

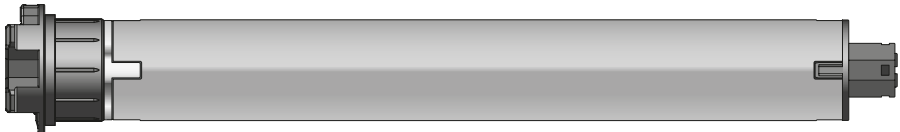
Moteur tubulaire :

GEIGER SOLIDline

Commande du moteur :

SOLIDline ZIP Radio (GU45...-F14)

pour screens ZIP



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. Connexion de l'interrupteur de réglage	7
9. Livraison départ usine (recommandation OEM)	7
10. Réglage automatique des positions finales avec câble (recommandation au monteur)	8
11. Apprentissage manuel des positions finales par câble (recommandation au monteur)	8
12. Apprentissage semi-automatique des positions finales par câble (recommandation au monteur).....	9
13. Quitter le mode de programmation	9
14. Accès aux modes de réglage.....	9
15. Modifier/supprimer les fins de course	9
16. Passage au fonctionnement radio	10
17. Première mise en service de la télécommande	10
18. Modification d'une position finale en mode radio	11
19. Autres fonctions	11
20. Détection d'obstacle.....	13
21. Référencement / Correction des fins de course	14
22. Réinitialisation au réglage d'usine.....	14
23. Guide de dépannage.....	14
24. Maintenance	14
25. Déclaration de conformité.....	15
26. Caractéristiques techniques des moteurs SOLIDline	16
27. Recyclage	16

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.

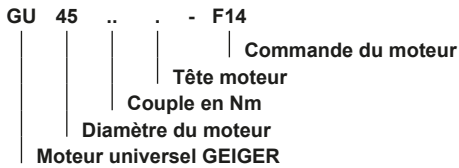
2. Garantie

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 de la série SOLIDline (**GU45...-F14**) avec fin de course électronique sont prévus pour le fonctionnement sans fil et filaire des écrans avec glissières ZIP.

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



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 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 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.

FR

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 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.

FR

6. Instructions de montage



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

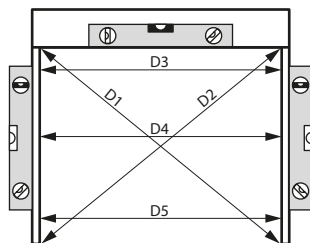
Montage de l'installation ZIP

Pour garantir le bon fonctionnement de l'installation, le caisson et les rails de guidage doivent être montés avec précision.

Vérifiez que le montage est à angle droit et mesurez les distances horizontales entre les rails de guidage et la longueur des deux diagonales.

$D1 = D2 (\pm 2 \text{ mm})$

$D3 = D4 = D5$



Installation du moteur



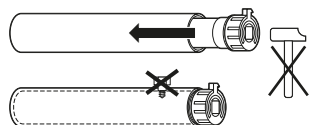
Avant l'installation, veuillez vérifier les câbles et assurez-vous que le moteur n'est pas endommagé.



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.**



Installation dans le screen :

Introduire le moteur dans le tube d'enroulement avec un adaptateur/embout adéquat jusqu'à la butée de l'adaptateur.

Fixer le palier moteur à la joue.

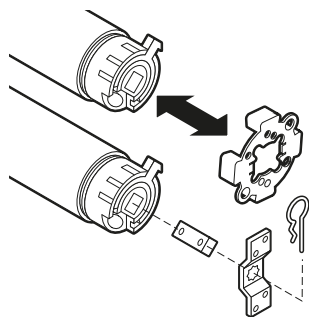
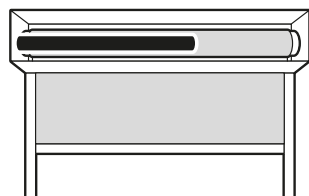
Insérer le moteur avec le tube d'enroulement sur le palier et le fixer.

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.



FR

7. Information pour l'électricien



Attention : consignes d'exécution importantes. Respecter toutes les consignes, car une exécution incorrecte peut entraîner la destruction de l'entraînement et du dispositif de commutation.

Les travaux sur les bornes de service ne doivent être effectués que par un électricien qualifié. Les entraînements avec fin de course électronique peuvent être connectés en parallèle. En cas de connexion en parallèle, il convient de respecter la charge maximale du dispositif de commutation. La commutation lors du changement de sens de rotation doit s'effectuer via une extension. Le temps de commutation lors du changement de sens de rotation doit être d'au moins 0,5 s.

Dans les réseaux triphasés, le même conducteur extérieur doit être utilisé pour commander le levage et l'abaissement.

Les câbles en PVC ne conviennent pas aux appareils utilisés à l'extérieur ou exposés à un rayonnement UV élevé pendant une période prolongée. Ces câbles ne doivent pas être utilisés s'ils sont susceptibles d'entrer en contact avec des pièces métalliques dont la température dépasse 70 °C.

Les câbles de raccordement avec connecteurs de la société Hirschmann ont été testés et homologués avec des connecteurs de la société Hirschmann.

Afin d'éviter tout dysfonctionnement dû au couplage, la longueur du câble d'alimentation (référence NYM) entre l'actionneur/commutateur et le moteur ne doit pas dépasser 100 m pour les moteurs à coupure électronique en fin de course.

Schéma de raccordement câblé

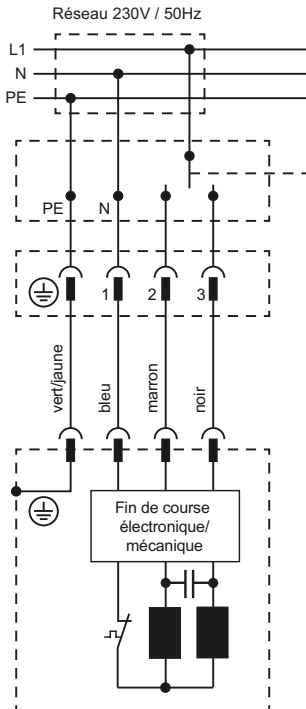
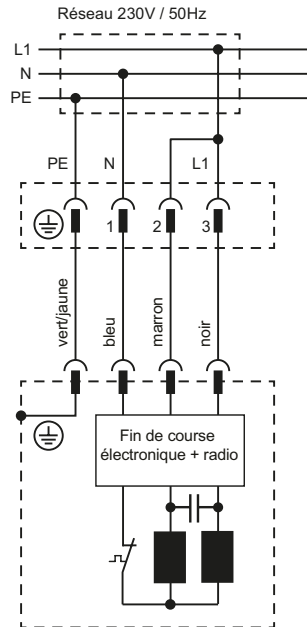


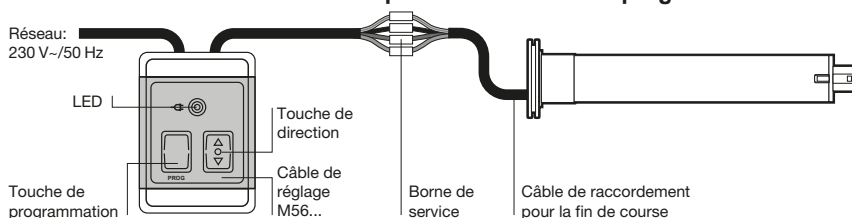
Schéma de raccordement mode radio



8. Connexion de l'interrupteur de réglage



Pour le réglage des fins de course des moteurs de la série SOLIDline, il est possible d'utiliser tout interrupteur de réglage disposant d'une touche de programmation ou permettant la commande simultanée des touches HAUT/BAS. Dans ce cas, les touches HAUT/BAS doivent être activées simultanément à la place de la touche de programmation.



Raccorder le câble de réglage au câble de raccordement du moteur (voir diagramme au dos de l'interrupteur de réglage). L'attribution des touches indiquant la direction dépend du sens dans lequel le moteur a été installé. Brancher ensuite le câble de réglage sur le réseau 230V.

Numéro de référence de l'interrupteur de réglage GEIGER

M56F152	Avec borne de service (D) 5 fils, compatibilité SMI
M56F153	Avec borne de service (CH) 5 fils, compatibilité SMI
M56F154	Avec borne de service (D) 4 fils

9. Livraison départ usine (recommandation OEM)

IMPORTANT : à la livraison, l'entraînement est réglé en mode filaire.

Lors de la livraison, le moteur se trouve dans sa configuration d'usine ce qui lui permet un nombre illimité de montées et de descentes à la puissance maximale.

Ce mode est optimal pour la première mise en service en usine.

Remarque: GEIGER recommande d'activer le mode de programmation du moteur déjà en usine.

10. Réglage automatique des positions finales avec câble (recommandation au monteur)

Remarque: Le réglage automatique ne peut pas être utilisé avec un moteur de 30 Nm.



Le moteur doit se déplacer sans interruption pendant au moins 3 secondes avant de pouvoir programmer une position de fin de course sur le couple.

Programmation des fins de course

1. Pour lancer le mode de programmation, appuyer simultanément sur la touche PROG ou sur les touches HAUT et BAS jusqu'à ce que le moteur confirme (1 x „clac-clac“). Le mode de programmation est indiqué à chaque ordre de déplacement par un petit mouvement marche-arrêt-marche du screen.
2. En maintenant la touche HAUT ou BAS enfoncée, amener le screen dans la position finale souhaitée jusqu'à ce que le moteur atteigne la butée et s'arrête.
3. En maintenant la touche HAUT ou BAS enfoncée, déplacer le screen dans le sens opposé jusqu'à ce que le moteur atteigne la butée et s'arrête.
4. Répétez les étapes 2. & 3.
5. La programmation est maintenant achevée.



Le sens de rotation du moteur est automatiquement attribué aux positions de fin de course inférieure et supérieure.

6. Après la programmation des fins de course, la détection d'obstacles doit être ajustée avec précision. Pour ce faire, il faut effectuer un trajet complet et ininterrompu de HAUT en BAS ainsi que de BAS en HAUT. L'ordre n'a pas d'importance. Le moteur passe ensuite en mode normal et la détection d'obstacles est active.

11. Apprentissage manuel des positions finales par câble (recommandation au monteur)



L'écart entre les positions de fin de course supérieure et inférieure doit être d'au moins 1/4 de rotation de l'axe (env. 7 cm). Si cette distance n'est pas respectée, le moteur efface les positions de fin de course déjà mémorisées et recommence la programmation.

Programmation des fins de course

1. Pour lancer le mode de programmation, appuyer simultanément sur la touche PROG ou sur les touches HAUT et BAS jusqu'à ce que le moteur confirme (1 x „clac-clac“). Le mode de programmation est indiqué à chaque ordre de déplacement par un petit mouvement marche-arrêt-marche du screen.
2. En maintenant la touche HAUT ou BAS enfoncée, amener le screen dans la position finale souhaitée.
3. La position est enregistrée en appuyant sur la touche PROG pendant au moins 1 seconde. Le moteur indique que la première fin de course a été mémorisée (2 x „clac-clac“).
4. En maintenant la touche HAUT ou BAS enfoncée, déplacer le screen dans le sens opposé jusqu'à ce que la position souhaitée soit atteinte.
5. La position est enregistrée en appuyant sur la touche PROG pendant au moins 1 seconde. Le moteur indique que la deuxième fin de course a été mémorisée (3x „clac-clac“).
6. La programmation est maintenant achevée.
7. Après la programmation des fins de course, la détection d'obstacles doit être ajustée avec précision. Pour ce faire, il faut effectuer un trajet complet et ininterrompu de HAUT en BAS ainsi que de BAS en HAUT. L'ordre n'a pas d'importance. Le moteur passe ensuite en mode normal et la détection d'obstacles est active.

12. Apprentissage semi-automatique des positions finales par câble (recommandation au monteur)

Remarque: Le réglage semi-automatique ne peut pas être utilisé avec un moteur de 30 Nm.



Le moteur doit se déplacer sans interruption pendant au moins 3 secondes, avant de pouvoir programmer une position de fin de course.

Programmation des fins de course

1. Pour lancer le mode de programmation, appuyer simultanément sur la touche PROG ou sur les touches HAUT et BAS jusqu'à ce que le moteur confirme (1 x „clac-clac“). Le mode de programmation est indiqué à chaque ordre de déplacement par un petit mouvement marche-arrêt-marche du screen.
2. En maintenant la touche HAUT ou BAS enfoncée, piloter le screen dans la position finale souhaitée jusqu'à ce que le moteur atteigne la butée et s'arrête.
3. En maintenant la touche HAUT ou BAS enfoncée, déplacer le screen dans le sens opposé jusqu'à ce que la position souhaitée soit atteinte.
4. La position est enregistrée en appuyant sur la touche PROG pendant au moins 1 seconde. Le moteur signale l'enregistrement de la position de fin de course (2 x „clac-clac“).
5. Répétez l'étape 2.
6. La programmation est maintenant achevée.
7. Après la programmation des fins de course, la détection d'obstacles doit être ajustée avec précision. Pour ce faire, il faut effectuer un trajet complet et ininterrompu de HAUT en BAS ainsi que de BAS en HAUT. L'ordre n'a pas d'importance. Le moteur passe ensuite en mode normal et la détection d'obstacles est active.

13. Quitter le mode de programmation

Le processus de programmation peut être complètement annulé à tout moment en appuyant sur la touche PROG pendant 20 à 30 secondes. Le moteur signale la mise à l'arrêt par 4 mouvements HAUT/BAS.

Le moteur repasse à l'état de livraison.

14. Accès aux modes de réglage

Touche PROG Enfoncée en sec.	0	3	6	20	30
Mode		Mode de programmation activé	Référencement activé		Réinitialisation réglage usine
Réaction		1 x HAUT-BAS	3 x HAUT-BAS		4 x HAUT-BAS
<input type="checkbox"/> Options <input checked="" type="checkbox"/> Rétroaction		<input checked="" type="checkbox"/> Marche-arrêt-marche à chaque course.	<input type="checkbox"/> Déplacement en direction HAUT pour référencement MARCHE ▶ 1 x marche-arrêt <input type="checkbox"/> Déplacement en direction BAS pour référencement ARRÊT ▶ 2 x marche-arrêt		<input type="checkbox"/> Déplacement au choix en direction HAUT et BAS.

FR

Dès que le moteur est passé dans le mode correspondant et qu'il a commencé à réagir, la touche PROG peut être relâchée et le réglage effectué.

15. Modifier/supprimer les fins de course

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

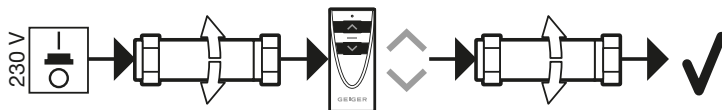
16. Passage au fonctionnement radio

1. À sa sortie d'usine, l'entraînement est livré avec un câble.
2. Les positions finales doivent être réglées avant de passer en mode radio.
3. 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).
4. 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.
5. 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.
6. Les actions qui concernent exclusivement la radio sont décrites aux chapitres 17 à 19 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 »).
7. 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.

17. 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.

FR

18. 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.

19. 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.

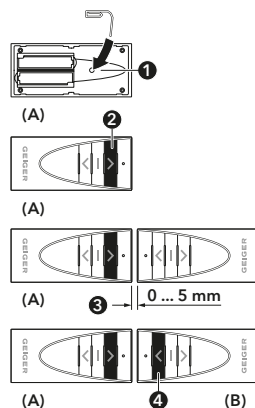
FR

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.

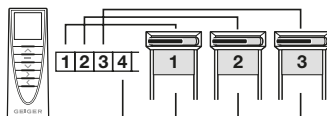
Wiederholen Sie den Vorgang mit der STOPP- und der AB-Taste.

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.

20. Détection d'obstacle

Le moteur est doté d'une détection sensible des obstacles dans le sens de la descente et d'une détection de blocage dans le sens de la montée. Le couple requis est automatiquement réajusté à tout moment. Les modifications lentes du système dues au vieillissement, à la saleté, au froid ou à la chaleur sont ainsi automatiquement prises en compte. Si une commande de déplacement est bloquée par un obstacle, le moteur s'arrête et une courte course de retour a lieu. Le moteur essaie jusqu'à trois fois d'atteindre la position finale. Si un obstacle est encore détecté, le moteur revient à la position finale correspondante.

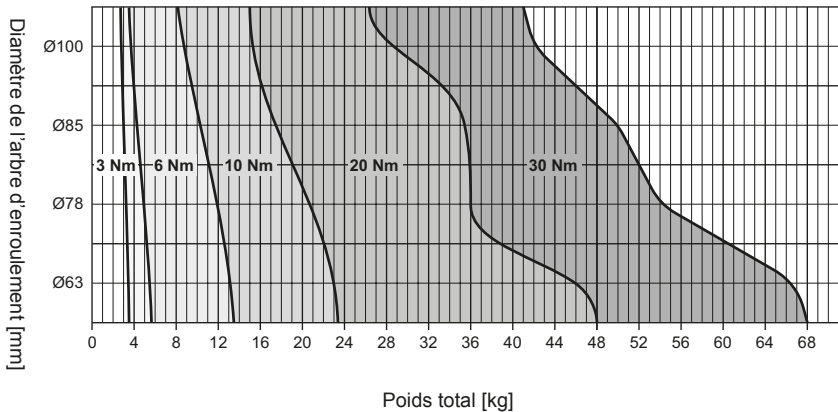
Les moteurs jusqu'à 20 Nm de couple possèdent en outre une détection d'obstacle sensible immédiatement après la position de fin de course supérieure dans le sens BAS. Cette fonction n'est pas disponible pour le niveau de puissance 30 Nm.



La détection d'obstacle étant particulièrement sensible, il est essentiel de calculer avec soin le couple du moteur selon la taille de l'installation.

Note: les valeurs données dans le tableau ci-dessous ne sont fournies qu'à titre indicatif.

Si la taille du moteur indiquée est bien adaptée à la dimension respective de l'installation doit être vérifié avec les valeurs non encore définies comme le poids de la protection solaire (poids total), la friction etc. sur chaque type et taille d'installation, car on peut éventuellement constater des écarts significatifs.



21. Référencement / Correction des fins de course

Si, par exemple, suite à des variations de température, un allongement/raccourcissement du screen s'est produit, une correction automatique est effectuée lors de la fermeture du screen, en fonction du réglage.

Si, en raison de changements de température, le comportement lors de l'enroulement est modifié et que le screen se heurte à la butée, une correction immédiate de la position finale ou une déconnexion a lieu, selon le réglage.

Après la première course de référence, le moteur détecte automatiquement le couple nécessaire pour la fermeture du screen qu'il effectue en appliquant la force la plus faible possible afin de protéger le tissu de manière optimale.

22. 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.

23. Guide de dépannage

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

24. Maintenance

Le moteur ne nécessite aucun entretien.

25. 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)

100W1518 1 0525

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 HRB. 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

26. Caractéristiques techniques des moteurs SOLIDline

Caractéristiques techniques des tubes motorisés SOLIDline-SOC (GU45..)					
	GU4503	GU4506	GU4510	GU4520	GU4530
Tension	230 V~/50 Hz				
Courant	0,35 A	0,36 A	0,47 A	0,63 A	0,8 A
Cos Phi (cos φ)	>0,95				
Courant d'appel (facteur)	x 1,2				
Puissance	80 W	83 W	105 W	140 W	180 W
Couple	3 Nm	6 Nm	10 Nm	20 Nm	30 Nm
Nombre de tours	26 rpm	16 rpm	16 rpm	16 rpm	16 rpm
Type de protection	IP 44				
Longueur ¹⁾	467,5 mm	509,5 mm	519,5 mm	549,5 mm	569,5 mm
Mode d'exploitation	S2 4 min	S2 4 min	S2 4 min	S2 5 min	S2 4 min
Niveau sonore moyen ²⁾	39 dB(A)	39 dB(A)	39 dB(A)	41 dB(A)	41 dB(A)
Diamètre	45 mm				
Poids	ca. 1,70 kg	ca. 1,85 kg	ca. 1,90 kg	ca. 2,20 kg	ca. 2,40 kg
Humidité ambiante	sec, sans condensation				
Température de stockage	T = -15°C .. +70°C				

¹⁾ SOLIDline-ROC: + 5,9 mm / SOLIDline-COM: + 4,2 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. Vous trouverez sur le site www.geiger.de toutes informations utiles sur la plage de température ambiante des moteurs GEIGER

27. 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

