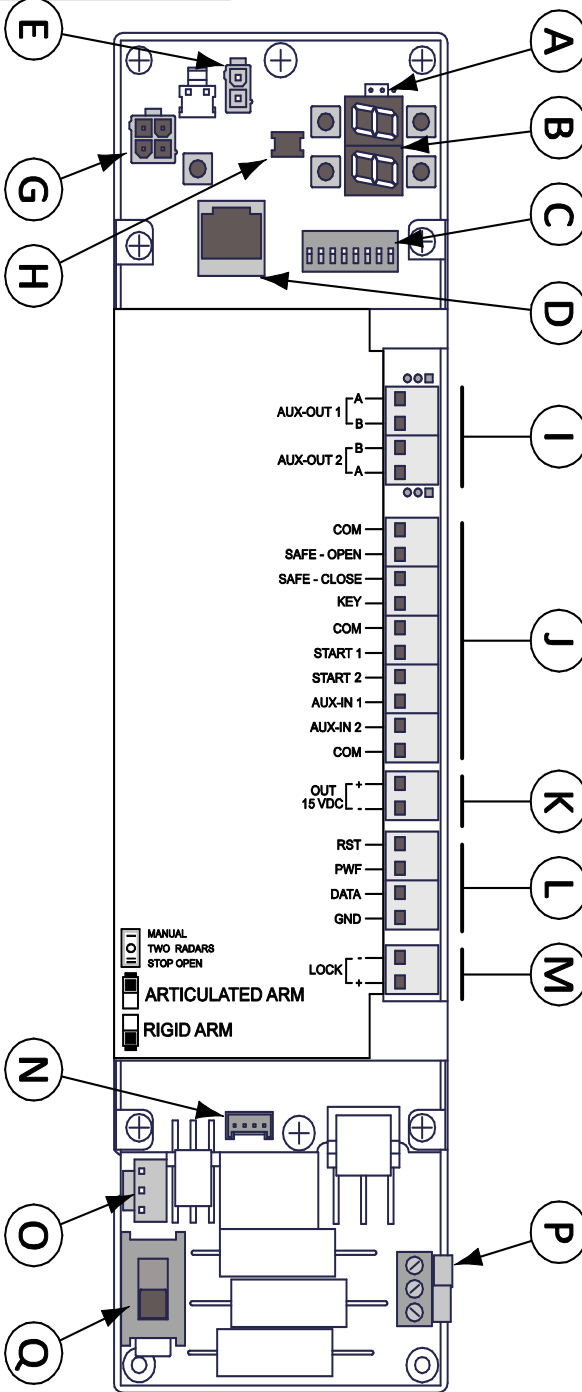


Fig.20

PROSWING S

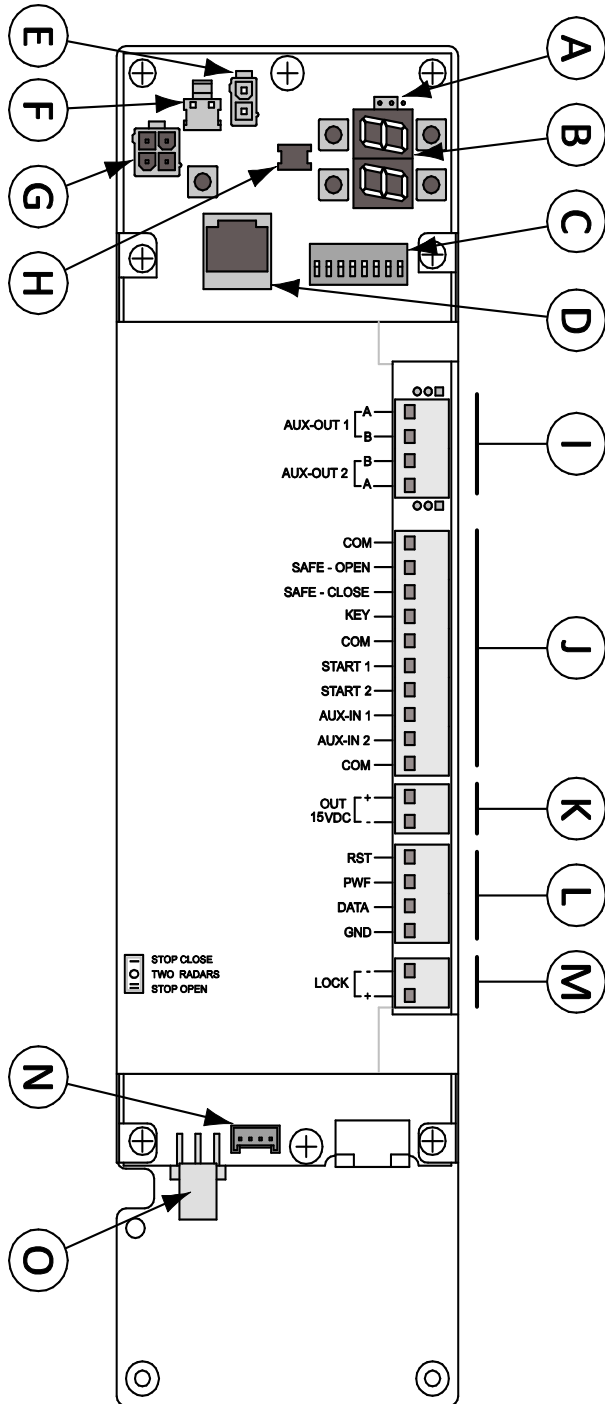


Fig.21

PROSWING M

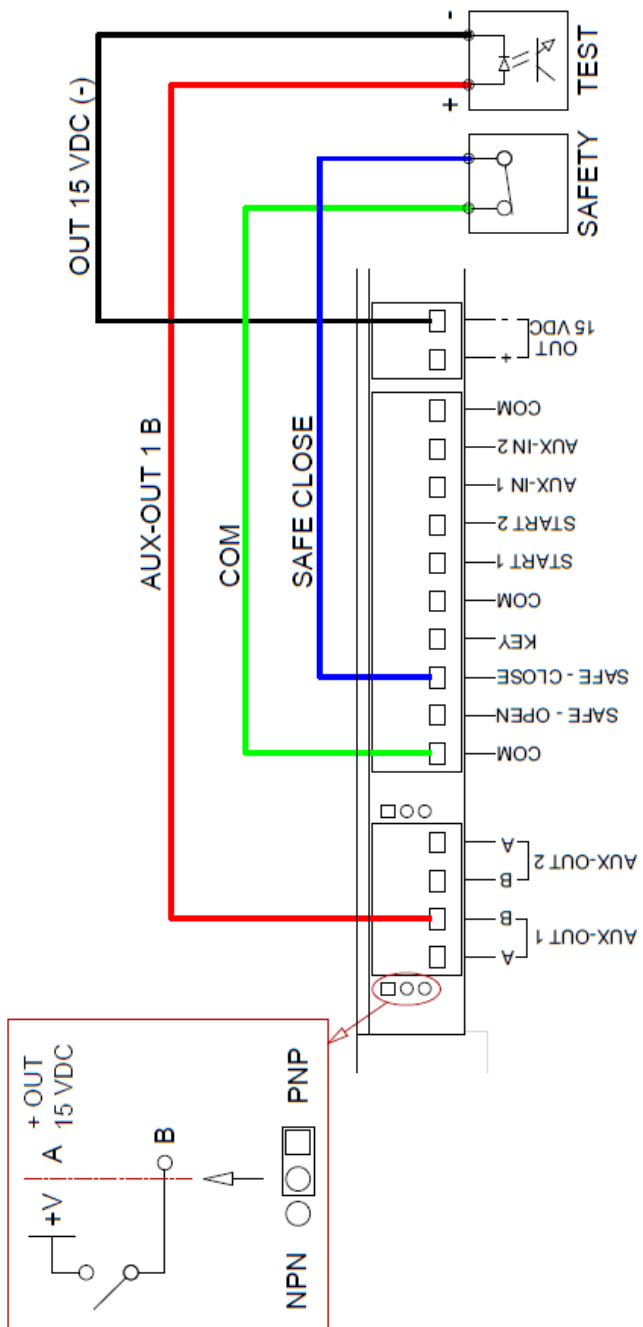


Fig. 22

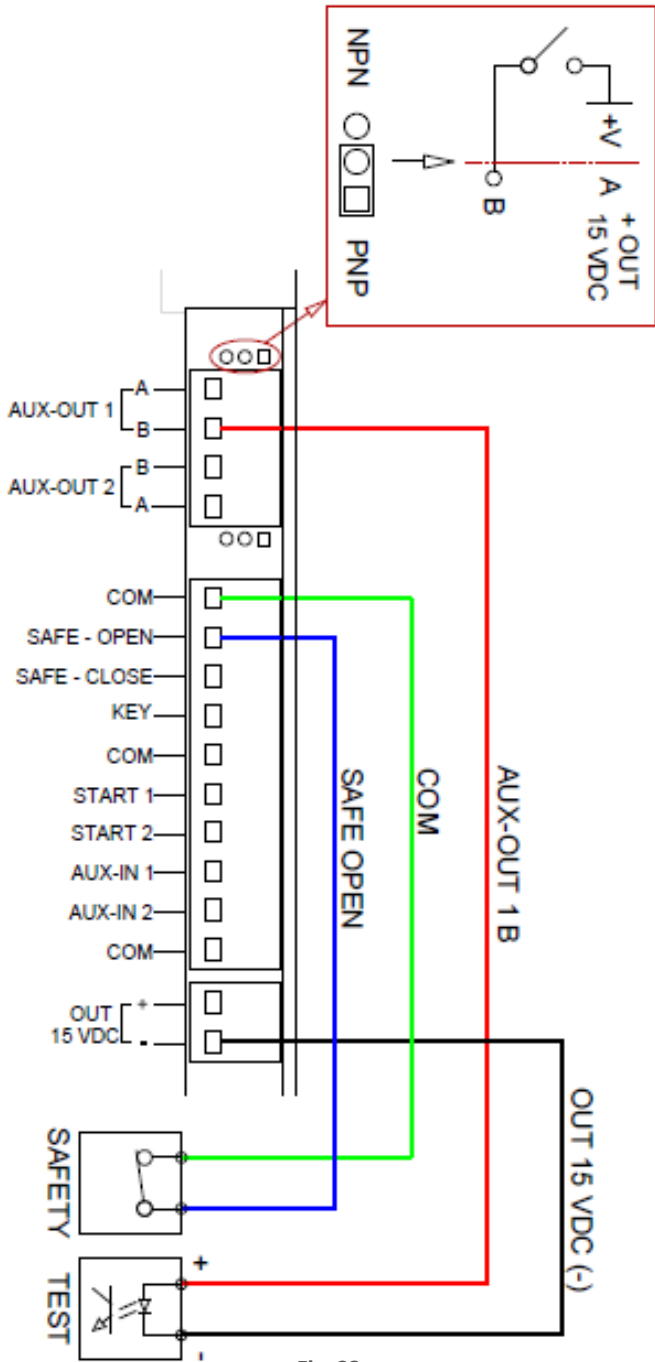


Fig. 23

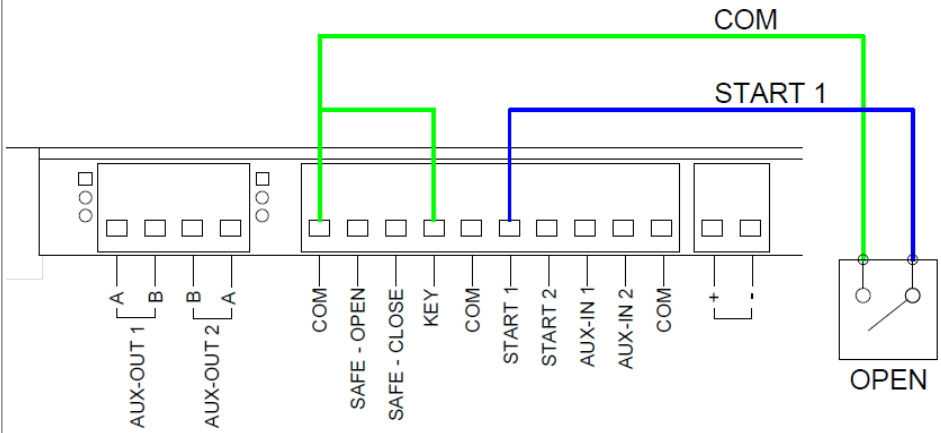


Fig. 24

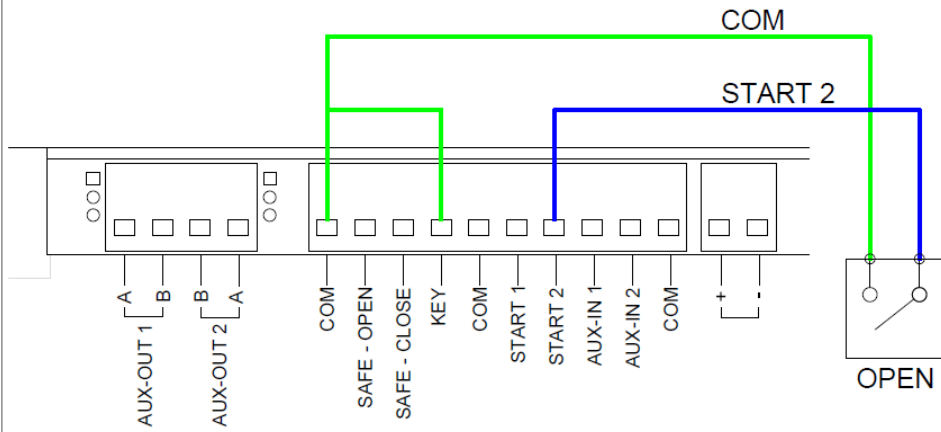


Fig. 25

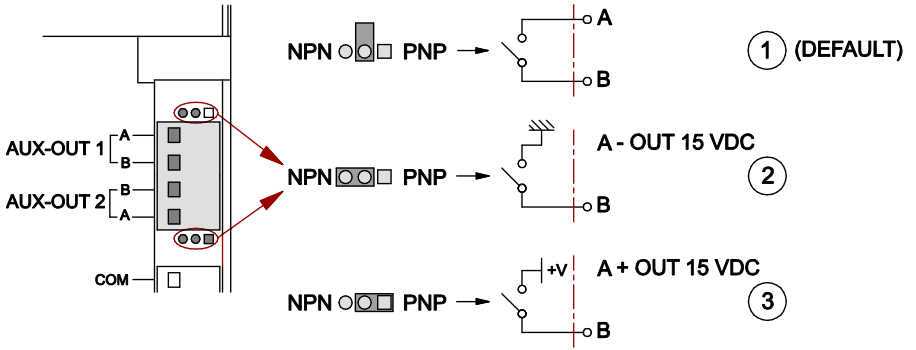


Fig.26

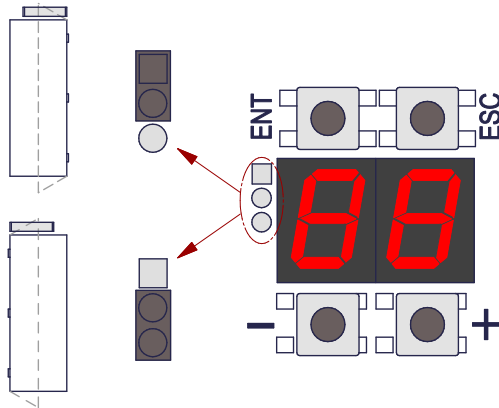


Fig.27

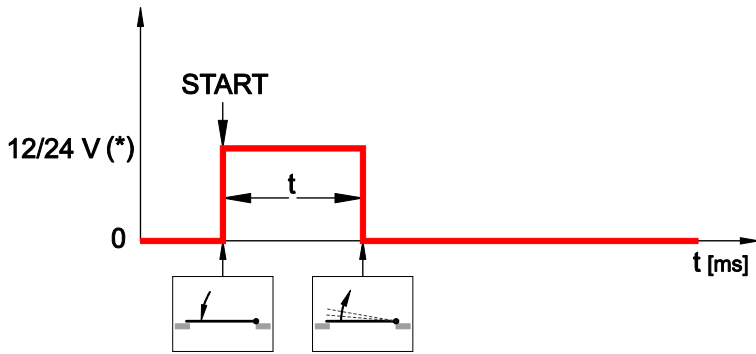


Fig.28

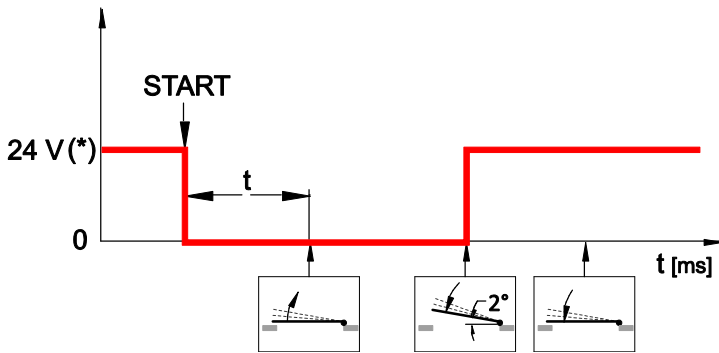


Fig.29

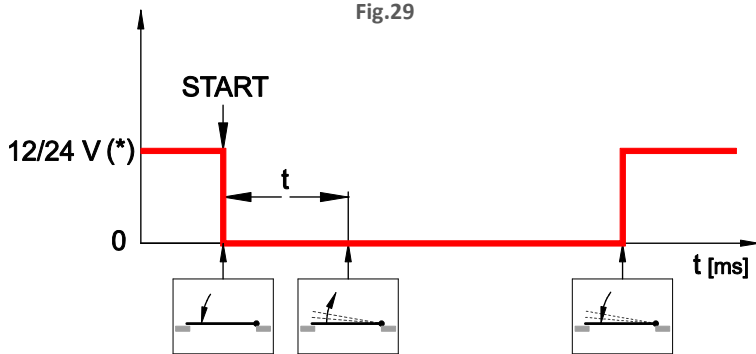


Fig.30

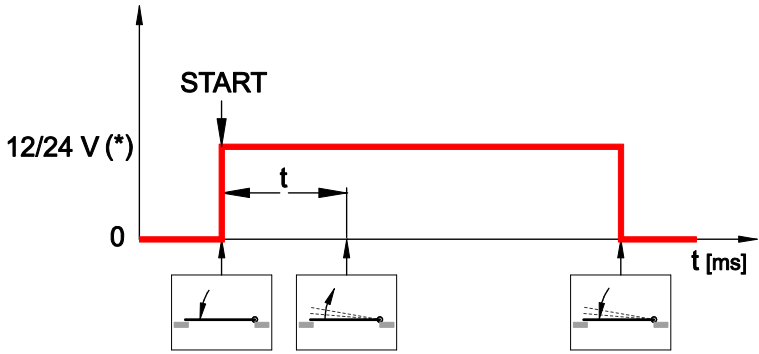


Fig.31

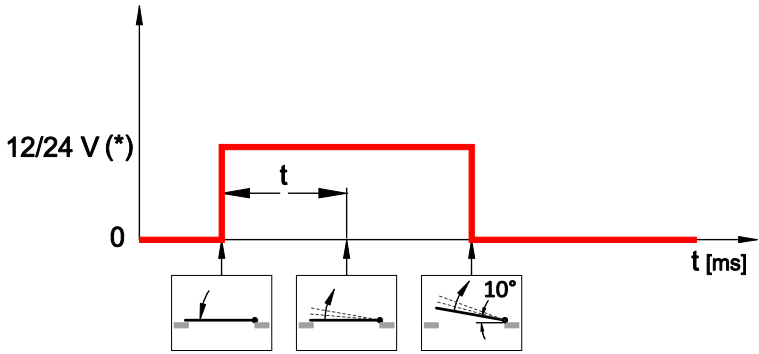


Fig.32

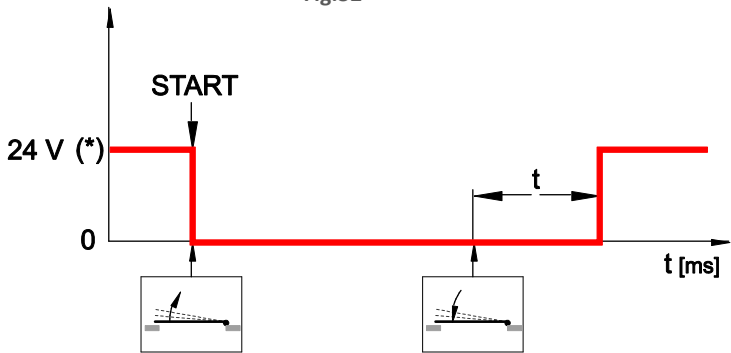


Fig.33

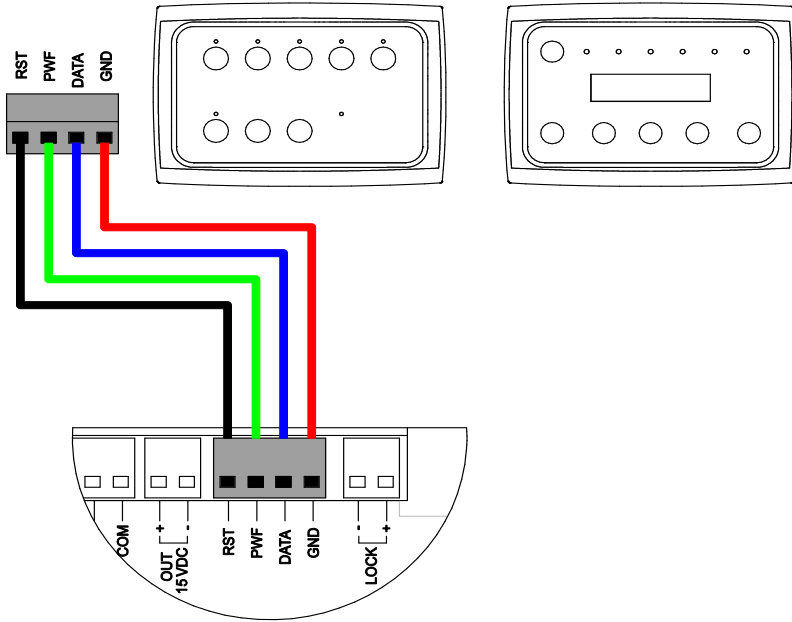


Fig.34

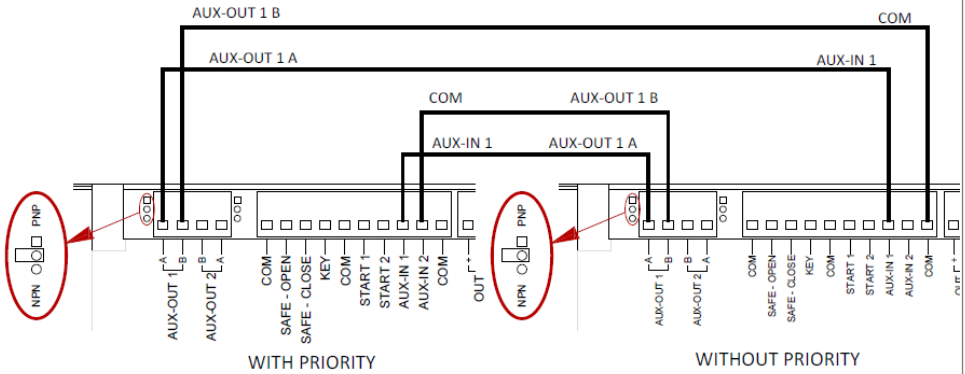


Fig.35

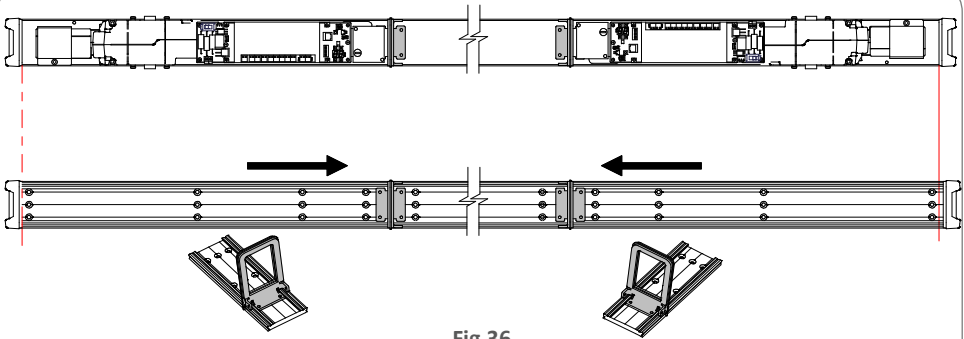


Fig. 36

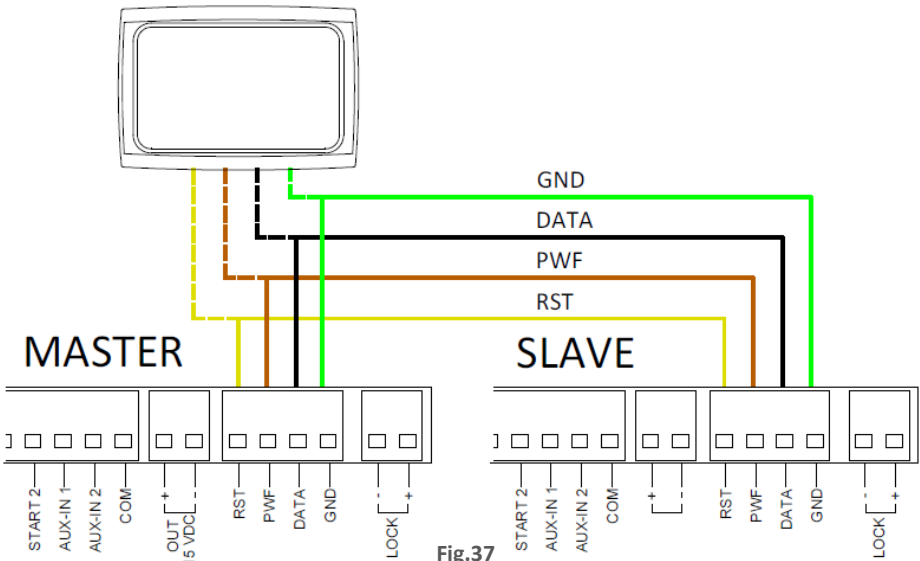


Fig. 37

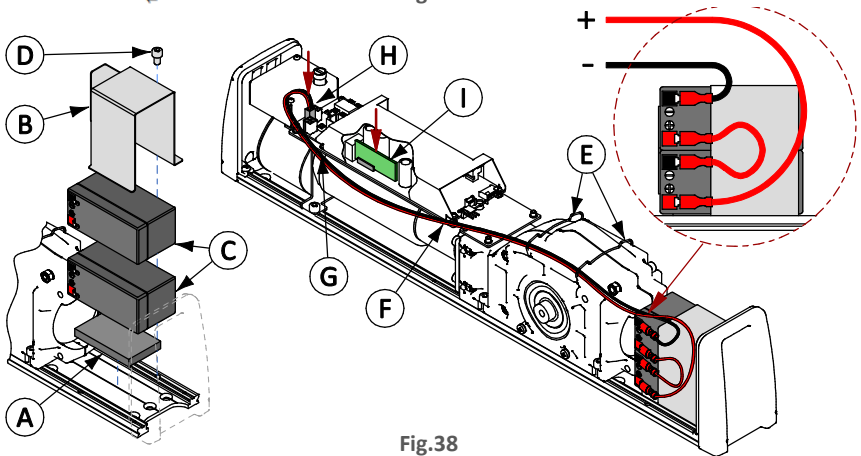


Fig. 38

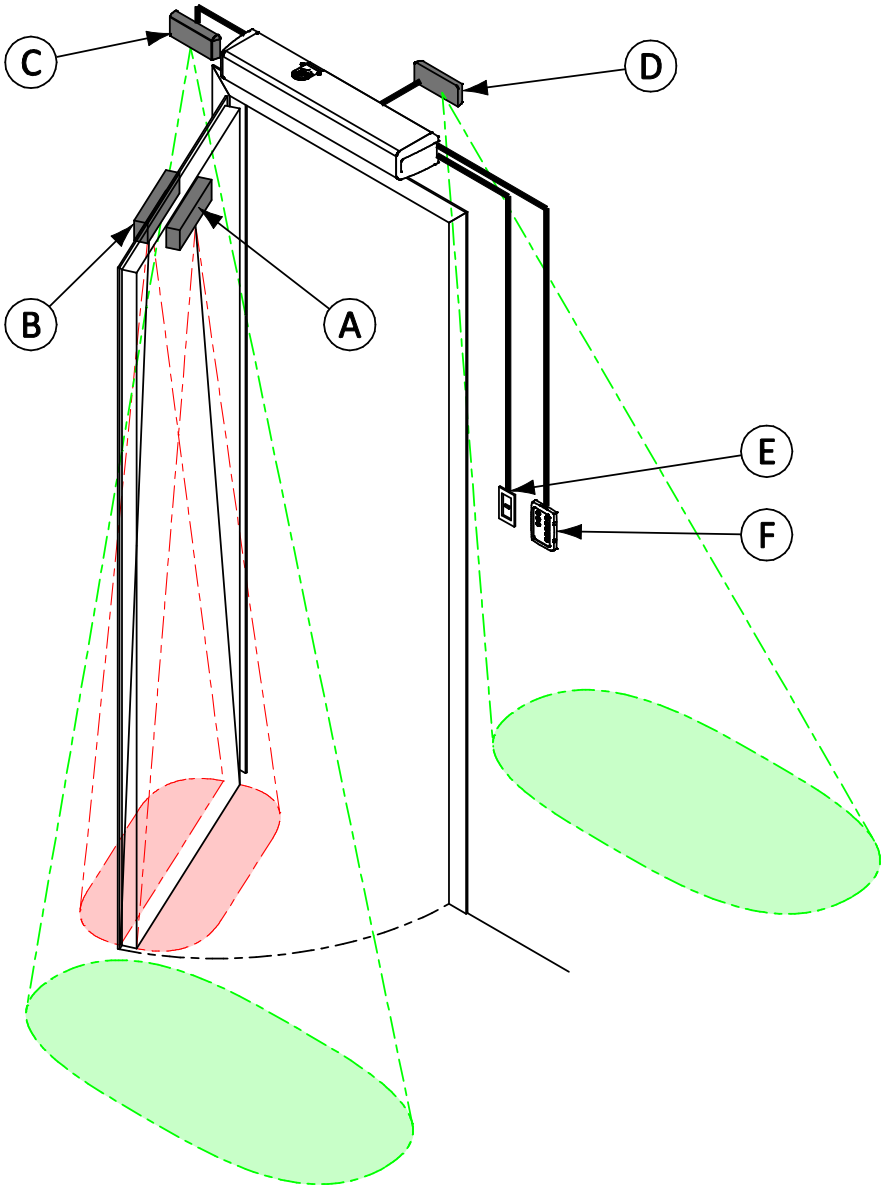


Fig.39

**ATTENTION!** Ce produit entre dans le champ d'application de la Directive 2012/19 / UE concernant la gestion des déchets d'équipements électriques et électroniques. (RAEE). L'appareil ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères car il est composé de matériaux différents pouvant être recyclés dans des structures appropriées.

Renseignez-vous auprès de l'autorité municipale sur l'emplacement des plates-formes écologiques appropriées pour recevoir le produit en vue de son élimination et du recyclage correct. Il convient également de rappeler que, lors de l'achat d'un appareil équivalent, le distributeur est tenu de collecter gratuitement le produit pour l'élimination. Le produit n'est pas potentiellement dangereux pour la santé humaine et l'environnement, il ne contient pas de substances nocives conformément à la directive 2011/65 / UE (RoHS), mais s'il est abandonné dans l'environnement, il a un impact négatif sur l'écosystème.



**Le symbole de la poubelle barrée indique la conformité de ce produit à la réglementation relative aux déchets d'équipements électriques et électroniques. L'abandon dans l'environnement de l'équipement ou l'élimination illégale de celui-ci sont punis par la loi.**

MAN\_PRO.S.M\_F\_10\_05\_18



SESAMO srl  
Str. Gabannone, 8/10  
15030 Terruggia (AL) Italy  
Tel: +39 0142 403223  
Fax: +39 0142 403256  
[www.sesamo.eu](http://www.sesamo.eu)  
e-mail: [info@sesamo.eu](mailto:info@sesamo.eu)