

5. MISE EN SERVICE

La notice ne décrit que la mise en service à l'aide d'un point de commande local io Somfy de type Situo mobile io VB qui apporte une meilleure précision lors de l'inclinaison des lames.
Pour une mise en service à l'aide de tout autre point de commande io, se référer à la notice correspondante.

5.1. Identification des étapes de réglage déjà effectuées

Un seul moteur doit être alimenté à la fois.
Mettre sous tension et suivre la procédure «a» ou «b» en fonction de la réaction du B.S.O.:

a) Le B.S.O. effectue un bref mouvement

Les fins de course sont réglées et aucun point de commande Somfy n'est enregistré.
Passer au chapitre 5.5 « Enregistrement du premier point de commande local io Somfy ».

ou

b) Le B.S.O. ne bouge pas

Appuyer sur la **touche Montée ou Descente** et suivre la procédure «c» ou «d» en fonction de la réaction du store :

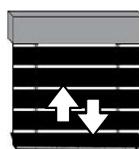
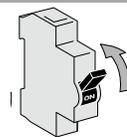
c) Le B.S.O. ne bouge toujours pas

Les fins de course ne sont pas réglées et aucun point de commande Somfy n'est enregistré.
Passer au chapitre 5.2 « Pré-enregistrement du point de commande local io Somfy ».

ou

d) Le B.S.O. monte ou descend complètement

Les fins de course sont réglées et le point de commande Somfy est enregistré.
Passer au chapitre « Utilisation ».



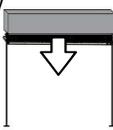
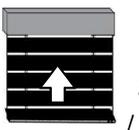
Enregistrement du premier point de commande local Somfy



➔ c ou d



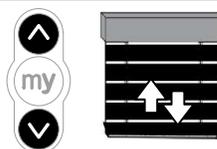
Pré-enregistrement du point de commande local io Somfy



➔ Utilisation

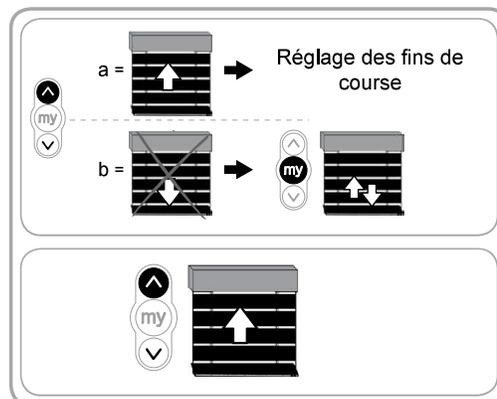
5.2. Pré-enregistrement du point de commande local io Somfy

- Appuyer en même temps sur les **touches Montée et Descente**.
Le B.S.O. effectue un bref mouvement, le point de commande local io Somfy est pré-enregistré dans le moteur.



5.3. Vérification du sens de rotation du moteur

- Appuyer sur la **touche Montée** :
 - a) Si le B.S.O. monte, le sens de rotation est correct : passer au chapitre 5.4 « Réglage de base ».
 - b) Si le B.S.O. descend, le sens de rotation est incorrect : appuyer sur la **touche «my»**, jusqu'au mouvement du B.S.O., le sens de rotation est modifié.
- Appuyer sur la **touche Montée** pour contrôler le sens de rotation.



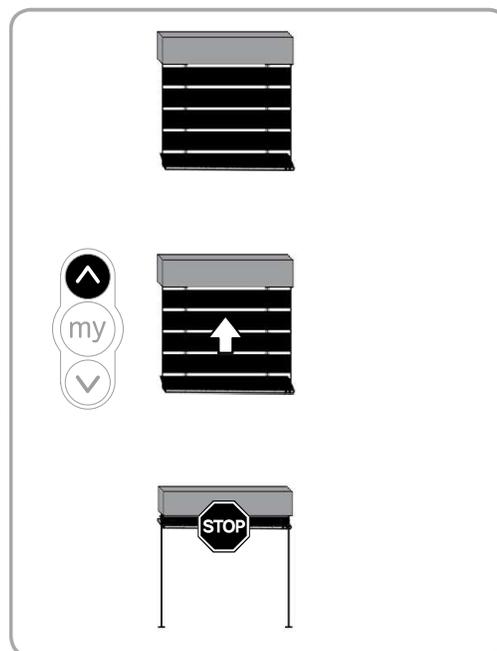
5.4. Réglages de base

5.4.1. Réglage positions fin de courses haute et basse



S'assurer que votre actionneur J4 io a bien été assemblé dans le B.S.O. en position basse, les lames fermées.

- Appuyer sur la **touche Montée** pendant 3s. Le B.S.O. tourne dans le sens montée.
- Arrêter le B.S.O. en utilisant l'arrêt sur le «champignon». **Les fins de courses sont réglées. La fin de course haute est enregistrée sur le champignon.**



5.4.2. Réglage de la course angulaire

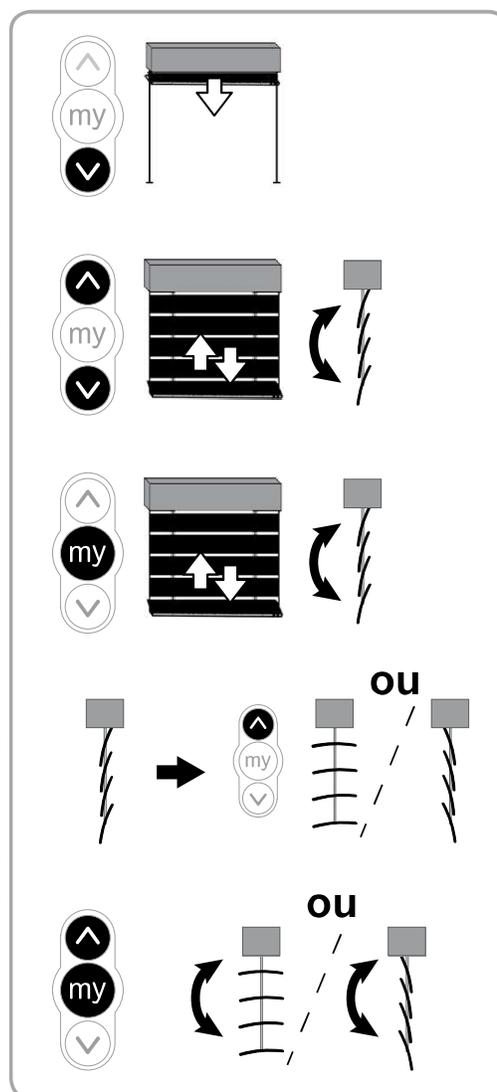


Pour un fonctionnement optimal de l'actionneur J4 io, il est indispensable de régler la course angulaire.

La course angulaire est l'angle total nécessaire au B.S.O. pour passer d'une position lames fermées à une position lames ouvertes au maximum.

La position lames ouverte au maximum est atteinte quand l'inclinaison des lames ne bouge plus et que le B.S.O. fait un 1er mouvement de montée.

- Appuyer sur la **touche Descente** jusqu'à atteindre la position basse.
- Lorsque le store est en position basse, **appuyer pendant 5 secondes sur les touches Montée et Descente** : le B.S.O. effectue un bref mouvement.
- Appuyer sur la **touche «my»** du point de commande : le B.S.O. effectue un bref mouvement.
- Déplacer les lames de la position lames fermées à la position lames ouvertes au maximum en réalisant des appuis bref avec la **touche Montée** du point de commande.
- Appuyer en même temps sur les **touches Montée et «my»** du point de commande jusqu'au mouvement du B.S.O.

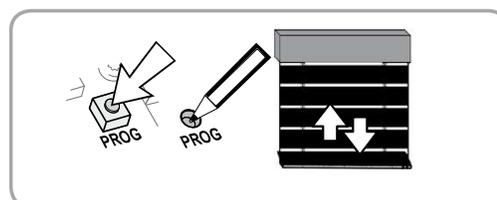


FR

5.5. Enregistrement du premier point de commande local io Somfy

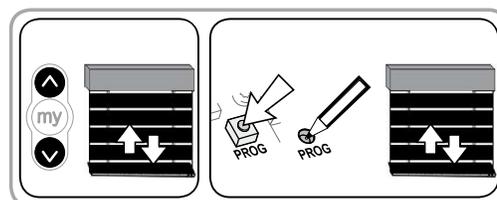
5.5.1. À l'aide d'un point de commande local io Somfy pré-enregistré (5.2)

Faire un appui bref sur le **bouton PROG** de ce point de commande : le B.S.O. effectue un bref mouvement, le point de commande est enregistré.



5.5.2. Après une simple coupure d'alimentation

- Appuyer en même temps sur les **touches Montée et Descente** du nouveau point de commande jusqu'au mouvement du B.S.O..
- Faire un appui bref sur le **bouton PROG** de ce point de commande : le B.S.O. effectue un bref mouvement, le point de commande est enregistré.



5.6. Contrôle des réglages

Contrôler le réglage des fins de course haute et basse à l'aide du point de commande local io Somfy.

6. UTILISATION

6.1. Fonctionnement standard (le fonctionnement ci-dessous n'est possible qu'avec les point de contrôle suivant : Situo mobile io VB, Easy Sun io, Composio io et Smoove io)

6.1.1. Position favorite «my»

Une position intermédiaire appelée « position favorite (my) » autre que la position haute et la position basse, est pré-enregistrée dans le moteur. Cette position favorite «my» est pré-réglée en usine, elle correspond à la position «lames descendues, position ajourée».

i Pour modifier ou supprimer la position favorite «my», voir chapitre « Modification des Réglages ».

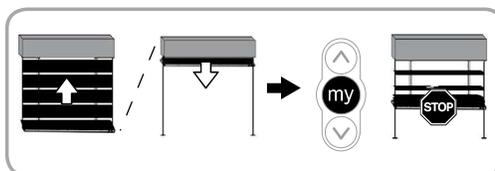
Pour utiliser la position favorite «my» : Faire un appui bref sur la **touche «my»** : le B.S.O. se met en mouvement et s'arrête puis incline les lames suivant l'inclinaison enregistrée en position favorite «my».



6.1.2. Fonction STOP

Le B.S.O. est en cours de mouvement.

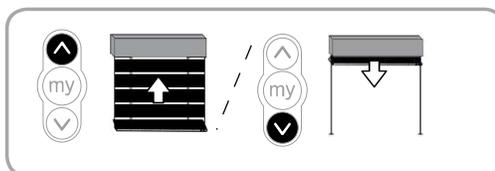
Faire un appui bref sur la **touche «my»** : le B.S.O. s'arrête automatiquement.



6.1.3. Touches Montée et Descente

Un appui bref sur la **touche Montée ou Descente** provoque l'orientation des lames du B.S.O..

Un appui long sur la **touche Montée ou Descente** provoque une montée ou descente complète du B.S.O..



6.2. Fonctionnement avec un capteur ou automatisme Somfy

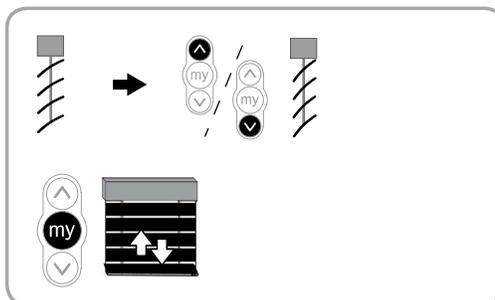
Se référer à la notice du capteur io Somfy correspondante.

7. MODIFICATION DES RÉGLAGES

7.1. Position favorite (my)

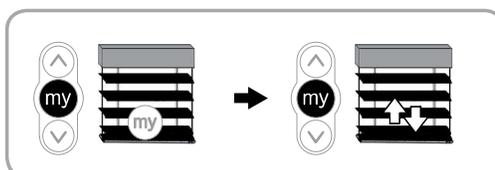
7.1.1. Modification de la position favorite (my)

- Placer le B.S.O. dans la nouvelle position favorite (my) souhaitée.
- Appuyer sur la **touche «my»** jusqu'au mouvement du B.S.O. : la nouvelle position favorite (my) est enregistrée.



7.1.2. Suppression de la position favorite «my»

- Appuyer sur la **touche «my»** : le B.S.O. se met en mouvement et s'arrête en position favorite (my).
- Appuyer de nouveau sur la **touche «my»** jusqu'au mouvement du B.S.O. : la position favorite (my) est supprimée.



7.2. Ajout/Suppression de points de commande io et capteurs io Somfy

Se référer à la notice correspondante.

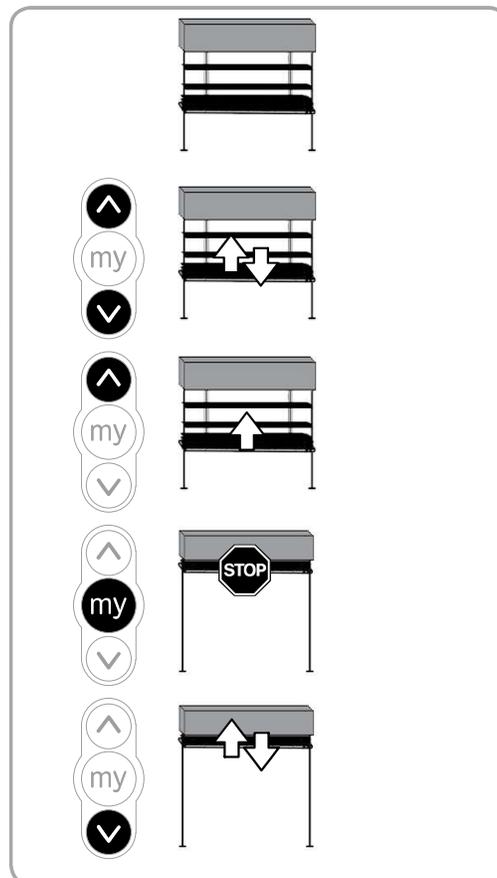
7.3. Modification des fins de course

7.3.1. Modification de la fin de course haute

- Placer le B.S.O. en position médiane.
- Appuyer pendant **5 secondes sur les touches Montée et Descente** : le B.S.O. effectue un bref mouvement.
- Appuyer sur la **touche Montée** (Le B.S.O. tourne, s'arrête, puis continue à tourner dans le sens montée) jusqu'à atteindre la fin de course haute souhaitée (Le B.S.O. continue de monter après 3s d'appui sur le point de commande).
- Arrêter le B.S.O. à l'endroit désiré (Si la fin de course a été réglée sur le champignon, la fin de course effective sera enregistrée légèrement sous le champignon).
- Appuyer sur la **touche Descente**.

Le B.S.O. effectue un bref mouvement pour confirmer l'enregistrement.

Nota: Si l'on veut régler la nouvelle fin de course au delà de la fin de course existante, le B.S.O. s'arrêtera de lui même au niveau de la fin de course existante. Un nouvel appui sur le point de commande sera nécessaire pour dépasser la fin de course existante.

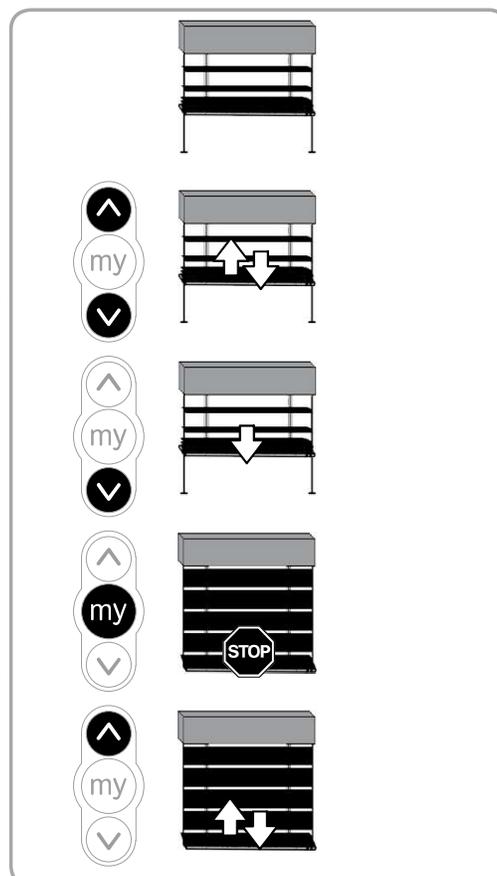


7.3.2. Modification de la fin de course basse

- Placer le B.S.O. en position médiane.
- Appuyer pendant **5 secondes sur les touches Montée et Descente** : le B.S.O. effectue un bref mouvement.
- Appuyer sur la **touche Descente** (Le B.S.O. tourne, s'arrête, puis continue à tourner dans le sens descente) jusqu'à atteindre la fin de course basse souhaitée (Le B.S.O. continue de descendre après 3s d'appui sur le point de commande).
- Arrêter le B.S.O. à l'endroit désiré.
- Appuyer sur la **touche Montée**.

Le B.S.O. effectue un bref mouvement pour confirmer l'enregistrement.

Nota: Si l'on veut régler la nouvelle fin de course au delà de la fin de course existante, le B.S.O. s'arrêtera de lui même au niveau de la fin de course existante. Un nouvel appui sur le point de commande sera nécessaire pour dépasser la fin de course existante.



7.4. Modification de la course angulaire

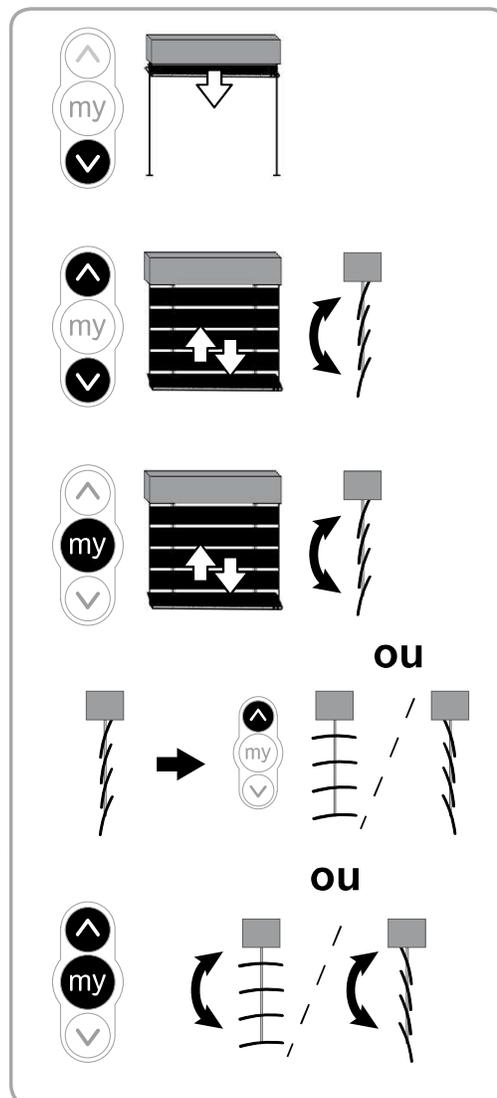


Pour un fonctionnement optimal de l'actionneur J4 io, il est indispensable de régler la course angulaire.

La course angulaire est l'angle total nécessaire au B.S.O. pour passer d'une position lames fermées à une position lames ouvertes au maximum.

La position lames ouverte au maximum est atteinte quand l'inclinaison des lames ne bouge plus et que le B.S.O. fait un 1er mouvement de montée.

- Appuyer sur la **touche Descente** jusqu'à atteindre la position basse.
- Lorsque le store est en position basse, **appuyer pendant 5 secondes sur les touches Montée et Descente** : le B.S.O. effectue un bref mouvement.
- Appuyer sur la **touche «my»** du point de commande : le B.S.O. effectue un bref mouvement.
- Déplacer les lames de la position lames fermées à la position lames ouvertes au maximum en réalisant des appuis bref avec la **touche Montée** du point de commande.
- Appuyer en même temps sur les **touches Montée et «my»** du point de commande jusqu'au mouvement du B.S.O..



8. ASTUCES ET CONSEILS

8.1. Questions sur le J4 io ?

Constats	Causes possibles	Solutions
Le B.S.O. ne fonctionne pas.	Le câblage est incorrect.	Contrôler le câblage et le modifier si besoin.
	Le moteur est au thermique.	Attendre que le moteur refroidisse.
	La pile du point de commande io Somfy est faible.	Contrôler si la pile est faible et la remplacer si besoin.
	Le point de commande n'est pas compatible.	Contrôler la compatibilité et remplacer le point de commande si besoin.
	Le point de commande io Somfy utilisé n'est pas enregistré dans l'actionneur.	Utiliser un point de commande enregistré ou enregistrer ce point de commande.
Le B.S.O. s'arrête trop tôt ou trop tard.	Les fins de course sont mal réglées.	Réajuster les fins de course.
Malgré la présence d'un capteur d'ensolleillement, quand il n'y plus beaucoup de soleil le B.S.O. n'oriente pas les lames à l'horizontal.	Le capteur n'est pas appairé / réglé.	Lire la notice du capteur pour réaliser l'appairage et les réglages appropriés
	Le capteur est appairé / réglé.	Réajuster la course angulaire.
	La position «my» est effacée.	Régler la position «my».
Je ne peux pas incliner facilement les lames.	La télécommande n'est pas appropriée.	Appairer puis utiliser une télécommande Situo mobile io VB / Easy sun io / Composio io / Smoove io.
Je ne peux pas orienter correctement les lames .	La course angulaire est mal réglée.	Rerégler la course angulaire.
La position «my» ne fonctionne pas.	La position «my» est effacée.	Régler la position «my».
Ma position «my» n'est pas répétable.	La course angulaire est mal réglée.	Rerégler la course angulaire puis rerégler la position favorite «my».
Lors d'un réglage ou d'un appairage, un ou plusieurs B.S.O. ne réagissent pas comme ce qui est décrit dans le guide d'installation.	L'appairage ou le réglage n'a pas été exécuté correctement.	Réaliser une simple coupure secteur et reprendre si besoin la procédure d'appairage / réglage depuis le début.

8.2. Remplacement d'un point de commande io Somfy perdu ou cassé

Se référer à la notice correspondante.

8.3. Remplacement d'un composant de l'actionneur

En cas de nécessité, il est possible de remplacer physiquement le moteur J4 io, la platine J4 io, ou les deux.

Dans toutes ces situations, afin de retrouver une installation opérationnelle, vous devez réaliser la procédure suivante :

- Brancher la platine J4 io avec le moteur, puis remettre l'alimentation secteur.
- Réaliser la procédure du chapitre «8.4 Retour en configuration d'origine».
- Réaliser la procédure du chapitre «5 Mise en service».

8.4. Retour en configuration d'origine



Cette remise à zéro supprime tous les points de commande, tous les capteurs, tous les réglages de fins de course et ré-initialise le sens de rotation et la position favorite «my» de l'actionneur.

La position actuelle lors du reset devient la nouvelle position fin de course basse.

La position fin de course haute est effacée.

La position favorite de l'actionneur est réinitialisée à 600 ms depuis la position fin de course basse.

Le sens de rotation de l'actionneur est celui spécifié dans le chapitre 5.

La valeur de la course angulaire est réinitialisée à la valeur par défaut (180° de tour d'axe moteur).

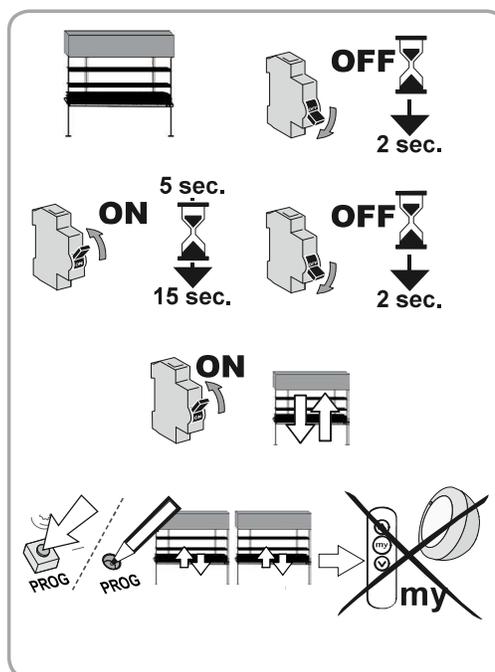
Ne réaliser la double coupure de courant qu'au niveau de l'actionneur à remettre à zéro.

- Placer le B.S.O. en position médiane (si possible).
- Couper l'alimentation secteur pendant 2 s.
- Remettre l'alimentation secteur entre 5 s et 15 s.
- Couper l'alimentation secteur pendant 2 s.
- Remettre l'alimentation secteur : le B.S.O. se met en mouvement quelques secondes.

Si le B.S.O. est en fin de course haute ou basse alors il effectuera un bref mouvement.

- Maintenir l'appui sur le bouton PROG pendant 7s : le B.S.O. effectue un premier mouvement puis un second quelques instants plus tard. L'actionneur est en configuration usine.

Reprendre les procédures du chapitre « Mise en service »



9. DONNÉES TECHNIQUES

Fréquence radio	868-870 MHz io-homecontrol® bidirectionnel Tri-bandes		
Alimentation	230 V ~ 50 Hz		
Température d'utilisation	- 20 °C à + 70 °C		
Indice de protection (moteur)	IP 54		
Indice de protection (platine)	IP 67		
Nombre maximal de points de commandes et de capteurs associés	9		
Capacité de la cage fins de course maximum (en tours)	200		
Capacité de la cage fins de course réglée en usine (en tours)	120		
Niveau de sécurité (moteur)	Classe I		
Niveau de sécurité (platine)	Classe II		
Couple (Nm)	6	10	18
Longueur moteur (mm)	306	321	341



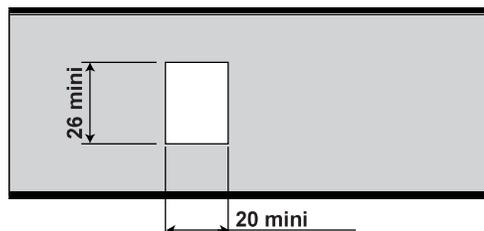
Pour le J418, le couple maximum admissible pour une extrémité d'axe moteur est de 12 Nm.

Temps thermique

Les moteurs J4 io sont protégés par une coupure thermique en cas d'échauffement provoqué par une utilisation **continue** supérieure à 6 minutes.

Découpe du caisson

 Pour des informations techniques détaillées, se référer aux fiches caractéristiques et plans d'interface dédiés.



Inclinaison moteur

Le moteur J4 io a été conçu pour fonctionner à l'horizontale :

