

**BOITIER A CHAINE  
VEGA COMMUNICANT**  
24 VCC / FORCE 300N / COURSE DE 300 MM

NOTICE TECHNIQUE 250xx – 4A

Parc SEGRO – ZAC de Lamirault – 42 rue de Lamirault – 77090 COLLEGIEN – Tél. : 01 60 37 79 50



## NOTICE TECHNIQUE

### DESCRIPTIF

- Moteur électrique à chaîne pour ouvrants abattants, relevants, coupoles et lucarnes,
- Encombrement limité, 32 X 45 mm de section,
- Boîtier en aluminium anodisé argent ou laqué blanc ou noir
- Chaîne à double maille en acier inoxydable.
- Fin de course fermeture électronique par détection d'un courant de surcharge,
- Livré avec câble de 3 mètres
- Communication Modbus esclave RS485
- Entrée de désenfumage prioritaire +/- 24 Vcc
- Entrée digitale pour commande locale ouverture / fermeture

### GAMME

| Couleur     | Noir     | Blanc    | Gris     |
|-------------|----------|----------|----------|
| VEGA 24 Vcc | 25011-4A | 25012-4A | 25013-4A |

### CARACTERISTIQUES TECHNIQUES

|                             |                                                                                                                                |
|-----------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Alimentation                | 24 Vcc                                                                                                                         |
| Courant absorbé             | 0,7 A                                                                                                                          |
| Vitesse à vide              | Programmable jusqu'à 9 mm/s                                                                                                    |
| Courses possibles           | Programmable jusqu'à 300 mm                                                                                                    |
| Force (poussée et traction) | Programmable jusqu'à 300 N                                                                                                     |
| Indice de protection        | IP30                                                                                                                           |
| Facteur de service          | 50%                                                                                                                            |
| Accès pour le paramétrage   | 2 X 3 ml câble                                                                                                                 |
| Raccordement électrique     | 3 m câble (8 pôles)<br>2 broches-alimentation<br>3 broches-synchronisations (en option) 3<br>broches-interrupteurs (en option) |
| Ligne communication Bus     | 3 m câble (5 broches 5 broches (Modbus<br>RTU-IN/OUT                                                                           |
| Commande                    | Programmable                                                                                                                   |
| Connexion en parallèle      | oui                                                                                                                            |
| Fin de course               | électronique                                                                                                                   |
| Signalisation               | Toutes les caractéristique vie BUS LINE                                                                                        |
| Protection                  | électronique                                                                                                                   |

## PARAMETRE DE COMMUNICATION :

Par défaut, les paramètres de communication sont :

- Vitesse : 9600b/s
- Parité : aucune
- Bits de stop : 1

La modification des paramètres de communication s'effectue avec le logiciel de configuration du moteur.  
Table Modbus transmise sur demande.

## PARAMETRE PROGRAMMABLE :

- Course
- Pourcentage d'ouverture
- Vitesse en ouverture et fermeture
- Force en ouverture et fermeture
- Position réelle de fermeture du châssis
- Tolérance de la position de fermeture
- Longueur et vitesse de fermeture « soft »

## FEEDBACK :

- Ouverture et fermeture complète
- Pourcentage d'ouverture et position de la chaîne
- Configuration des paramètres et scénarios
- Identification de la position du boîtier dans le bâtiment
- Statistiques
- Commandes d'état
- Éventuelles pannes

## SCENARIOS :

- Réduction du risque d'écrasement
- Vitesse synchronisée pour boîtiers posés sur le même châssis
- Fermeture « soft » du châssis
- Fonctionnement silencieux en aération
- Interrupteur local du châssis y compris en présence de contrôle centralisé

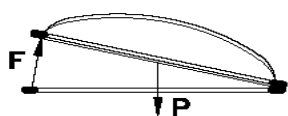
## CALCUL DE LA FORE D'OUVERTURE OU DE FERMETURE :

F = Force demandée pour l'ouverture ou la fermeture

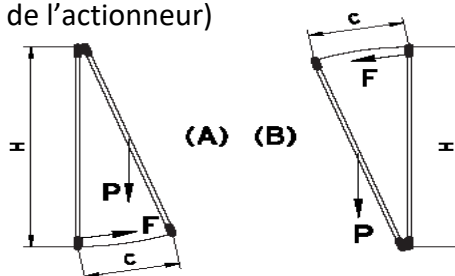
P = Poids de la fenêtre (seulement partie mobile)

C = Course d'ouverture de la fenêtre (course de l'actionneur)

H = Hauteur de la fenêtre

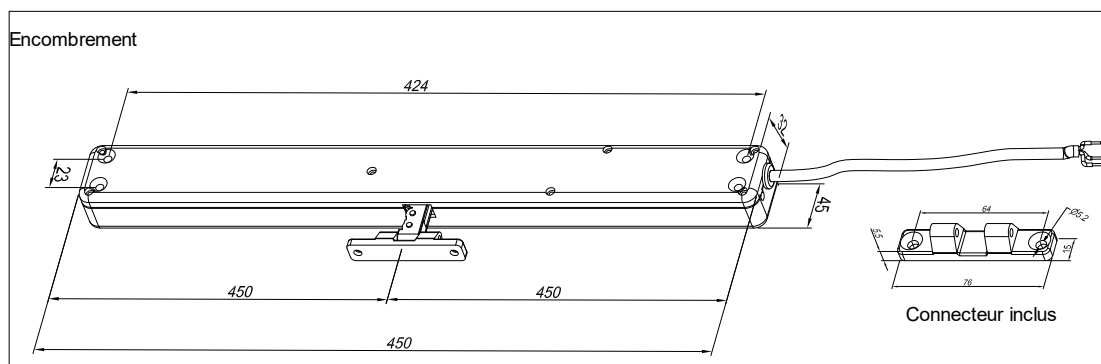


Pour coupoles ou chiens-assis  
horizontales  
 $F = 0,54 \times P$



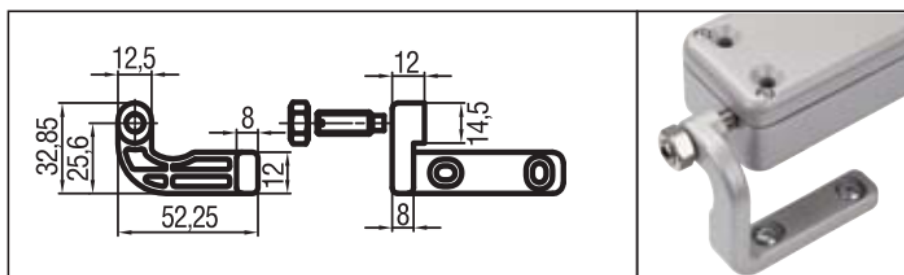
Pour fenêtre de saillie (A)  
ou à vasistas (B)  
 $F = (0,54 \times P) \times (C : H)$

## DIMENSIONS :

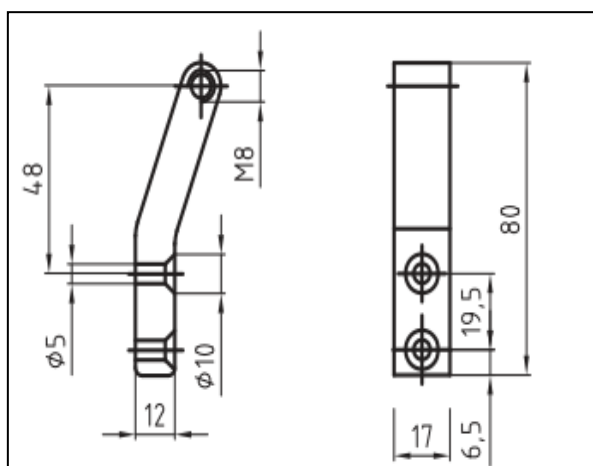


## ACCESSOIRES :

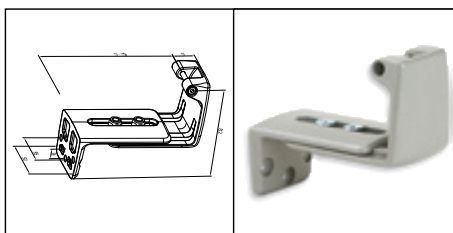
- 25050-15 : Etrier moulé - Noir
- 25050-16 : Etrier moulé - Blanc
- 25050-14 : Etrier moulé - Gris



- 25050-1 : Etrier pivotant long - Noir
- 25050-2 : Etrier pivotant long - Blanc
- 25050-3 : Etrier pivotant long - Gris



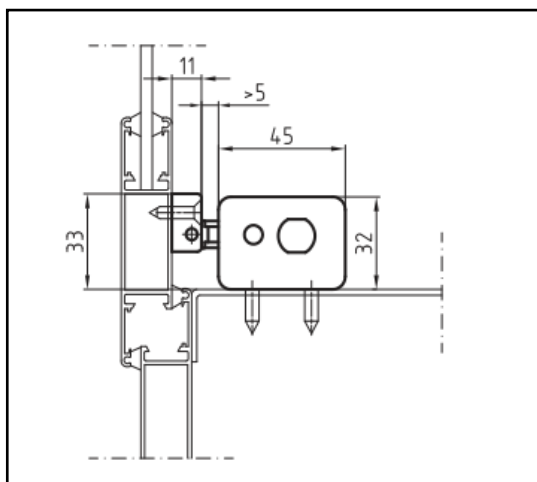
- 25050-20 : Etrier réglable « Z » moulé - Noir
- 25050-21 : Etrier réglable « Z » moulé - Blanc
- 25050-22 : Etrier réglable « Z » moulé - Gris



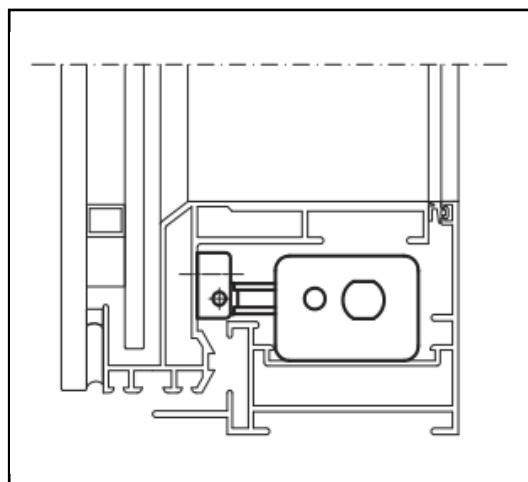
**INSTALLATIONS**

**EXEMPLES**

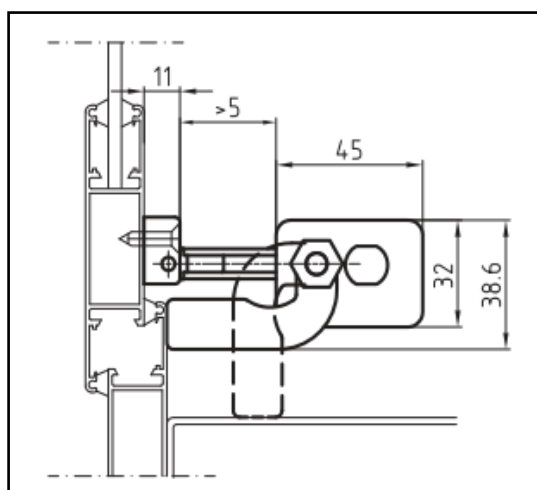
**Châssis relevant**



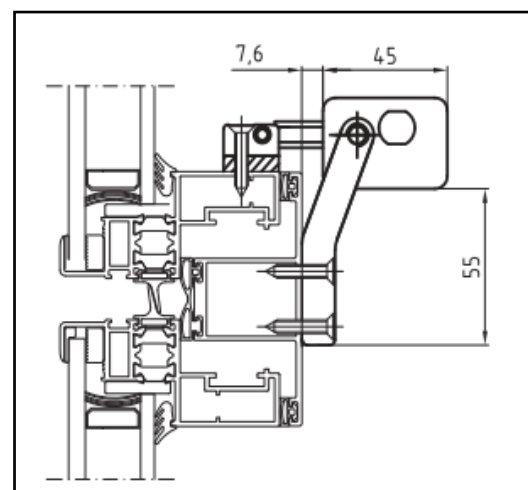
**Sur appuie sans étriers additionnels**



**A encastrer**

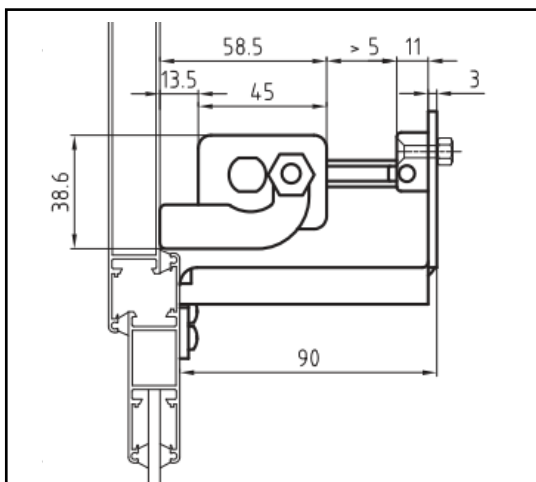


**Avec ou sans appuie avec étrier pivotant  
inclus ou étrier pivotant long 25050-x**

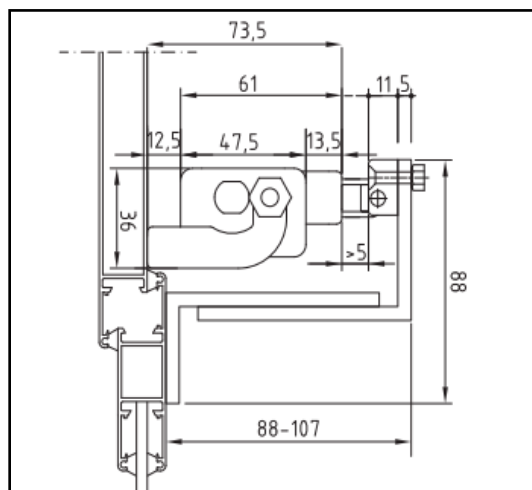


**Avec étrier pivotant long 25050-x**

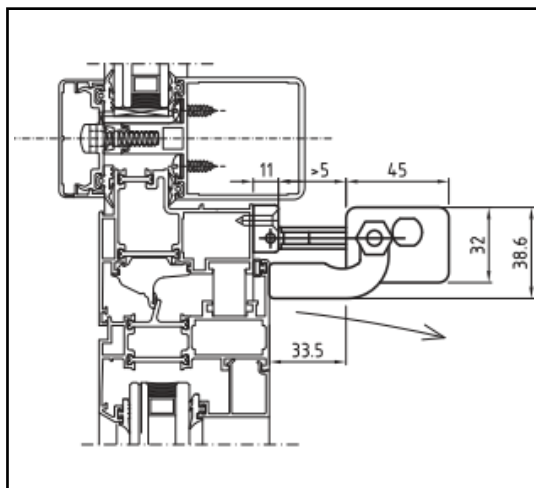
**Châssis abattant**



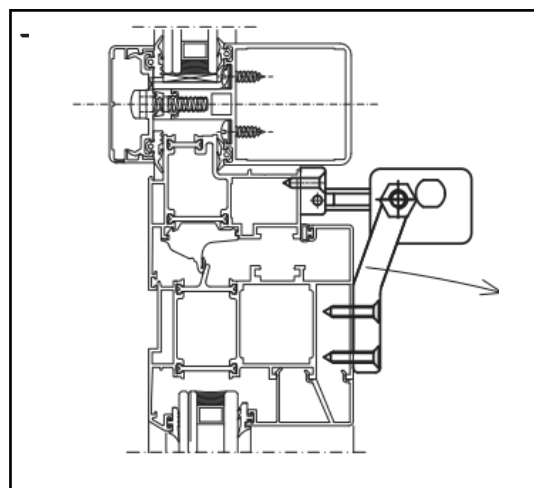
**Sur dormant avec étrier pivotant inclus et étrier 25050-4**



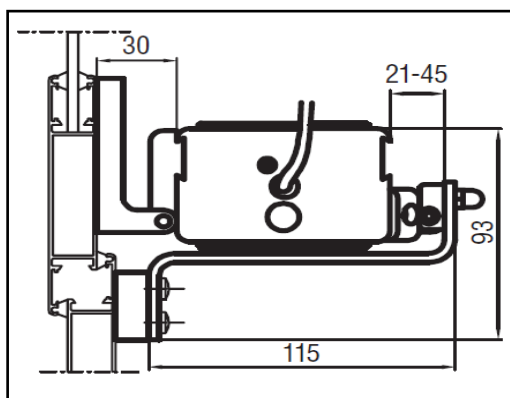
**Sur dormant avec étrier réglable 25050-7**



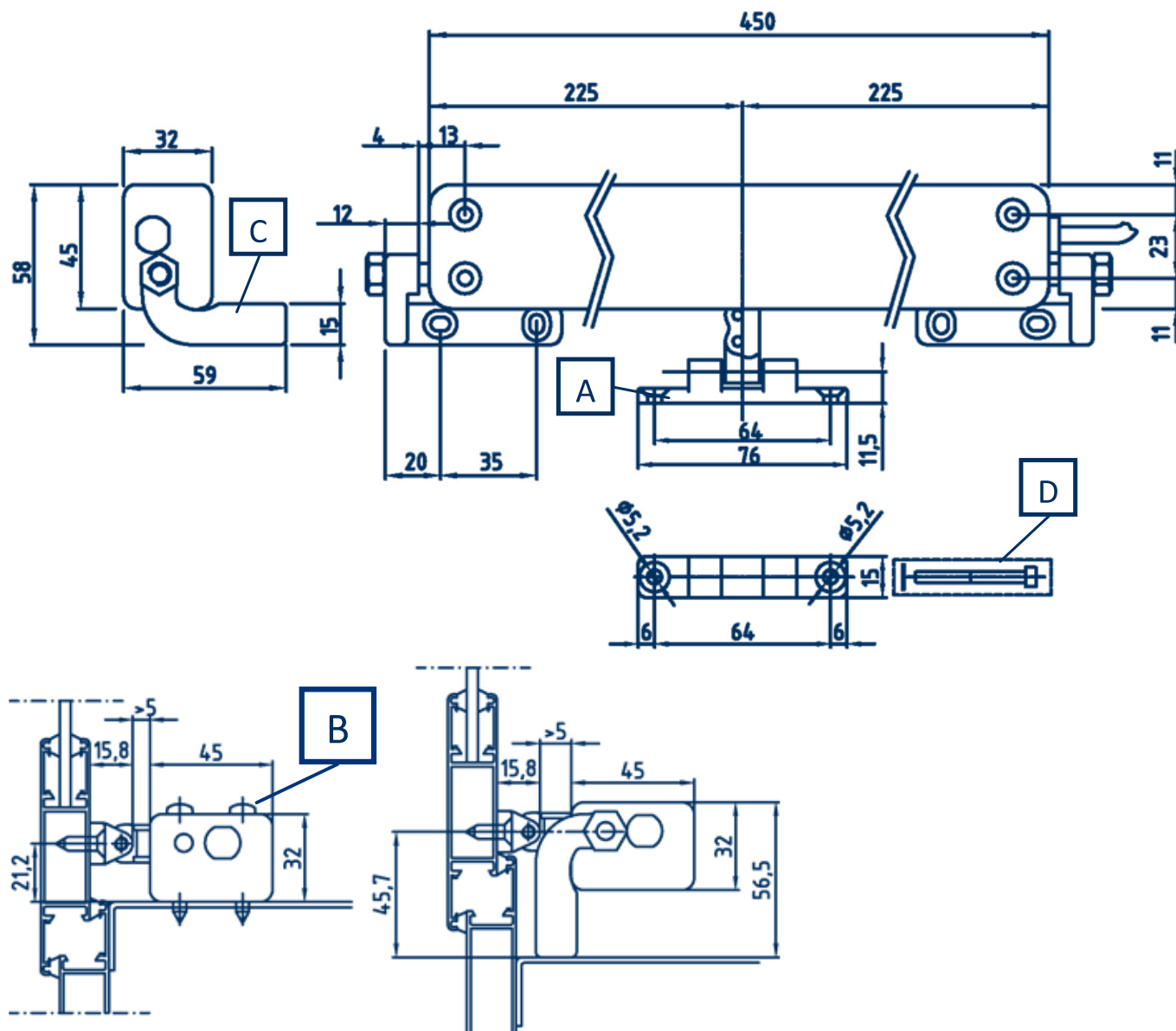
**Sur ouvrant avec étrier pivotant inclus**



**Sur ouvrant avec étrier pivotant long 25050-x**

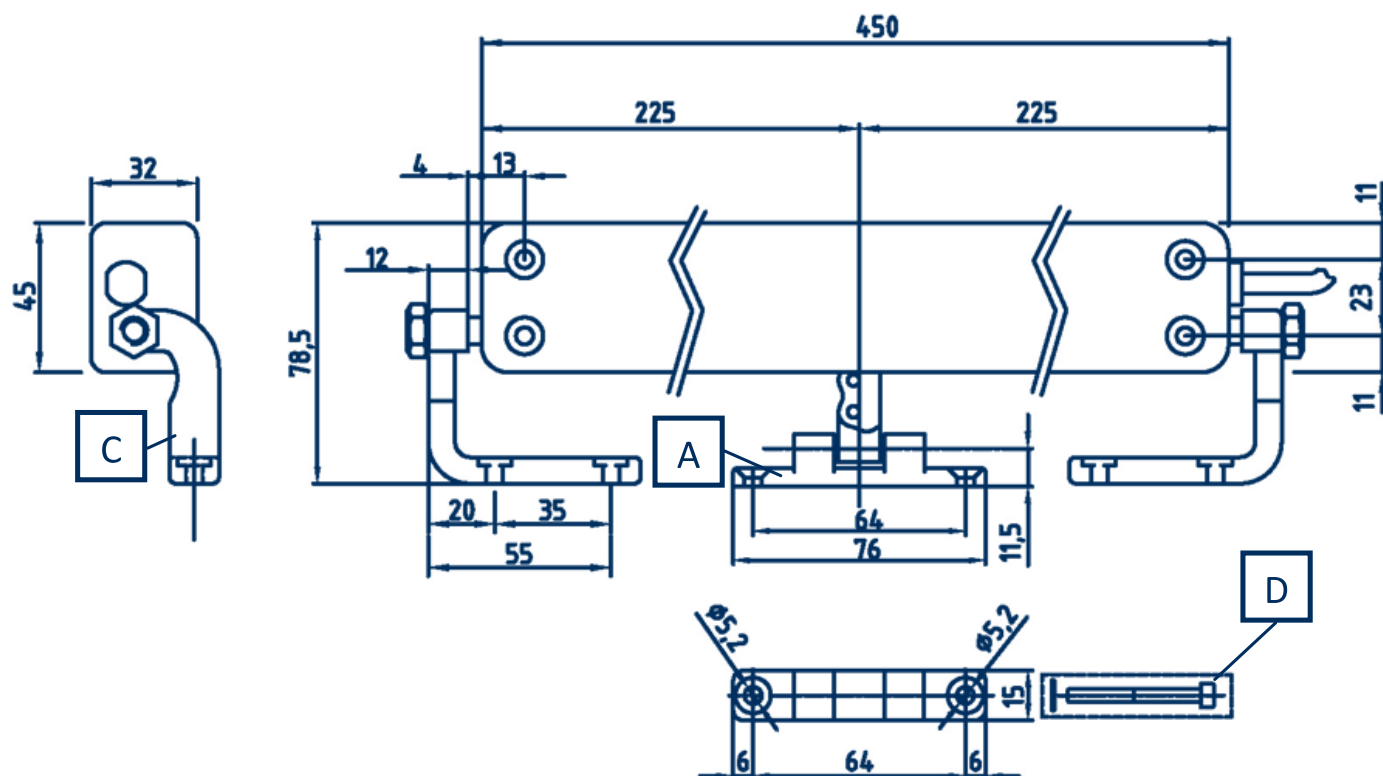


Sur châssis abattant montage sur appui

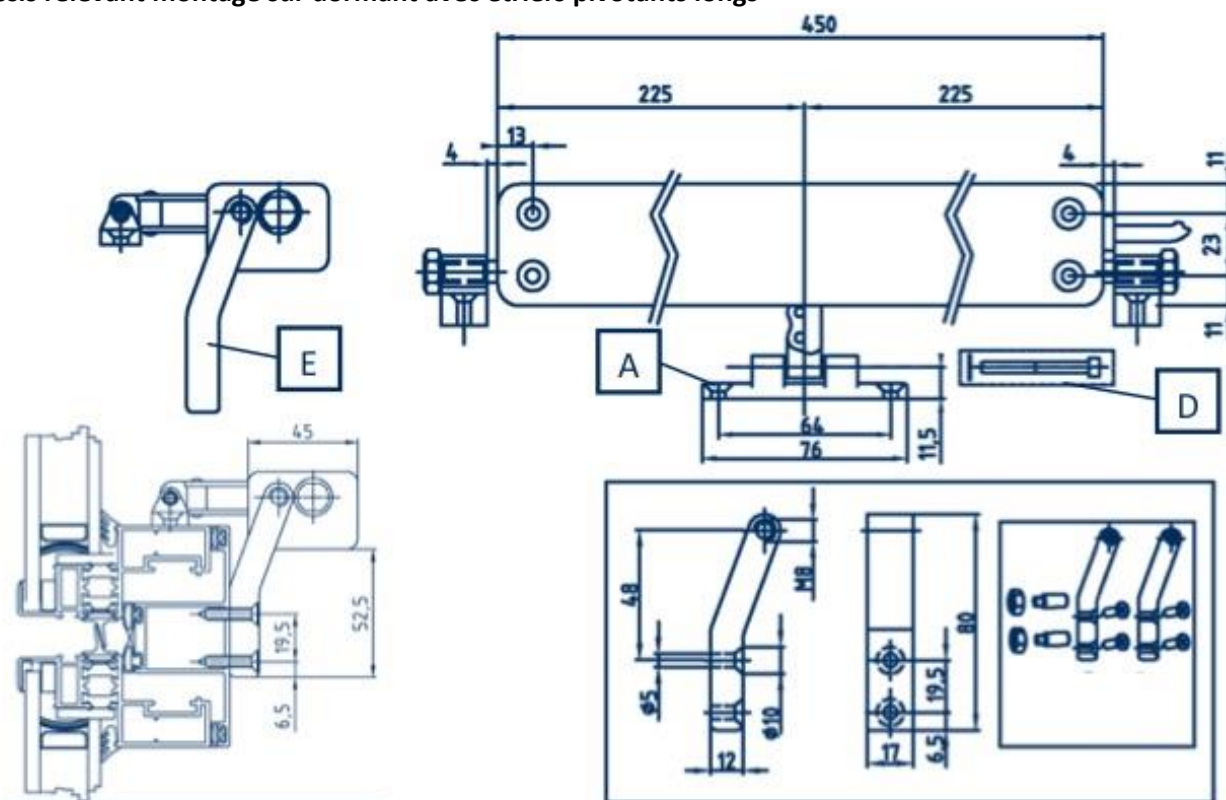


- Tracer la ligne médiane du châssis et percer les trous.
- Fixer le connecteur "A" à l'aide des vis (fournies en standard)
- L'actionneur doit être fixé avec le kit de brides pivotantes "C".
- Les deux brides pivotantes doivent être montées, une à droite et une à gauche.
- Attention : l'extrémité de la chaîne et la fente du connecteur "A" doivent être alignées.

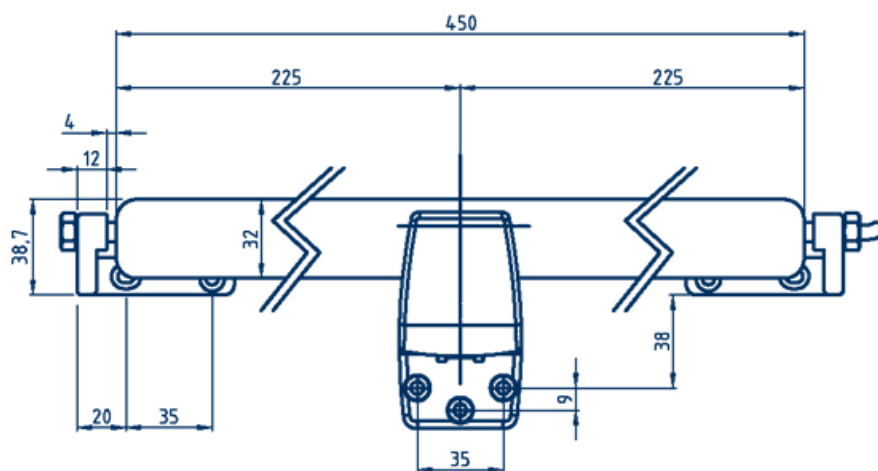
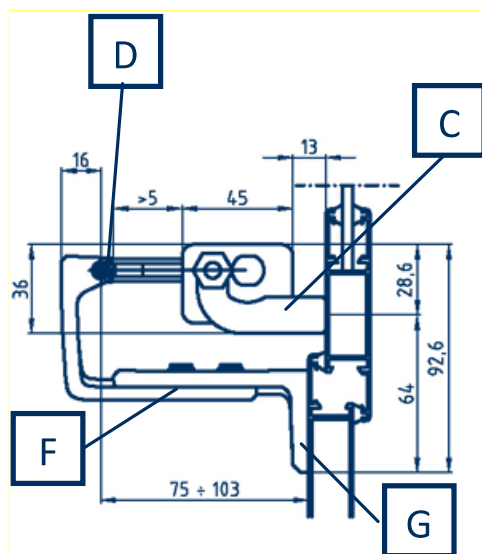
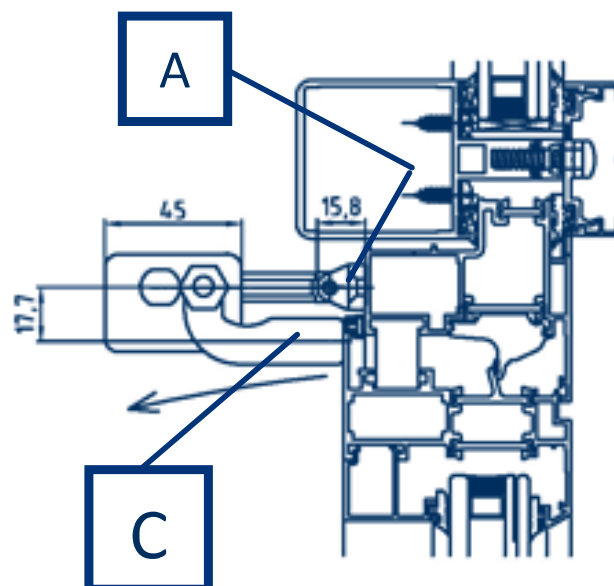
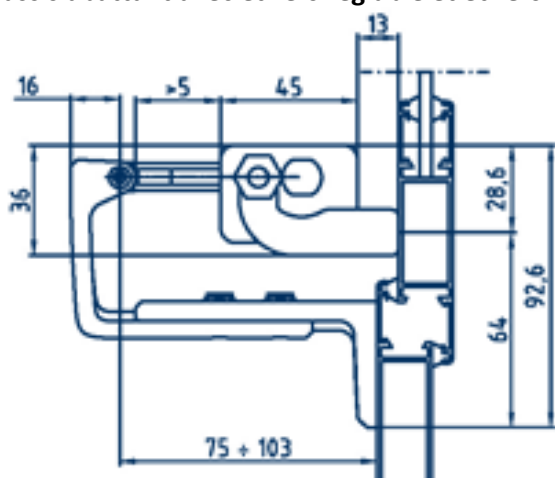
Sur châssis relevant montage sur dormant avec étriers moulés



Sur châssis relevant montage sur dormant avec étriers pivotants longs



Sur châssis abattant avec étriers réglable et étriers moulés



**AVERTISSEMENTS DE SÉCURITÉ**

**Ce moteur doit être monté exclusivement sur des châssis se trouvant hors de portée.**

**Lors de l'installation, faire attention aux pièces en mouvement : risque d'écrasement**

**Les châssis à soufflet doivent être dotés de compas à arrêt.**

**L'actionneur doit être installé par du personnel spécialisé et qualifié.**

**Avant de procéder au montage, contrôler que :**

- Les performances de l'actionneur sont bien conformes à l'application prévue.
- Les profils et les accessoires du châssis sont correctement dimensionnés pour supporter les contraintes produites par l'actionneur.
- Les accessoires du châssis et l'absence d'obstacles permettent une course complète d'ouverture.
- Les installations électriques existantes sont bien conformes aux normes en vigueur.
- Les caractéristiques de l'alimentation électrique correspondent à celles qui sont indiquées dans les données techniques de l'actionneur.

Avant d'effectuer le branchement électrique de l'actionneur :

- S'assurer que la ligne n'est pas sous tension.
- Équiper le réseau d'alimentation d'un dispositif omnipolaire de déconnexion (conformément à la norme CEI EN 60335-1).

En cas d'actionneur installé sur un vantail mobile, contrôler que le câble d'alimentation n'est soumis à aucune contrainte durant le fonctionnement.

En cas de châssis accessible depuis une hauteur du sol inférieure à 2,5 m, doter le système de commande d'un arrêt d'urgence près du même châssis.

Lors des opérations de montage et démontage de l'actionneur, adopter des mesures adéquates pour prévenir toute fermeture accidentelle du châssis pouvant provoquer des lésions aux personnes (heurt - écrasement - coupure - cisaillement).

Vous pouvez installer deux actionneurs (ou plus) sur la même fenêtre (uniquement dans les versions "SYNCHRO").

Hauteur minimale de la fenêtre: utiliser le kit de brides pivotantes sur des fenêtres présentant une hauteur inférieure à 900 mm.

Durant l'utilisation de l'actionneur, observer les instructions suivantes :

- éviter toute pénétration de liquide dans l'actionneur
- attendre l'arrêt total des parties en mouvement avant de s'y approcher
- contrôler visuellement, au moins une fois par an, que le câble d'alimentation n'est pas endommagé et qu'il ne présente aucun autre signe d'usure.

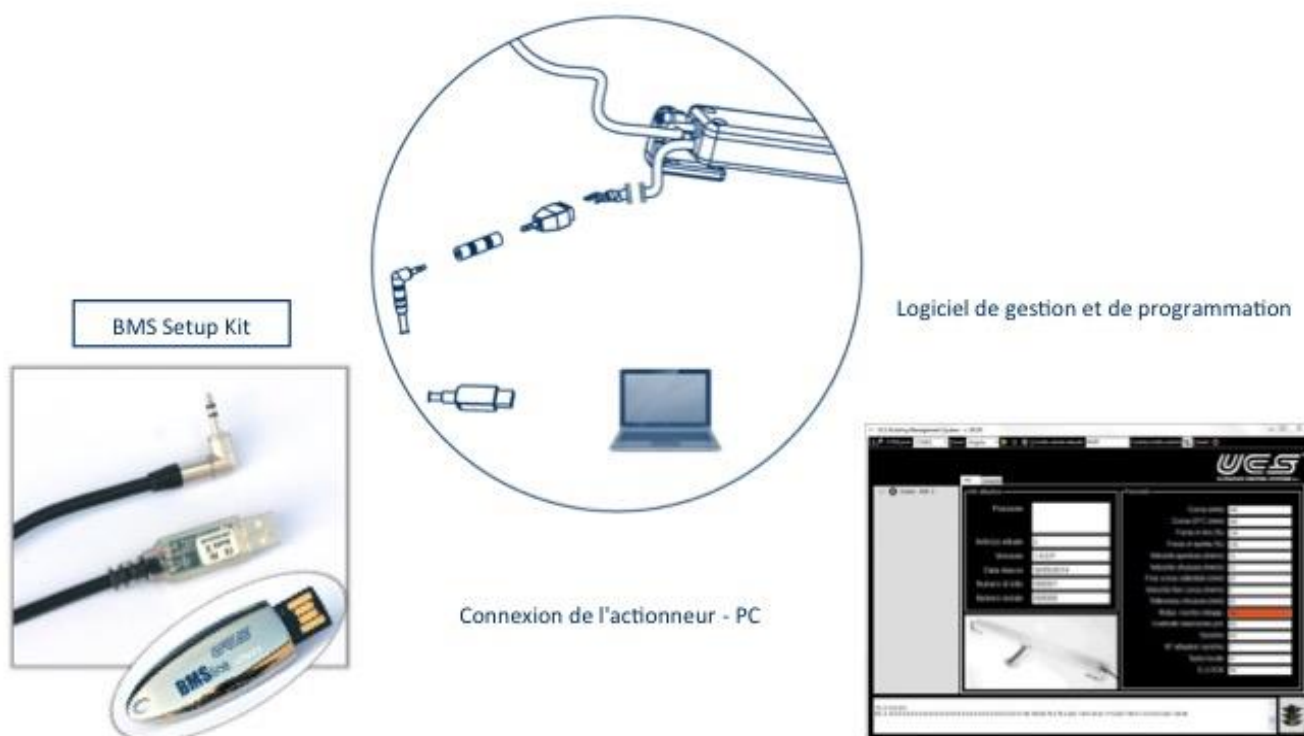
Ne pas ouvrir sur le moteur ou en démonter des parties ; en cas d'anomalies ou câble endommagé, s'adresser au fournisseur.

## CONFIGURATION DU BOITIER A CHAINE :

Pour pouvoir changer les paramètres de fonctionnement du boîtier grâce à l'interface graphique, le BMSline Setup Kit est nécessaire.

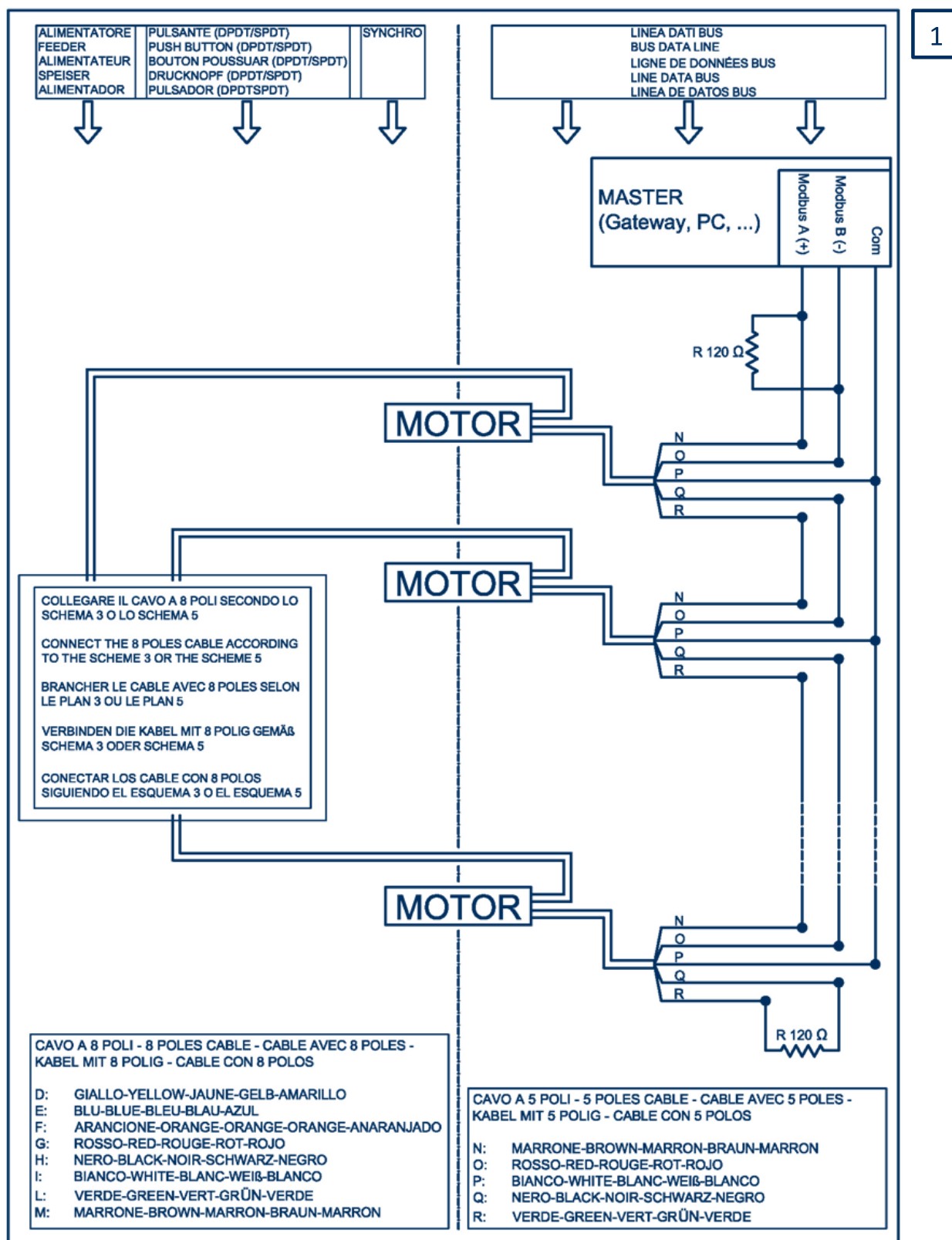
Le software pour la configuration se trouve sur la clé USB fournie avec le Kit.

Suivez les instructions dans le manuel d'utilisation de la BMSline Setup Kit. Au cas où les boîtiers seraient programmés de façon inadéquate, en n'utilisant pas le BMSline fourni dans le BMSline, Setup Kit, UCS ne se considérerait pas comme responsable d'éventuels dommages causés par un mauvais fonctionnement dû à la programmation des moteurs BMS.

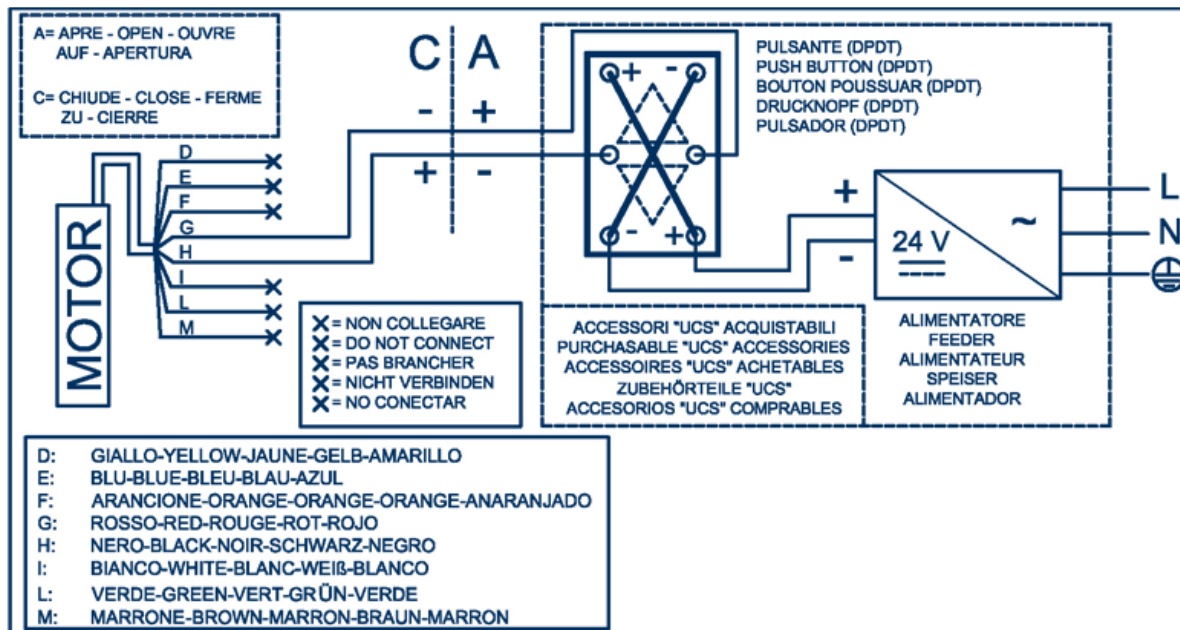


## RACCORDEMENT

### COMUNICATION A UN RESEAU MODBUS :

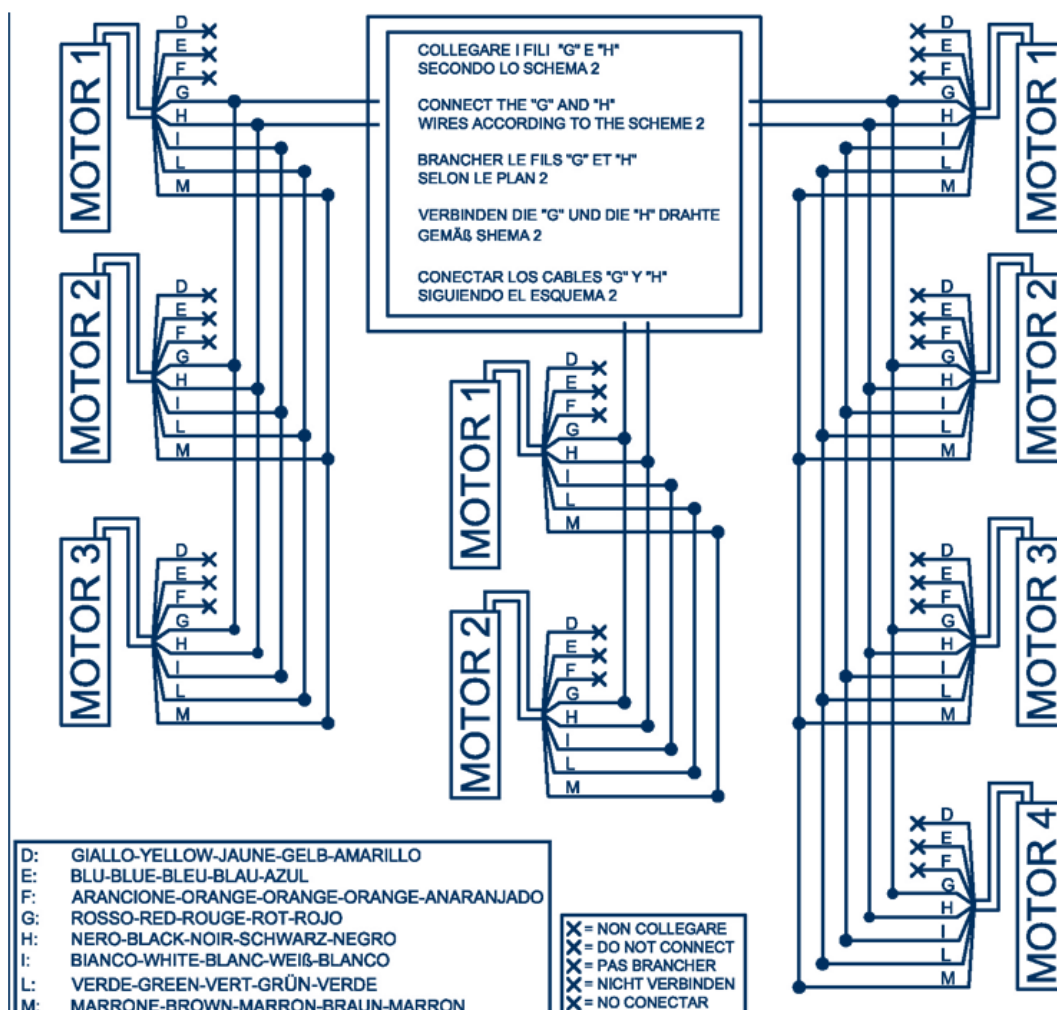


**CONTROLE A INVERSION DE POLARITÉ MOTEUR SEUL :**



2

**CONTROLE A INVERSION DE POLARITÉ MOTEUR SNCHRONISÉS :**



## CONTROLE LOCAL 2 BOITIERS SYNCHRO :



**MISE EN OEUVRE**

**EXEMPLE DE MISE EN OEUVRE D'UN RÉSEAU MODBUS :**

