



Installation d'un HYKEKCE

Le kit contient :



HK7024 - HK7224

2 Moteurs électromécaniques 24Vcc à bras articulé, montage apparent sur pilier.
Pour portails battants jusqu'à 3,50m.

HK7024 : moteur maître avec logique de commande et récepteur radio **OXI**

HK7224 : moteur esclave (sans logique)

ON2E

1 émetteur, 2 touches, 433.92Mhz



EPMB

1 paire de photocellule pour montage en applique
Technologie Nice BlueBus



ELDC

1 clignotant à led avec antenne intégrée.



Options :



EDSWG

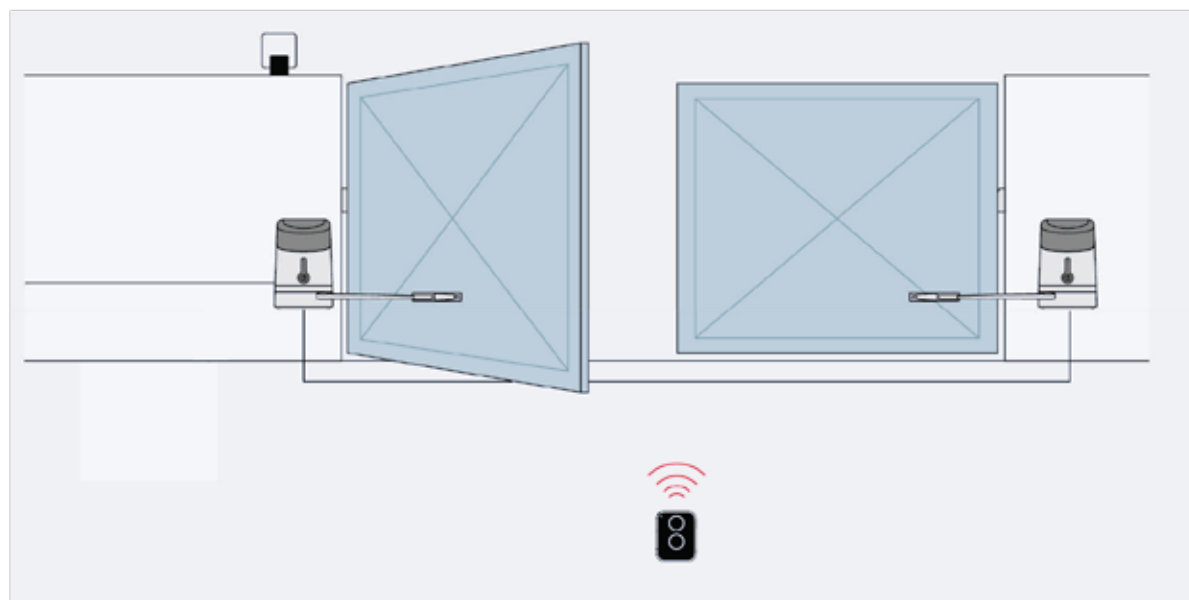
Clavier à code radio



PS124

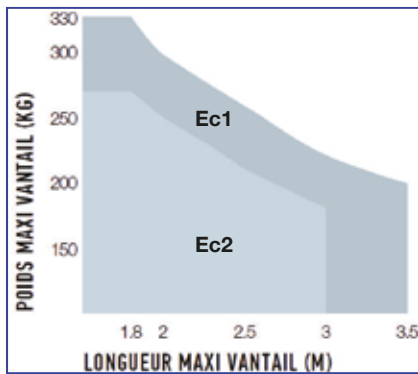
Kit batterie 24 V

Dessin d'ensemble et liste des câbles à utiliser :



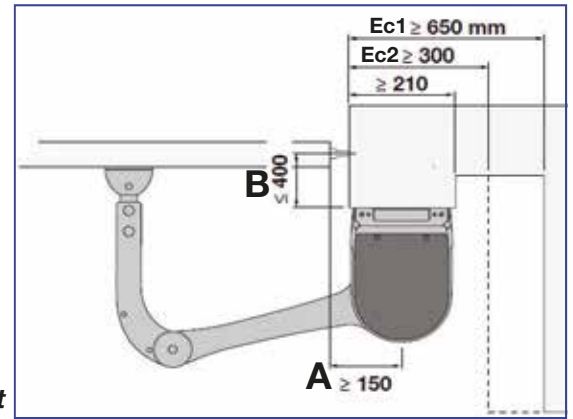
Connexion	Type de câble	Longueur maximum admise
Alimentation électrique 230V	1 câble 3x1,5 mm ²	30 m
Clignotant avec antenne	1 câble 2x1 mm ² / 1 câble blindé type RG58	20 m / 20 m (Conseillé inférieur à 5 m)
Photocellules	1 câble 2x0,5 mm ²	30 m
Sélecteur à clé	2 câbles 2x0,5 mm ²	50 m
Moteur / Encodeur	1 câble 3x1,5 mm ² / 1 câble 2x1 mm ²	10 m / 10m

Dimensions et limites d'utilisation :



Ec1 = Bras déployé

Ec2 = Bras replié



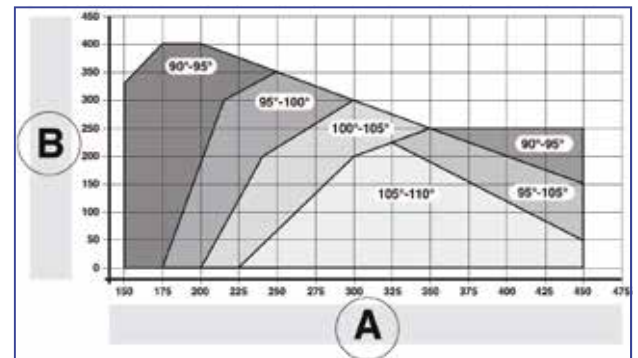
La forme, la hauteur du portail et la présence de vent fort peuvent réduire les valeurs indiquées dans le graphique.

Montage du moteur sur le pilier et de son bras sur le vantail :

1) Mesurer la cote **B** sur le pilier.
(voir le schéma de droite ci-dessus)

2) En fonction de la valeur **B** et de l'angle d'ouverture désiré,
Déterminer dans le graphique ci-contre la valeur de **A**.

exemple : si **B**=100mm et que l'on souhaite un angle d'ouverture de 100°, **A** devra mesurer environ 250mm.



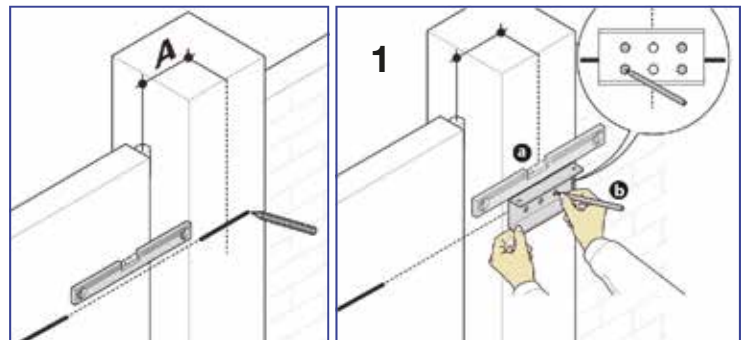
3) Fixer la plaque de fixation du moteur sur le pilier en position horizontale et de niveau, en respectant les valeurs de **A** et **B** déterminées précédemment. **Utiliser des vis adaptées au matériau du pilier.**

4) Tracer un ligne droite depuis l'axe de la traverse centrale du portail et la reporter sur le pilier.

La ligne reportée sur le pilier correspondra à la position de la platine. (voir figure 1)

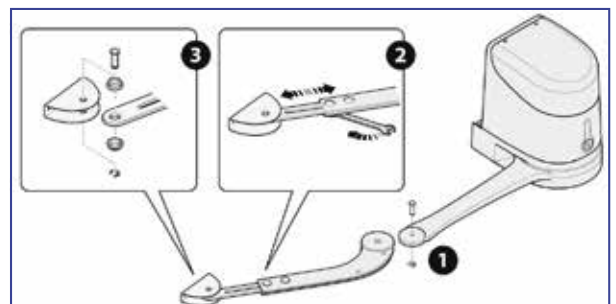
La platine doit être en position horizontale et de niveau.

La ligne tracée correspond à l'entraxe des platines.

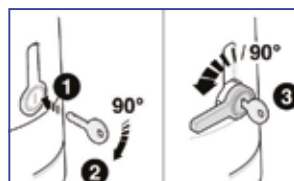


5) Une fois la fixation du moteur terminée.

Il faut assembler le bras droit au bras courbe (1) et faire de même avec la platine de fixation vantail (2 et 3). Utiliser les goujons et attaches rapides fournis dans avec les accessoires.



6) Débrayer les deux moteurs.
Afin d'avoir le bras libre de mouvements pour l'étape 7.



7) Positionner la patte de fixation du bras au vantail au point le plus éloigné possible du pilier en allongeant au maximum le bras. (voir figure 1)
Fixer la patte au moyen de vis adaptées au matériau du vantail.

Le bras doit être en position horizontale et de niveau.

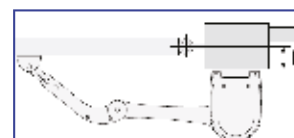
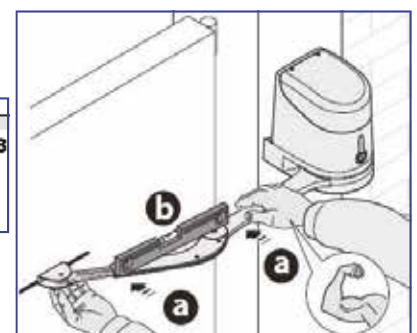
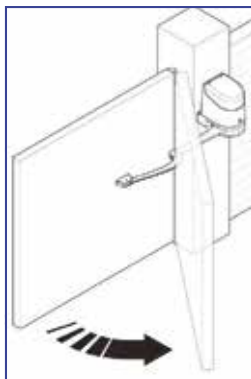


figure 1



Installation et réglage des butées de fin de course mécanique :

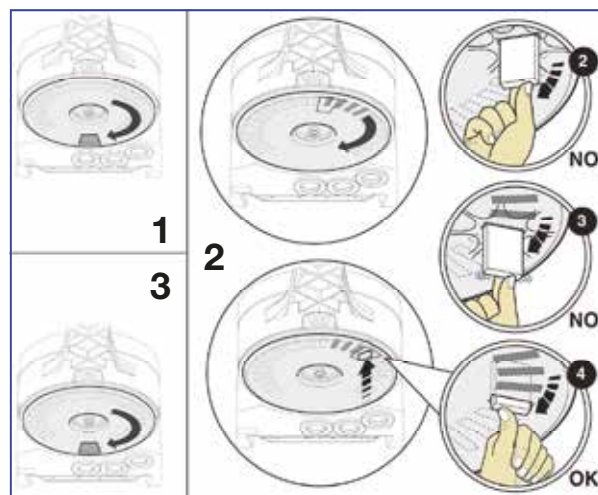
1) L'automatisme étant toujours déverrouillé, amener manuellement les deux vantaux jusqu'à la position d'ouverture désirée.



2) Tourner la flasque se trouvant sous le moteur plaçant la fenêtre vers l'avant. (voir figure 1)

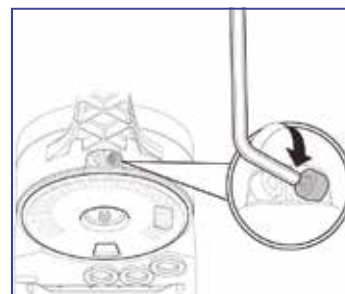
Ensuite présenter la butée d'arrêt et l'introduire dans la première position possible. (voir figure 2)

Pour finir, tourner la flasque se trouvant sous le moteur en plaçant la fenêtre vers l'arrière. (voir figure 3)



Il faut exécuter la même procédure pour installer les butées en fermeture en reprenant les points 1 et 2.

3) Pour un réglage plus fin, vous devez agir sur la vis de réglage ci-contre. Nous vous conseillons de faire ce réglage une fois que le moteur sera programmé.



4) Visser à fond l'écrou de fixation afin de bloquer la flasque pour maintenir les butées.

5) Verrouiller les moteurs à mi-course.

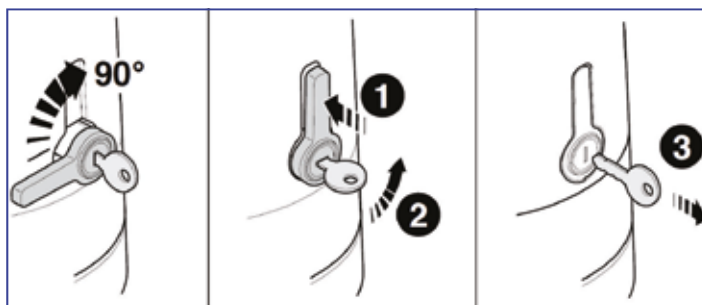
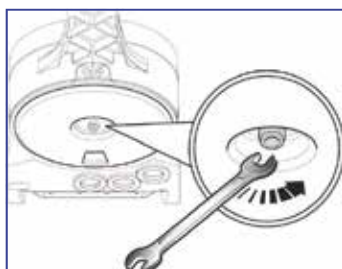
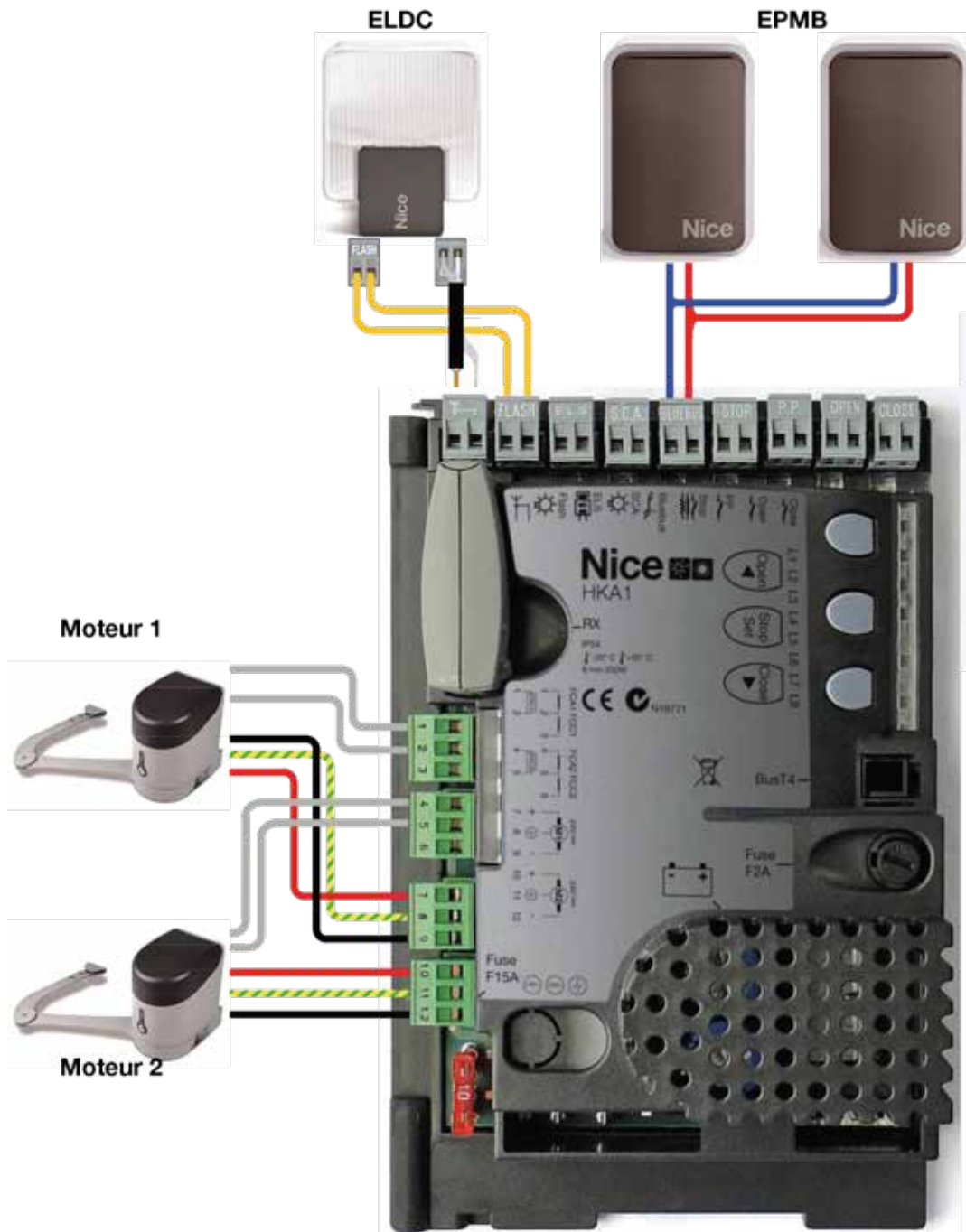


Schéma de raccordement des accessoires :



C'est le moteur M2 qui s'ouvre en premier.
Dans le cas d'un fonctionnement avec un seul moteur, le connecter sur M2.

Reconnaissance des accessoires :

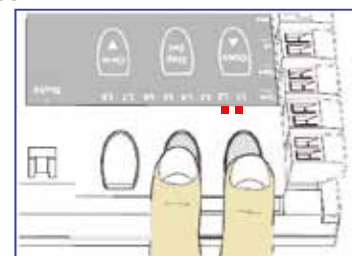
Après le branchement au secteur il faut faire reconnaître par la logique de commande les dispositifs connectés aux entrées Blue BUS et STOP.

Avant cette phase, les leds **L1** et **L2** clignotent pour indiquer qu'il faut effectuer la reconnaissance des dispositifs.



La phase de reconnaissance des dispositifs doit être exécutée même s'il n'y a pas d'accessoires connectés.

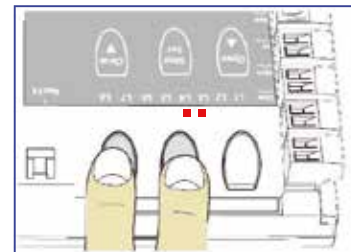
- 1) Presser et maintenir enfoncées les touches **[OPEN]** et **[SET]**
- 2) Lorsque les Led **L1** et **L2** commencent à clignoter très rapidement, relâcher les touches
- 3) Attendre quelques secondes que la logique termine la reconnaissance des dispositifs
- 4) A la fin de la reconnaissance, la Led **[STOP]** doit rester allumée, les Leds **L1** et **L2** s'éteindront (les Leds **L3** et **L4** commenceront éventuellement à clignoter).



Reconnaissance des positions ouverture et fermeture :

Après la reconnaissance des accessoires, les leds **L3** et **L4** commencent à clignoter, cela signifie qu'il faut faire reconnaître les positions ouverture et fermeture.

- 1) Déverrouiller les moteurs et positionner les battant à mi-course puis les verrouiller
- 2) Presser et maintenir enfoncées les touches **[CLOSE]** et **[SET]**
- 3) Quand la manœuvre commence relâcher les touches
- 4) Attendre que la logique exécute la phase de reconnaissance des angles d'ouverture et de fermeture :
 - Fermeture lente du vantail avec le moteur **M1** jusqu'à sa butée mécanique.
 - Fermeture lente du vantail avec le moteur **M2** jusqu'à sa butée mécanique.
 - Ouverture lente du vantail avec le moteur **M2**, puis le moteur **M1** jusqu'aux butées mécaniques.
 - Fermeture rapide des deux battants **M1** et **M2**.



Si les premières manœuvres ne sont pas des fermetures, mais des ouvertures, presser la touche **[OPEN]** ou **[CLOSE]** pour arrêter la phase de reconnaissance. Inverser la polarité du (ou des) moteur qui a commencé une manœuvre d'ouverture. (M1 bornes **7** et **9**, M2 bornes **10** et **12**)

- 5) Un fois la phase de mémorisation terminée, faire un cycle complet (*ouverture + fermeture*) du portail

Fonctions programmable de la logique HKA2 :

Led	Fonction du premier niveau
L1	Fermeture automatique
L2	Refermeture après passage devant photocellule
L3	Ferme toujours
L4	Stand by total
L5	Serrure électrique ou éclairage automatique
L6	Préclignotement
L7	<i>Fermeture devient ouverture partielle 1</i>
L8	Voyant portail ouvert ou voyant maintenance

Led	Fonction du deuxième niveau
L1	Temps de pause
L2	Fonction PP
L3	Vitesse moteurs
L4	Décharge moteurs après fermeture
L5	Force moteurs
L6	Ouverture piétonne ou partielle
L7	Avis de maintenance
L8	Liste des anomalies

Les procédures de programmation du premier et deuxième niveau sont décrites dans la notice du produit.

Effacement complet de la logique de commande :

Il est possible de faire un effacement complet de la logique afin de lui rendre ses paramètres d'usine.

- 1) Presser et maintenir enfoncées les touches **[OPEN]** et **[CLOSE]**
- 2) Relâcher les touches quand toutes les leds s'allument (*de L1 à L8*)
- 3) Quand les leds **L1** et **L2** commencent à clignoter cela signifie que la procédure est terminée



Mémorisation d'un émetteur en Mode II sur le récepteur OXI :

1) Presser la touche sur le récepteur un nombre de fois égal à la fonction désirée.
(1 fois = Pas à pas, 2 fois = ouverture partielle...)

2) Vérifier que la LED émet un nombre de clignotement correspondant à la fonction désirée.

3) Dans les 10s qui suivent, presser pendant au moins 5s, la touche désirée de l'émetteur à mémoriser.

4) Si la mémorisation a été correctement effectuée, la LED du récepteur clignotera **trois** fois.

	Appuyer 1 fois ou plus la touche
	La led clignote 1 fois ou plus ★
	Appuyer sur la touche pendant 5s
	La led clignote 3 fois ★ ★ ★




Nota : S'il y a d'autres émetteurs à mémoriser, répéter le point 3 dans les 10 secondes qui suivent. La phase de mémorisation prend fin au bout de 10 secondes lorsque le récepteur s'éteint.

Effacement du récepteur OXI :

1) Presser et maintenir enfoncée la touche du récepteur.

2) Attendre que la LED s'allume, s'éteigne, puis clignote **cinq fois**. **Relâcher la touche du récepteur exactement durant le cinquième clignotement.**

3) Si l'effacement a été correctement effectuée, la LED clignotera **cinq** fois.

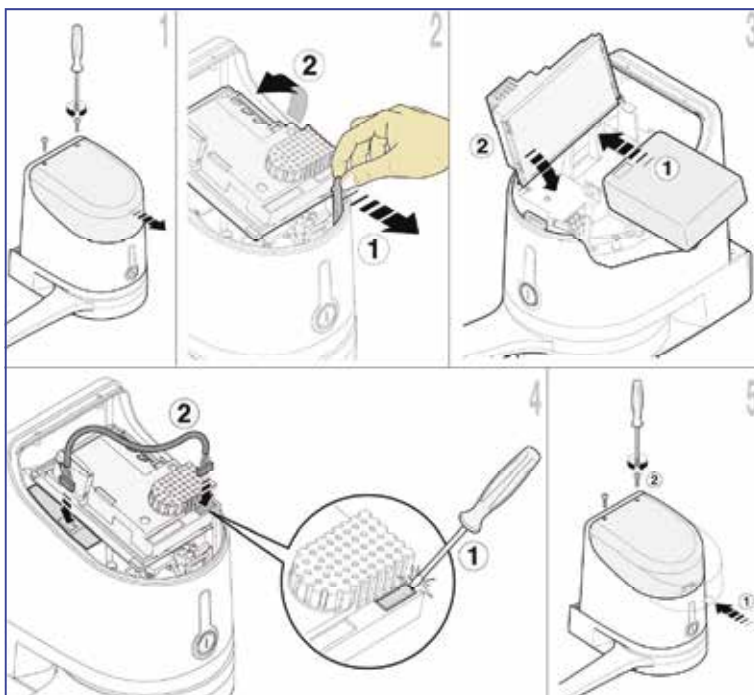
	Presser et maintenir la touche
	Led s'allume, s'éteint et clignote 5 fois ★ ★ ★ ★ ★
	La Led clignote 5 fois ★ ★ ★ ★ ★

Utilisation de la batterie de secours PS124 :

Le moteur maître du HYKE est muni d'un logement pour une batterie tampon. (PS124)

- 1) Enlever le capot du moteur équipé de la carte électronique.
- 2) Tirer sur la languette pour dégager la carte (1) puis la basculer sur la gauche (2).
- 3) Insérer la batterie dans le logement prévu à cet effet, puis remettre la carte en position initiale.
- 4) Rompre la partie prédécoupée du coffret de commande (1), puis connecter la batterie (2).
- 5) Refermer le capot du moteur.

Nota : Il est impératif d'activer la fonction **Stand-by** sur la carte.





Cette notice simplifiée ne remplace en aucun cas la notice technique fournie avec le produit.

