



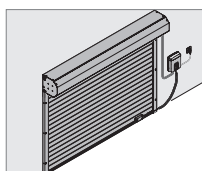
Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

A

RollAuto T Butées mécaniques & Sécurité de contact filaire



Utiliser la notice
NGE_ENR_RollAuto T_MU 2107 B



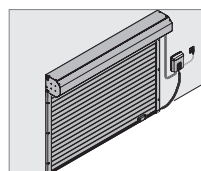
DE Anleitung für Montage, Betrieb und Wartung
Instructions for fitting, operating and maintenance
FR Instructions de montage, d'utilisation et maintenance
ES Instrucciones de montaje, funcionamiento y mantenimiento
RU Руководство по монтажу, эксплуатации и техническому обслуживанию

**B**

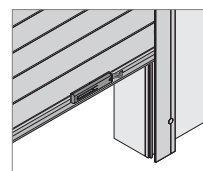
RollAuto T Butées mécaniques & Sécurité de contact sans fil



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



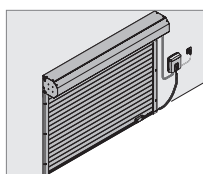
DE Anleitung für Betrieb und Wartung
Instructions for Operating and Maintenance
FR Instructions de d'utilisation et maintenance
ES Instrucciones de funcionamiento y mantenimiento
RU Руководство по эксплуатации и техническому обслуживанию

**C**

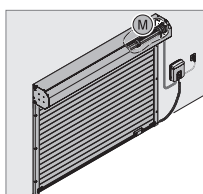
RollAuto T Butées électroniques & Sécurité de contact filaire



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



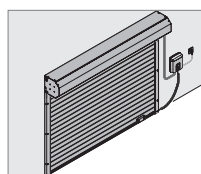
DE Anleitung für Antrieb mit elektronischer Endschaltung
Instructions for operator with electronic limit switch
FR Instructions pour opérateur avec coupeur électronique en position fin
ES Instrucciones para automatizar con decodificador electrónico
RU Руководство для монтажа с электронным компонентом конечного положения

**D**

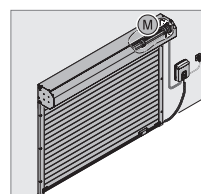
RollAuto T Butées électroniques & Sécurité de contact sans fil



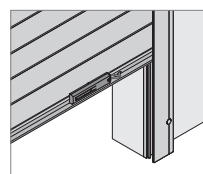
Utiliser les notices
NGE_ENR_RollAuto T_MU 2107 B
&
NEC_ENR_RollAuto T_Motorisation
butées électroniques_MU 2229 A
&
NEC_ENR_RollAuto T>Contact sans fils_MU 2198 A



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 pour opérateur avec coupeur électronique en position fin
ES Instrucciones para automatizar con decodificador electrónico
RU Руководство для монтажа с электронным компонентом конечного положения



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



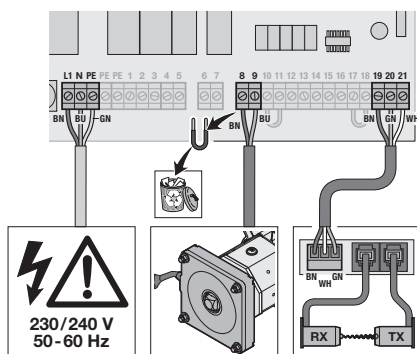


Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

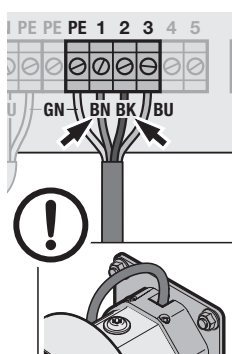
A

RollAuto T - Butées mécaniques & Sécurité de contact filaire

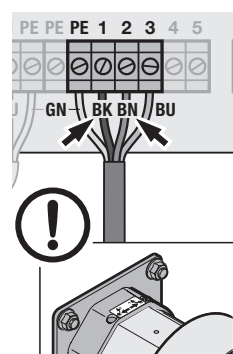
1 - Branchement du boîtier, p.189



Moteur à droite

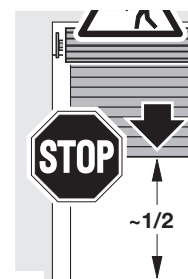
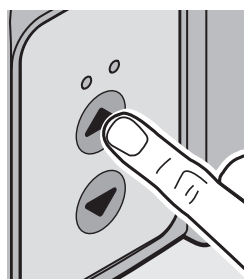
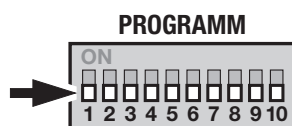


Moteur à gauche



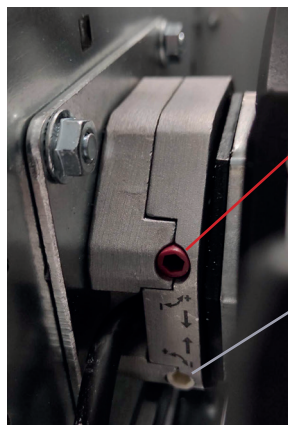
ou

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 - Régler les butées haute puis basse, p. 193



Vis rouge :

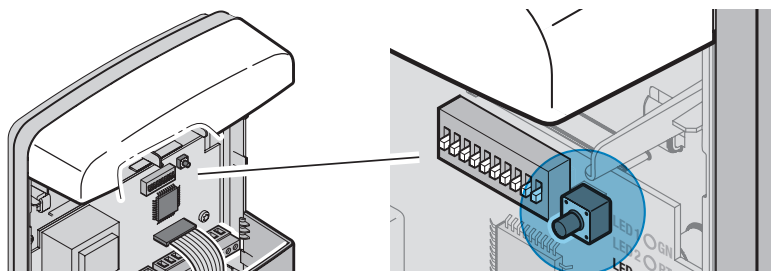
réglage de la butée basse pour les moteurs à droite
réglage de la butée haute pour les moteurs à gauche

Vis blanche :

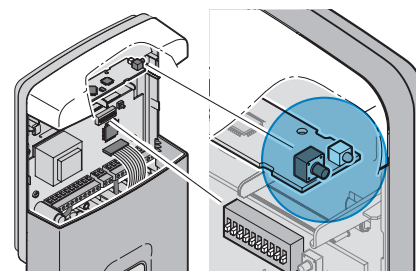
réglage de la butée haute pour les moteurs à droite
réglage de la butée gauche pour les moteurs à gauche

4 - Appairage de l'émetteur, p. 194

Emetteur 433 Mhz

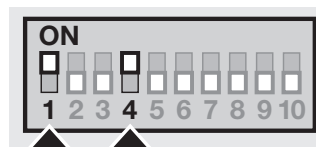


Emetteur 868 Mhz



ou

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

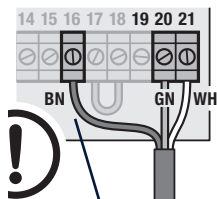
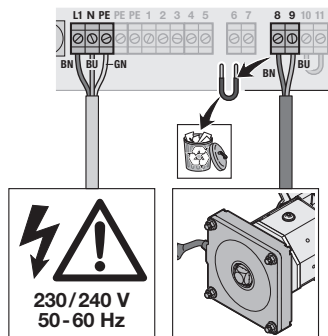




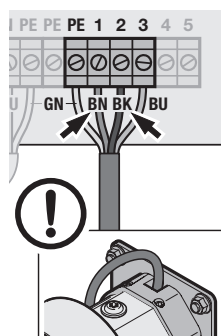
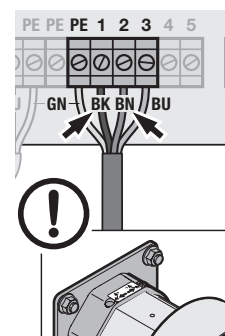
Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

B

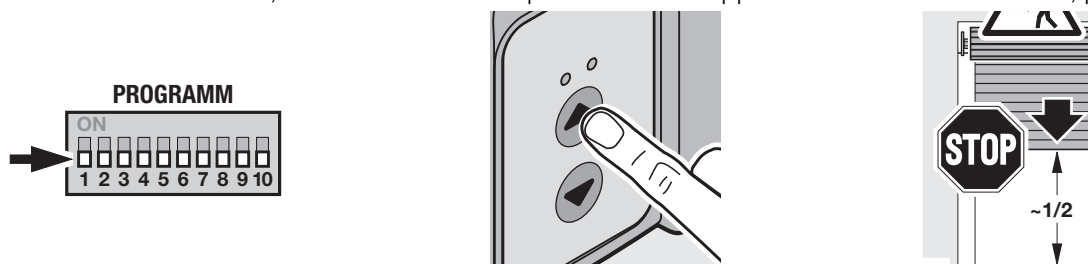
RollAuto T - Butées mécaniques & Sécurité de contact sans fils

1 - Branchement du boîtier, p.189

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

Moteur à droite**Moteur à gauche**

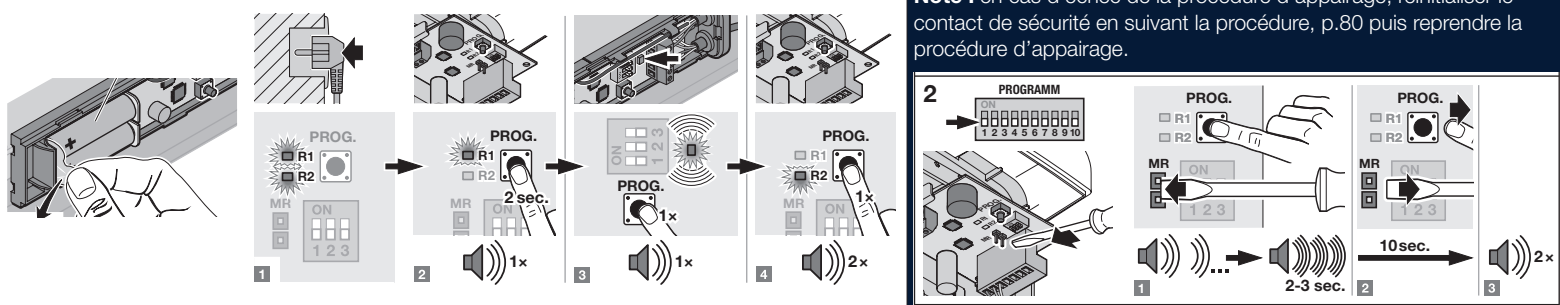
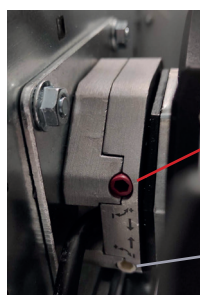
OU

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

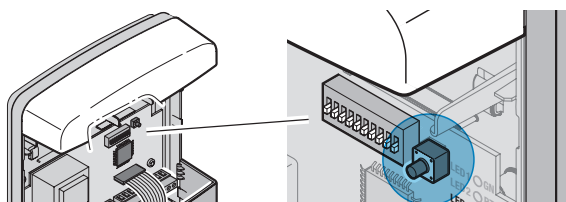
Note : en cas d'échec de la procédure d'appairage, réinitialiser le contact de sécurité en suivant la procédure, p.80 puis reprendre la procédure d'appairage.

**4 - Régler les butées haute puis basse, p. 193****Vis rouge :**

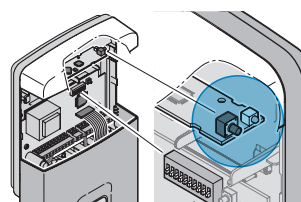
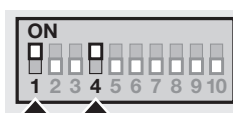
réglage de la butée basse pour les moteurs à droite
réglage de la butée haute pour les moteurs à gauche

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**

OU

Emetteur 868 Mhz**6 - Placer le commutateur DIL 1 et DIL 4 sur ON**

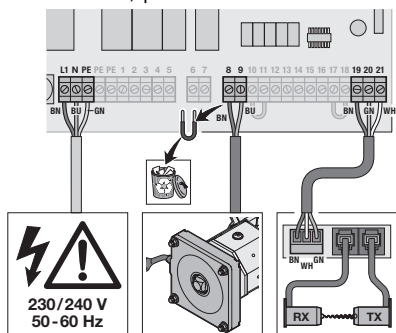


Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

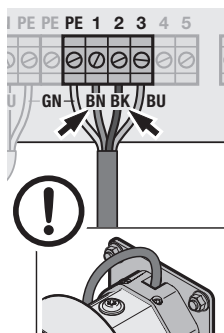
C

RollAuto T - Butées électroniques & Sécurité de contact filaire

1 - Branchement du boîtier, p.189

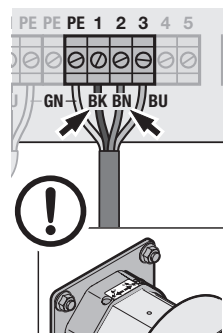


Moteur à droite

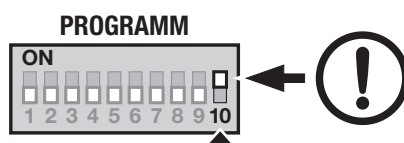


OU

Moteur à gauche



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

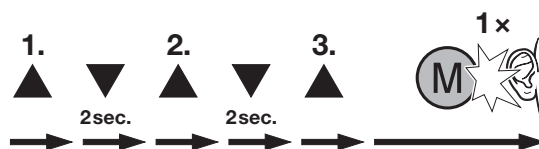


3 - Apprentissage de la butée haute, p. 17 :

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

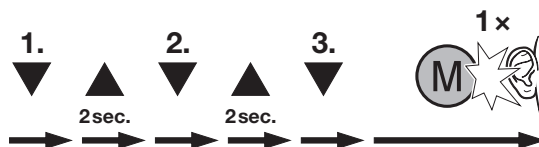


4 - Apprentissage de la butée basse, p. 17 :

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



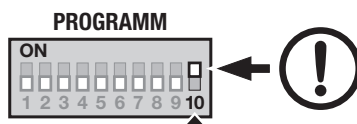
5 - Positionnement de la lame supérieure, p. 18 :

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

- 1 montée
- 1 montée

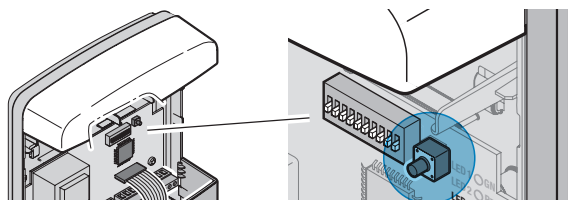
Puis appuyer sur descente,

à chaque claquement l'axe tourne de 20°



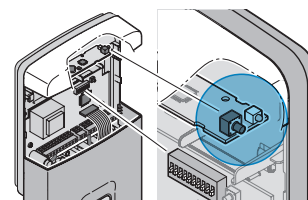
6 - Appairage l'émetteur, p. 194

Emetteur 433 Mhz

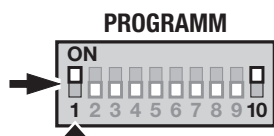


OU

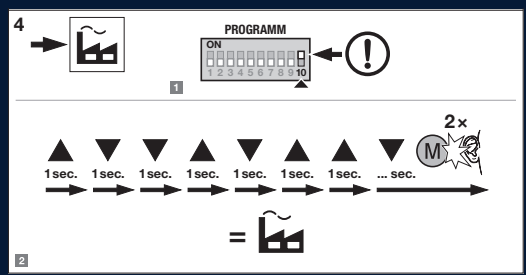
Emetteur 868 Mhz



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.



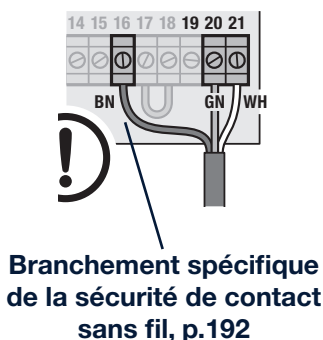
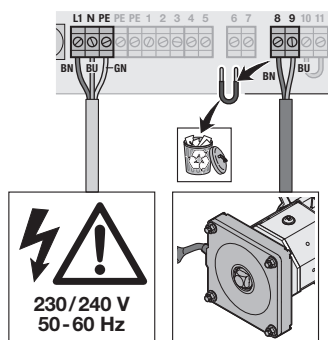


Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

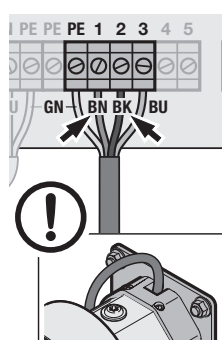
D

RollAuto T - Butées électroniques & Sécurité de contact sans fil

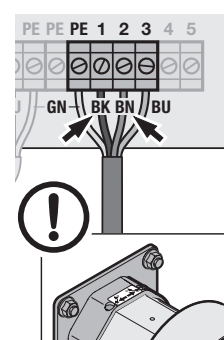
1 - Branchement du boîtier, p.189



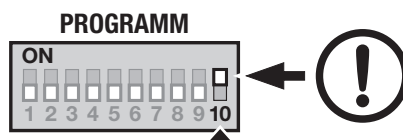
Moteur à droite



Moteur à gauche



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

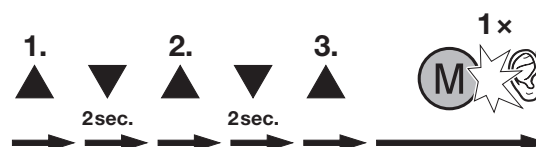


3 - Apprentissage de la butée haute, p. 17 :

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,

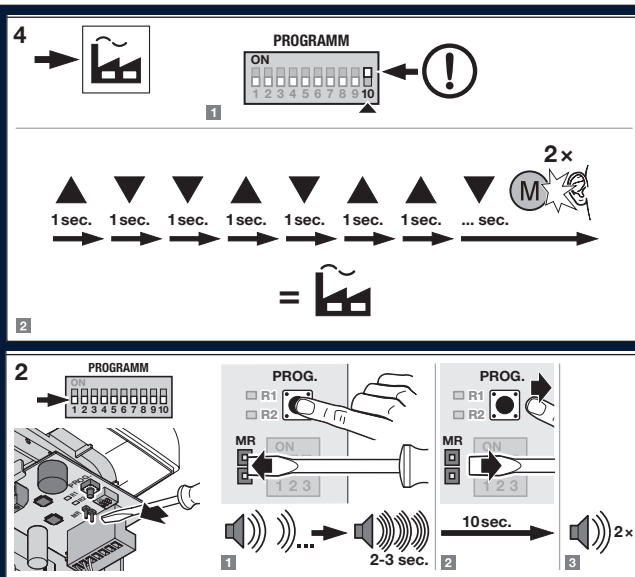
à chaque claquement l'axe tourne de 20°



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.



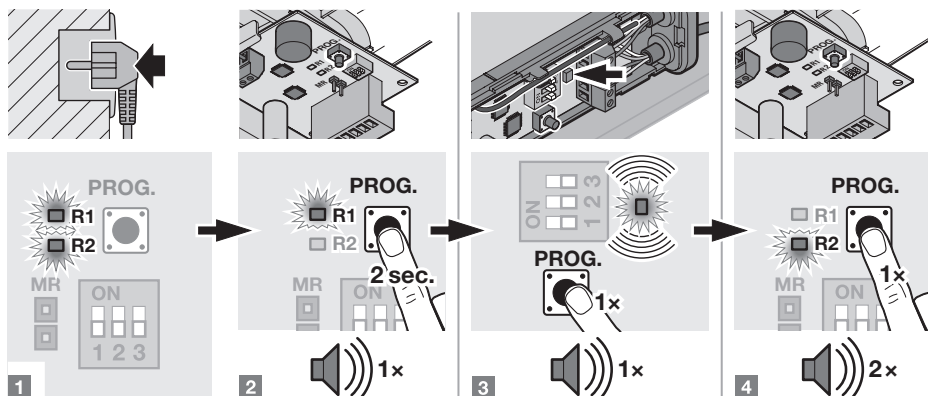
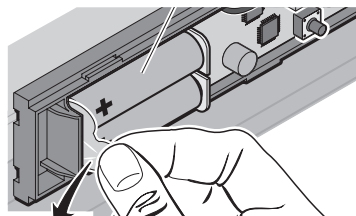


Configuration boîtier de commande RollAuto T suivant options installées

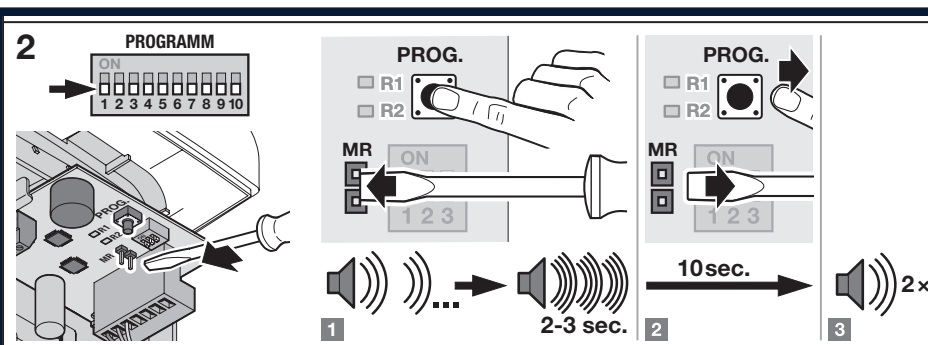
D

RollAuto T - Butées électroniques & Sécurité de contact sans fil

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

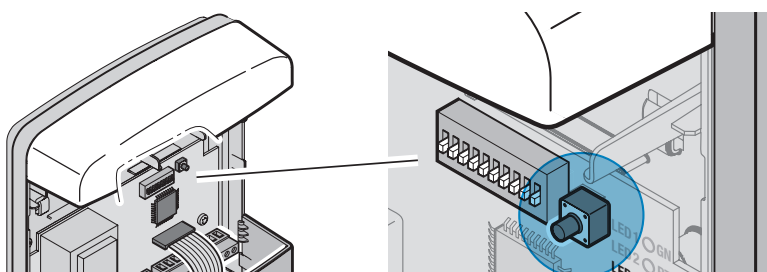


Note : en cas d'échec de la procédure d'appairage, réinitialiser le contact de sécurité en suivant la procédure, p.80 puis reprendre la procédure d'appairage.



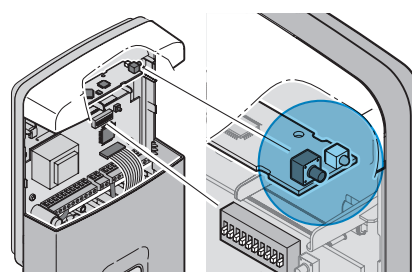
7 – Appairage l'émetteur, p. 194

Emetteur 433 Mhz



ou

Emetteur 868 Mhz



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

