



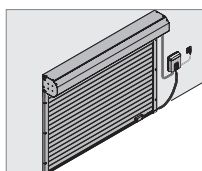
Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

A

RollAuto T Butées mécaniques & Sécurité de contact filaire



Utiliser la notice
NGE_ENR_RollAuto T_MU 2107 B



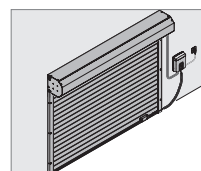
DE Anleitung für Montage, Betrieb und Wartung
Instructions for fitting, operating and maintenance
FR Instructions de montage, d'utilisation et maintenance
ES Instrucciones de montaje, funcionamiento y mantenimiento
RU Руководство по монтажу, эксплуатации и техническому обслуживанию

**B**

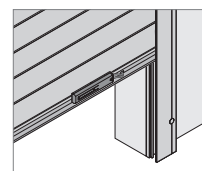
RollAuto T Butées mécaniques & Sécurité de contact sans fil



Utiliser les notices
NGE_ENR_RollAuto T_MU 2107 B
&
NEC_ENR_RollAuto T>Contact sans fils_MU 2198 A



DE Anleitung für Montage, Betrieb und Wartung
Instructions for fitting, operating and maintenance
FR Instructions de montage, d'utilisation et maintenance
ES Instrucciones de montaje, funcionamiento y mantenimiento
RU Руководство по монтажу, эксплуатации и техническому обслуживанию



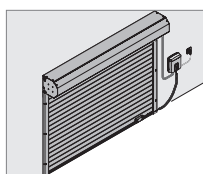
DE Anleitung für Betrieb und Wartung
Instructions for Operating and Maintenance
FR Instructions de d'utilisation et maintenance
ES Instrucciones de funcionamiento y mantenimiento
RU Руководство по эксплуатации и техническому обслуживанию

**C**

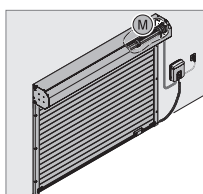
RollAuto T Butées électroniques & Sécurité de contact filaire



Utiliser les notices
NGE_ENR_RollAuto T_MU 2107 B
&
NEC_ENR_RollAuto T_Motorisation
butées électroniques_MU 2229 A



DE Anleitung für Montage, Betrieb und Wartung
Instructions for fitting, operating and maintenance
FR Instructions de montage, d'utilisation et maintenance
ES Instrucciones de montaje, funcionamiento y mantenimiento
RU Руководство по монтажу, эксплуатации и техническому обслуживанию



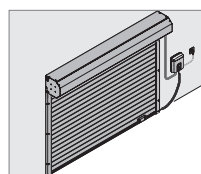
DE Anleitung für Antrieb mit elektronischer Endschaltung
Instructions for operator with electronic limit switch
FR Instructions de montage, d'utilisation et maintenance
ES Instrucciones de montaje, funcionamiento y mantenimiento
RU Руководство по монтажу, эксплуатации и техническому обслуживанию

**D**

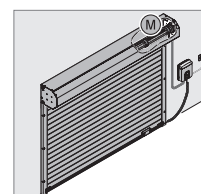
RollAuto T Butées électroniques & Sécurité de contact sans fil



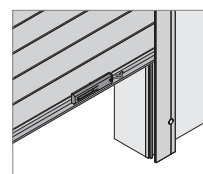
Utiliser les notices
NGE_ENR_RollAuto T_MU 2107 B
&
NEC_ENR_RollAuto T_Motorisation
butées électroniques_MU 2229 A
&
NEC_ENR_RollAuto T>Contact sans fils_MU 2198 A



DE Anleitung für Montage, Betrieb und Wartung
Instructions for fitting, operating and maintenance
FR Instructions de montage, d'utilisation et maintenance
ES Instrucciones de montaje, funcionamiento y mantenimiento
RU Руководство по монтажу, эксплуатации и техническому обслуживанию



DE Anleitung für Antrieb mit elektronischer Endschaltung
Instructions for operator with electronic limit switch
FR Instructions de montage, d'utilisation et maintenance
ES Instrucciones de montaje, funcionamiento y mantenimiento
RU Руководство по монтажу, эксплуатации и техническому обслуживанию



DE Anleitung für Betrieb und Wartung
Instructions for Operating and Maintenance
FR Instructions de d'utilisation et maintenance
ES Instrucciones de funcionamiento y mantenimiento
RU Руководство по эксплуатации и техническому обслуживанию



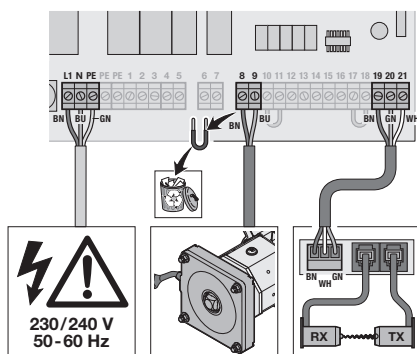


Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

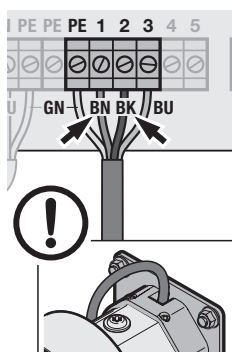
A

RollAuto T - Butées mécaniques & Sécurité de contact filaire

1 - Branchement du boîtier, p.189

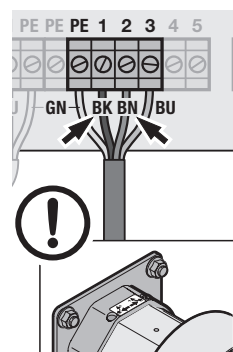


Moteur à droite

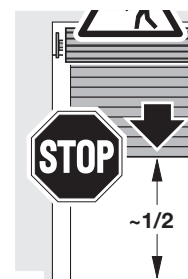
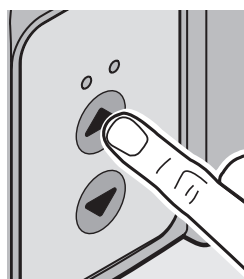
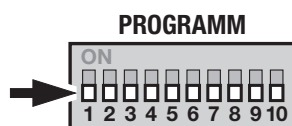


OU

Moteur à gauche

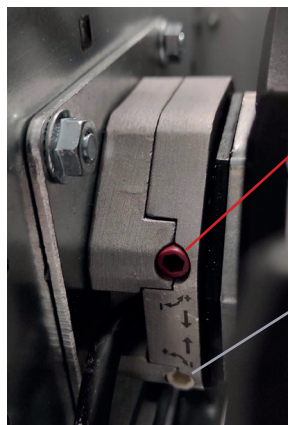


2 - Commutateur DIL 1 et DIL 10 sur OFF, brancher le boîtier et placer le tablier approximativement à mi-course, p. 190



Note : suivant le réglage des butées en usine, l'emplacement du tablier peut varier

3 - Régler les butées haute puis basse, p. 193



Vis rouge :

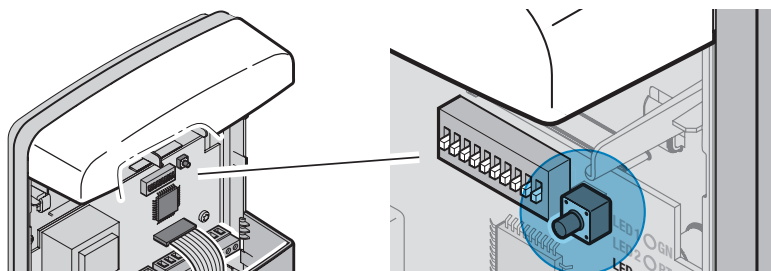
réglage de la butée basse pour les moteurs à droite
réglage de la butée haute pour les moteurs à gauche

Vis blanche :

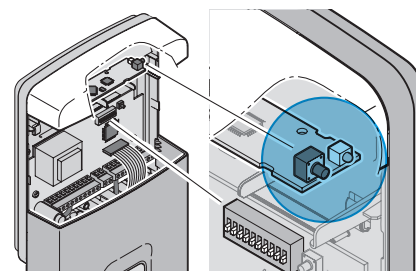
réglage de la butée haute pour les moteurs à droite
réglage de la butée gauche pour les moteurs à gauche

4 - Appairage de l'émetteur, p. 194

Emetteur 433 Mhz

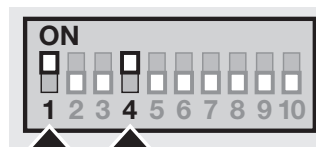


Emetteur 868 Mhz



OU

5 - Placer le commutateur DIL 1 et DIL 4 sur ON



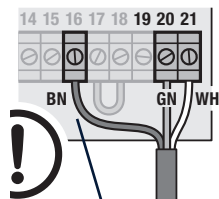
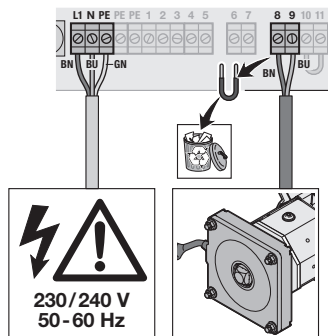


Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

B

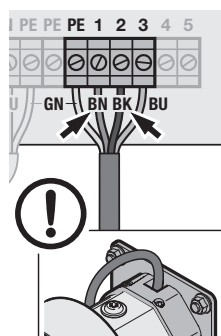
RollAuto T - Butées mécaniques & Sécurité de contact sans fils

1 - Branchement du boîtier, p.189

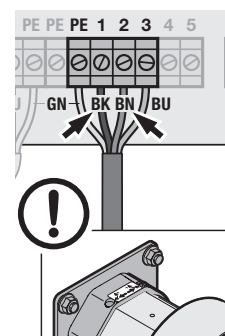


**Branchement spécifique
de la sécurité de contact
sans fil, p.192**

Moteur à droite

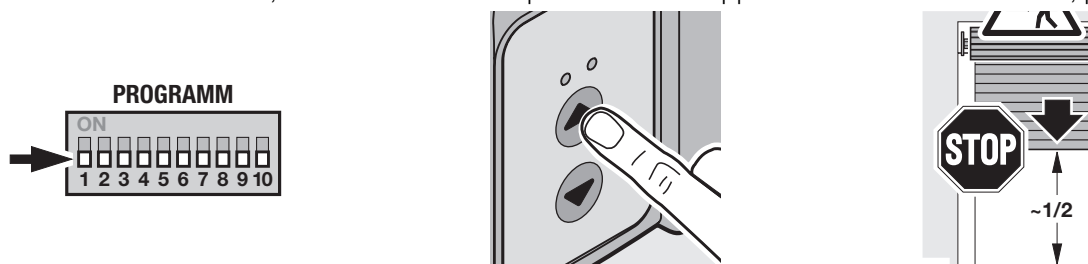


Moteur à gauche



OU

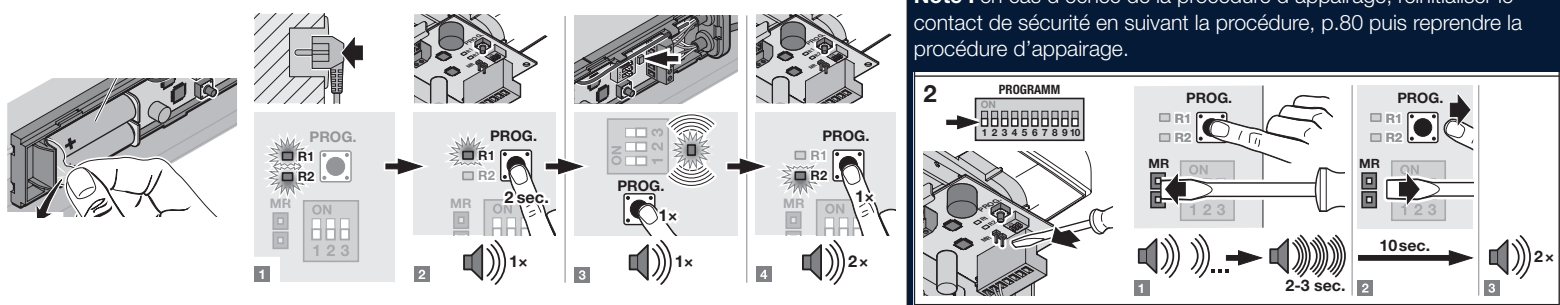
2 - Commutateur DIL 1 et DIL 10 sur OFF, brancher le boîtier et placer le tablier approximativement à mi-course, p. 190



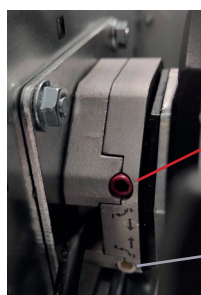
Note : suivant le réglage des butées en usine, l'emplacement du tablier peut varier

3 - Appairage de la sécurité de contact sans fil, p.80

Note : en cas d'échec de la procédure d'appairage, réinitialiser le contact de sécurité en suivant la procédure, p.80 puis reprendre la procédure d'appairage.



4 - Régler les butées haute puis basse, p. 193

**Vis rouge :**

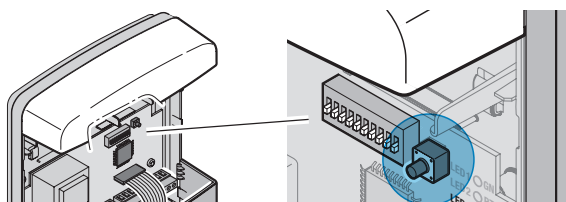
réglage de la butée basse pour les moteurs à droite
réglage de la butée haute pour les moteurs à gauche

Vis blanche :

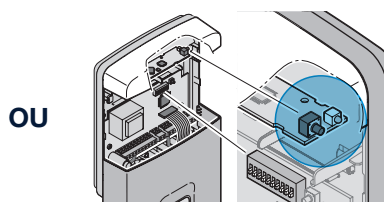
réglage de la butée haute pour les moteurs à droite
réglage de la butée gauche pour les moteurs à gauche

5 - Appairage de l'émetteur, p. 194

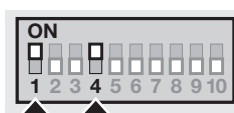
Emetteur 433 Mhz



Emetteur 868 Mhz



6 - Placer le commutateur DIL 1 et DIL 4 sur ON



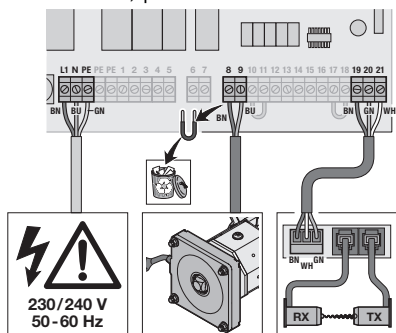


Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

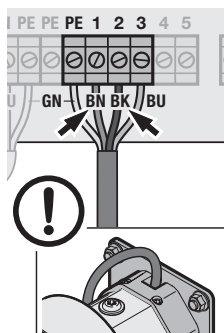
C

RollAuto T - Butées électroniques & Sécurité de contact filaire

1 - Branchement du boîtier, p.189

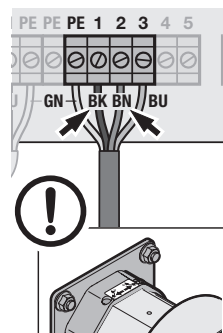


Moteur à droite

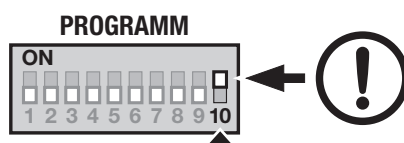


OU

Moteur à gauche



2 - Placer le commutateur DIL 1 = OFF et DIL 10 = ON

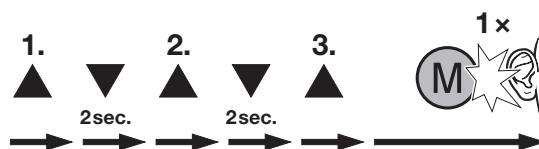


3 - Apprentissage de la butée haute, p. 17 :

Positionner le tablier entre 30 et 50 cm du haut et réaliser

- 1 montée
- 1 descente entre 30 et 50 cm
- 1 montée
- 1 descente entre 30 et 50 cm
- 1 montée

La butée haute est enregistrée dès que vous entendez un claquement du moteur

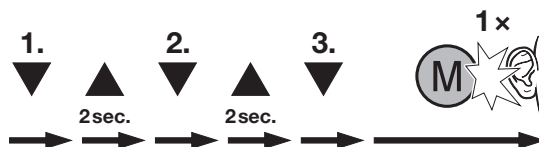


4 - Apprentissage de la butée basse, p. 17 :

Positionner le tablier entre 30 et 50 cm du bas et réaliser

- 1 descente
- 1 montée entre 30 et 50 cm
- 1 descente
- 1 montée entre 30 et 50 cm
- 1 descente

La butée basse est enregistrée dès que vous entendez un claquement du moteur



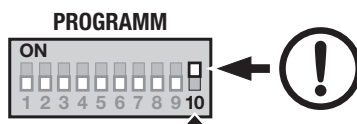
5 - Positionnement de la lame supérieure, p. 18 :

Vérifier le commutateur DIL 1 = OFF et DIL 10 = ON

- 1 montée
- 1 montée

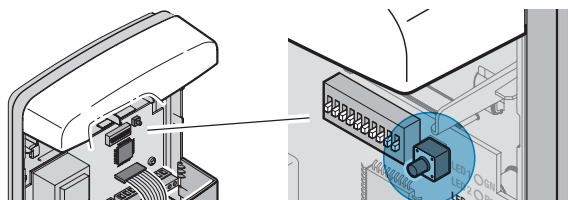
Puis appuyer sur descente,

à chaque claquement l'axe tourne de 20°



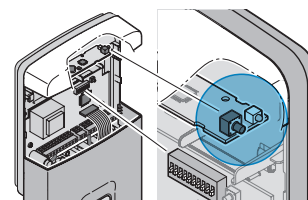
6 - Appairage l'émetteur, p. 194

Emetteur 433 Mhz

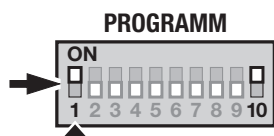


OU

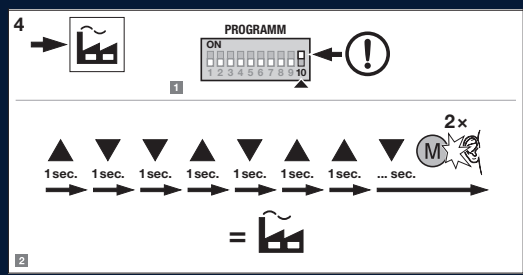
Emetteur 868 Mhz



7 - Placer le commutateur DIL 1 = ON et DIL 10 = ON



Note : en cas d'échec de la procédure d'apprentissage, réinitialiser le boîtier de commande, p.18 puis reprendre la procédure d'apprentissage au début. Un échec de la procédure d'apprentissage peut être dû à une résistance anormale du tablier pendant la montée ou la descente. Vérifiez la géométrie du tablier et que l'articulation des lames se fait librement.



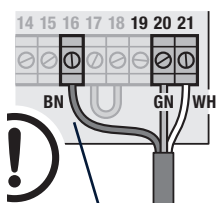
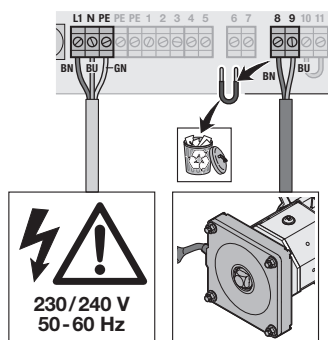


Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

D

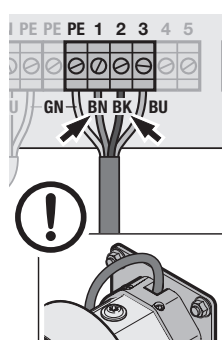
RollAuto T - Butées électroniques & Sécurité de contact sans fil

1 - Branchement du boîtier, p.189

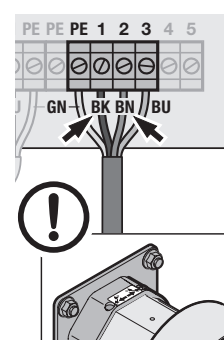


**Branchement spécifique
de la sécurité de contact
sans fil, p.192**

Moteur à droite

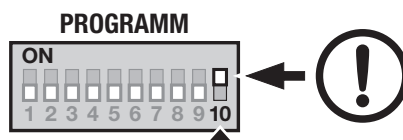


Moteur à gauche



ou

2 - Placer le commutateur DIL 1 = OFF et DIL 10 = ON

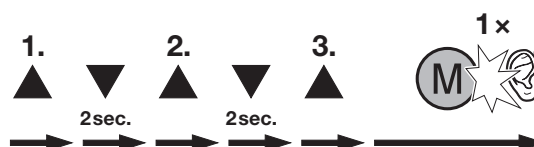


3 - Apprentissage de la butée haute, p. 17 :

Positionner le tablier entre 30 et 50 cm du haut et réaliser

- 1 montée
- 1 descente entre 30 et 50 cm
- 1 montée
- 1 descente entre 30 et 50 cm
- 1 montée

La butée haute est enregistrée dès que vous entendez un claquement du moteur

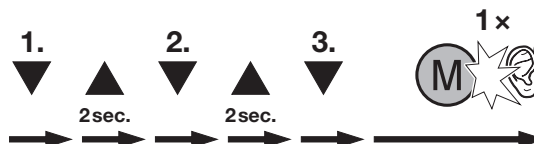


4 - Apprentissage de la butée basse, p. 17 :

Positionner le tablier entre 30 et 50 cm du bas et réaliser

- 1 descente
- 1 montée entre 30 et 50 cm
- 1 descente
- 1 montée entre 30 et 50 cm
- 1 descente

La butée basse est enregistrée dès que vous entendez un claquement du moteur



5 - Positionnement de la lame supérieure, p. 18 :

Vérifier le commutateur DIL 1 = OFF et DIL 10 = ON

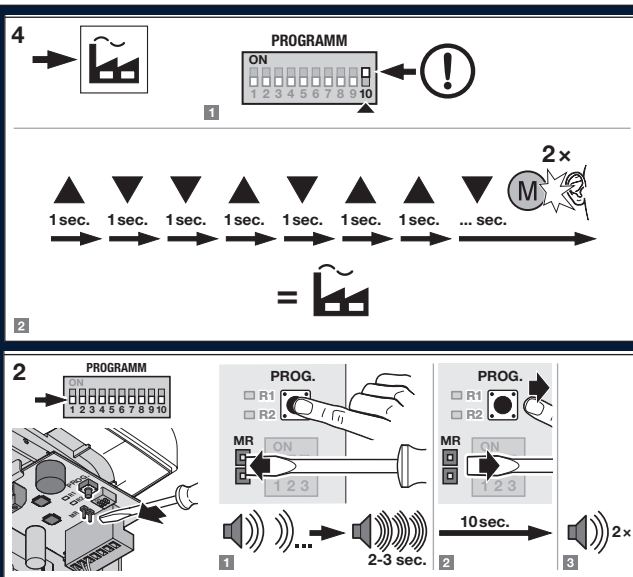
- 1 montée
 - 1 montée
- Puis appuyer sur descente,
à chaque claquement l'axe tourne de 20°



Note : en cas d'échec de la procédure d'apprentissage,
réinitialiser le boîtier de commande, p.18

et réinitialiser le contact de sécurité en suivant la procédure,
p.80, puis reprendre la procédure d'apprentissage au début.

**Un échec de la procédure d'apprentissage peut être
dû à une résistance anormale du tablier pendant la
montée ou la descente. Vérifiez la géométrie du tablier
et que l'articulation des lames se fait librement.**



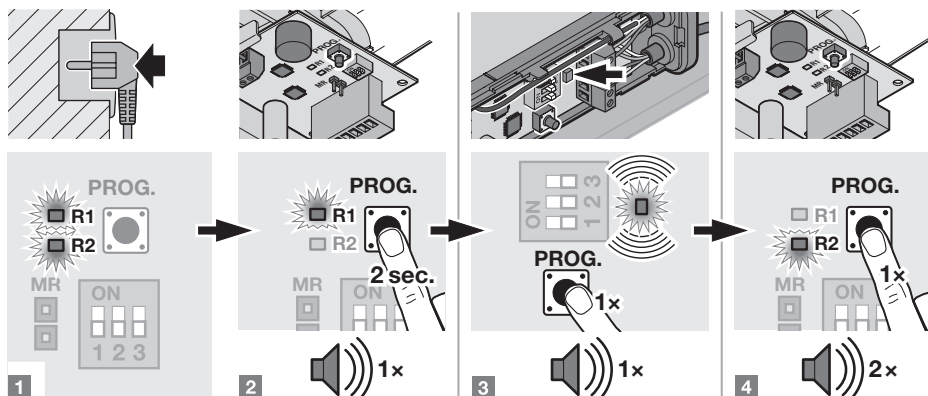
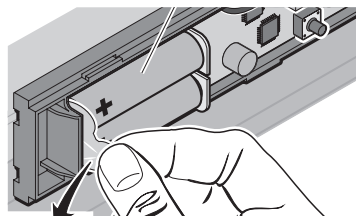


Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

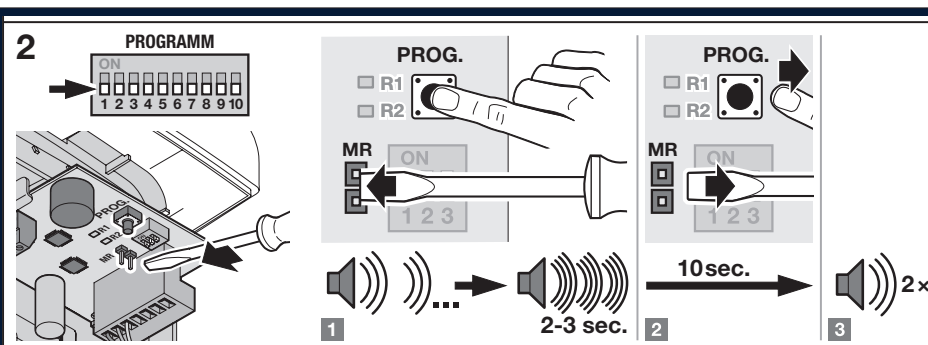
D

RollAuto T - Butées électroniques & Sécurité de contact sans fil

6 – Appairage de la sécurité de contact sans fil, p.80

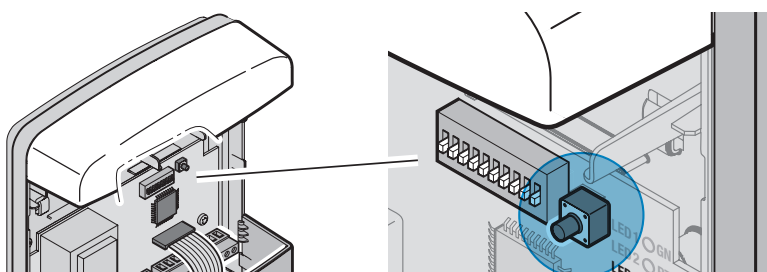


Note : en cas d'échec de la procédure d'appairage, réinitialiser le contact de sécurité en suivant la procédure, p.80 puis reprendre la procédure d'appairage.



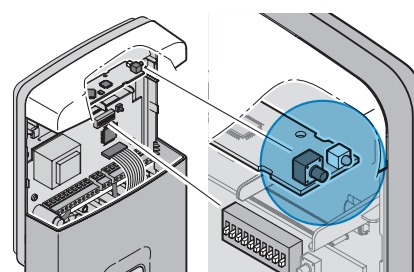
7 – Appairage l'émetteur, p. 194

Emetteur 433 Mhz



Emetteur 868 Mhz

ou



8 – Placer le commutateur DIL 1 = ON et DIL 10 = ON

