

# GEIGER

ANTRIEBSTECHNIK

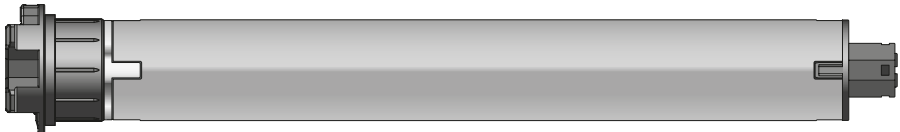
Moteur tubulaire:

## GEIGER SOLIDline

Commande du moteur :

### SOLIDline X01 Radio (GU45...-F12)

pour volets roulants avec butées et raccords d'arbre rigides



FR

Notice originale de montage  
et d'utilisation

FR

## Index des contenus

1. Particularités techniques du SOLIDline SoftPerfection-X01.....	3
2. Généralités .....	4
3. Garantie .....	4
4. Utilisation conforme .....	4
5. Consignes de sécurité.....	5
6. Consignes de sécurité pour le montage.....	6
7. Instructions de montage .....	7
8. Information pour l'électricien .....	8
9. Réglage des fins de course .....	9
10. Suppression des fins de course.....	9
11. Passage au fonctionnement radio .....	10
12. Première mise en service de la télécommande .....	10
13. Modification d'une position finale en mode radio .....	11
14. Autres fonctions .....	11
15. Détection d'obstacles.....	13
16. Recalage des fins de course.....	13
17. Réinitialisation au réglage d'usine.....	13
18. Guide de dépannage.....	14
19. Maintenance .....	14
20. Déclaration de conformité.....	15
21. Caractéristiques techniques.....	16
22. Recyclage .....	16

FR

# 1. Particularités techniques du SOLIDline SoftPerfection-X01

Domaine d'application : systèmes de volets roulants

Condition préalable : verrous automatiques et stoppeurs

Mise en service avec le système Plug & Play

---

- Il suffit d'atteindre une seule fois la position haute et la position basse.  
**C'est tout ! Plug & Play !**

Protection du tablier avec le système Soft

---

- La position GEIGER Soft veille à ce que le tablier s'arrête quelques millimètres avant d'atteindre la position finale. La tension exercée sur le tablier est ainsi réduite ce qui assure une protection optimale. Deux exceptions sont à signaler : la course de programmation lors de la mise en service et les courses de références tous les 50 cycles.
- Lors des courses de programmation et de référence, les commandes du moteur GEIGER réalisent «un arrêt en douceur» au niveau de la position finale, se différenciant par la même d'autres moteurs traditionnels, et assurant ainsi une protection performante du tablier et du volet en son ensemble.

Synchronisation au niveau de la position supérieure

---

- Le **GEIGER SoftPerfection-X01** garantit que la lame finale, en position supérieure, est toujours à la même distance du rail supérieur.
- Si des volets de tailles différentes sont montés l'un à côté de l'autre, les lames finales seront donc positionnées au même niveau. Une valorisation optique de la façade : **la synchronisation GEIGER.**

Détection d'obstacles

---

- Protège le dispositif du volet roulant.

Protection antigel

---

- La situation « tablier gelé sur l'appui de fenêtre » est reconnue par le système et le tablier ne sera ni arraché ni endommagé.

FR



## 5. 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 complètement 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 débouchée (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.

FR

## 6. 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 complètement 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.

## 7. 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.

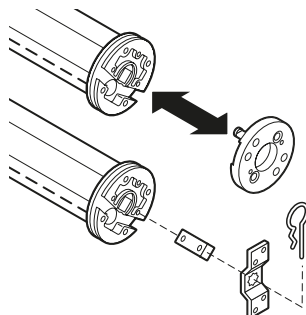
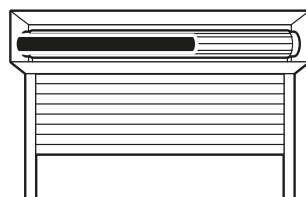
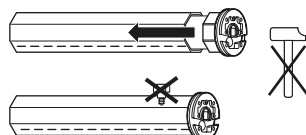
**Alternative :** utiliser les plaques de fixation pour les volets rénovation. Fixer le moteur. Le support s'enclenche. Pour le retirer, il suffit de tourner l'anneau ressort.



**Pour le réglage des fins de course il faut utiliser un volet roulant avec butée supérieure et verrou automatique.**



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



## 8. 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.

Dans le cas de moteurs à fin de course électronique, le câble de raccordement (réf. NYM) de l'actionneur/l'interrupteur au moteur ne doit pas dépasser 100 m afin d'éviter tout dysfonctionnement au niveau du couplage.

Schéma de raccordement câblé

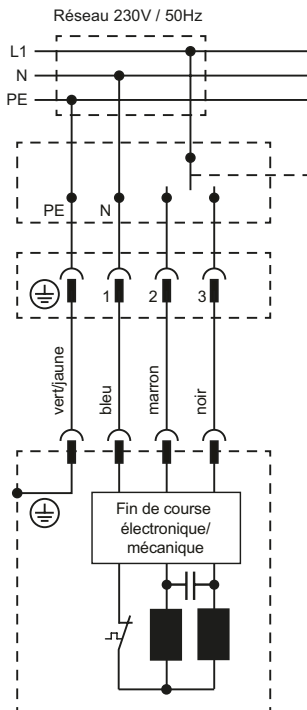
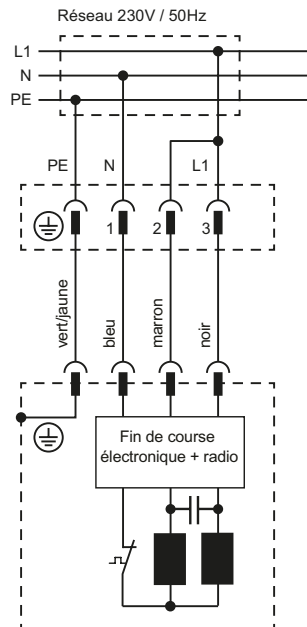


Schéma de raccordement mode radio



## 9. Réglage des fins de course

1. Brancher le câble de raccordement au moteur.
2. Activer une fois les deux fins de courses avec l'interrupteur, peu importe dans quel ordre.  
**Version X01 : les fins de course ne sont programmées que lors du cinquième déplacement du volet.**
3. FINI !

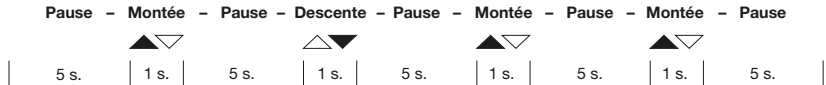
## 10. Suppression des fins de course

1. Avancer le tablier jusqu'à une position de votre choix.



**Attention : rester à environ 50 cm des fins de course**

2. Opérer comme suit :



**Attention : entre chaque opération une pause d'environ 5 s. minimum doit être respectée.**

3. FINI !

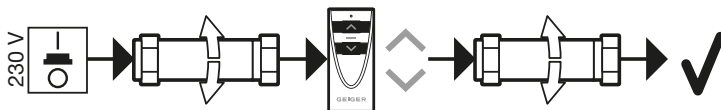
## 11. Passage au fonctionnement radio

4. À sa sortie d'usine, l'entraînement est livré avec un câble.
5. Les positions finales doivent être réglées avant de passer en mode radio.
6. L'entraînement n'accepte les signaux radio qu'après avoir été alimenté pendant au moins 30 secondes via les connexions 2 (marron) et 3 (noir) (voir « Schéma de raccordement mode radio » au chapitre 7).
7. Au bout de 20 secondes, l'entraînement réagit par 4 « clac-clac ». L'alimentation électrique doit être maintenue. Au bout des 30 secondes de double alimentation, l'entraînement passe automatiquement en mode radio et le conserve même après une coupure de courant.
8. Le mode radio ne peut être quitté qu'en modifiant le câblage (voir schéma de raccordement « câblé » au chapitre 7) (min. 3 sec. hors tension) et en effectuant au moins un déplacement via l'interrupteur.
9. Les actions qui concernent exclusivement la radio sont décrites aux chapitres 12 à 14 ou dans le mode d'emploi des composants radio. L'entraînement signale les acquittements des composants radio par un mouvement unique de montée/descente (1x « clic-clic »).
10. Une brève pression sur la touche de montée ou de descente met l'entraînement en mouvement de manière permanente jusqu'à sa position finale réglée. Le mouvement peut être arrêté en appuyant sur la touche d'arrêt ou sur la touche de direction du mouvement inverse.

## 12. Première mise en service de la télécommande

### Programmation du premier émetteur

1. Raccorder l'entraînement à l'alimentation électrique. L'entraînement émet un clic (bref mouvement vers le HAUT et vers le BAS) et démarre en mode apprentissage.
2. **Pour les télécommandes multicanaux : sélectionner le canal souhaité.**  
Appuyer simultanément sur les touches HAUT et BAS de la télécommande jusqu'à ce que l'entraînement émette un clic. La télécommande et l'entraînement sont alors reliés entre eux.



### Modifier le sens de rotation de l'entraînement

1. Appuyez sur la touche PAIR pendant au moins 5 secondes. Le moteur émet un clic.
2. Appuyez sur la touche STOP pendant au moins 2 secondes. Le moteur émet un clic, le sens de rotation du moteur a été modifié.

### Programmation d'un autre émetteur manuel

1. Appuyez pendant au moins 5 secondes sur la touche PAIR de la télécommande déjà programmée. L'entraînement émet un clic.
2. Appuyez pendant au moins 2 secondes sur la touche PAIR de la nouvelle télécommande à programmer. L'entraînement émet un clic, la nouvelle télécommande est programmée.

## 13. Modification d'une position finale en mode radio

Les positions finales peuvent être modifiées manuellement en mode radio. Pour cela, une séquence de touches est nécessaire sur l'émetteur manuel ou mural. Une position finale peut ensuite être modifiée.

1. L'entraînement doit être en mouvement pour que le mode d'apprentissage des positions finales puisse être activé.
2. Ensuite, saisissez cette séquence sans interruption :



3. Déplacer dans la direction de la position finale souhaitée. L'entraînement interrompt brièvement le déplacement pour indiquer qu'il est en mode d'apprentissage.
4. La direction dans laquelle l'entraînement se déplace après l'interruption du déplacement\* détermine la position finale à programmer (OUVERT = position finale supérieure, FERMÉ = position finale inférieure).
5. Une fois la position finale souhaitée atteinte, arrêter avec la touche opposée. Une correction fine est possible avec les touches OUVERT et FERMÉ.
6. Ensuite, se déplacer dans la direction opposée jusqu'à ce que 2 courtes interruptions indiquent que la dernière position a été enregistrée.
7. L'apprentissage est terminé.
8. Si nécessaire, répéter les points 1 à 7 pour l'autre position finale.

## 14. Autres fonctions

### Suppression d'un émetteur manuel

1. Appuyez pendant au moins 5 secondes sur la touche PAIR de la télécommande que vous ne souhaitez pas supprimer. Le moteur émet un clic.
2. Appuyez pendant au moins 10 secondes sur la touche PAIR de la télécommande que vous souhaitez supprimer. Le moteur émet un clic, la télécommande a été supprimée.

### Remplacement d'une télécommande perdue

1. Débranchez l'entraînement pendant au moins 2 secondes.
2. Rebranchez l'entraînement pendant 10 secondes.
3. Débranchez l'entraînement pendant au moins 2 secondes.
4. Rebranchez l'entraînement. L'entraînement émet un clic.
5. Si plusieurs moteurs qui ne doivent pas être commandés par la nouvelle télécommande émettent un clic, désélectionnez-les en appuyant sur la touche STOP de la télécommande correspondante. Les moteurs émettent un clic et quittent le mode d'apprentissage.
6. Appuyez pendant au moins 2 secondes sur la touche PAIR d'une nouvelle télécommande. Le moteur émet un clic, la nouvelle télécommande est programmée.



**ATTENTION : la télécommande perdue est toujours enregistrée dans le module radio de l'entraînement. Si vous ne savez pas où se trouve cette télécommande, vous pouvez effacer toutes les télécommandes en réinitialisant le module radio à son état d'origine.**

### Réinitialisation du module radio à son état d'origine

1. Débranchez l'entraînement pendant au moins 2 secondes.
2. Rebranchez l'entraînement pendant 10 secondes.
3. Débranchez l'entraînement pendant au moins 2 secondes.
4. Rebranchez l'entraînement. L'entraînement émet un clic.
5. Si plusieurs entraînements émettent un clic et ne doivent pas être réinitialisés, désélectionnez-les en appuyant sur la touche STOP de la télécommande correspondante. Les moteurs émettent un clic et quittent le mode d'apprentissage.
6. Appuyez pendant au moins 7 secondes sur la touche PAIR d'une télécommande déjà programmée. Le moteur émet un clic après environ 2 secondes, puis un deuxième après environ 7 secondes. Le module radio du moteur est réinitialisé à son état de livraison.

FR

## Copie d'émetteurs manuels sans entraînement

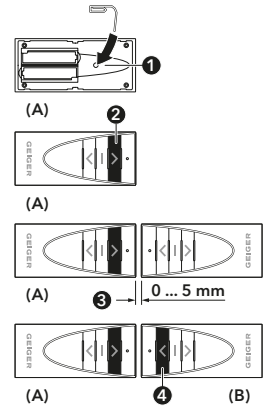
Il est possible de copier les fonctions d'une télécommande (télécommande principale) sur une nouvelle télécommande. Cette opération doit être effectuée séparément pour chaque touche.

### Préparer la nouvelle télécommande pour la réception.

1. Retirez le capot inférieur de la nouvelle télécommande. Appuyez brièvement sur le bouton PAIR à l'aide d'un trombone ou d'un objet similaire sur la nouvelle télécommande (A). La LED commence à clignoter.
2. Appuyez sur le bouton UP de la nouvelle télécommande (A) dans les 4 secondes et maintenez-le enfoncé. La LED s'allume en continu.

### Transférer la touche vers un nouvel émetteur manuel

3. Maintenez la touche du nouvel émetteur manuel (A) enfoncée et alignez les faces avant des deux émetteurs manuels l'une par rapport à l'autre (distance max. 5 mm).
4. Appuyez sur la touche MONTÉE de l'émetteur manuel maître (B). Dès que la LED du nouvel émetteur manuel (A) s'assombrit, la copie de la touche MONTÉE est terminée et vous pouvez relâcher les deux touches.



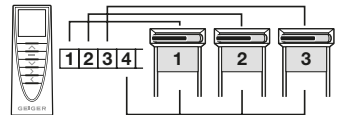
### Wiederholen Sie den Vorgang mit der STOPP- und der AB-Taste.

## Formation de groupes avec la télécommande à écran

Plusieurs moteurs peuvent être regroupés sur un canal de la télécommande à écran.

### Exemple:

L'entraînement 1 est programmé sur le canal 1, l'entraînement 2 sur le canal 2 et l'entraînement 3 sur le canal 3. Les 3 entraînements doivent être regroupés sur le canal 4.



1. Sélectionnez le **canal 1**.
2. Appuyez sur la touche PAIR pendant au moins 5 secondes. L'entraînement émet un clic.
3. Sélectionnez la **chaîne 4**.
4. Appuyez sur la touche PAIR pendant au moins 5 secondes. L'entraînement émet un clic, le premier entraînement a été ajouté au groupe.
5. Sélectionnez le **canal 2**.
6. Appuyez sur la touche PAIR pendant au moins 5 secondes. L'entraînement émet un clic.
7. Sélectionnez la **chaîne 4**.
8. Appuyez sur la touche PAIR pendant au moins 5 secondes. L'entraînement émet un clic, le deuxième entraînement a été ajouté au groupe.
9. Sélectionnez le **canal 3**.
10. Appuyez sur la touche PAIR pendant au moins 5 secondes. L'entraînement émet un clic.
11. Sélectionnez la **chaîne 4**.
12. Appuyez sur la touche PAIR pendant au moins 5 secondes. L'entraînement émet un clic, le troisième entraînement a été ajouté au groupe.

### Si l'entraînement 2 doit être supprimé du groupe, procédez comme suit:

1. Sélectionnez le **canal 2**.
2. Appuyez sur la touche PAIR pendant au moins 5 secondes. L'entraînement émet un clic.
3. Sélectionnez la **chaîne 4**.
4. Appuyez sur la touche PAIR pendant au moins 5 secondes. Tous les moteurs du groupe émettent un clic. Le moteur du canal 2 a été retiré du groupe.

## 15. Détection d'obstacles

Le couple de rotation nécessaire est mémorisé si, après programmation préalable, un premier déroulement complet et ininterrompu du store, d'une position de fin de cours vers l'autre, a été effectué.



**Version X01 : la fin de course supérieure n'est programmée que lors du cinquième déplacement du volet contre la butée. Le couple requis ne sera programmé qu'après.**

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.

Si un mouvement vers le haut est bloqué par un obstacle, le moteur s'arrête et effectue un bref mouvement de retour.

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.

## 16. Recalage des fins de course



**Le moteur doit être programmé avec les fins de course (stoppeur et verrou).**

En cas de fin de course programmé et équipé de butée 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.

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.

## 17. Réinitialisation au réglage d'usine

Pour réinitialiser le moteur au réglage d'usine, appuyez sur la touche PROG pendant 20 à 30 secondes. Le moteur signale la réinitialisation par 4 mouvements HAUT/BAS.

Le moteur repasse à l'état de livraison.

## 18. Guide de dépannage

Problème	Solution
<b>Le moteur tubulaire ne fonctionne pas.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• Le moteur n'est pas emboîté. Vérifiez le branchement emboîté.</li><li>• Vérifier que la ligne de raccordement n'est pas endommagée.</li><li>• Vérifiez la tension et faites appel à un électricien qualifié.</li></ul>
<b>Le moteur fait monter le système de protection solaire au lieu de le faire descendre.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• Les circuits de commande sont invertis. Inversez la position de circuits noir/brun.</li></ul>
<b>Le moteur fonctionne uniquement dans un sens.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• Le moteur a rejoint un point de fin de course. Faite-le marcher dans le sens opposé. Réajuster les fins de course si nécessaire.</li></ul>
<b>Après de nombreuses descentes/montées le moteur s'arrête et ne réagit plus.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• Le moteur a trop chauffé et s'est arrêté. Essayez à nouveau après l'avoir fait refroidir pour environ 15 minutes.</li></ul>

## 19. Maintenance

Le moteur ne nécessite aucun entretien.

## 20. 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)

10001518 8 0325

#### 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

FR

Les déclarations de conformité actuelles sont disponibles sur notre site [www.geiger.de](http://www.geiger.de)

## 21. 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 (cos $\varphi$ )	>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 <sup>1)</sup>	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 <sup>2)</sup>	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 de stockage	T = -15°C .. +70°C				

<sup>1)</sup> SOLIDline-COM + 0,5 mm

<sup>2)</sup> 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. Vous trouverez sur le site [www.geiger.de](http://www.geiger.de) toutes informations utiles sur la plage de température ambiante des moteurs GEIGER.

## 22. 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.

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

