GEIGER
ANTRIEBSTECHNIK

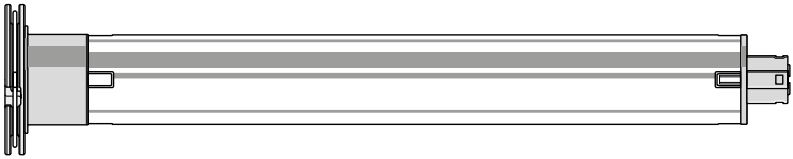
Moteur tubulaire :

GEIGER SOLIDline

Commande du moteur :

GEIGER VariousWireless (GU45..F01)

pour volets roulants, screens et stores à bras articulés



FR **Notice originale de montage et d'utilisation** **FR**

Index des contenus

1. Généralités 2
2. Garantie 2
3. Utilisation conforme 3
4. Consignes de sécurité 3
5. Consignes de sécurité pour le montage 4
6. Instructions de montage 5
7. Information pour l'électricien 6
8. Mise en service 6
9. Programmation/Suppresion de la télécommande 7
10. Programmation des fins de course / Réglage de la position intermédiaire 8
11. Réglage des fins de course 9
12. Programmation du point intermédiaire 13
13. Commande groupée 13
14. Déconnexion de la fonctionnalité de détection de proximité 14
15. Réglage des fins de course dans les stores bannes à bras articulés 15
16. Télécommande 17
17. Atteindre les positions de fin de course 17
18. Détection d'obstacle 18
19. Recalage des fins de course 18
20. Caractéristiques techniques 18
21. Guide de dépannage 19
22. Maintenance 19
23. Recyclage 19
24. Déclaration de conformité 20

FR

1. Généralités

Cher Client,
En achetant un de nos moteurs, vous avez choisi un produit de qualité de la maison GEIGER. Nous vous remercions de votre choix et de la confiance que vous placez en nous.

Avant de mettre en fonction ce moteur, lisez avec attention les consignes de sécurité qui suivent. Elles ont pour but de prévenir les risques et d'éviter les dommages corporels et matériels.

Les instructions de montage et d'utilisation contiennent d'importantes informations pour le monteur, l'électricien et l'utilisateur. Garder ce document pendant toute la durée de vie du produit. Le transmettre à tout propriétaire ou utilisateur ultérieur du produit.

2. Garantie

La garantie légale et contractuelle couvrant les défauts matériels et la responsabilité du fabricant s'éteint en cas d'installation non conforme à ces instructions de montage et d'utilisation et /ou tout changement structurel.

3. Utilisation conforme

Les moteurs tubulaires de la série SOLIDline (GU45..F01) avec fin de course électronique sont conçus pour le fonctionnement de volets roulants, de screens et de stores à bras articulés.

Les moteurs ne doivent pas être utilisés pour la manœuvre de portes et grilles de garage, meubles et appareils de levage.

GU 45 xx x

- **x** – **Commande du moteur**
- **xx** – **Couple en Nm**
- **45** – **Diamètre du moteur**
- **GU** – **Moteur universel GEIGER**

4. Consignes de sécurité

ATTENTION : Consignes de sécurité importantes. Le non-respect de ces consignes peut causer de sérieuses blessures.

- **Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commandes fixes. Mettre les dispositifs de télécommande hors de portée des enfants.**
- **Contrôler régulièrement le parfait équilibre, l'absence d'usure et, le cas échéant, tout endommagement au niveau des câbles et des ressorts.**
- **Surveiller la protection solaire en mouvement et tenir les personnes à distance jusqu'à ce que la protection solaire soit complétement fermée.**
- **En utilisant l'interrupteur avec la protection solaire en position ouverte, rester vigilant car elle peut tomber à toute vitesse si les ressorts ou les bandes sont brisés ou relâchés.**
- **Ne pas utiliser le dispositif si des travaux doivent être effectués à proximité, comme par exemple le nettoyage des vitres.**
- **Déconnecter le dispositif commandé automatiquement du réseau d'alimentation si des travaux doivent être effectués à proximité, comme par exemple le nettoyage des vitres.**
- **Observer la zone de danger pendant le fonctionnement du dispositif.**
- **Ne pas employer le dispositif si des personnes ou des objets se situent dans la zone de danger.**
- **En cas de dommages il est impératif d'immobiliser le dispositif jusqu'à sa remise en état.**
- **Lors de travaux d'entretien ou de nettoyage, il est impératif de mettre à l'arrêt le dispositif.**
- **Éliminer ou sécuriser les points d'écrasement et de cisaillement.**
- **Cet appareil peut être utilisé par des enfants de plus de 8 ans et des personnes aux capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience ou de connaissance, s'ils peuvent bénéficier d'une surveillance ou d'instructions préalables concernant le bon usage de l'appareil et s'ils sont à même de mesurer les risques potentiels liés à l'utilisation de l'appareil.**
- **Le niveau de pression acoustique est inférieur à 70 dB(A).**
- **Le dispositif doit être déconnecté du réseau d'alimentation lors de travaux d'entretien ou lors du remplacement de pièces.**
  Si le dispositif est déconnecté en débranchant une prise, l'utilisateur doit toujours pouvoir contrôler – peu importe sa position – que la prise est bien retirée.
  Si cela n'est pas possible – en raison du type de construction ou de l'installation – le débranchement doit être effectué par verrouillage en position débrochée (par exemple isolateur).
- **Le tube du moteur peut devenir très chaud lors d'une utilisation prolongée.**
  Lors de travaux sur le dispositif, veiller à laisser le tube suffisamment refroidir avant d'y toucher.

5. Consignes de sécurité pour le montage

ATTENTION: Consignes de sécurité importantes. Respecter toutes les instructions de montage, car un montage mal effectué peut être à l'origine de blessures graves.

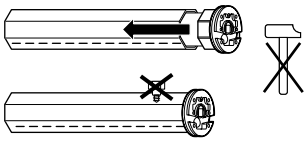
- **En cas de montage du moteur sans aucune protection mécanique des éléments mobiles ou du tube du moteur qui risque de devenir très chaud, le moteur doit être placé à une hauteur minimum de 2,5 m au-dessus du sol ou de toute autre surface, qui donne accès au moteur.**
- **Avant d'installer le moteur, retirer tous les câbles inutiles et désactiver l'ensemble des dispositifs non nécessaires à sa commande.**
- **L'interrupteur doit être monté à une hauteur inférieure à 1,8 m.**
- **Si le moteur est commandé à l'aide d'un interrupteur ou d'un bouton-poussoir, ceux-ci doivent être placés de manière à être visibles du dispositif. Ils ne doivent pas être placés à proximité d'éléments mobiles. La hauteur de l'installation doit être au moins de 1,5 m au-dessus du sol.**
- **Les dispositifs fixes de commande doivent être placés de façon visible.**
- **En cas de dispositifs à extension horizontale, une distance horizontale d'au moins 0,4 m doit être respectée entre la partie entraînée complétement étendue et toute autre partie fixe.**
- **La vitesse nominale et le couple nominal du moteur doivent être compatibles avec le dispositif.**
- **Le matériel de montage utilisé doit être conçu pour le couple nominal sélectionné.**
- **De bonnes connaissances techniques et de bonnes compétences en mécanique sont nécessaires pour installer le dispositif. Une mauvaise installation peut entraîner des blessures graves. Les travaux électriques doivent être effectués par un électricien qualifié conformément aux réglementations locales en vigueur.**
- **N'utiliser que des câbles de raccordement adaptés aux conditions environnementales et répondant aux exigences relatives à la construction (voir catalogue d'accessoires).**
- **Si l'appareil n'a pas de câble de raccordement, ni de fiche ou d'autres dispositifs pour le déconnecter du réseau avec ouverture des contacts sur chaque pôle pour garantir la déconnexion totale selon les conditions de la catégorie III de surtension, un système de déconnexion doit être intégré dans l'installation électrique fixe conformément aux règles de câblage.**
- **Ne pas monter les câbles de raccordement à proximité de surfaces chaudes.**
- **Le branchement au réseau du moteur doit être accessible après l'installation.**
- **Les câbles de raccordement endommagés doivent être remplacés par des câbles de raccordement GEIGER du même type.**
- **La fixation de l'appareil doit être effectuée selon les instructions de montage. Ne pas utiliser de colle, cette méthode se révélant peu fiable.**

6. Instructions de montage

Avant le montage, il faut vérifier la consistance de la maçonnerie et du sous-sol.

Avant l'installation, veuillez vérifier les câbles et assurez-vous que le moteur n'est pas endommagé.

Attention : si le tube est vissé/riveté avec l'embout, il faut mesurer la distance entre l'extrémité du tube jusqu'au centre de l'embout et reporter cette mesure sur le tube.



En perçant l'arbre d'enroulement, **ne forez jamais** à proximité du moteur tubulaire.

Quand on insère le moteur tubulaire dans l'arbre d'enroulement, **il ne faut ni l'enfoncer avec force ni le laisser tomber à l'intérieur**.

Montage dans le volet :

Fixer le support de moteur soit à l'aide de goujons soit dans la joue.

Insérer le moteur dans l'arbre d'enroulement avec l'adaptateur et l'embout adéquat jusqu'au bout. Insérer l'embout du côté opposé.

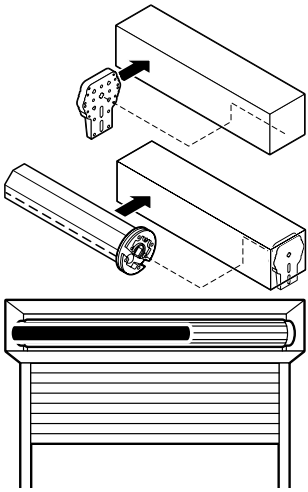
Insérer l'arbre d'enroulement avec le moteur sur le support clipsable ou le support tournant. Du côté opposé retirer l'embout de façon à ce que le goujon puisse s'adapter dans le roulement à billes.

Visser cet embout à l'arbre d'enroulement.

Visser l'arbre d'enroulement à l'embout du moteur.

Fixer le tablier à l'arbre d'enroulement.

Alternative : utiliser les plaques de fixation pour les volets rénovation. Fixer le moteur. Le support s'enclenche. Pour le retirer, il suffit de tourner l'anneau ressort.



Installation dans le store banne et le screen :

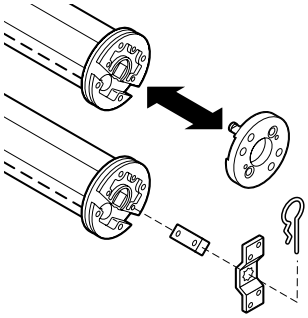
Insérer le moteur dans l'arbre d'enroulement avec l'adaptateur et l'embout adéquat jusqu'au bout.

Fixer le palier au store banne.

Insérer et enclencher le moteur avec l'arbre d'enroulement dans le palier.

Selon la tête moteur sélectionnée, plusieurs modèles de fixation peuvent être utilisés :

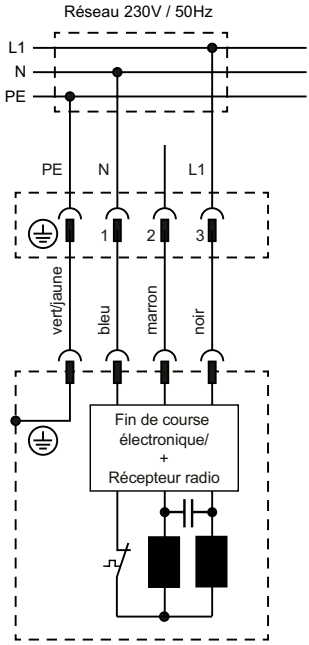
- Placer le moteur avec la tige carrée dans le logement en forme d'étoile et fixer avec une goupille
- Placer le moteur dans le palier existant et fixer
- Placer le moteur dans le palier clipsable adéquat et fixer avec un ressort ou un levier rotatif



Le moteur GEIGER SOLIDline est conçu pour des tubes à partir de 50 mm de diamètre.

7. Information pour l'électricien

Attention : instructions de montage importantes. Suivre impérativement ces instructions. Un montage incorrect risque de détruire le moteur et l'unité de commutation.



Les travaux avec les bornes de service ne doivent être effectués que par des électriciens qualifiés.

Les moteurs avec fin de course électronique peuvent être connectés en parallèle.

Dans ce cas il faut tenir compte de la sollicitation maximale du dispositif de commutation.

Le changement de direction de la marche est réalisé par l'intermédiaire d'une position off.

Le temps de commutation lors d'un changement de direction de marche doit être d'au moins 0,5 s.

En cas de réseau triphasé, utiliser le même conducteur extérieur pour commander les directions montée et descente.

Les appareils utilisés à l'extérieur ou exposés de façon prolongée aux rayons ultraviolets ne doivent pas être équipés de câbles en PVC. Ces câbles ne doivent pas être utilisés s'ils risquent d'entrer en contact avec des pièces métalliques dont la température dépasse les 70°C.

Les câbles de raccordement avec des connecteurs de la Société Hirschmann sont testés et approuvés avec les raccords de la Société Hirschmann.

8. Mise en service

Définition «courte distance» :

Distance de l'émetteur du boîtier de commande du moteur: 15 cm maximum,

ou

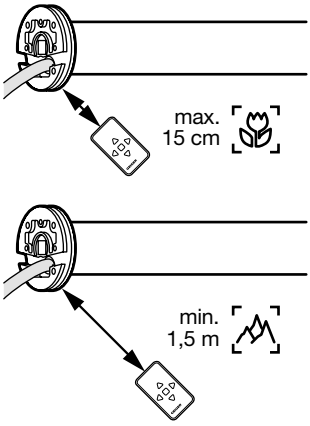
enir directement l'émetteur sur le câble de branchement du moteur. Le câble de branchement du moteur fait fonction d'«antenne» jusqu'à 3 m de distance.

Définition «longue distance» :

Distance de l'émetteur du boîtier de commande du moteur: 1,5 m minimum,

et

distance de l'émetteur du câble de branchement du moteur: 0,5 m minimum.



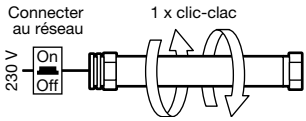
FR

Activation du mode de programmation

Mettez le réseau sous tension.

Le moteur effectue une brève saccade.

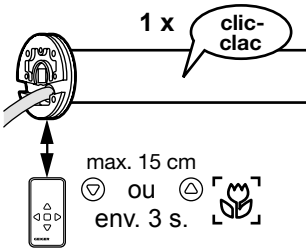
près chaque coupure de courant le mode de programmation peut être activé pendant 30 minutes.



Le mode de programmation est nécessaire pour transmettre la télécommande afin que la position de fin de course puisse être réglée à nouveau.

En «courte distance» appuyez sur la touche

Montée ou Descente pour environ 3 secondes, jusqu'à ce que le moteur confirme la programmation en effectuant une saccade.



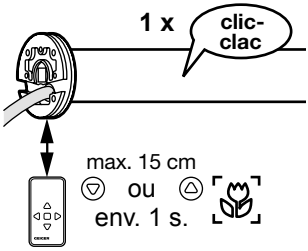
Si aucun réglage n'est effectué pendant 60 secondes, le mode de programmation sera désactivé. Le moteur rentre en régime normal (3 saccades).

9. Programmation/Suppresion de la télécommande

Le mode de programmation doit être activé pour programmer/supprimer les télécommandes.

En «courte distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente pendant environ 1 seconde. Le moteur confirme en effectuant une saccade.

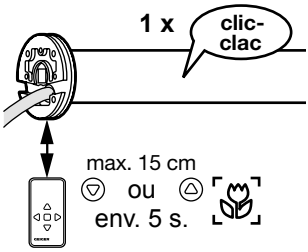
La télécommande a été programmée dans le moteur.



Suppression de la télécommande

Le mode de programmation doit être activé pour programmer/supprimer les télécommandes.

À proximité, appuyer sur la touche MONTÉE ou DESCENTE et maintenir la touche enfoncée pendant environ 5 secondes. Le moteur réagit immédiatement (1 x « clic-clic »). Appuyer ensuite à nouveau sur la touche MONTÉE ou DESCENTE et la maintenir enfoncée pendant 5 secondes jusqu'à ce que le moteur confirme l'émetteur (1 x « clic-clic »).



Attention : Une suppression individuelle d'une seule télécommande/ capteur n'est pas possible. Toutes les télécommandes/capteurs sont toujours supprimés ensemble.

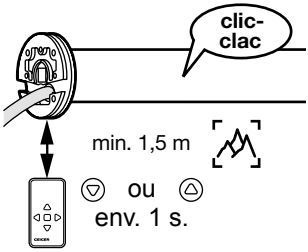
FR

10. Programmation des fins de course / Réglage de la position intermédiaire

Différents types de montage sont possibles :		Le volet roulant est équipé de :	Le store banne est équipé de :
A	Point haut et point bas avec butée	Lame finale avec stoppeur/ avec système anti-relevage	–
B	Point haut libre/point bas avec butée	Lame finale sans stoppeur/ avec système anti-relevage	–
C	Point haut avec butée/point bas libre	Lame finale avec stoppeur/ sans système anti-relevage	Si les bras peuvent servir de butée
D	Point haut et point bas sont libres	Lame finale sans stoppeur/ sans système anti-relevage	Si les butées ne sont pas utilisées

Afin de régler les fins de course, il faut avant tout activer le mode de programmation (voir page 7).

Activer le mode de programmation de fin de course :
En «longue distance»“ appuyez sur la touche Montée ou Descente et maintenez appuyé, jusqu’à ce que le moteur confirme en effectuant une saccade.



Attention: La bonne programmation des touches Montée et Descente a lieu de manière automatique, suivant le type d‘installation, après la fin de la programmation des fins de course.

Modifier/Supprimer les fins de course:

On peut modifier ou supprimer les fins de course en les programmant à nouveau.
(Lire le chapitre: «Programmation des fins de course».)

Afin de modifier / supprimer les fins de course, il faut d’abord activer le mode de programmation (voir page 7).

FR

11. Réglage des fins de course

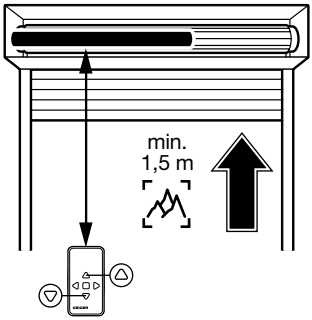
Variante A : Point haut et point bas avec butée

Point haut de fin de course :

En «longue distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente jusqu'à ce que le tablier rejoigne la butée supérieure et que le moteur s'arrête.

Le point haut est réglé.

Les touches Montée et Descente sont maintenant attribuées au sens de rotation correspondant du moteur.

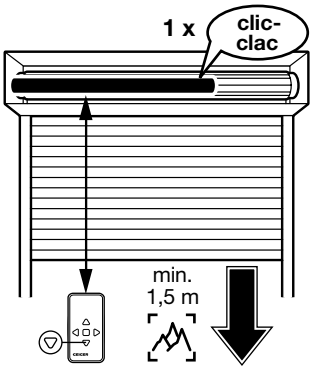


Point bas :

En «longue distance» appuyez sur la touche Descente jusqu'à ce que le tablier rejoigne la butée inférieure et que le moteur s'arrête.

Le réglage réussi est signalé par une saccade.

Le point bas est réglé.



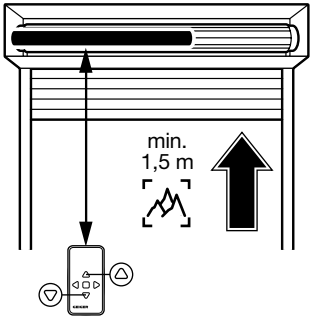
⚠ **La programmation s'est achevée et le moteur est en régime normal.**

FR

Variante B : Point haut libre/point bas avec butée

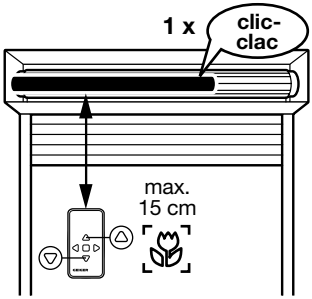
Point haut :

En «longue distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente jusqu'à ce que le tablier rejoigne le point haut souhaité. Les corrections sont possibles en appuyant sur les touches Montée et Descente.



Mémoriser le point haut :

En «courte distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente pour environ 1 seconde. Le réglage réussi est signalé par une saccade.



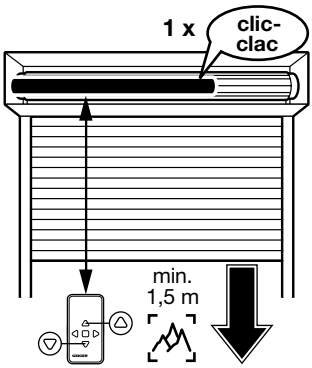
Mémoriser le point bas :

En «longue distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente jusqu'à ce que le tablier rejoigne le point bas et que le moteur s'arrête.

Le réglage réussi est signalé par une saccade.

Le point bas est mémorisé.

Les touches Montée et Descente sont maintenant attribuées au sens de rotation correspondant du moteur.



La programmation s'est achevée et le moteur est en régime normal.

FR

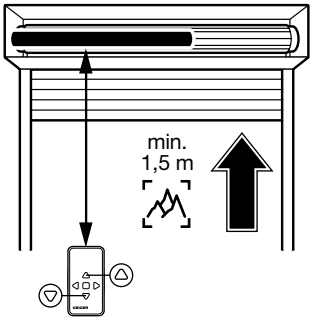
Variante C : Point haut avec butée/point bas libre

Point haut :

En «longue distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente jusqu'à ce que le tablier rejoigne le point haut et que le moteur s'arrête.

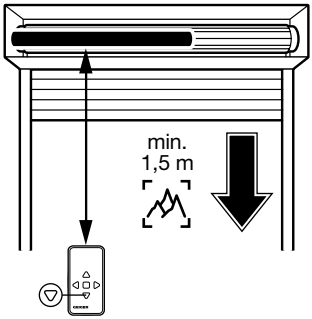
Le point haut est maintenant mémorisé.

Les touches Montée et Descente sont maintenant attribuées au sens de rotation correspondant du moteur.



Point bas :

En «longue distance» appuyez sur la touche Descente jusqu'à ce que le tablier rejoigne le point bas souhaité. Les corrections sont possibles en appuyant sur les touches Montée et Descente.

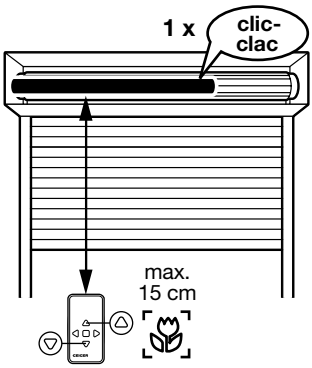


Mémoriser le point bas :

En «courte distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente pour environ 1 seconde.

Le réglage réussi est signalé par une saccade.

La programmation s'est achevée et le moteur est en régime normal.



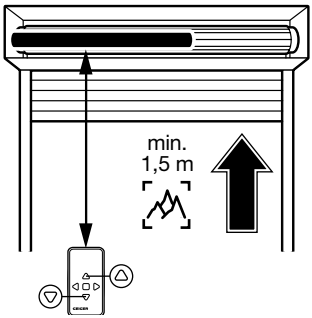
FR

Variante D : Point haut et point bas sont libres

Point haut :

n «longue distance» appuyez sur la touche Decente jusqu'à ce que le tablier rejoigne le point haut souhaité.

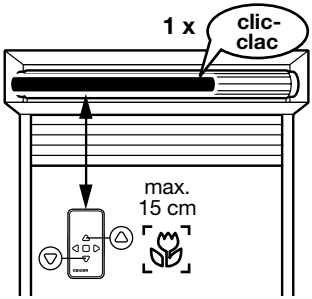
Les corrections sont possibles en appuyant sur les touches Montée et Descente.



Mémoriser le point haut :

En «courte distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente pour environ 1 seconde.

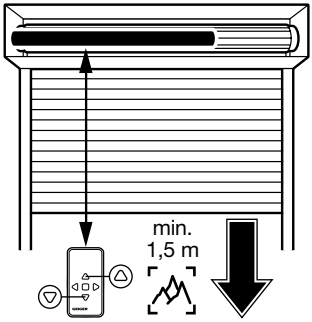
Le réglage réussi est signalé par une saccade.



Point bas :

En «longue distance» appuyez sur la touche Descente jusqu'à ce que le tablier rejoigne le point bas souhaité.

Les corrections sont possibles en appuyant sur les touches Montée ou Descente.

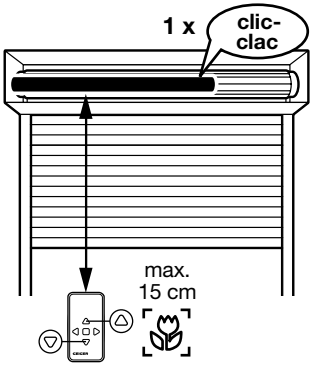


Mémoriser le point bas :

En «courte distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente pour environ 1 seconde.

Le réglage réussi est signalé par une saccade.

Les touches Montée et Descente sont maintenant attribuées au sens de rotation correspondant du moteur.

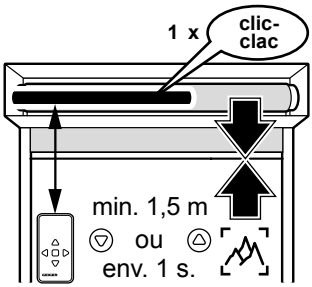


FR

12. Programmation du point intermédiaire

Depuis une position quelconque, piloter le volet jusqu'à la position souhaitée, l'arrêter soit avec la touche de direction opposée soit avec la touche d'arrêt en appuyant sur celle-ci pour environ 3 secondes jusqu'à ce que le moteur effectue une saccade. Relâchez la touche tout de suite.

Le point intermédiaire est mémorisé.

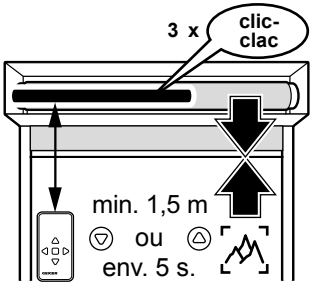


Comment changer le point intermédiaire:

Lisez „Programmation du point intermédiaire“,
et choisissez un nouveau point.

Suppression du point intermédiaire:

Arrêtez la montée ou la descente du tablier et appuyez sur la touche correspondante pour environ 5 sec. jusqu'à ce que le moteur effectue trois saccades.



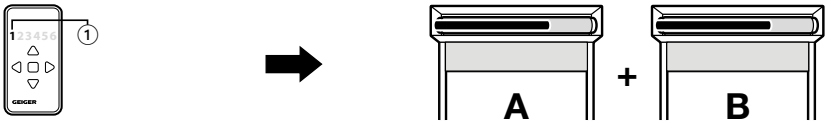
13. Commande groupée

(voir aussi paragraphe «programmation/annulation de la télécommande»)

1. Commande groupée protections solaires A et B avec une télécommande 1 canal.

Protections solaires A + B

1. Appuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de prog. de la protection solaire A.
2. Appuyer 1 sec. à courte distance pour prog. la télécommande de la protection solaire A.
3. Appuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de prog. de la protection solaire B.
4. Appuyer 1 sec. à courte distance pour prog. la télécommande de la protection solaire B.



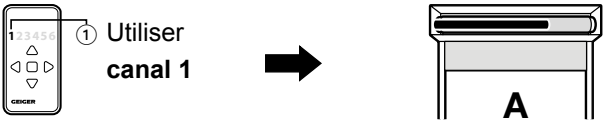
La même opération est possible sur trois protections solaires ou plus.

FR

2. Commande individuelle ou groupée des protections solaires A et B avec une télécommande 6 canaux.

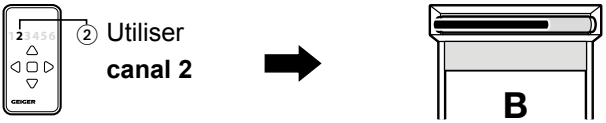
Protection solaire A

1. Appuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de prog. de la protection solaire A.
2. Appuyer 1 sec. à courte distance pour prog. la télécommande de la protection solaire A.



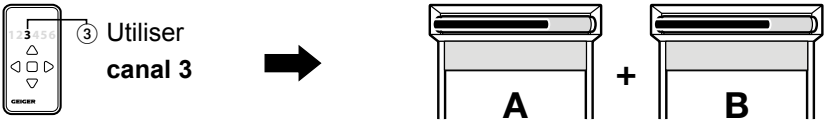
Protection solaire B

1. Appuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de prog. de la protection solaire B.
2. Appuyer 1 sec. à courte distance pour prog. la télécommande de la protection solaire B.



Protections solaires A + B

1. Appuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de prog. de la protection solaire A.
2. Appuyer 1 sec. à courte distance pour prog. la télécommande de la protection solaire A.
3. Appuyer 3 sec. à courte distance pour activer le mode de prog. de la protection solaire B.
4. Appuyer 1 sec. à courte distance pour prog. la télécommande de la protection solaire B.



14. Déconnexion de la fonctionnalité de détection de proximité

Dans le cas où deux moteurs sont montés de telle sorte que les deux s'enclenchent, il y a la possibilité de déconnecter la fonctionnalité de détection de proximité sur l'un des deux.

Condition préalable : les moteurs doivent être assignés à des paires de touches différentes!

Pour déconnecter la fonctionnalité de détection de proximité, déplacez le tablier souhaité en position haute, appuyez sur la touche Montée et maintenez-la pour environ 5 secondes jusqu'à la confirmation du moteur (2 x „clic-clac").

Pour connecter la fonctionnalité de détection de proximité, le moteur doit être coupé du réseau pour un bref instant.

FR

15. Réglage des fins de course dans les stores bannes à bras articulés

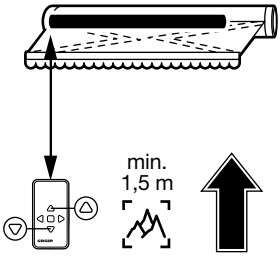
Variante C : Point haut avec butée/point bas libre

Point haut :

En «longue distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente jusqu'à ce que le tablier rejoigne le point haut et que le moteur s'arrête.

Le point haut est maintenant mémorisé.

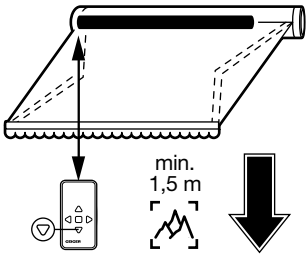
Les touches Montée et Descente sont maintenant attribuées au sens de rotation correspondant du moteur.



Point bas :

En «longue distance» appuyez sur la touche Descente jusqu'à ce que le tablier rejoigne le point bas souhaité.

Les corrections sont possibles en appuyant sur les touches Montée et Descente.

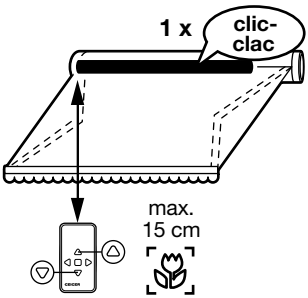


Mémoriser le point bas :

En «courte distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente pour environ 1 seconde.

Le réglage réussi est signalé par une saccade.

La programmation s'est achevée et le moteur est en régime normal.



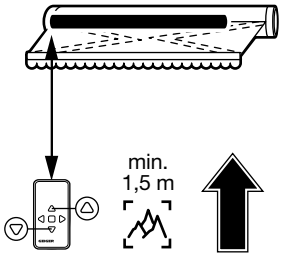
FR

Variante D : Point haut et point bas sont libres

Point haut :

En «longue distance» appuyez sur la touche Descente jusqu'à ce que le tablier rejoigne le point haut souhaité.

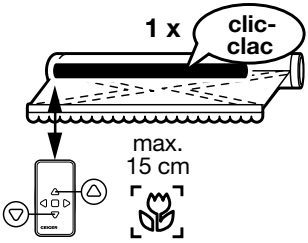
Les corrections sont possibles en appuyant sur les touches Montée et Descente.



Mémoriser le point haut :

En «courte distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente pour environ 1 seconde.

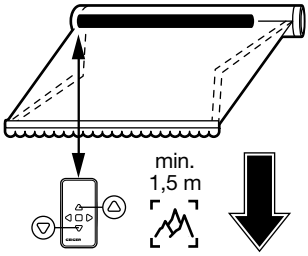
Le réglage réussi est signalé par une saccade.



Point bas :

En «longue distance» appuyez sur la touche Descente jusqu'à ce que le tablier rejoigne le point bas souhaité.

Les corrections sont possibles en appuyant sur les touches Montée et Descente.

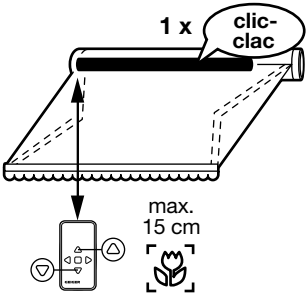


Mémoriser le point bas :

En «courte distance» appuyez sur la touche Montée ou Descente pour environ 1 seconde. Le réglage réussi est signalé par une saccade.

Les touches Montée et Descente sont maintenant attribuées au sens de rotation correspondant du moteur.

La programmation s'est achevée et le moteur est en régime normal.



FR

16. Télécommande

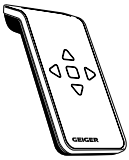
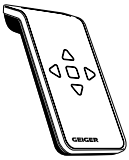
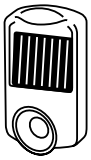
Il est possible de mémoriser jusqu'à trois télécommandes différentes. Par conséquent, le moteur peut appartenir à trois groupes différents et indépendants les uns par rapport aux autres. En plus, deux télécommandes peuvent être mémorisées pour les détecteurs.

Si trois télécommandes ont déjà été mémorisés, la tentative de mémorisation d'une quatrième télécommande entraîne la suppression du troisième code, qui sera remplacé par le nouveau code.

De même, si deux capteurs ont déjà été mémorisés, la tentative de mémorisation d'un troisième capteur entraîne la suppression du deuxième capteur qui sera remplacé par le nouveau capteur.

Exemple :

Récepteur radio dans le moteur

Groupe 1	Groupe 2	Groupe 3	Capteur 1	Capteur 2
				

Programmation à courte / longue distance

Le récepteur radio du moteur est équipé d'un détecteur de proximité, capable de repérer si un émetteur est activé à une certaine distance = longue distance (au moins 1,5 m de distance par rapport au moteur resp. 0,5 m par rapport au câble d'alimentation du moteur), ou s'il se trouve tout près de l'antenne = proximité directe (distance maximale 15 cm resp. directement sur le câble).

Attention : Si des récepteurs radio ou des câbles d'alimentation de moteur se trouvent tout près l'un à côté de l'autre, la transmission involontaire de télécommandes vers un récepteur qui n'est pas visé est possible.

Recommandation :

Coupez provisoirement du réseau les moteurs qui doivent être commandés par une autre paire de touches ou une autre télécommande.

Les premiers 6 chiffres des télécommandes (portables et murales) de la série LC sont réglages. Les interrupteurs DIP No. 7, 8 et 9 sont sans fonctions.

17. Atteindre les positions de fin de course

FR

Si aucune position intermédiaire n'est programmée :

Il suffit d'appuyer brièvement sur la touche qui correspond à la direction concernée.

Pour arrêter le mouvement du volet, appuyez brièvement sur la touche qui correspond au sens inverse.

Si un détecteur soleil-vent est intégré dans le système, les positions de fin de course sont atteintes dans le mode automatique (soleil-marche).

Si une position intermédiaire est programmée :

Pour atteindre les positions de fin de course, la touche correspondante doit être tenue enfoncée pendant au **moins 1,5 secondes**.

Si la touche est enfoncée **moins de 1,5 secondes, la position intermédiaire** sera atteinte. Pour arrêter le mouvement du volet, appuyez **brièvement** sur la touche qui correspond au sens inverse.

Si un détecteur soleil-vent est intégré dans le système, les positions intermédiaires sont toujours atteintes dans le mode automatique (soleil-marche).

18. Détection d'obstacle

En cas de fin de course programmé et équipé de butée (variante A ou C) le moteur s'arrête avant d'arriver à la butée pour éviter la charge mécanique du tablier. Les fins de course sont automatiquement recalés après 5, 20 et ensuite chaque 50 cycles d'ouverture et de fermeture. Lors de chaque déroulement complet et ininterrompu du store d'une position de fin de course vers l'autre qui suit, le couple de rotation nécessaire est automatiquement recalculé. Les altérations lentes de l'installation, dues à l'âge, à l'encrassement, au froid ou à la chaleur sont ainsi automatiquement prises en compte.

Ce processus est effectué pour les deux sens de direction indépendamment l'un de l'autre. Dès que le moteur détecte un obstacle dans la direction HAUT, il s'arrête automatiquement. Le moteur essaie ensuite plusieurs fois d'atteindre la position finale, puis il se bloque. Le sens de la marche dans lequel l'obstacle a été détecté reste bloqué. Le blocage est levé si le moteur a été activé en sens inverse pour une courte durée. La présence d'un obstacle nécessite donc un déverrouillage avant que le sens de la marche concerné puisse être à nouveau activé.

19. Recalage des fins de course

En cas de fin de course programmé et équipé de butée le moteur s'arrête avant d'arriver à la butée supérieure pour éviter la charge mécanique du tablier.

Les fins de course sont automatiquement recalés après 5, 20 et ensuite chaque 50 cycles d'ouverture et de fermeture.

Si le tablier subit des variations naturelles à cause d'un changement de température, la correction sera effectuée dès le prochain recalage des fins de course.

Si le changement de la température modifie l'enroulement en faisant arrêter le tablier contre la butée, il y aura un recalage immédiat des fins de course.

Le compteur des recalages des fins de course sera mis au zéro.

20. Caractéristiques techniques

Caractéristiques techniques des tubes motorisés SOLIDline-SOC (GU45..)					
	GU4510	**GU4520**	**GU4530**	**GU4540**	**GU4550**
Tension	230 V~/50 Hz				
Courant	0,47 A	0,63 A	0,8 A	1,0 A	1,0 A
Cos Phi (cosφ)	>0,95				
Courant d'appel (facteur)	x 1,2				
Puissance	105 W	140 W	180 W	220 W	220 W
Couple	10 Nm	20 Nm	30 Nm	40 Nm	50 Nm
Nombre de tours	16 rpm	16 rpm	16 rpm	16 rpm	12 rpm
Type de protection	IP 44				
Longueur[1)]	519,5 mm	549,5 mm	569,5 mm	589,5 mm	589,5 mm
Mode d'exploitation	S2 4 min	S2 5 min	S2 4 min	S2 4 min	S2 4 min
Niveau sonore moyen[2)]	39 dB(A)	41 dB(A)	41 dB(A)	43 dB(A)	-
Diamètre	45 mm				
Poids	env. 1,90 kg	env. 2,20 kg	env. 2,40 kg	env. 2,70 kg	env. 2,70 kg
Humidité ambiante	sec, sans condensation				
Température ambiante	T = -15°C .. +70°C				

[1)] **SOLIDline-COM** + 0,5 mm

[2)] Les données sur le niveau sonore moyen ne sont fournies qu'à titre indicatif. Les valeurs sont déterminées par GEIGER à une distance de 1 m avec un moteur suspendu, tournant à vide, pour obtenir une valeur moyenne sur plus de 10 secondes. Ce test n'est basé sur aucune norme d'essai spécifique.

Sous réserves de modifications techniques

21. Guide de dépannage

Problème	Solution
Le moteur tubulaire ne fonctionne pas.	• Le moteur n'est pas emboîté. Vérifiez le branchement emboité. • Vérifier que la ligne de raccordement n'est pas endommagée. • Vérifiez la tension et faîtes appel à un électricien qualifié.
Le moteur fonctionne vers le haut au lieu de fonctionner vers le bas.	• Les fins de course n'ont pas été installées dans l'ordre correct.
La télécommande ne fonctionne pas.	• Vérifier la batterie. • Le capteur vent a déclenché un temps de blocage. Essayer à nouveau après la durée de repos du vent. • La télécommande a été annulée par erreur. Renouveler la programmation.
Après de nombreuses descentes/montées le moteur s'arrête et ne réagit plus.	• Le moteur a trop chauffé et s'est arrêté. Essayez à nouveau après l'avoir fait refroidir pour environ 15 minutes.
Le moteur ne fonctionne plus automatiquement.	• L'automatisme soleil est désactivé. • Le capteur vent a déclenché un temps de blocage. Essayer à nouveau après la durée de repos du vent. • La télécommande a été annulée par erreur. Renouveler la programmation.
Le moteur ne réagit pas en courte distance.	• Rapprocher le plus possible la télécommande de la tête moteur. • Changer les piles de la télécommande. • La courte distance est désactivée. Pour la réactiver, déconnecter le moteur de l'alimentation électrique pendant 3 secondes environ. • Le temps de programmation (30 min.) est écoulé. Pour réactiver la courte distance, déconnecter le moteur de l'alimentation électrique pendant 3 secondes environ.

22. Maintenance

Le moteur ne nécessite aucun entretien.

23. Recyclage

Recyclage des matériaux d'emballage

Les matériaux d'emballage sont des matières premières et donc réutilisables.

Dans l'intérêt de la protection de l'environnement, veuillez adopter les méthodes de collecte sélective conformément aux prescriptions en vigueur dans votre pays.

Élimination des appareils électriques et électroniques.

Les appareils électriques et électroniques usagés doivent être collectés et éliminés séparément selon les règlements de l'Union Européenne.

24. Déclaration de conformité

GEIGER
ANTRIEBSTECHNIK

Déclaration de conformité UE

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Antriebstechnik
Schleifmühle 6
D-74321 Bietigheim-Bissingen

Désignation du produit:

Moteur pour B.S.O., moteur pour volets roulants, moteur pour stores bannes

Désignation du type:

GJ56.., GR45.., GU45.., GSI56.., GB35.., GB45.., GB59..

Directives appliquées:

2006/42/EG
2014/53/EU
2011/65/EU+(EU)2015/863+(EU)2017/2102
(EU)2023/826

Normes appliquées:

EN 60335-1:2012
EN 60335-1:2012/AC:2014
EN 60335-1:2012/A11:2014
EN 60335-1:2012/A13:2017
EN 60335-1:2012/A1:2019
EN 60335-1:2012/A14:2019
EN 60335-1:2012/A2:2019
EN 60335-1:2012/A15:2021
EN 60335-1:2012/A16:2023

EN 60335-2-97:2006+A11:2008+A2:2010+A12:2015

EN 62233:2008+Ber.1:2008+Cor.:2008

EN IEC 55014-1:2021
EN IEC 55014-2:2021
EN IEC 61000-3-2:2019+EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021
EN 61000-3-3:2013+EN 61000-3-3:2013/A1:2019+EN 61000-3-3:2013/A2:2022

ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11)
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1(2019-03)
ETSI EN 300 220-2 V3.2.1 (2018-06)

Responsable du dossier technique:

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG

Adresse:

Schleifmühle 6, D-74321 Bietigheim-Bissingen

Bietigheim-Bissingen, le 19.05.2025

Roland Kraus (Direction générale)

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Schleifmühle 6 | D-74321 Bietigheim-Bissingen
Phone +49 (0) 7142 9380 | Fax +49 (0) 7142 938 230 | info@geiger.de | www.geiger.de
Sitz Bietigheim-Bissingen | Amtsgericht Stuttgart HRA 300591 | USt-IdNr. DE145002146
Komplementär: Geiger Verwaltungs-GmbH | Sitz Bietigheim-Bissingen | Amtsgericht Stuttgart HRB 300481
Geschäftsführer: Roland Kraus, Dr. Bertram Melzig-Thiel | WEEE-Reg.-Nr. DE47902323

100W1518 fr 0525

FR

Pour toutes questions techniques veuillez nous contacter au :
+49 (0) 7142 938 333.

GEIGER
ANTRIEBSTECHNIK

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Schleifmühle 6 | D-74321 Bietigheim-Bissingen
T +49 (0) 7142 9380 | F +49 (0) 7142 938 230
info@geiger.de | www.geiger.de