

CAN-MT/F

Version E4.01 FR

Moniteur CAN



Mode d'emploi

fr

Sommaire

Prescriptions en matière de sécurité:	4
Maintenance	4
Configuration minimale requise pour le régulateur UVR1611	5
Sélection du câble et topologie du réseau	5
Commande	6
Affichage de base (page d'accueil)	6
Menu principal SERVICE	7
MENU Version	7
MENU Utilisateur	8
Mode de commande	8
AFFICHAGE	9
MESSAGES	9
ACCES (utilisateur)	9
Modifier le code de l'expert	10
MENU Entrées	10
MENU Réseau	11
VARIABLE SORTIE	12
Conditions d'émission	12
VARIABLE ENTREE	13
Délais d'attente (Timeouts)	13
NŒUDS actifs	14
MENU Gestion Données (transmission des données uniquement pour chargeur d'amorçage « Bootloader »)	15
Charger Réglage d'Usine	15
Upload données	15
Download données	16
Téléchargement du système d'exploitation	16
Montage de l'appareil	17
Dimension	17

Prescriptions en matière de sécurité:



La présente notice s'adresse exclusivement à un personnel spécialisé autorisé.

Veillez à ce que le régulateur ne soit pas sous tension lors de la réalisation des travaux de montage et de câblage.

Seul un personnel compétent est autorisé à ouvrir, raccorder et mettre l'appareil en service. Il convient de respecter l'ensemble des prescriptions locales en matière de sécurité.

L'appareil correspond à l'état actuel de la technique et satisfait à toutes les prescriptions requises en matière de sécurité. Il ne doit être installé et utilisé qu'en respectant les caractéristiques techniques ainsi que les consignes de sécurité et les prescriptions énoncées ci-après. Lors de l'utilisation de l'appareil, il convient de respecter, en outre, les consignes de sécurité et les dispositions légales requises pour l'application en question. Toute utilisation non conforme dégage notre responsabilité.

- ▶ Le montage doit uniquement avoir lieu dans des pièces sèches.
- ▶ Les installations solaires peuvent absorber des températures très élevées. Le risque de brûlures n'est par conséquent pas exclu. Faites preuve de précaution lors du montage des capteurs de température !
- ▶ Pour des raisons de sécurité, l'installation doit uniquement rester en mode manuel à des fins de test. Ce mode de fonctionnement n'inclut aucune surveillance des températures maximales et des fonctions des capteurs.
- ▶ Un fonctionnement sans risques n'est plus possible dès lors que le Moniteur CAN ou les matériels d'exploitation reliés à ce dernier présentent des dommages visibles, ne fonctionnent plus ou ont été stockés dans des conditions défavorables pendant une période prolongée. Si tel est le cas, le Moniteur CAN ou les matériels d'exploitation doivent être mis hors service et protégés contre toute remise en marche intempestive.

Maintenance

S'il est manipulé et utilisé dans les règles de l'art, l'appareil ne requiert aucun entretien. Pour le nettoyer, utiliser un chiffon imbibé d'alcool léger (par ex. de l'alcool à brûler). L'emploi de détergents et de solvants corrosifs tels que le chlorethène ou le trichloréthylène, est interdit.

Etant donné que tous les composants sur lesquels repose la précision de la régulation ne sont exposés à aucune charge s'ils sont manipulés de manière conforme, la possibilité de dérive à long terme est extrêmement réduite. L'appareil ne possède donc aucune option d'ajustage. Par conséquent, l'appareil ne peut être ajusté.

Les caractéristiques de construction de l'appareil ne doivent pas être modifiées lors de la réparation. Les pièces de rechange doivent être des pièces d'origine et être montées conformément à l'état de fabrication initial.

Configuration minimale requise pour le régulateur UVR1611

Afin que le moniteur CAN puisse accéder au régulateur UVR1611, il est nécessaire de disposer d'un régulateur UVR1611 avec système d'exploitation \geq **A2.00**.

Capacité d'alimentation

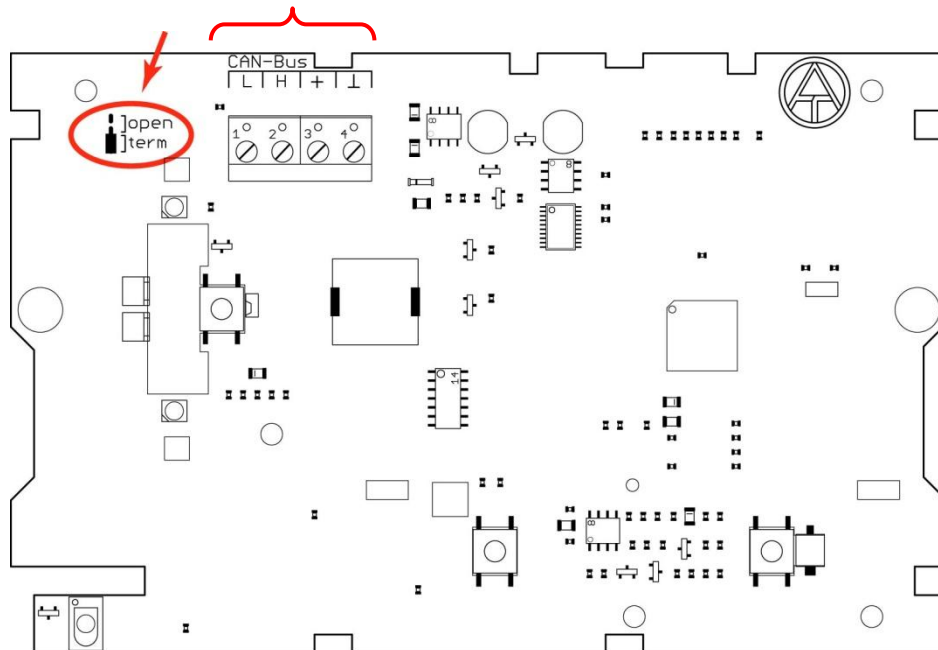
Un maximum de 2 appareils (moniteur CAN, module CAN-I/O ou similaire) peut être alimenté par régulateur (UVR1611). À partir de 3 appareils dans le réseau CAN, il est indispensable de recourir à un bloc d'alimentation 12 V.

Sélection du câble et topologie du réseau

Les bases fondamentales du câblage bus sont décrites en détail dans la notice de l'UVR1611, c'est pourquoi ce sujet n'est pas davantage spécifié ici, à l'exception de la terminaison.

Chaque réseau CAN doit être équipé d'une terminaison bus de 120 Ohm pour le premier et pour le dernier participant du réseau (la terminaison est effectuée à l'aide d'un strap enfichable). On trouve donc toujours 2 résistances de terminaison (resp. aux extrémités) dans un réseau CAN. Les lignes en dérivation ou un câblage CAN sous forme d'étoile ne sont pas autorisées conformément aux spécifications officielles !

Terminaison Connexion bus CAN



Commande

Le moniteur CAN est une unité d'affichage et de commande pour le régulateur universel à programmation libre UVR1611 et autres participants bus CAN. Pour procéder à la commande via l'écran, les touches et le bouton de défilement, veuillez-vous reporter à la notice d'utilisation de l'UVR1611.

Affichage de base (page d'accueil)

Le moniteur CAN une fois connecté au bus CAN, l'écran affiche le menu suivant :

CAN MONITOR Ex.xxFR	
<i>Date</i>	<i>Heure</i>

Hum. rel.:	36,9 %
Temp.amb.:	20,5 °C
Temp Ext:	12,3 °C
.....	
Charger informations	
Aperçu Val Mes.	
Regler date/hre	
SERVICE	

uniquement pour CAN-MT/F

uniquement lorsque la variable d'entrée de réseau est définie
et par le défilement vers le bas :

Menu principal

Ex.xxFR - Numéro de version du logiciel de l'appareil.

Date/Heure - Indique la date et l'heure du noeud de référence (voir menu « *SERVICE - Utilisateur – ACCES (utilisateur)* »).

Erreur lors de la connexion réseau :

Au lieu de la date/heure, les messages suivants peuvent apparaître :

Pas de connexion reseau

Le réseau ne contient aucun autre noeud

Recherche noeud de ref.

Aucune connexion n'a pu être établie avec le noeud de référence

Noeud de ref. inconnu

Le noeud de référence n'est pas un appareil de Technische Alternative

Noeud de ref. incorrect

Le noeud de référence n'est pas un UVR1611

ATTENTION : Chaque appareil du réseau doit posséder un numéro de noeud clair !

Charger informations - Une liste contenant l'ensemble des appareils existants dans le réseau et autorisés pour l'utilisateur (noeud de réseau) s'affiche. L'autorisation de chacun des noeuds de réseau pour l'utilisateur s'effectue par l'expert au menu « *SERVICE - Utilisateur – ACCES (utilisateur) – Noeud de ref./Noeud reseau* ». Une fois un noeud sélectionné, l'utilisateur est reconduit, selon l'appareil, vers l'aperçu des fonctions (UVR1611 ou module CAN-I/O), vers l'aperçu des valeurs de mesure (CAN-EZ) ou vers l'affichage bus M (CAN-BC).

SEL. NOEUD RESEAU
NOEUDS actifs:
1 Info?
2 Info?
32 Info?

Remarque : Il n'est pas possible de modifier manuellement le réglage d'un mélangeur à partir du moniteur CAN.

Aperçu Val Mes. (Aperçu des valeurs de mesure) – Une liste contenant l'ensemble des appareils existants dans le réseau et autorisés pour l'utilisateur (noeud de réseau) s'affiche. Une fois un noeud sélectionné, s'affiche, selon l'appareil, soit l'aperçu des valeurs de mesure (UVR1611 ou CAN-EZ), soit l'aperçu des fonctions (module CAN I/O) ou l'affichage bus M (CAN-BC).

Les touches - Appuyer sur la touche droite (« INFO ») permet de charger l'aperçu des fonctions du noeud de référence, la touche gauche permet quant à elle (« VAL. MES. ») de charger son aperçu des valeurs de mesure.

L'affectation des touches change pour passer d'un menu à un autre sur «DEBUT » (pour l'affichage de base du moniteur CAN) et « RETOUR » (un pas en arrière).

Régler date/hre - La date et l'heure du noeud de référence peuvent être modifiés à partir du moniteur CAN.

Menu principal SERVICE

SERVICE
Version
Utilisateur
Entrees
Reseau
Gestion Donnees

MENU Version

Syst Exploit (système d'exploitation) : Numéro de version du logiciel de l'appareil. Le logiciel le plus récent (chiffre le plus élevé) peut être téléchargé à partir de <http://www.ta.co.at>. Il peut être transféré dans le module CAN-I/O avec le C.M.I.

Secteur d'amorçage : Numéro de version du secteur d'amorçage. Afin que le processeur de l'appareil puisse se programmer lui-même avec le système d'exploitation, il lui faut un programme de base dans une zone mémoire protégée – le secteur d'amorçage.

MENU Utilisateur

```
UTILISAT.
-----
MODE COMMANDE:
Verrouille
Utilisateur
Technicien
Expert✓
.....
AFFICHAGE:
Contraste:          41
Luminosite:         10
Arret Eclairage ap.:
  desactive         00 sec
Comm. auto. sur
page d'acc.:
                   10 min

MESSAGES:
Avert.acoust.: non
Avert.opt.: non

ACCES(utilisateur):
Noeud de ref.:     1
Dom. utilisateur: A
Noeud reseau:

CODE EXPERT
CHANGER SUR: 0 0 0 0
```

et par le défilement vers le bas :

Mode de commande

- Verrouille:** En règle générale, aucune entrée n'est possible (sécurité enfants).
- Utilisateur:** Accès à l'aperçu des valeurs de mesure ainsi qu'à l'aperçu des fonctions de l'ensemble des appareils autorisés pour l'utilisateur.
- Technicien:** Droits de modification élargis dans l'aperçu des fonctions des noeuds de réseau. Accès uniquement possible par code (résultat de 2⁶).
- Expert:** Accès à l'ensemble des appareils dans le réseau. L'expert peut appeler divers menus des noeuds de réseau à partir du moniteur CAN et modifier leurs réglages.
Le code nécessaire à cet effet n'est transmis qu'à un personnel formé par courrier électronique ou par téléphone.

AFFICHAGE

Contraste: Adaptation du contraste de l'affichage aux conditions d'éclairage.

Luminosité: L'intensité de l'éclairage de l'arrière-fond est variable et peut être éteinte après un temps réglable (de 0 à 150 secondes) lorsqu'aucun élément de commande n'est utilisé.

L'écran dispose d'un éclairage de fond qui est intégré dans le circuit de sorte qu'aucune énergie supplémentaire ne soit nécessaire. Ainsi, éteindre l'appareil ne permet pas de réaliser des économies d'énergie.

Comm. auto. sur page d'acc. (Commutation automatique sur la page d'accueil) - Après un temps réglable (0 à 15 minutes) sans actionnement de touche, l'affichage en cours disparaît pour laisser la place à la page d'accueil du moniteur CAN. Le réglage 0 permet de désactiver cette commutation sur la page d'accueil.

MESSAGES

Les pannes survenant au niveau de régulateurs qui sont autorisés comme noeuds de réseau pour l'utilisateur (voir ACCES (utilisateur)) peuvent être signalées par le biais d'un avertissement sonore ou optique au niveau du moniteur CAN en procédant à la configuration correspondante :

```
!!! ATTENTION !!!  
Mess. Import. pour  
  
NOEUD 1 ◀
```

Confirmer à l'aide du bouton de défilement permet d'accéder à l'aperçu des fonctions du noeud correspondant.

ATTENTION : Seules les erreurs, les pannes et les avertissements sont transmis au moniteur CAN. Le réglage « message » sous « type de message » au niveau du régulateur n'entraîne aucun affichage sur le moniteur CAN !

ACCES (utilisateur)

Noeud de ref.: Noeud de réseau auquel l'utilisateur a **automatiquement** accès.

Dom. utilisateur: Zone (utilisateur A, B ou C) du noeud de référence pour laquelle l'utilisateur du moniteur CAN obtient l'accès. Ceci s'avère être d'une grande aide lorsque plusieurs moniteurs CAN ont accès à une UVR1611, p. ex. : l'utilisateur A peut accéder aux paramètres du circuit de chauffe 1 et procéder à des modifications, l'utilisateur B peut accéder aux paramètres du circuit de chauffe 2 et procéder à des modifications. L'affectation s'effectue lors de la programmation de l'aperçu des fonctions au niveau de l'UVR1611 elle-même, c.-à-d. qu'il y est possible de programmer des entrées pour l'utilisateur A, B ou C.

Noeud réseau: A partir de ce menu, il est possible d'autoriser 8 **autres** appareils pour l'utilisateur, en plus du noeud de référence.

Modifier le code de l'expert

Modification du code fixé en usine par l'expert. Ce code est indispensable pour modifier les réglages de base et procéder au transfert de données de fonction.

Normalement, le moniteur CAN repasse automatiquement en mode d'application deux heures après la dernière activation des touches. Si ceci n'est pas souhaité, il est possible de bloquer cette commutation automatique à l'aide du code 0 0 0 0.

ATTENTION : Toute perte du code pour lequel vous avez opté ne peut être corrigée, en usine, qu'en retournant à la configuration à l'usine, ce qui implique la perte totale des données des fonctions.

MENU Entrées

Ce menu offre la possibilité de corriger d'une valeur fixe les valeurs de mesure des capteurs intégrés dans le moniteur CAN.

ENTREES	
Temp. amb. :	24.7 °C
CORR CAPT :	0.0 K
Hum. rel. :	44.8 %
CORR CAPT :	0.0 %
P.de rosee :	11.6 °C
CORR CAPT :	0.0 K

uniquement pour CAN-MT/F

uniquement pour CAN-MT/F

Le point de rosée (ou également : température du point de rosée) correspond à la température de l'air humide pour laquelle ce dernier serait saturé en vapeur d'eau et condenserait en cas de baisse de température. Dans cet état, l'humidité relative de l'air serait de 100 %.

MENU Réseau

Reseau		
Noeud-Num.:	50	L'appareil a l'adresse de réseau 50 (réglage d'usine)
VALIDAT:	ON	Participation à la communication bus autorisée
Autooperat.:	oui	L'appareil communique avec les autres participants bus sans maître et est activé
Statut:	operat	
VARIABLE SORTIE:		
ANALOG:		Variables de sortie du réseau
Condit. D'Emission:		
VARIABLE ENTREE:		
ANALOG:		Variables d'entrée du réseau
Timeouts:		
NOEUDS actifs:		
1	Info?	Liste des noeuds actifs dans le réseau
2	Info?	Tous les noeuds sont énumérés (également ceux qui ne sont pas autorisés pour l'utilisateur)
32	Info?	

- Noeud-Num.:** Une autre adresse (numéro de noeud 1 - 62) doit être affectée à chaque appareil du réseau !
- VALIDAT:** Sans validation du réseau (MARCHE), l'appareil ne peut ni transmettre ni recevoir des informations ; il ne prendrait donc pas part à la communication.
- Autooperat:** Si le réseau ne se compose que d'appareils de la famille UVR1611 (UVR1611, Moniteur CAN, BL-Net, ...), l'autooperat. doit être configurée sur « oui ». S'il existe un appareil de rang supérieur dans le réseau (maître ou gestionnaire du réseau), autooperat. doit être configurée sur « non ».
- Statut:** Si autooperat. est réglée sur « oui », le statut après le démarrage du régulateur change automatiquement au terme d'un processus prescrit d' *init* → *preop(erationnelle)* → *operat(ionnelle)*. La communication ne peut avoir lieu qu'après cela. S'il existe un maître bus, ce dernier commute les nœuds sur *opérationnel*.

VARIABLE SORTIE

SORTIE RESEAU ANAL.

SORTIE 1: Temp. amb.

21.6 °C

SORTIE 2: Humidite

44.8 %

SORTIE 3: P.de rosee

11.6 °C

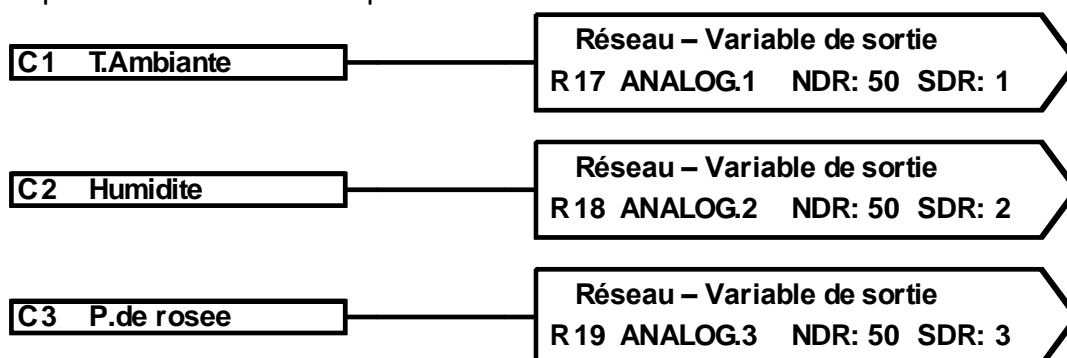
uniquement pour CAN-MT/F

uniquement pour CAN-MT/F

Etant donné que le moniteur CAN met simplement trois valeurs de mesure (température ambiante, humidité ambiante et point de rosée) à la disposition du réseau, les liens entre les valeurs de mesure et les variables de sortie du réseau dans le moniteur CAN sont définis de manière fixe. Ce menu ne permet donc pas de procéder à des réglages.

Valeurs de mesure moniteur CAN ⇒ Sorties de réseau

Représentation schématique :



Conditions d'émission

ENVOYER SORTIE RES.

SORTIE ANAL.: 1..4

a Changement > 30

Blocage: 10 s

Intervalle: 5 min

A Changement: > 30 - Pour toute modification de la valeur actuelle par rapport à la dernière valeur envoyée de plus de 3,0, un nouvel envoi est effectué (= 30 car les valeurs des nombres sont transmises sans virgule).

Blocage: 10 sec - Si la valeur est modifiée en l'espace de 10 sec. depuis la dernière transmission de plus de 30, la valeur est quand même transmise à nouveau après 10 secondes.

Intervalle: 5 min - La valeur est de toute manière transmise toutes les 5 minutes, même si elle n'a pas changé de plus de 30 depuis la dernière transmission.

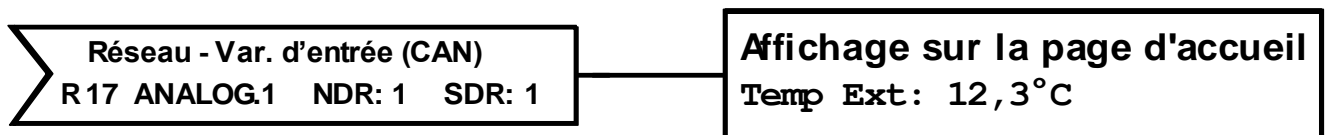
VARIABLE ENTREE

ENTREE RESEAU ANAL.	
Entree :	
Noeud Reseau:	1
SortieResAna	1
Valeur:	123

Dans ce menu, il est possible d'entrer le noeud émetteur ainsi que sa variable de sortie via lequel la valeur de la température extérieure est transmise. Si un noeud de réseau est défini, la ligne « **Temp. Ext.** » s'affiche sur la page d'accueil du moniteur CAN avec la valeur correspondante de cette variable d'entrée de réseau analogique. Si le numéro de noeud réglé est égal à 0, cet affichage n'apparaît pas.

Entrées de réseau ⇒ Affichage moniteur CAN (page d'accueil)

Représentation schématique :



Le numéro de noeud de l'appareil émetteur (UVR1611) ainsi que sa sortie de réseau via laquelle la température extérieure est transmise, sont librement réglables.

Délais d'attente (Timeouts)

ENTREE RES TIMEOUTS	
ENTREE ANAL: 1..4	
Timeout:	60 min

Timeout - Si la température extérieure n'est pas reçue au-delà du temps réglé, un délai d'attente est généré et le message d'erreur « Timeout » apparaît sur la page d'accueil à la place de la valeur de la température extérieure.

NŒUDS actifs

Après avoir sélectionné un noeud de réseau à partir de la liste « Noeuds actifs », des informations s'affichent via l'appareil sélectionné.

INFO CAN-NOEUD	1
Vend.ID:	00 00 00 CB
Pr.Code:	00 00 10 0B
Rev.Nr.:	00 01 00 00
Des.:	UVR1611
ChargePageMenu	

- numéro de noeud sélectionné

Vend.ID: Numéro d'identification du fabricant (CB pour Technische Alternative GmbH)

Pr.Code: Code produit du noeud sélectionné (ici pour une UVR1611)

Rev.Nr.: Numéro de révision

Des.: Désignation produit du noeud

Ces données sont des valeurs fixées par la société Technische Alternative GmbH et ne peuvent pas être modifiées.

Charge Page Menu: Ceci permet d'accéder au niveau de menu du noeud de réseau sélectionné. Le moniteur CAN sert désormais d'écran pour cet appareil.

Remarque : Il n'est pas possible de modifier manuellement le réglage d'un mélangeur à partir du moniteur CAN.

MENU Gestion Données (transmission des données uniquement pour chargeur d'amorçage « Bootloader »)

```

GESTION DE DONNEES
-----
Donnees Act. Fonct.:
TA REGL. D'USINE

Charger Reg. d'Usine

DONN. <=> BOOTLOADER:
Upload donnees:
CAN MON. => BOOTLD.
Download donnees:
BOOTLD. => CAN MON.

SYST.D'EXPL<=BOOTLD.:
DOWNLOAD SYST.D'EXPL:
BOOTLD. => CAN MON.

```

Nom des données de fonction actuelles dans le moniteur CAN

} Version ≥ E2.00

Charger Réglage d'Usine

L'appel s'effectue comme pour les commandes suivantes via l'interrogation de sécurité OUI / NON.

ATTENTION : Ainsi, les données de fonctions propres sont supprimées et remplacées par le réglage d'usine.

Upload données

Les données de fonction peuvent être transmises via le bus CAN au chargeur d'amorçage « Bootloader » pour la sécurisation des données.

```

CAN MON. => BOOTLD.
-----
SOURCE: CAN MON.

CIBLE: Bootld.
Lieu des Memoire: 1

DEMARRER VRAIMENT
UPLOAD DONNEES? non

Activer Interface
CAN IR? oui

```

Lieu de mémoire des données de fonction sur le chargeur d'amorçage « Bootloader »

La fonction **oui** permet au moniteur CAN de commuter en mode de transfert

La transmission des données via interface infrarouge est **impossible** pour le moniteur CAN.

Si le moniteur CAN est prêt au transfert de données, ce dernier est alors exécuté après avoir appuyé sur la touche « **START** » (DEMARRER) du chargeur d'amorçage « Bootloader ».

Download données

Lors du téléchargement, les données de fonctions enregistrées dans le chargeur d'amorçage « Bootloader » sont transmises au moniteur CAN et la configuration actuelle est ainsi écrasée.

```
BOOTLD. => CAN MON.  
-----  
SOURCE: Bootld.  
Lieu de Memoire: 1  
  
CIBLE: CAN MON.  
  
DEMARRER VRAIMENT  
DOWNLD DONNEES? non  
  
Activer Interface  
CAN IR? oui
```

Lieu de mémoire des données de fonction sur le chargeur d'amorçage « Bootloader »

La fonction **oui** permet au moniteur CAN de commuter en mode de transfert

La transmission des données via interface infrarouge est **impossible** pour le moniteur CAN.

Si le moniteur CAN est prêt au transfert de données, ce dernier est alors exécuté après avoir appuyé sur la touche « **START** » (DEMARRER) du chargeur d'amorçage « Bootloader ».

Téléchargement du système d'exploitation

Par sa technologie Flash, l'appareil a la possibilité de remplacer son propre système d'exploitation (logiciel de l'appareil) par une version encore plus actuelle par le biais du chargeur d'amorçage « Bootloader » (accès à l'adresse du secteur de téléchargement <http://www.ta.co.at>).

La mise en place d'un nouveau système d'exploitation est uniquement conseillée s'il renferme les nouvelles fonctions requises. Une mise à jour du système d'exploitation représente toujours un risque (comparable au flashing du Bio de l'ordinateur) et exige absolument une vérification de toutes les données de fonction car des problèmes de compatibilité pourraient être escomptés par de nouvelles fonctions !

```
BOOTLD. => CAN MON.  
-----  
DEMAR VRAIMENT DOWNL  
SYST.D'EXPL. ? no  
  
RECOMMANDATION:  
UTILISER CABLE  
  
Activer Interface  
IR CAN? oui
```

Démarrage du téléchargement avec *oui* et pression de la touche de démarrage du chargeur d'amorçage BL-NET

La transmission des données via interface infrarouge est **impossible** pour le moniteur CAN.

Si le moniteur CAN est prêt au transfert de données, ce dernier est alors exécuté après avoir appuyé sur la touche « **START** » (DEMARRER) du chargeur d'amorçage « Bootloader ».

Montage de l'appareil

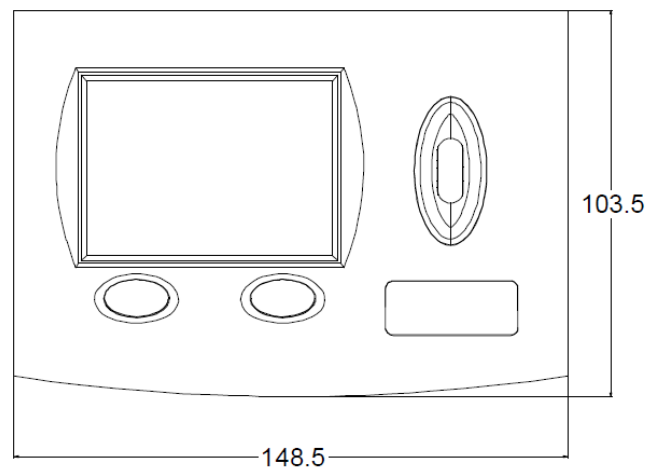
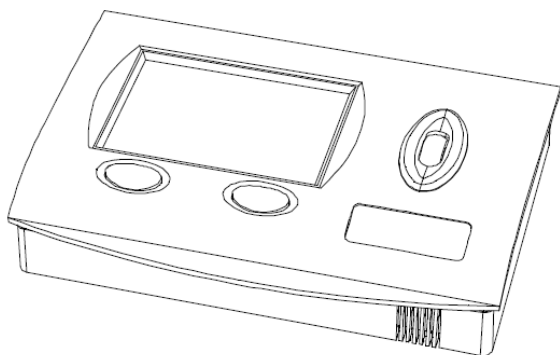
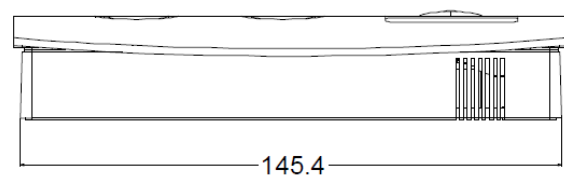
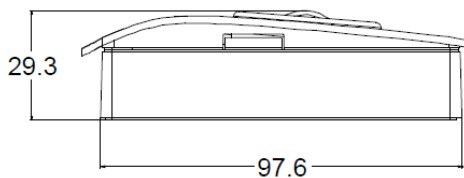
Appuyer sur les deux griffes d'encliquetage à droite et à gauche et retirer le couvercle. Le système électronique du régulateur se trouve sur le couvercle.

Fixer solidement le corps du bâti au mur à l'aide du matériel de fixation fourni à travers les deux trous, au mieux à l'aide de l'ouverture située au-dessus d'un boîtier de montage situé sur le mur à hauteur des yeux (env. 1,6 m).

Etablir la connexion réseau tel que décrit au chapitre « Sélection du câble et topologie du réseau » et toujours réinsérer le couvercle dans le corps du bâti.

Dimension

en mm



Sous réserve de modifications techniques

© 2015

Déclaration de conformité UE

N° de document / Date : TA17011 / 2 février 2017
Fabricant : Technische Alternative RT GmbH
Adresse : A- 3872 Amaliendorf, Langestraße 124

La présente déclaration de conformité est établie sous la seule responsabilité du fabricant.

Désignation du produit : CAN-MT, CAN-MT/F
Marque : Technische Alternative RT GmbH
Description du produit : Moniteur CAN

L'objet de la déclaration décrit ci-dessus est conforme aux prescriptions des directives suivantes :

2014/35/EU	Directive basse tension
2014/30/EU	Compatibilité électromagnétique
2011/65/EU	RoHS limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses substances
2009/125/EC	Directive Écoconception

Normes harmonisées appliquées :

EN 60730-1: 2011	Commande électrique automatiques à usage domestique et analogue - Partie 1: Règles générales
EN 61000-6-3: 2007 +A1: 2011 + AC2012	Compatibilité électromagnétique (CEM) - Partie 6-3: Normes génériques - Norme sur l'émission pour les environnements résidentiels, commerciaux et de l'industrie légère
EN 61000-6-2: 2005 + AC2005	Compatibilité électromagnétique (CEM) - Partie 6-2: Normes génériques - Immunité pour les environnements industriels
EN 50581: 2012	Documentation technique pour l'évaluation des produits électriques et électroniques par rapport à la restriction des substances dangereuses

Apposition du marquage CE : sur l'emballage, la notice d'utilisation et la plaque signalétique



Émetteur : Technische Alternative RT GmbH
A- 3872 Amaliendorf, Langestraße 124

Signature et cachet de l'entreprise

A handwritten signature in black ink, appearing to read 'Schneider Andreas', written in a cursive style.

Dipl.-Ing. Andreas Schneider, directeur
Le 2 février 2017

Cette déclaration atteste la conformité avec les directives citées, mais elle ne constitue pas une garantie des caractéristiques.

Les consignes de sécurité des documents produits fournis doivent être respectées.

Conditions de garantie

Remarque : Les conditions de garantie suivantes ne se limitent pas au droit légal de garantie mais élargissent vos droits en tant que consommateur.

1. La société Technische Alternative RT GmbH accorde une garantie de deux ans à compter de la date d'achat au consommateur final sur tous les produits et pièces qu'elle commercialise. Les défauts doivent immédiatement être signalés après avoir été constatés ou avant expiration du délai de garantie. Le service technique connaît la clé à pratiquement tous les problèmes. C'est pourquoi il est conseillé de contacter directement ce service afin d'éviter toute recherche d'erreur superflue.
2. La garantie inclut les réparations gratuites (mais pas les services de recherche d'erreurs sur place, avant démontage, montage et expédition) dues à des erreurs de travail et des défauts de matériau compromettant le fonctionnement. Si, selon Technische Alternative, une réparation ne s'avère pas être judicieuse pour des raisons de coûts, la marchandise est alors échangée.
3. Sont exclus de la garantie les dommages dus aux effets de surtension ou aux conditions environnementales anormales. La garantie est également exclue lorsque les défauts constatés sur l'appareil sont dus au transport, à une installation et un montage non conformes, à une erreur d'utilisation, à un non-respect des consignes de commande ou de montage ou à un manque d'entretien.
4. La garantie s'annule lorsque les travaux de réparation ou des interventions ont été effectuées par des personnes non autorisées à le faire ou n'ayant pas été habilités par nos soins ou encore lorsque les appareils sont dotés de pièces de rechange, supplémentaires ou d'accessoires n'étant pas des pièces d'origine.
5. Les pièces présentant des défauts doivent nous être retournées sans oublier de joindre une copie du bon d'achat et de décrire le défaut exact. Pour accélérer la procédure, n'hésitez pas à demander un numéro RMA sur notre site Internet www.ta.co.at. Une explication préalable du défaut constaté avec notre service technique est nécessaire.
6. Les services de garantie n'entraînent aucun prolongement du délai de garantie et ne donnent en aucun cas naissance à un nouveau délai de garantie. La garantie des pièces intégrées correspond exactement à celle de l'appareil entier.
7. Tout autre droit, en particulier les droits de remplacement d'un dommage survenu en dehors de l'appareil est exclu – dans la mesure où une responsabilité n'est pas légalement prescrite.

Mentions légales

Les présentes instructions de montage et de commande sont protégées par droits d'auteur.

Toute utilisation en dehors des limites fixées par les droits d'auteur requiert l'accord de la société Technische Alternative RT GmbH. Cette règle s'applique notamment pour les reproductions, les traductions et les médias électroniques.

Technische Alternative RT GmbH



A-3872 Amaliendorf Langestraße 124

Tel ++43 (0)2862 53635

Fax ++43 (0)2862 53635 7

E-Mail: mail@ta.co.at

--- www.ta.co.at ---

© 2017