

Conditions de commande des moteurs tubulaires à réglage électronique

Moteurs de type WT :

Toujours 2 relais (pas de commande électronique Mosfet) par moteur :

1 relais pour la commande "montée" et 1 relais pour la commande "descente".

Raison : les commandes "montée" et "descente" doivent être séparées pour passer par une position zéro lors de l'inversion du sens de rotation. Cela signifie qu'il doit y avoir un moment sans courant dans le sens ascendant, ainsi qu'un moment sans courant dans le sens descendant.

Dommages consécutifs possibles: Si un contact inverseur est utilisé sans position zéro, le moteur peut passer en mode réglage et les points de fin de course peuvent être repositionnés ou supprimés.

Temporisation lors de l'inversion du sens de rotation :

Minimum 500ms

Raison: Si le délai de basculement est trop court, le moteur peut considérer qu'il s'agit du début de la procédure de réajustement et donc repositionner ou supprimer les fins de course.

Dommages consécutifs possibles : le moteur peut entrer en mode de réglage et repositionner ou supprimer les positions de fin de course, ce qui entraîne l'arrêt du moteur à d'autres positions que celles initialement réglées.

Temps de fonctionnement de la commande moteur :

Maximum 4 minutes

Monté: C'est le temps moyen au bout duquel le moteur entre en protection thermique lorsqu'il fonctionne en continu.

Dommages consécutifs possibles: Le moteur entre en protection thermique et s'arrête de fonctionner jusqu'à ce qu'il refroidisse à nouveau.

Contrôle via les systèmes domotiques :

En général : Selon les conditions décrites ci-dessus.

Systèmes KNX : Utilisation de l'Animeo KNX MoCo.

Contrôle des relais : selon les conditions décrites ci-dessus.

Câblage entre la commande moteur et le moteur :

Max. 50m de longueur

Ne pas monter des câbles d'alimentation le long des câbles du moteur (tensions induites). En cas de fluctuations du réseau électrique, installer des modules de condensateurs.

Les moteurs WT peuvent être connectés en parallèle les uns avec les autres selon le nombre calculé.

Formule de calcul :

Courant de fonctionnement maximal autorisé x 0,7

_____ = Nombre maximal de moteurs WT

Courant nominal du moteur

Ne jamais arrondir (vers le haut) !

Exemple :

- Courant nominal du moteur = 0,5 A
- Courant de fonctionnement maximal = 3 A
- Nombre maximal de moteurs : $(3 \times 0,7) : 0,5 = 4,2$

= 4 moteurs WT maximum en parallèle