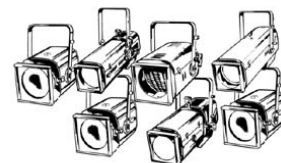




# La Solution autonome

## Séquenceur de mouvements pour moteur DC



*L'automate qui protège vos moteurs !*

*Neufs ou récupérés, l'utilisation des moteurs à courant continu n'a jamais été aussi simple, ils fonctionneront en toute sécurité !*

Moteurs réducteurs à vis, moteurs d'essuie-glaces, d'imprimantes, visseuses, du petit au très gros, tous les moteurs à aimants permanents à 2 fils sont utilisables ! Protégé par le réglage du courant contre les surcharges, une longue durée de vie vous est ainsi garantie en toutes situations.

Paramétrable avec un simple tournevis, vitesse, accélération, courant et temporisation, ouvrir – fermer une porte, pousser – tirer un tiroir, lever – baisser une trappe, faire pivoter une armoire, tout objet nécessitant un déplacement d'une extrémité à l'autre, ou grâce à son **mode « Tournette – Séquenceur »** il permet de positionner des objets en rotation comme des tournettes de manière précises grâce aux capteurs externes.

Vos réalisations seront contrôlées de manière automatique, pilotée ou manuellement par l'utilisateur.



Utilisé régulièrement par les musées pour animer des démonstrations de toutes sortes, déclenché par les visiteurs ou de manière automatique, objets et vitrines deviennent vivantes et interactives; elles attirent la curiosité du visiteur !

Aussi très utile au théâtre dans de multiples occasions grâce à son entrée par poussoir externe, il est aussi déclenchable à distance par d'autres commandes.

Le domaine privé y trouve son compte aussi : Portes de garages, accessoires de machines-outils, tables élévatoires etc...

Sa petite taille vous permet de les installer dans des emplacements exigus avec un encombrement réduit !  
*La technologie toute simple et efficace mise à votre disposition !*

Technique Lumière Sàrl Route de Valeyrès 2 CH-1439 Rances  
Mobile : +41 79 204 32 50 Tel & Fax : +41 24 459 25 05  
[www.technique-lumiere.com](http://www.technique-lumiere.com) [info@technique-lumiere.com](mailto:info@technique-lumiere.com)





## Moteur:

Tous les moteurs à courant continu, Moteur DC à deux fils sont utilisables jusqu'à 24Vdc 10A.

Pour les moteurs 12Vdc bien qu'il soit préférable d'utiliser une alimentation 12Vdc pour les installations fixes, il est aussi possible de baisser la tension en limitant V1 et V2 au max à 50% de la vitesse max.

Pour les moteurs de 6Vdc ou 4Vdc utiliser une alimentation de 12Vdc et baisser la tension de sortie en limitant v1 et v2 au maximum à 50% de la vitesse max.

## Surcourant:

L'appareil comporte une limite de courant réglable de 0 à 9,9A.


Le courant dans le moteur est limité à la valeur réglée sauf durant les accélérations et décélérations où la limitation de courant s'établit à 2,5 fois le courant réglé durant 2 fois le temps de rampe.

Lorsque la limitation de courant est active durant 5s (ConfSw7 OFF) ou 15s (ConfSw7 ON), le moteur est arrêté et désalimenté. La led Stop est allumée.


La seule façon de sortir de ce mode est un reset.

### Variantes:

Si ConfSw7 OFF: Entrée dans le mode: Limitation de courant durant 5 secondes

Sortie du mode:  Reset ou coupure et ré-enclenchement de l'alimentation

Si ConfSw7 ON: Entrée dans le mode: Limitation de courant durant 15 secondes

Sortie du mode:  Reset ou coupure et ré-enclenchement de l'alimentation

## Arrêt d'urgence:

L'appareil comporte un dispositif d'arrêt d'urgence.

Le switch S8 est l'arrêt d'urgence.

Pour que le dispositif fonctionne normalement, S8 doit être ON.

Lorsque S8 passe OFF le mode arrêt d'urgence est activé. Le moteur est arrêté. La led Stop est allumée.

La sortie de ce mode est S8 ON.

### Variantes:

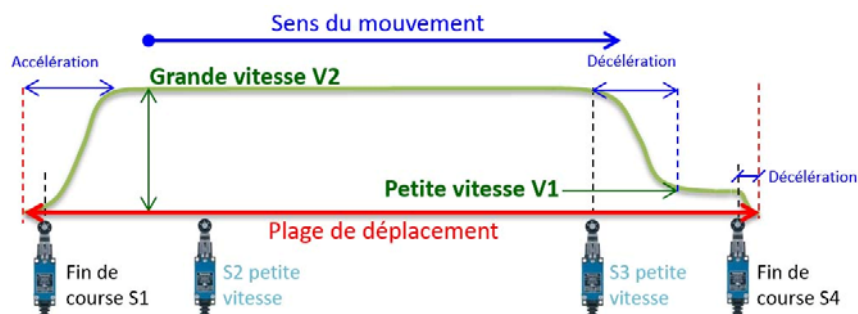
Si Conf.Sw 8 OFF: Le moteur est arrêté et désalimenté.

Si Conf.Sw 8 ON: Le moteur est arrêté mais encore alimenté:

Avec  ON,  Déplace le moteur dans le sens horaire

Avec  ON,  Déplace le moteur dans le sens anti-horaire

## Diagramme de mouvement:



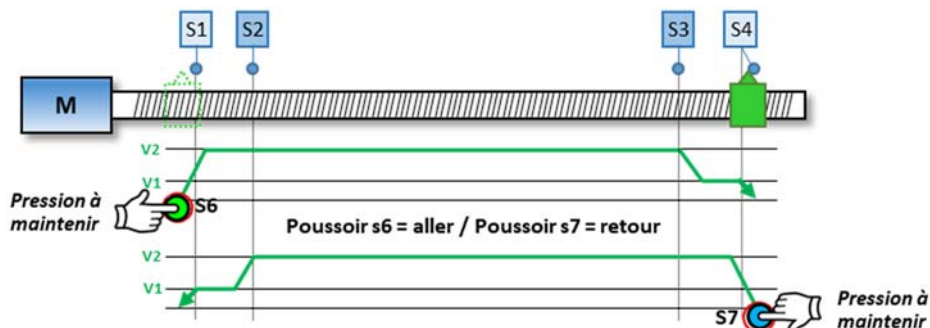
## Mode de fonctionnements:

Les capteurs S1 et S4 sont utilisés comme fin de course, les S2 et S3 actionnent la petite vitesse V1. Ils ne sont pas indispensables mais garantissent un arrêt plus précis sur les fin de course d'extrémités.  
NB : Conf.Sw est l'abréviation « configuration switch » les dip switch de 1 à 8

### F : Manuel v2:

Déplacement manuel limité par S1 et S4

Démarrage directement en grande vitesse V2

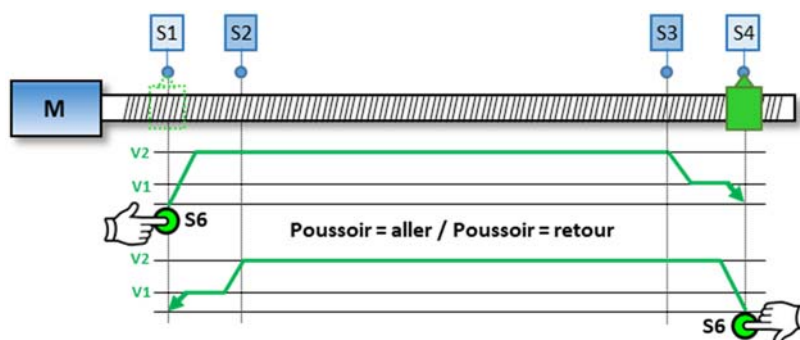


Si S2 et/ou S3 est(sont) absent(s), il n'y aura pas de décélération à v1, on passera directement de v2 à 0

### 0: Linéaire manuel v2:

Démarrage directement en grande vitesse V2

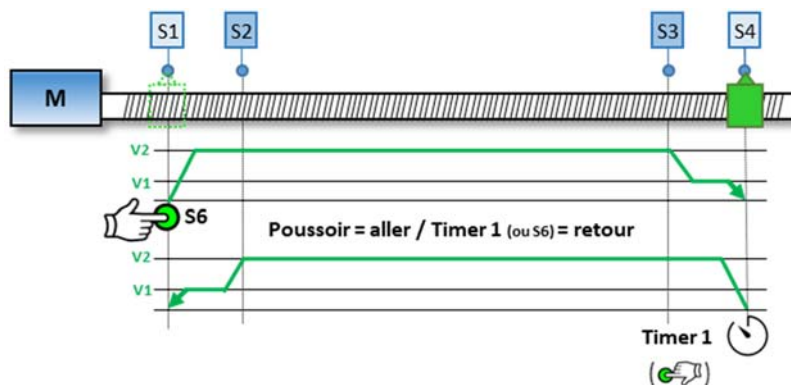
A l'enclenchement, si le mobile se trouve sur S1 ou sur S4, rien ne bouge, sinon il se positionnera sur S1



### 1: Semi-automatique v2: 2: idem sens inverse.

Démarrage directement en grande vitesse V2

A la mise sous tension, il se positionnera sur S1.



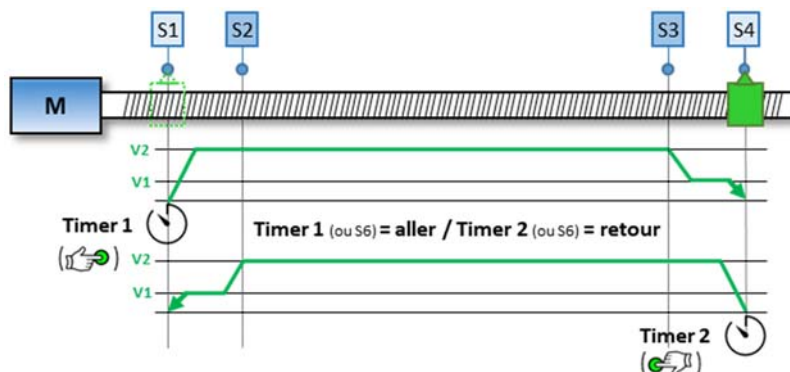


### 3: Automatique v2:

Temporisation indépendante à chaque extrémité.

Démarrage directement en grande vitesse V2

A la mise sous tension, il se positionne sur S1.



#### Variantes:

Départ du cycle:

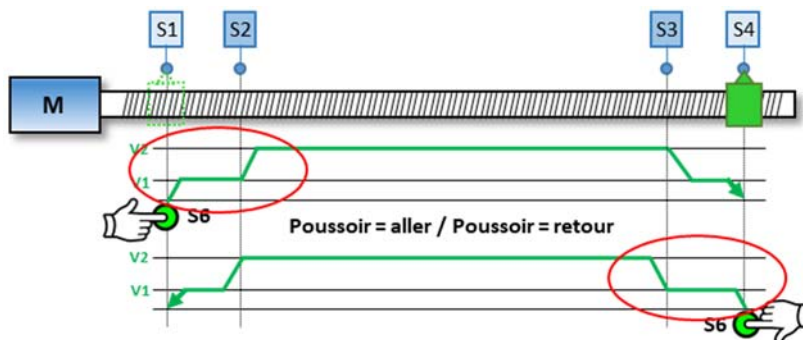
Conf.Sw 1 OFF = Automatique

Arrêt du cycle: Jamais ou Arrêt d'urgence

Conf.Sw 1 ON = Manuel

Arrêt du cycle et retour immédiat à la position de départ.

4 - 5 - 6 - 7: Ces modes sont respectivement identiques aux modes 0 - 1 - 2 - 3 à la différence qu'ils commencent par démarrer en petite vitesse v1 jusqu'au capteur S2 et inversement S3.



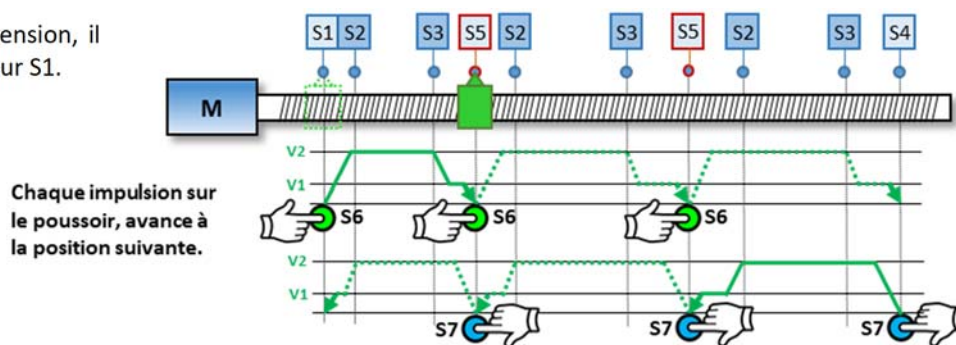
### 8: Séquenceur linéaire:

Info: tous les capteurs S5 sont pontés en parallèle, idem pour S2 et S3.

La position des capteurs détermine votre diagramme de mouvement à votre convenance.

Comme dans les autres modes, les capteurs S2 et S3 actionnent la petite vitesse V1 et ne sont pas indispensables mais garantissent un arrêt plus précis sur les fin de course S1, S4 et S5.

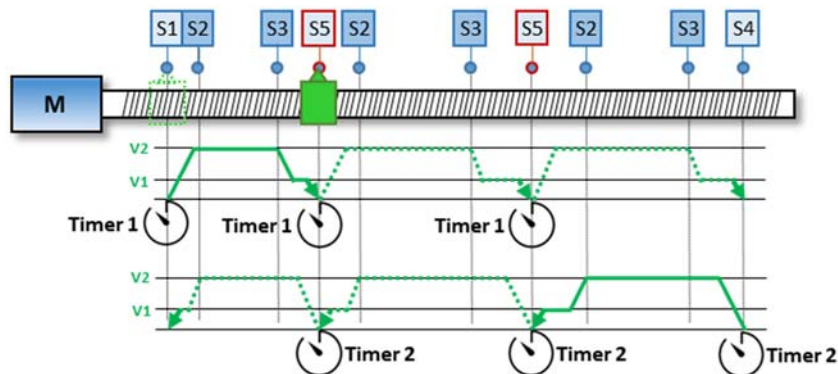
A la mise sous tension, il se positionnera sur S1.



## 9: Séquenceur linéaire automatique:

Identique au mode 8, le temps intermédiaire entre deux mouvements est déterminé par le Timer 1. Arrivé à une des extrémité, il repartira en sens inverse avec le timer 2.

A la mise sous tension, il se positionnera sur S1.



### Variantes:

Conf.Sw 5 OFF = Automatique A S4: Conf.Sw 6 OFF: Retour à la position de départ et répétition (PS)

Conf.Sw 6 ON: Continuation du cycle en sens inverse.

Arrêt du cycle : Jamais ou Arrêt d'urgence

Conf.Sw 5 ON = Manuel Départ du cycle

Arrêt du cycle: A S4, Conf.Sw 6 OFF = Retour à la position de départ et répétition

Conf.Sw 6 ON = Continuation du cycle.

PS: Si les capteurs S2 intermédiaires sont présents, il activeront la petite vitesse V1 à chaque détection. Le moteur repassera en V2 dès la détection du prochain S5.

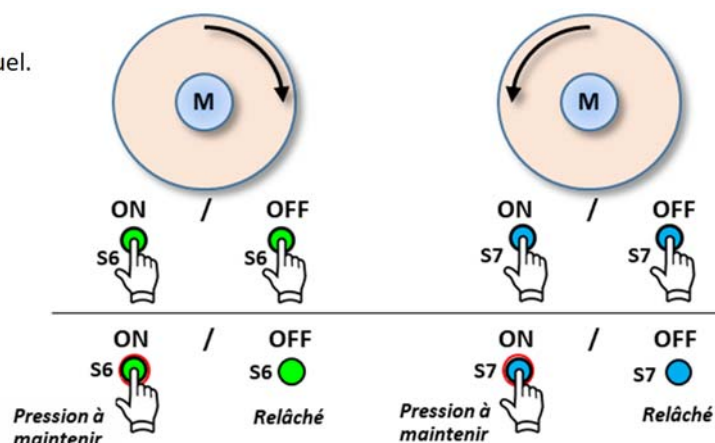
## A : On / Off :

Enclenchement - déclenchement manuel.

### Variantes:

Conf.Sw 2 OFF = mode Interrupteur.

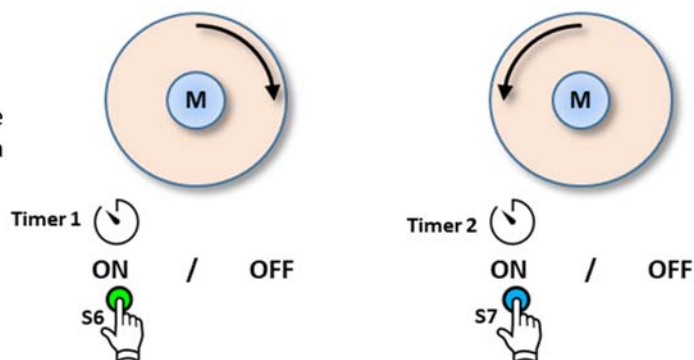
Conf.Sw 2 ON = mode Poussoir.



### B : On & Timer :

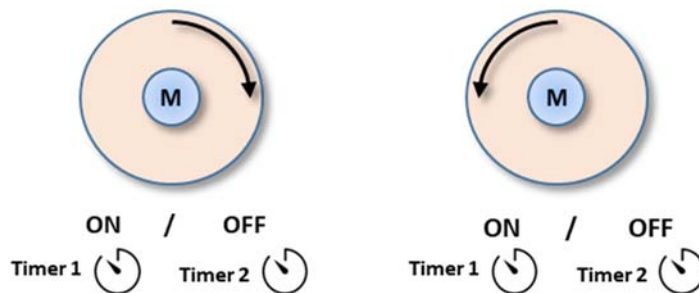
Durée de marche temporisée.

Le sens de rotation est déterminé par le choix du poussoir S6 ou S7 avec chacun sa temporisation.



### C : Automatique :

La durée de marche est déterminée par le Timer 1 et de pause par le Timer 2.



Start / Stop  S6

Start / Stop  S7

#### Variantes:

Conf.Sw 3 ON = Automatique & Conf.Sw 4 = Sens de rotation.

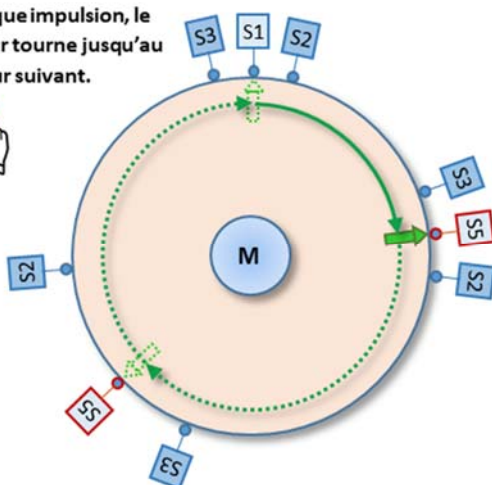
Conf.Sw 3 OFF = Manuel Start / Stop  S6 Sens horaire  S7 Anti-horaire

Arrêt du cycle : S6 et S7 stop le mouvement et arrête le timer.

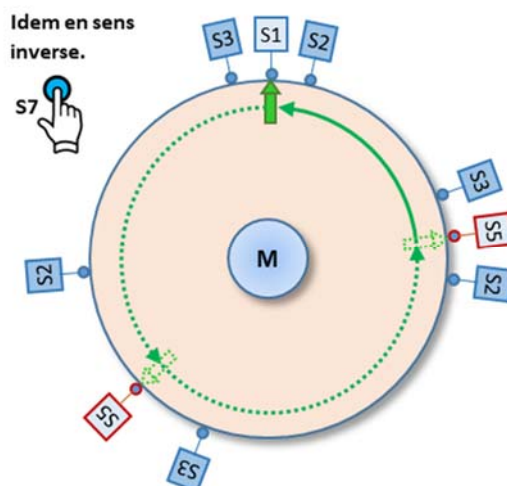
### D: Séquenceur rotatif: [Positionnement de tournettes ou de plateaux à plusieurs facettes.](#)

Monté sur une mécanique circulaire sans fin de course S4, il peut tourner indéfiniment dans le même sens. A la mise sous tension, il se positionnera sur S1.

A chaque impulsion, le moteur tourne jusqu'au capteur suivant.

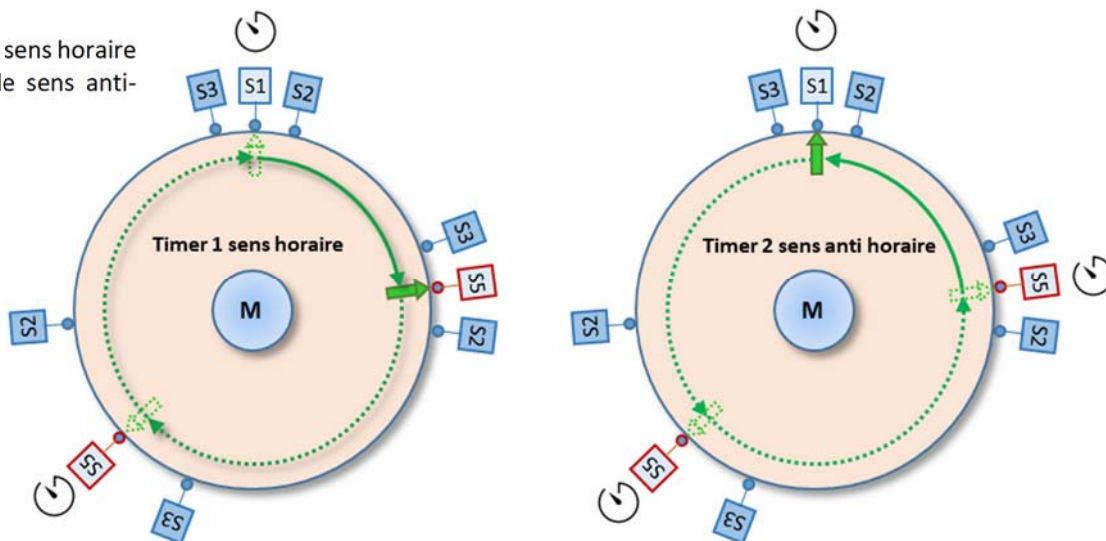


Idem en sens inverse.



## E: Séquenceur rotatif automatique:

**Timer 1** dans le sens horaire  
**Timer 2** dans le sens anti-horaire



### Variantes:

Conf.Sw 5 OFF = Automatique & Conf.Sw 6 : OFF / ON = Horaire / Anti-horaire  
 Arrêt du cycle : Jamais ou Arrêt d'urgence.

Conf.Sw 5 ON = Manuel Start / Stop



sens horaire



Anti-horaire

Arrêt du cycle: Conf.Sw 6 OFF = Arrêt sur place  
 Conf.Sw 6 ON = Retour à S1

\*\*\*\*\*

Contact:

## Technique Lumière

Route de Valeyres 2  
 CH-1439 Rances  
 +41 79 204 32 50

[www.technique-lumiere.com](http://www.technique-lumiere.com)





Solution Autonome: Table des modes de fonctionnement					dip sw	OFF	ON
Manuel	Linéaire v2	0	Poussoir S6 = Aller // Poussoir S6 = retour				
Semi-auto	Linéaire v2	1	Poussoir S6 = aller // tempo (ou S6) = retour				
Semi-auto	Linéaire v2	2	Tempo (ou S6) = aller // Poussoir S6 = retour				
Auto	Linéaire v2	3	Automatique avec tempo à chaque bout		1	Départ auto.	Départ Manuel
Manuel	Linéaire v1v2	4	Poussoir S6 = Aller // Poussoir S6 = retour				
Semi-auto	Linéaire v1v2	5	Poussoir S6 = aller // tempo (ou S6) = retour				
Semi-auto	Linéaire v1v2	6	Tempo (ou S6) = aller // Poussoir S6 = retour				
Auto	Linéaire v1v2	7	Automatique avec tempo à chaque bout		1	Départ auto.	Départ Manuel
Manuel	Ratelier lin	8	Poussoir S6 = Aller, etc... // Poussoir S7 = retour, etc...				
Auto	Ratelier lin	9	Aller: tempo 1 = pause entre deux mouvements // tempo 2: idem pour le retour		5 6	Départ auto. Retour rapide et répétition.	Départ Manuel Cycle continu
Manuel	Rotatif interrupteur	A	Poussoir S6 = On // OFF = Poussoir S6 ou S7 Poussoir S7 = On inverse // OFF = Poussoir S6 ou S7		2	Interrupteur	Poussoir
Semi-auto	Rotatif	B	Poussoir S6 = rotation durant la tempo 1 puis s'arrête Poussoir S7 = rotation inverse durant la tempo 2 puis s'arrête				
Auto	Rotatif	C	Tempo 1 = rotation / tempo 2 = temps de pause		3 (3 on) 4	Départ auto. R. horaire	Départ manuel R. anti-horaire
Manuel	Ratelier circ	D	Poussoir S6 = Aller, etc... // Poussoir S7 = retour, etc...				
Auto	Ratelier circ	E	tempo 1 = pause entre deux mouvements		5 (5 off) 6 (5 on) 6 =	Départ auto. R. horaire Arrêt sur place	Départ Manuel R. anti-horaire Retour S1 puis arrêt
Manuel	Linéaire v2	F	Poussoir actif S6 = aller // Poussoir actif S7 = retour				