

## CARACTÉRISTIQUES ET DESCRIPTION DES PARTIES

Les motoréducteurs de la gamme ACE (2013), extrêmement polyvalents, permettent l'automatisation de portails coulissants jusqu'à 800 Kg.

Ce manuel décrit trois modèles offrant des puissances et des réducteurs différents mais dont les dimensions et procédures d'installation sont identiques, de même que les raccordements électriques et la programmation.

Les centrales électroniques de chaque modèle sont programmées avec des paramètres différents afin de garantir un rapport optimal puissance/sensibilité en cas d'obstacle. Outre le contrôle assuré par codeur, deux entrées pour barres palpeuses équilibrées sont programmées, de même qu'une connexion permettant la synchronisation du mouvement des deux vantaux.

### Description des composants (fig.A)

1. couvercle moteur
2. capteurs magnétiques pour fin de course
3. protection pignon
4. pignon
5. protections latérales
6. centrale électronique
7. support centrale
8. logement piles 12V 1,2Ah (uniquement ACE401)
9. vis sans tête de réglage hauteur moteur
10. vis de fixation moteur
11. déverrouillage moteur
12. levier déblocage moteur
13. bornier connexion ligne 230 V
14. moteur
15. brides avec aimant de fin de course

## DONNÉES TECHNIQUES

MOTEUR	U.M.	ACE401	ACE601	ACE801
Tension d'alimentation	Vac	230	230	230
Tension moteur	Vdc	24	24	24
Courant maximum moteur	A	6	8	12
Puissance max. moteur (démarrage)	W	150	250	300
Coppia nominale	Nm	5	10	15
Couple max. (démarrage)	Nm	10	16	24
Force de poussée	N	400	600	800
Poids max. vantail	Kg	400	600	800
Vitesse vantail max.	m/min	10	16	10
Intensité cycles de service		Intensif	Intensif	Intensif
Codeur		OUI	OUI	OUI
Fin de course magnétique		OUI	OUI	OUI
Indice de protection	IP	44	44	44
Température de fonctionnement	°C	-20 +55	-20 +55	-20 +55
Poids	Kg	10	10	10
Logique de commande	mod.	A124A4	A124A6	A124A8
Tension d'alimentation logique	Vdc	24 ± 10%		
Compatible avec SUN POWER		OUI	OUI	OUI
Ralentissement électronique		OUI	OUI	OUI
Réglage vitesse moteur		OUI	OUI	OUI
Entrées pour barres palpeuses		OUI	OUI	OUI
Contrôle Maître/Esclave		OUI	OUI	OUI
Logement piles	mod.	12V 1.3Ah (optional)	/	/

## CONTRÔLES PRÉLIMINAIRES ET AVERTISSEMENTS IMPORTANTS

### Avant de procéder à l'installation, il est conseillé de vérifier :

1. la solidité des structures existantes (colonnes, charnières, vantaux) par rapport aux puissances développées par le moteur.
2. La présence d'arrêts mécaniques d'une robustesse adaptée en fin d'ouverture et fermeture des vantaux.
3. L'absence de frottements ou de jeux excessifs dans les systèmes roues/guide inférieur et rouleaux/guide supérieur.
4. L'exclusion de la serrure manuelle éventuellement installée.
5. L'état des éventuels câbles électriques de l'installation.



### Avertissements importants :

1. L'installation de l'automatisme doit être effectuée dans les règles de l'art par un personnel qualifié et conformément à la directive machines 98/37/CE et aux normes EN13241-1, EN 12453 et EN 12445.
2. Analyser les risques de l'automatisme et adopter les mesures de sécurité et de signalisation nécessaires.
3. Installer les dispositifs de commande (ex. sélecteur à clé) de façon à ce que l'utilisateur ne se trouve pas dans une zone dangereuse.
4. Apposer l'étiquette ou la plaque CE contenant les informations concernant les risques et les données d'identification sur l'automatisme.
5. Remettre à l'utilisateur final les instructions d'utilisation, les recommandations concernant la sécurité et la déclaration de conformité CE.
6. Vérifier que l'utilisateur a compris le fonctionnement automatique, manuel et d'urgence de l'automatisme.
7. Une fois l'installation terminée, effectuer plusieurs essais des dispositifs de sécurité, signalisation et déverrouillage de l'automatisme.
8. Informer l'utilisateur par écrit (par ex. dans les instructions d'utilisation) :
  - a. Des risques résiduels éventuels et des utilisations incorrectes.
  - b. De débrancher l'alimentation avant le déblocage du vantail ou en cas de petites interventions d'entretien ou de nettoyage dans la zone de l'automatisme.
  - c. De contrôler fréquemment l'absence de tout dommage de l'automatisme et, le cas échéant, d'en avertir immédiatement l'installateur.
  - d. De ne pas laisser les enfants jouer à proximité immédiate de l'automatisme.
  - e. De ne pas laisser les radiocommandes et autres dispositifs de commande à portée des enfants.
9. De prévoir un programme d'entretien de l'installation (tous les 6 mois au minimum) en consignnant les interventions exécutées sur un registre spécialement prévu à cet effet.

## FIXATION DU MOTORÉDUCTEUR ET DE LA CRÉMAILLÈRE

Définir la position du moteur en fonction du type d'installation, droite ou gauche fig.C  
Prévoir une distance min. entre la base du moteur et l'extrémité de la crémaillère. Dans les applications droites, le moteur doit être en retrait d'au moins 20 mm pour pouvoir fixer le fin de course magnétique.

Avant de fixer la plaque, vérifier les points suivants :

- la surface est plate et permet la fixation
- le passage des câbles électriques est prévu du bon côté (fig.D)
- la base est perpendiculaire à la ligne de mouvement (fig.D)
- la distance du vantail permet de centrer le pignon avec la crémaillère (fig.D)
- la hauteur permet un accouplement correct entre pignon et crémaillère
- aucun obstacle ne gêne les opérations de déblocage du vantail (fig.D)
- les 4 écrous fournis sont fixés en dessous des orifices carrés.

Pour les nouvelles installations dépourvues d'une base solide, utiliser la plaque de fondation CPEVO (en option) incorporée au béton ou soudée sur la structure existante (fig. E)

Cette plaque remplace celle fournie et doit être mise en place selon les précautions décrites.

Poser le motoréducteur contre la plaque et introduire les quatre vis (point 10, fig. A) dans les fentes permettant d'apporter des corrections horizontales, si nécessaire, utiliser les 4 vis sans tête (point 9, fig A) pour corriger la hauteur et/ou la mise à niveau du moteur.

Pour davantage de détails sur la fixation de la crémaillère, se conformer aux instructions du fabricant - il est conseillé d'observer les précautions suivantes :

- la crémaillère doit avoir un « module » M4 et présenter des caractéristiques permettant de supporter le poids du vantail.
- les jointures ne doivent pas entraîner d'à-coups.
- fixer provisoirement une partie de crémaillère avec des étaux (fig. F) en cas de difficulté de régulariser le « pas » des jointures.
- certains modèles de crémaillère peuvent être fixés avec des vis au moyen des fentes prévues, dans ce cas diviser la marge de réglage en positionnant la vis au centre de la fente.

**Attention ! Il est essentiel de prévoir un accouplement correct entre pignon et crémaillère.**

**Ces derniers doivent être autant que possible centrés, avec un jeu minimum évitant toute charge anormale sur le pignon. Débloquent le moteur et vérifient la régularité de sa course.**

**Si l'usure de la structure a créé des affaissements difficiles à compenser, procéder à une révision des parties.**

Une fois tous les réglages et contrôles terminés, serrer fortement les 4 vis (point 10, fig.A) et installer les protections (point 5)

## FINIS DE COURSE MAGNÉTIQUES (fig. G)

Ces motoréducteurs sont équipés de deux brides avec aimant (point 15 fig. A) et d'un capteur placé au-dessus du pignon (point 2 fig. A).

**Attention ! Les deux aimants sont assemblés par la bride de façon à être détectés par la centrale électronique. Démonter et inverser l'un des aimants risque de compromettre la programmation et/ou le fonctionnement.**

Introduire les vis sans tête et fixer, de façon provisoire et en opposition, les deux brides aux extrémités de la crémaillère (fig. G).

Effectuer plusieurs vérifications avec le moteur débloqué et en déplaçant manuellement le vantail :

- avec le vantail fermé, l'aimant doit se trouver en position frontale par rapport au capteur
- ouvrir le vantail et vérifier que la situation est la même avec l'aimant d'ouverture
- la distance entre l'aimant et le capteur ne doit pas dépasser 10 mm (fig. H)
- l'intervention du fin de course magnétique ne doit pas se faire après la butée mécanique mais être anticipée d'au moins 10 mm.

Ne pas bloquer définitivement les brides des fins de course mais attendre les premiers essais fonctionnels. La vitesse du moteur ou l'inertie du vantail peuvent exiger des corrections de leur position.

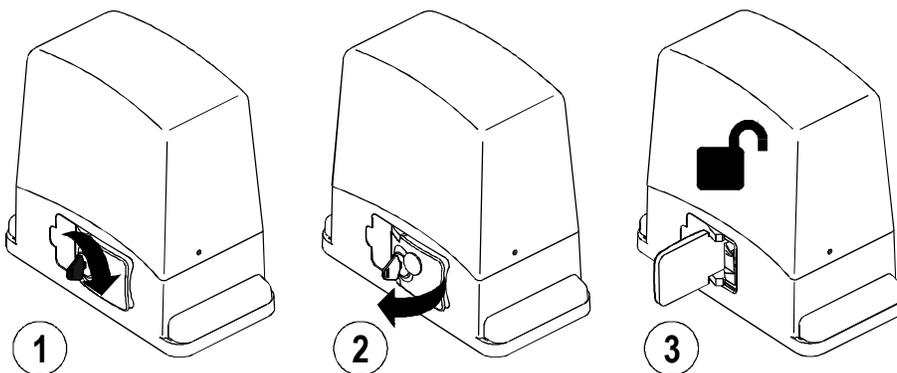
**Attention ! L'utilisation des fins de course magnétiques ou électriques ne peut éviter l'installation et l'entretien des arrêts mécaniques du vantail. Ces derniers doivent limiter en toute situation la course maximale du vantail.**

## PROCÉDURE DE DÉBRAYAGE ET DE BLOCAGE DU MOTORÉDUCTEUR

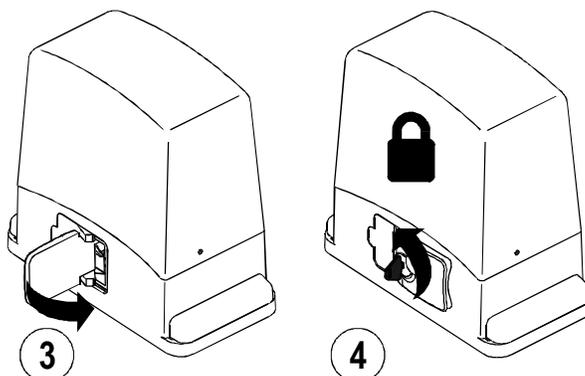
Ces deux opérations sont uniquement nécessaires en cas de panne ou de coupure de courant, l'installateur doit informer l'utilisateur ou le personnel préposé des opérations nécessaires et remettre une copie de ces instructions en vue de leur conservation avec la clé de débrayage.

**Avant d'effectuer l'une de ces procédures, vérifier que l'automatisme est entièrement désalimenté, y compris en cas de panne de secteur.**

**DÉBRAYAGE :** 1) introduire la clé et la tourner dans le sens des aiguilles d'une montre 2) tirer le levier à environ 90 ° 3) le moteur est débrayé et le vantail peut être actionné manuellement. Pour maintenir le vantail bloqué, procéder comme suit.

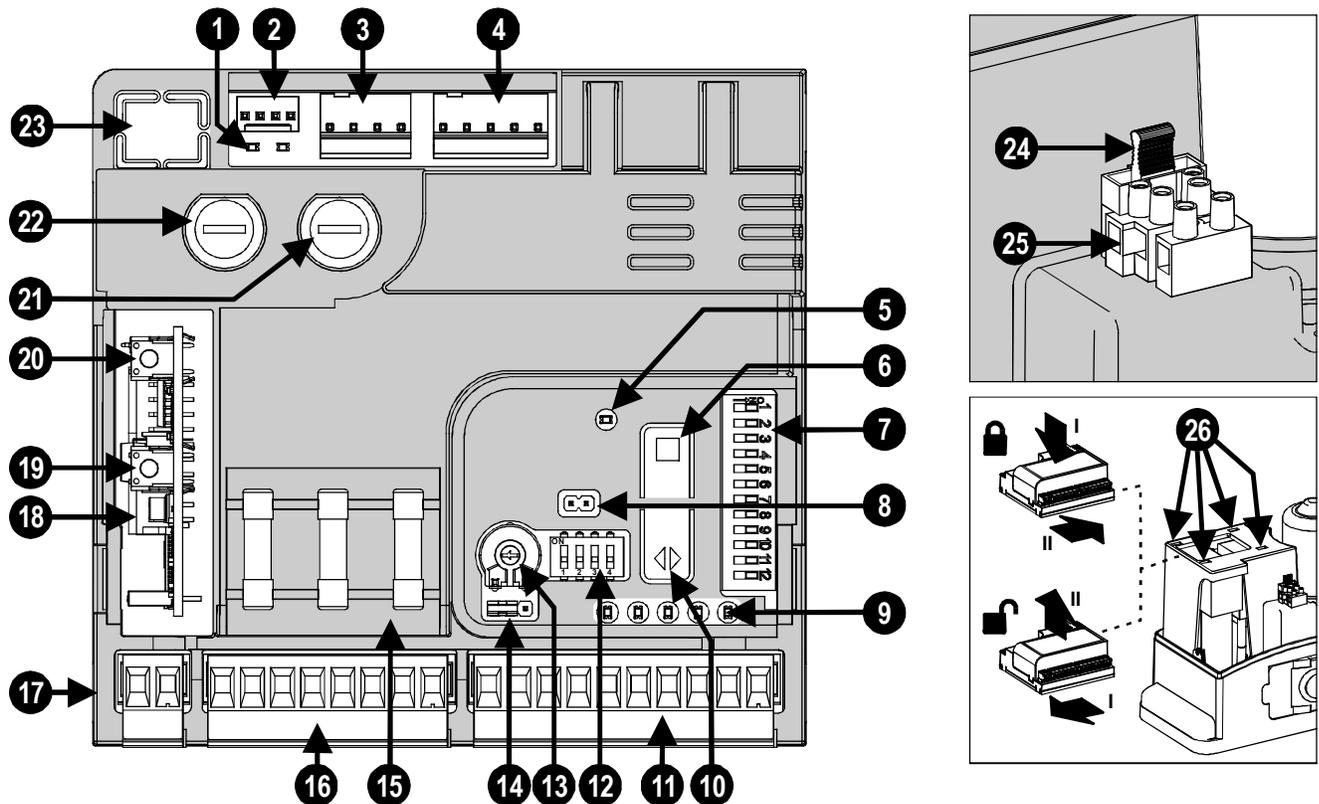


**BLOCAGE :** 3) refermer le levier 4) tourner la clé de sécurité dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, le motoréducteur est bloqué et le vantail peut uniquement être actionné électriquement.



## LOGIQUE DE COMMANDE DESCRIPTION DES PARTIES

Fig. L



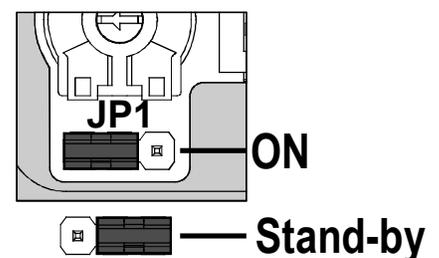
- |  |   |
|--|---|
| 1) Led capteur fin de course   | 14) JP1 cavalier d'activation alimentation manuelle photocellules |
| 2) Connecteur capteur fin de course magnétique   | 15) Fusibles de réserve   |
| 3) Connecteur alimentation 24V   | 16) Bornier sorties   |
| 4) Connecteur moteur + codeur  | 17) Bornier entrée antenne radio                                  |
| 5) LED Programmation (LD1)   | 18) Connecteur pour récepteur type OC2                            |
| 6) Bouton Programmation et Arrêt   | 19) Touche 2 pour programmation OC2 (en option)                   |
| 7) Dip-switch fonctions  | 20) Touche 1 (P/P) pour programmation OC2 (en option)             |
| 8) Reset centrale. Court-circuiter brièvement les 2 broches permet de sectionner et rétablir l'alimentation. | 21) Fusible moteur (16A fast)                                     |
| 9) Led entrées (accès = entrée fermée)   | 22) Fusible alimentation auxiliaires et centrale (2A fast)        |
| 10) Bouton pas à pas   | 23) Connexion Programmeur   |
| 11) Bornier entrées  | 24) Fusible ligne d'alimentation 230 V (T 2A)                     |
| 12) Dip-Switch exclusion sécurités   | 25) Bornier d'alimentation 230 V                                  |
| 13) Trimmer réglage puissance moteur   | 26) Connexion rapide pour centrale électronique                   |

### JP1 FUNCIONAMIENTO DE LA SALIDA 24V (bornes 5 y 6)

Antes de pasar a las conexiones, evalúe la activación de JP1 que modifica el funcionamiento de la salida de 24V (bornes 5 y 6).

- Colocado en la posición **ON**, la salida siempre está activa y se podrá aprovechar para alimentar los auxiliares o las fotocélulas.

- Colocado en la posición **Stand-by**, las fotocélulas alimentadas con esta salida se apagarán al final de un ciclo completo. Esta configuración reduce la absorción y ralentiza significativamente el degradado del transmisor por infrarrojo.



## RACCORDEMENTS ÉLECTRIQUES

Sectionner la ligne d'alimentation avant de procéder aux raccordements électriques.

Vérifier que les câbles dénudés ne compromettent pas l'isolement entre les bornes ou d'autres parties métalliques.

Respecter les polarités.

Une fois les raccordements effectués, vérifier le serrage des bornes à vis.

	Borne. n.	Fonction / Dispositif	V/I max	Note
	<b>1</b> Conducteur ext., <b>2</b> Âme	Antenne Radio	/	Connexion uniquement nécessaire avec récepteur OC2 activé. Utiliser des antennes prévues pour une fréquence de 433 MHz (50 Ohm)
<b>24V</b>	<b>3 (+)</b> <b>4 (-)</b>	Sortie pour alimentation auxiliaires	24dc/1A	Attention aux polarités
<b>24V FT</b>	<b>5 (+)</b> <b>6 (-)</b>	Sortie pour alimentation photocellules (*)	24dc/1A	Avec JP1 en S.by, la tension est uniquement présente durant le cycle de fonctionnement. Tension permanente avec JP1 sur ON
	<b>7 (+)</b> <b>8 (-)</b>	Sortie clignotant	24dc/1A	S'allume durant l'actionnement du moteur
	<b>9</b> <b>10</b>	Contact avec fonction sélectionnable	/	Voir tableau, fonctions 10 et 11
	<b>11</b>	Sortie commande SLAVE	/	Pour les installations avec 2 logiques de commande synchronisées, connecter cette sortie à l'entrée Jolly de la logique de commande Slave.
	<b>12 (com)</b> <b>13</b>	Entrée pour barres palpeuses intervention en FERMETURE	8K2/NF	Entrée validée en fermeture. Connecter les barres palpeuses 8K2 ou un contact NF avec résistance 8K2 en série (fig. O). Si non utilisée (borne libre), placer sur ON le dip 1 du point 12
	<b>12 (com)</b> <b>14</b>	Entrée pour barres palpeuses intervention en OUVERTURE	8K2/NF	Entrée validée en ouverture. Connecter les barres palpeuses 8K2 ou un contact NF avec résistance 8K2 en série (fig. O). Si non utilisée (borne libre), placer sur ON le dip 2 du point 12
	<b>12 (com)</b> <b>15</b>	Entrée pour contact photocellule	NF	Inverse la direction durant la fermeture. Si non utilisée, placer sur ON le dip 3 du point 12
	<b>12 (com)</b> <b>16</b>	Entrée avec fonction sélectionnable	/	Voir configuration dip 3 et 4 du point 7
	<b>17</b> <b>20 (com)</b>	Entrée commande Stop	NF	Blocage de toutes les fonctions. S'il n'est pas utilisé, mettre sur ON le dip-switch 4 du point 12.
	<b>18</b> <b>20 (com)</b>	Entrée commande Piéton	NO	Le portail effectue une ouverture partielle pendant une durée programmable (voir "programmation ouverture piéton" page 23).
	<b>19</b> <b>20 (com)</b>	Entrée commande Pas à Pas	NO	Voir configuration dip 1 et 2 du point 7
	<b>21 (L)</b> <b>22 (GND)</b> <b>23 (N)</b>	Alim. logique de commande.	230/2A	Brancher à la ligne 230V

Fig. M

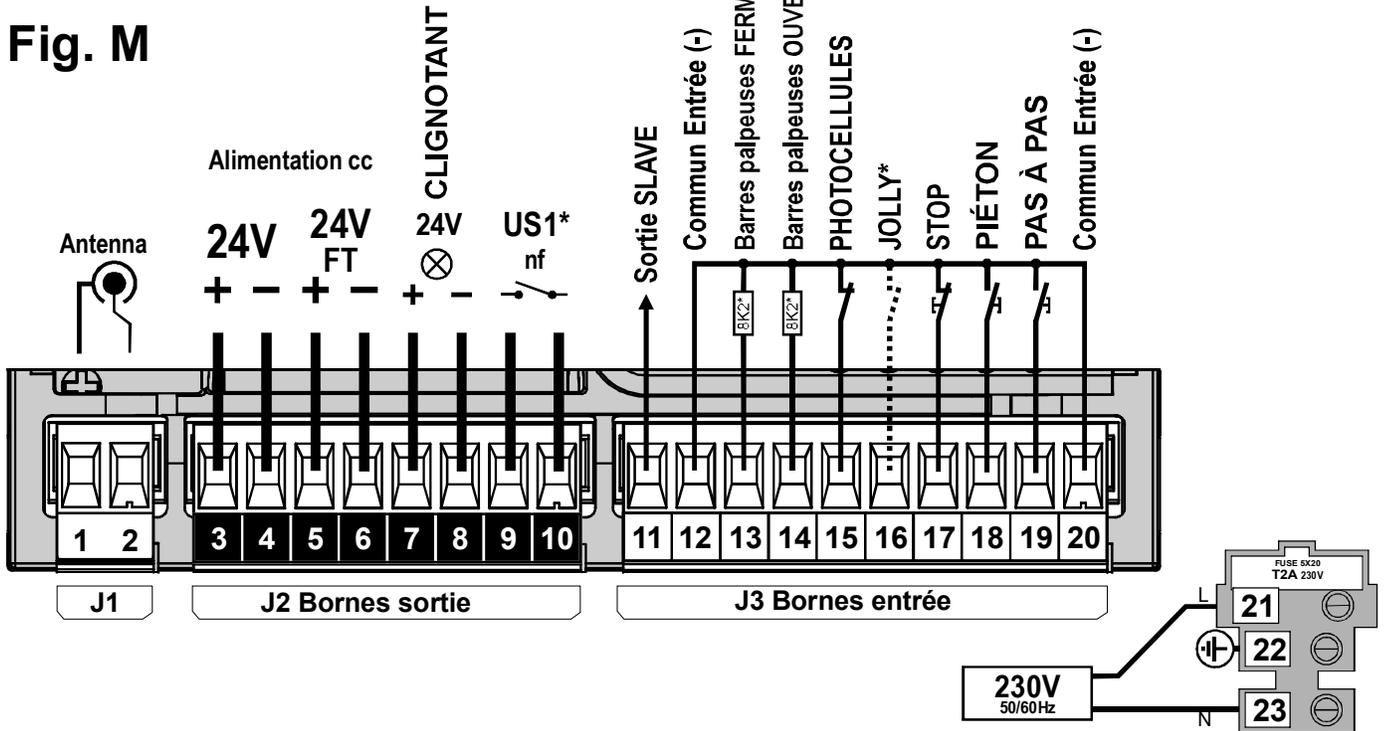


Fig. N

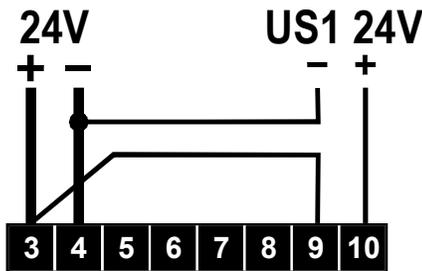
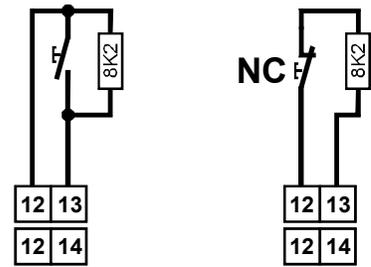


Fig. O



### DIP-SWITCH EXCLUSION SÉCURITÉS

Utiliser ces dip-switch pour suspendre les entrées de sécurité non raccordées.

Fonction	n.	Off/On	Description	Note
BSC	1		OFF	Avec barre palpeuse de fermeture installé
			ON	Exclut l'entrée barre palpeuse en fermeture. <b>Attention ! la borne n.13 doit rester déconnectée.</b>
BSA	2		OFF	Avec barre palpeuse d'ouverture installé
			ON	Exclut l'entrée barre palpeuse en ouverture. <b>Attention ! la borne n.14 doit rester déconnectée.</b>
FT1	3		OFF	Avec photocellule installée
			ON	Exclut l'entrée photocellule. Équivaut à la connexion de la borne n.15 avec le commun
STP	4		OFF	Avec bouton d'ARRÊT installé
			ON	Exclut l'entrée ARRÊT. Équivaut à la connexion de la borne n.17 avec le commun

## DIP-SWITCH CONFIGURATION

Sélectionner les options désirées et réinitialiser (point 7, fig. L) pour appliquer les modifications apportées.

Fonction	n.	Off On	Description	Notes
Mode entrée Pas à pas et Canal Radio (CH1)	1		Ouv.-Stop-Ferm.	Durant l'ouverture en pressant la touche P/P la barrière se bloque, en pressant de nouveau la barrière se ferme. Durant la fermeture en pressant la touche P/P la barrière se bloque, en pressant de nouveau la barrière s'ouvre.
			Ouv.-Ferm.	Durant l'ouverture en pressant la touche P/P la barrière se bloque puis se ferme. Durant la fermeture, en pressant la touche P/P la barrière se bloque puis s'ouvre.
			Ouvre toujours «Fonct. collectif »	Durant l'ouverture, la pression de la touche P/P n'a aucun effet. Durant la pause, la pression de la touche P/P n'a aucun effet. Durant la fermeture, en pressant la touche P/P la barrière se bloque pendant quelques instants puis
			Ouv.-Ferm. avec inversion exclue durant l'ouverture	Durant l'ouverture, la pression de la touche P/P n'a aucun effet. Durant la pause, en pressant la touche P/P la barrière se ferme. Durant la fermeture, en pressant la touche P/P la barrière se bloque pendant quelques instants puis s'ouvre.
Mode entrée Jolly	3		Temporisateur	Ferme le portail en cas d'ouverture du contact, et l'ouvre si le contact est fermé.
			SLAVE-INPUT	La logique exécute les commandes envoyées par une logique MASTER
			Bouton de fermeture en cas d'action maintenue	L'automatisme procède à la fermeture si le bouton est enfoncé. S'arrête avec le relâchement du bouton. Le bouton P/P devient Ouverture par action maintenue.
			Touche ferme	Bouton de démarrage fermeture. Le bouton P/P devient bouton Ouverture
Préclignot.	5		Exclu	Le clignotant est alimenté en même temps que le moteur.
			Activé	Le clignotant est alimenté 5 secondes avant chaque manoeuvre.
Tempori. Refermeture	6		Exclu	Après une ouverture complète la logique de commande referme uniquement avec une commande
			Activé	Après une ouverture complète la logique de commande referme après le temps de pause programmé.
Vitesse moteur	7		haute	
			moy.-haute	
			moy.-basse	
			basse	
Ralentissement	9		Exclu	Le ralentissement est absent à la fin de la course.
			Activé	En cas où le ralentissement est activé, le moteur réduit de moitié sa vitesse.
Mode Sortie US1 (jolly). Contact sans potentiel	10		Contact pour Eclairage automatique	Avec cette modalité nous pouvons commander un éclairage automatique. Allumée du début du cycle jusqu'à 2 minutes après la fermeture.
			Contact de signalisation état	Ce contact indique l'état du portail. Le relais s'active au début de l'ouverture et se désactive uniquement quand la fermeture est achevée.
			Récepteur II canal	Cette fonction n'est disponible qu'encas où la carte radio à deux canaux est insérée sur le connecteur prévu
			Voyant	Cette sortie a la fonction de « voyant » (avec clignotements différenciés, il indique l'état de la porte). Porte fermée = éteint ; en ouverture = clignotement lent ; en fermeture = clignotement rapide ; en pause = 2 clignotements avec pause ; porte bloquée avec touche stop = lumière fixe.
Photocellule refermeture	12		Exclu	Fonction exclue.
			Activé	L'intervention de la photocellule réduit le temps de pause, quelle que soit sa valeur, à 2 secondes.

## PROGRAMMATION COURSE PORTAIL ET TEMPS DE PAUSE

La centrale effectue l'apprentissage automatique des temps de fonctionnement et de pause durant la procédure de programmation.

Durant la phase de programmation, actionner à plusieurs reprises la commande P/P (point 10, fig. L), ou utiliser en alternative la commande P/P (borne 19, fig. M) ou la télécommande (si mémorisée).

### Remarques importantes avant la programmation :

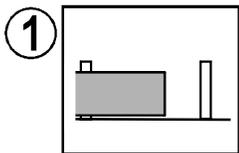
A. Alimenter la centrale et vérifier le fonctionnement des entrées commande au moyen des Led correspondantes (les Led des contacts NF doivent être allumées).

B. Dégager la zone de déplacement du portail.

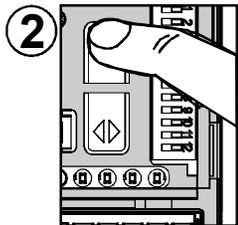
C. Les Led relatives aux fins de course (point 1, fig. L) doivent être allumées avec le portail semi-ouvert. Le déplacement du portail sur le fin de course de fermeture doit entraîner l'extinction d'une Led (ex. LD2), et son déplacement sur le fin de course d'ouverture doit entraîner l'extinction de l'autre Led (ex. LD3).

**Activer le ralentissement pour des arrêts précis à hauteur du fin de course.**

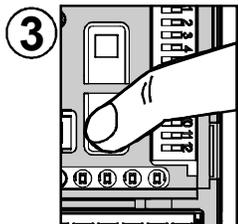
### PROGRAMMATION:



① Positionner manuellement le portail à mi-course.

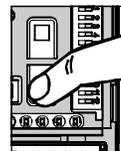


② Maintenir le bouton PROG. enfoncé (point 6, fig. L) durant environ 3 secondes, jusqu'à activation de la Led LD1 (point 5, fig. L)  
La centrale est désormais en mode programmation.

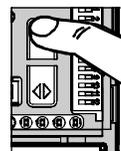


③ Enfoncer le bouton P/P (point 10, fig. L). Le portail se déplace durant quelques secondes.

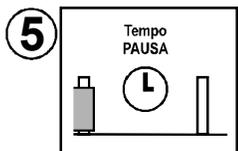
④



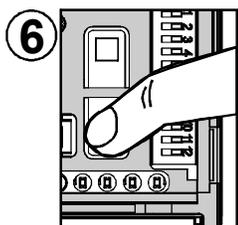
- Si la direction est de fermeture, enfoncer à nouveau le bouton P/P.



- Si la direction est d'ouverture, enfoncer le bouton PROG (point 6, fig. L) pour déclencher la fermeture du portail.



⑤ Le portail se ferme et repart automatiquement en direction d'ouverture avant de s'arrêter à hauteur du fin de course correspondant.  
La centrale commence alors à mémoriser le temps de pause.



⑥ Une fois le temps de pause requis écoulé, enfoncer le bouton P/P. Le portail repart en direction de fermeture et s'arrête à hauteur du fin de course correspondant. La Led LD1 s'éteint pour la fin de la procédure de programmation.

## PROGRAMMATION ZONE DE RALENTISSEMENT

Pour modifier les configurations par défaut des zones de ralentissement, procéder comme suit.

- durant la phase d'ouverture de la procédure de programmation de la course du portail, enfoncer le bouton P/P à hauteur du début du ralentissement désiré. Le portail s'arrête un instant puis repart jusqu'à ouverture complète.
- durant la phase de fermeture (après le temps de pause de la procédure de programmation de la course du portail), enfoncer le bouton P/P à hauteur du début du ralentissement désiré.

## PROGRAMMATION OUVERTURE PIÉTONS

L'ouverture piétons est déjà programmée en usine et est d'environ 1-1,5 m.

En cas de nécessité de modifier cette ouverture, procéder comme suit en utilisant l'entrée PED, borne 18 : la programmation de la course totale du portail doit être effectuée au préalable.

- 1) Une fois le portail fermé, accéder à la programmation en maintenant le bouton PROG enfoncé jusqu'à l'activation de LD1.
- 2) Enfoncer le bouton PED, le portail s'ouvre.
- 3) Enfoncer à nouveau le bouton PED à hauteur de l'ouverture piétons désirée.
- 4) Le portail s'arrête et se referme. La centrale sort du mode programmation.

## PROGRAMMATION TEMPS DE PAUSE

Procédure de modification du temps de pause saisi durant la programmation précédente.

Effectuer cette opération avec le portail fermé :

- 1) Enfoncer le bouton PROG (point 5, fig. L) et le maintenir jusqu'à l'allumage fixe de la Led LD1 (point 4, fig. L)
- 2) Enfoncer à nouveau le bouton PROG., la led LD1 commence à clignoter et la centrale à mémoriser le temps de pause.
- 3) Arrivé au temps de pause désiré, enfoncer à nouveau le bouton PROG. La Led LD1 s'éteint et la procédure se termine.

## REGLAGE SENSIBILITE

Selon la normative EN 12445 chaque automation doit passer avec succès les essais au choc mesurés à l'aide d'un instrument spécial.

Effectuer les essais au choc et modifier la sensibilité de l'encodeur en agissant sur le trimmer (détail 13 fig. L).

Si cela ne suffit pas pour rentrer dans les limites indiquées par les normes, il est conseillé d'installer un bord en caoutchouc souple en tête de portail de manière à atténuer le choc.

Si le réglage de la sensibilité et l'installation du bord en caoutchouc ne permettent toujours pas de rentrer dans les valeurs indiquées par la norme, il est obligatoire d'installer d'autres types de dispositifs comme, par exemple, une tranche de sécurité sur le bord mobile du portail.

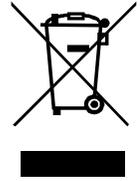
## PORTAILS À DEUX VANTAUX OPPOSÉS, FONCTION MASTER-SLAVE

Ce mode d'installation permet d'avoir deux vantaux opposés se déplaçant de façon synchronisée.

- 1) Installer les deux moteurs en effectuant les différents réglages et programmations, comme avec deux automatismes distincts.
- 2) Sélectionner l'automatisme principal (MASTER) pour y connecter toutes les fonctions de l'installation (commandes, récepteurs radio, sécurités, photocellules, etc.)
- 3) Sur l'automatisme secondaire (SLAVE), ne pas modifier les configurations d'usine. Connecter uniquement les barres palpeuses si prévus.
- 4) Placer le dip 3 (point 6, fig. L) en position ON et le 4 sur OFF. Réinitialiser en pontant brièvement les broches de la fig. L point 7.
- 5) Connecter la sortie Slave (borne 11) de l'automatisme MASTER à l'entrée jolly (borne 16) de l'automatisme SLAVE. Connecter les bornes COM (bornes 12 ou 20) des deux centrales l'une à l'autre. Si la connexion est correcte, la led correspondant à l'entrée jolly de l'automatisme SLAVE commence à clignoter.
- 6) Tester les différentes commandes et sécurité des deux automatismes.

## ELIMINATION

Ce produit est constitué de divers composants qui pourraient à leur tour contenir des substances polluantes. Ne pas laisser ce produit gagner l'environnement.  
S'informer sur le système de recyclage ou d'élimination du produit conformément aux dispositions légales en vigueur à un niveau local.



## DÉCLARATION DE CONFORMITÉ CE

Le fabricant : Telcoma srl  
via L. Manzoni, 11 - 31015 - Z.I. Campidui Conegliano (TV) - ITALIE  
déclare que le produit : ACE401, ACE601, ACE801  
est conforme aux directives CEE suivantes :  
-Directive CEM 2004/108/CE  
-Directive Basse Tension (LVD) 2006/95/CE  
Conegliano, 14/02/2013



Le Représentant légal  
Ennio Ambroso

