



AUTOMATIC ENTRANCE SPECIALISTS



VIVAH - VIVAHJ

IP1776
rev. 2006-04-11

- I** Manuale di installazione quadro elettronico per automazione 24 V= a 1 o 2 motori.
- GB** Installation manual for control panel for 24 V= automation with 1 or 2 motors.
- F** Manuel d'installation d'une armoire électrique pour automatisation 24 V= à 1 ou 2 moteurs.
- D** Installationsanleitung der ein- oder zweimotorigen Torsteuerung 24 V=.
- E** Manual de instalación del tablero eléctrico para automación 24 V= a 1 o 2 motores.
- P** Manual de instalação do quadro eléctrico para automação 24 V= com 1 o 2 motores.

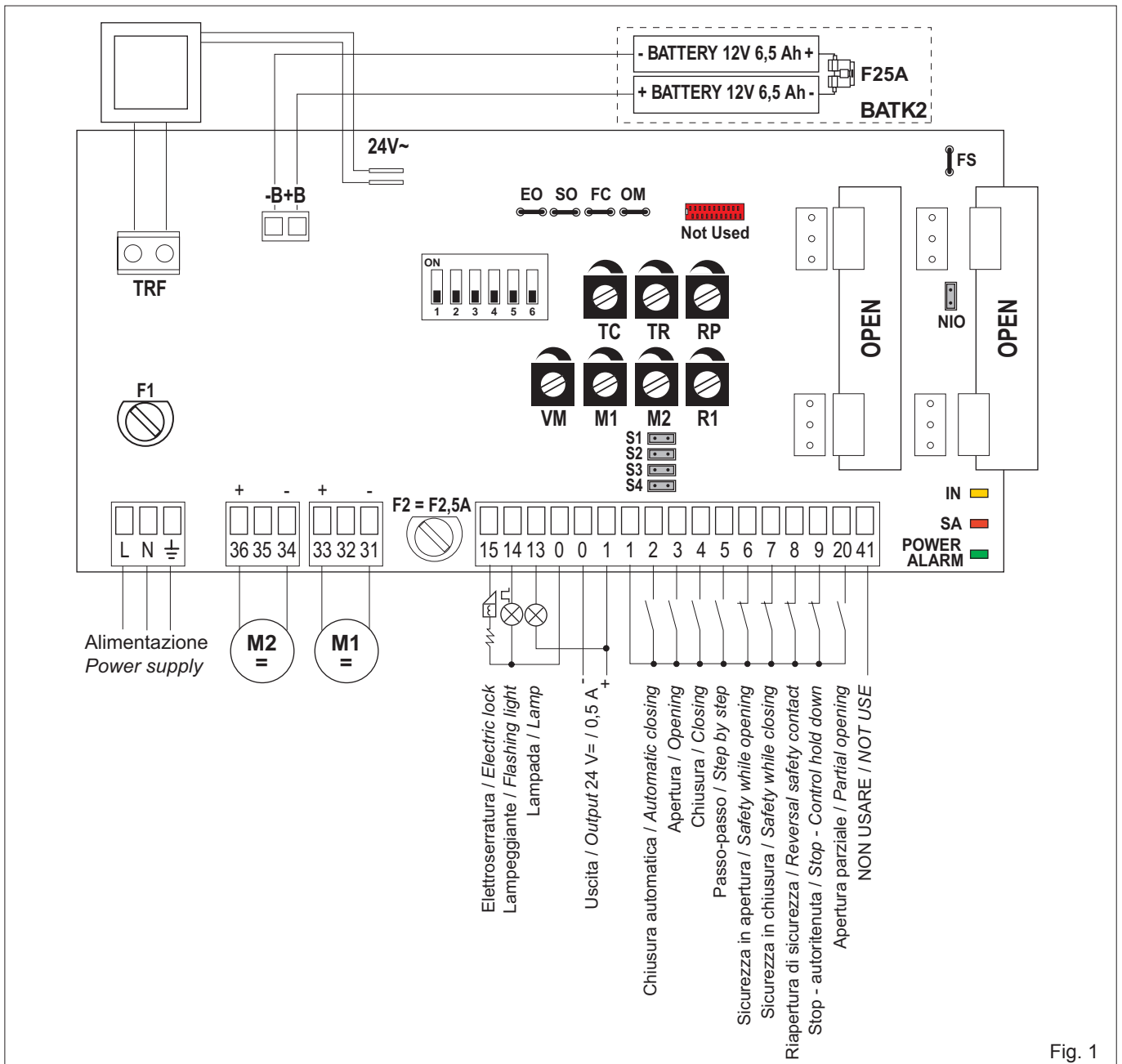



Fig. 1




DITEC S.p.A.
Via Mons. Banfi, 3 - 21042 Caronno Pertusella (VA) - ITALY
Tel. +39 02 963911 - Fax +39 02 9650314
www.ditec.it - ditec@ditecva.com


ISO 9001
Cert. n° 0957

F CONSIGNES GENERALES DE SECURITE

 Le présent manuel d'installation s'adresse exclusivement à un personnel qualifié.

L'installation, les branchements électriques et les réglages doivent être effectués conformément à la bonne pratique et aux normes en vigueur. Lire attentivement les instructions avant de commencer l'installation du produit. Une mauvaise installation peut être source de danger. Ne pas jeter dans la nature les matériaux qui composent l'emballage (plastique, polystyrène, etc.) et ne pas les laisser à la portée des enfants car ils sont une source potentielle de danger. Avant de commencer l'installation, vérifier l'intégrité du produit. Ne pas installer le produit en atmosphère et environnement explosifs: la présence de gaz ou de fumées inflammables constitue un grave danger pour la sécurité. Les dispositifs de sécurité (cellules photoélectriques, bourrelets sensibles, arrêt d'urgence, etc.) doivent être installés en tenant compte: des réglementations et directives en vigueur, des règles de la bonne pratique, de l'environnement d'installation, de la logique de fonctionnement du système et des forces développées par la porte ou le portail motorisé.

 Avant de mettre sous tension, s'assurer que les données figurant sur la plaque signalétique correspondent à celles du secteur. Prévoir sur le réseau d'alimentation un disjoncteur / sectionneur omnipolaire avec distance d'ouverture des contacts égale ou supérieure à 3 mm. Contrôler si en amont de l'installation électrique il y a un disjoncteur différentiel et une protection contre les surtensions appropriées. Si nécessaire, raccorder la porte ou le portail motorisé à une installation de mise à la terre réalisée conformément aux prescriptions des normes de sécurité en vigueur. Au cours des interventions d'installation, entretien et réparation, couper l'alimentation avant d'ouvrir le couvercle pour accéder aux parties électriques.

 N'effectuer la manipulation des parties électroniques qu'après s'être muni de bracelets conducteurs antistatiques reliés à la terre. Le fabricant de la motorisation décline toute responsabilité quant à la sécurité et au bon fonctionnement si des composants incompatibles sont installés. En cas de réparation ou de remplacement des produits, utiliser exclusivement les pièces de rechange DITEC.

CONSEILS POUR L'INSTALLATION

Fixer le coffret électrique à demeure. Percer la caisse du coffret électrique dans la partie inférieure pour le passage des câbles. S'ils sont accessibles, bloquer les câbles au moyens de serre-câbles prévus à cet effet (non fournis). Garder un espace (d'au moins 8 mm) entre les conducteurs de ligne et les conducteurs commandes et moteur dans les points de connexions aux boîtes à borne (en utilisant des colliers, par exemple). Relier les conducteurs de protection (couleur jaune/vert) de la ligne, du transformateur et de l'armoire de commande en se servant du dispositif de serrage fourni. Au terme de l'installation refermer le récipient.

DECLARATION CE DE CONFORMITE

Fabricant: DITEC S.p.A. - via Mons. Banfi, 3
21042 Caronno Pertusella (VA) - ITALY.

Déclare ci-après que l'armoire électrique VIVAH est conformé aux dispositions des directives CEE suivantes:

Directive basse tension 73/23/CEE;

Directive EMC 89/336/CEE.

Caronno Pertusella,
21-10-2005

Fermo Bressanini
Président

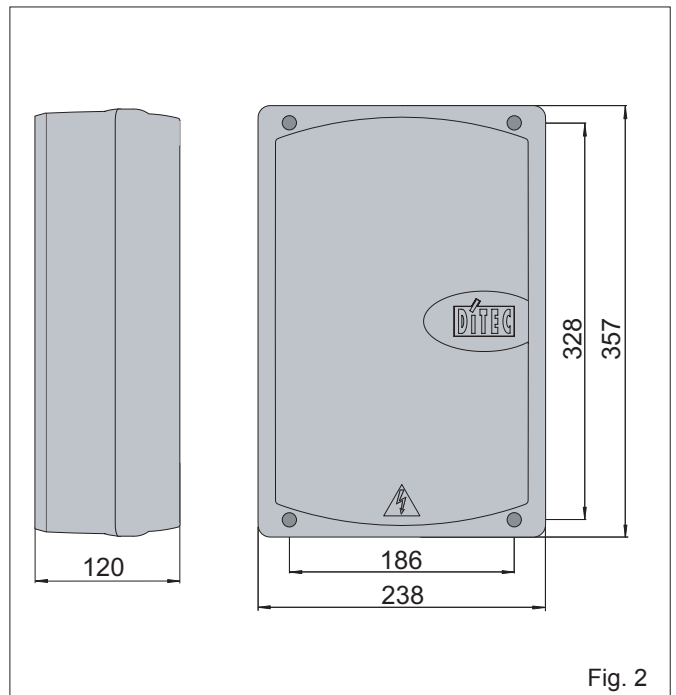
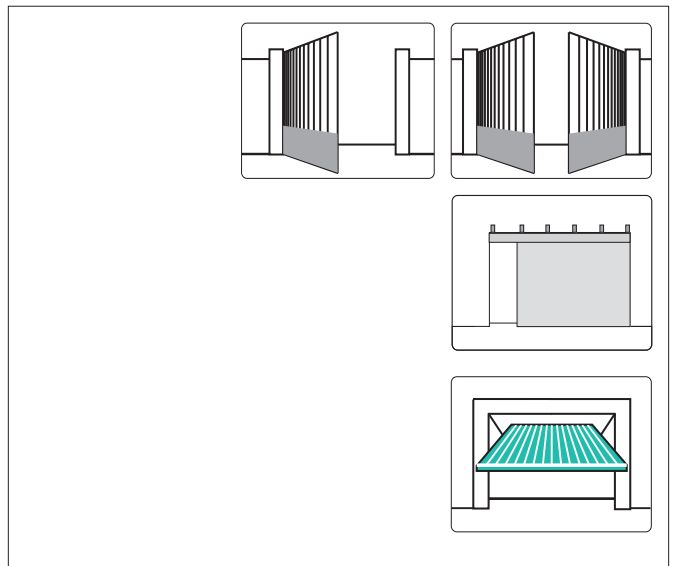


Fig. 2

DONNEES TECHNIQUES

	VIVAH	VIVAHJ
Alimentation	230 V~ / 50-60 Hz	120 V~ / 50-60 Hz
Fusible F1	F2A	F4A
Sortie moteur	24 V= 2x12 A max	24 V= 2x12 A max
Alimentation accessoires	24 V= / 0,5 A	24 V= / 0,5 A
Température	-20° C / +55° C	-20° C / +55° C
Degré IP	IP55	IP55
Dimensions	238x357x120	238x357x120

APPLICATION


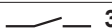


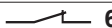



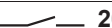



Tous droits réservés

Les informations mentionnées dans ce catalogue ont été contrôlées avec la plus grande attention. Toutefois, nous déclinons toute responsabilité en cas d'erreurs, omissions ou approximations dépendant d'exigences techniques ou graphiques.

1. RACCORDEMENTS ÉLECTRIQUES

1.1 Commande








Commande		Fonction	Description
1  2	N.O.	FERMETURE AUTOMATIQUE	Un contact permanent active la fermeture automatique.
1  3	N.O.	OUVERTURE	Active la manoeuvre d'ouverture.
1  4	N.O.	FERMETURE	Active la manoeuvre de fermeture.
1  5	N.O.	PAS A PAS	Active une manoeuvre en fermeture ou ouverture en séquence: "ouverture-arrêt-fermeture-ouverture". <i>Attention: si la fermeture automatique est activée, l'arrêt n'est pas permanent mais de durée égale à la valeur fixée par TC.</i>
1  6	N.C.	SÉCURITÉ EN OUVERTURE	Arrête et/ou empêche la manoeuvre d'ouverture avec une manoeuvre de dégagement des deux vantaux. (Voir réglages TC chapitre 1.3).
1  7	N.C.	SÉCURITÉ EN FERMETURE	Arrête et/ou empêche la manoeuvre de fermeture avec une manoeuvre de dégagement des deux vantaux. (Voir réglages TC chapitre 1.3).
1  8	N.C.	SÉCURITÉ D'INVERSION	Provoque l'inversion du mouvement (réouverture) pendant la phase de fermeture. Quand l'automatisme est arrêté et que le cavalier SO est fermé, cette commande empêche toute manoeuvre d'ouverture et de fermeture. Quand l'automatisme est arrêté et que le cavalier SO est coupé, empêche seulement la manoeuvre de fermeture.
1  9	N.C.	ARRET / AUTOMAINTIEN	Le contact 1-9 ouvert provoque l'arrêt du mouvement et active la fonction homme présent. Dans cette condition, les commandes d'ouverture (1-3/1-20) et de fermeture (1-4) fonctionnent seulement si elles sont maintenues enfoncées, à leur relâchement l'automatisme s'arrête. Les sécurités éventuellement présentes effectuent l'arrêt, et la commande pas à pas et la fermeture automatique sont désactivées.
		ARRET D'URGENCE	Pour obtenir un arrêt total à la suite de l'ouverture 1-9 (par exemple l'arrêt d'urgence), connecter les commandes d'ouverture aux bornes 9-3, 9-20 et les commandes de fermeture aux bornes 9-4 (fig. 2).
1  20	N.O.	OUVERTURE PARTIELLE	Active une manoeuvre d'ouverture partielle du vantail commandée par le moteur 1, dont la durée, est établie moyennant le trimmer RP, en séquence: ouverture partielle-arrêt-fermeture-ouverture partielle. <i>Attention: si la fermeture automatique est activée, l'arrêt n'est pas permanent mais sa durée est programmée par TC.</i>
30 			NE PAS CONNECTER - NE PAS UTILISER
CARTE DE COUPLAGE (OPEN)		PAS A PAS/ OUVRE	L'armoire de commande possède deux sièges pour carte de couplage, type récepteurs radio, boucles magnétiques, etc. L'action de la carte est sélectionnée par le DIP1 (OFF = 1-5; ON = 1-3).

ATTENTION: Shunter un pontet sur tous les contacts N.C. inutilisés. Les bornes ayant le même numéro sont équivalentes. Utiliser exclusivement les accessoires et dispositifs de sécurité DITEC.

1.2 Bourelet de sécurité autocontrôlé SOFA1-SOFA2

UTILISATION FUTURE

1.3 Sortie et accessoires

Sortie	Valeur	Description
1  + 0  -	24V= / 0,5 A	Alimentation des accessoires. Pour l'alimentation des accessoires extérieurs y compris la lampe de signalisation d'état de l'automatisation. Sortie protégée électroniquement.
0  14	24V= / 50 W (2 A)	Clignotant (LAMPH) avec DIP6=OFF. S'active en même temps que la manoeuvre d'ouverture et de fermeture. Pour le pré-clignotement voir DIP5. Sortie protégée par le fusible F2.
0  14	24V= / 25 W max. (1 A)	Éclairage intégré avec DIP6=ON. Il est possible de connecter un éclairage intégré qui s'active pendant 180 s à la réception de chaque commande d'ouverture (totale ou partielle) ou de fermeture. Sortie protégée par le fusible F2.
0  15	24V= / 1,2 A	Electrobloc 24 V. Sortie protégée par fusible F2.
0  15	12V~ / 15 W	Serrure électrique 12 V. Connecter en série la résistance de 8,2 Ω / 5 W fournie avec l'équipement. Sortie protégée par le fusible F2.
1  13	24V= / 3 W (0,125 A)	Lampe état de l'automatisation. La lumière est éteinte lorsque l'automatisme est fermé, elle est allumée lorsque l'automatisme est ouvert, elle clignote durant les phases d'ouverture et de fermeture.



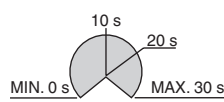



Jeu de batteries BATAK2 (EN OPTION). Relier le jeu de batteries pour garantir le fonctionnement en continu, même en cas de panne de secteur. L'Armoire de commande connecte la batterie uniquement lorsque le secteur est présent et lui conserve sa charge; elle l'utilise en tampon ou lorsque le secteur est absent et la débranche automatiquement lorsque la tension descend en dessous de 22 V pendant 60 s (avec l'automatisme arrêté). Pour charger les batteries, brancher sur secteur et connecter le jeu de batteries au moins 30 min avant de mettre en marche l'installation.

Pour couper l'alimentation électrique de l'armoire de commande, couper l'alimentation et déconnecter les batteries.

Attention: pour permettre la recharge, le jeu de batteries doit toujours être raccordé à l'armoire de commande. Vérifier périodiquement l'efficacité du jeu de batteries.

Remarque: la température de fonctionnement des batteries rechargeables est d'environ +5 °C/+40 °C. Pour garantir le bon fonctionnement du produit, il est préférable d'installer les batteries dans des milieux climatisés.

1.4 Trimmer

Trimmer	Description
M1 (M2) 	Réglage du temps de manoeuvre moteur 1 (2). De 5 aux 30 s. (ou de 5 aux 45 s. suite aux positions du paragraphe 1.6) La manoeuvre d'ouverture/ fermeture est schématisée dans les paragraphes 4 et 5: la manoeuvre comprend une partie dont la vitesse est réglée par VM, d'une durée M1 (M2), et d'un ralentissement à une vitesse fixe s à l'ouverture et s à la fermeture. A l'ouverture ce ralentissement dure 10 s au maximum, à la fermeture jusqu'au moment d'atteinte de la butée ou de l'éventuel fin de course d'arrêt (FC=OFF).
VM 	Réglage de la vitesse du mouvement. Règle la vitesse d'ouverture de la valeur minimum à la valeur maximum en tournant le trimmer dans le sens des aiguilles d'une montre. La vitesse de fermeture est égale à la vitesse d'ouverture.
TR 	Réglage du temps de retard à la fermeture du moteur 1 (M1). A la fermeture, le moteur 1 (M1) démarre avec un retard réglable via TR de 0 à 30 s par rapport à M2. A l'ouverture, le moteur 2 (M2) démarre toujours 3 s plus tard que M1. <i>Attention: dans les applications pour automatisations à deux vantaux qui se superposent, définir TR>3s.</i>
TC 	Réglage du temps de fermeture automatique. De 0 à 120 s (avec 1-2 fermé). Le comptage commence quand l'automatisme est arrêté et sa durée est égale au temps établi par TC. Si DIP2=OFF, après le déclenchement d'une sécurité (1-6/1-7/1-8), le comptage commence au relâchement de cette sécurité (par exemple, après le passage à travers les photocellules) et sa durée est égale à la moitié du temps établi par TC. Si DIP2=ON, le comptage commence quand l'automatisme est ouverte et sa durée est égale au temps établi par TC. Avec contact 1-2 ou 1-9 ouvert la fermeture automatique est désactivée. En fermant 1-2, on réactive la fermeture automatique. Si elle est désactivée par 1-9, la fermeture automatique ne sera réactivée, après la fermeture du contact 1-9, qu'après une commande d'ouverture.
RP 	Réglage d'ouverture partielle du moteur 1 (M1). Pourcentage d'ouverture partielle de 10% à 100% du trimmer M1.
R1 	Réglage du dispositif de détection d'obstacles. L'armoire de commande est équipée d'un dispositif de sécurité qui en présence d'un obstacle: à l'ouverture, avant le ralentissement, il arrête le mouvement avec une manoeuvre de dégagement; à la fermeture, avant le ralentissement, il inverse le mouvement. Il arrête le mouvement pendant le ralentissement, aussi bien en ouverture qu'en fermeture. Avec R1=MIN on a la poussée minimum sur les obstacles. Avec R1=MAX on a la poussée maximum sur les obstacles. (min. 0,75A/max 3A = ArcBH, Obbi3BH) (min. 1,5A/max 12A = Box3SH, Cubic30H, Luxo5BH, Dor1BH, Arc1BH)

1.5 Dip-Switch, cavaliers

	Description	OFF /	ON /
DIP1	Modalité radio	(*) Pas a pas (1-5)	Ouvre (1-3)
DIP2	Renouvellement temps de fermeture automatique	(*) 50%	100%
DIP3	Etat de l'automatisme à l'allumage Indique la façon dont l'armoire électronique considère l'automatisme à la mise sous tension (ou bien au rétablissement de la tension après coupure), quelle que soit la position dans laquelle la porte se trouve.	(*) Ouvert.	Fermé. La fermeture automatique ne peut pas être la première commande, même si activée. <i>Remarque: Si la fermeture automatique n'est pas utilisée, il est recommandé de paramétrer DIP4=ON.</i>
DIP4	Déverrouillage de la serrure électrique	(*) Désactivé.	Activé (position conseillée en présence de serrure électrique).
	Fonctionnement électrobloc (24 V) <i>Attention: seulement avec pontet EO=OFF et avec automatismes du type BOX3SH et DOK-E (voir chapitre 1.6).</i>	Alimenté pendant toute la manoeuvre d'ouverture et de fermeture.	Alimenté seulement avec l'automatisme fermé.
DIP5	Présignalisation fixe de 3 s	(*) Désactivé à l'ouverture. Activé uniquement avec fermeture automatique avec TC de plus de 3 s.	Activée aussi bien à l'ouverture qu'à la fermeture.
DIP6	Sélection 0-14	(*) Clignotant.	Eclairage intégré.
EO	Fonctionnement de la serrure électrique	Alimenté pendant 2,5 s au début de la manoeuvre d'ouverture.	(*) Alimenté pendant 1,2 s au début de la manoeuvre d'ouverture.
SO	Fonctionnement sécurité 1-8	L'ouverture du contact 1-8 avec l'automatisme à l'arrêt permet l'ouverture moyennant la commande 1-3, 1-5, 1-20 ou une commande radio.	(*) L'ouverture du contact 1-8 avec l'automatisme à l'arrêt empêche toute manoeuvre.
FC	Sélection de la modalité fin de course	Fin de course d'arrêt.	(*) Fin de course de ralentissement.
OM	Type automation	Automatisation à un moteur ou à deux moteurs en parallèle. La sortie moteur 2 est équivalente à la sortie moteur 1: (36→33; 35→32; 34→31).	(*) Automatisation à deux moteurs indépendants.
NIO	Système électronique antigel	En retirant le cavalier, on active automatiquement le système permettant d'assurer le bon fonctionnement des moteurs même à basses températures. Pour bien fonctionner, l'armoire électrique doit se trouver à la même température ambiante que les moteurs.	(*) Désactivé.
FS	UTILISATION FUTURE		

(* Réglages d'usine)

1.6 Sélection typologie de moteur

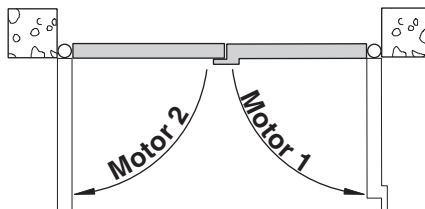
Type d'automatisme	S1	S2	S3	S4
Réglages d'usine	(N.C.)	(N.C.)	(N.C.)	(N.C.)
Obbi3BH; ArcBH	(N.O.)	(N.C.)	(N.C.)	(N.C.)
Cubic30H; Cubic6H	(N.C.)	(N.O.)	(N.C.)	(N.C.)
Cubic30H + Cubic30LI (180°)	(N.C.)	(N.O.)	(N.O.)	(N.C.)
Luxo5BH	(N.C.)	(N.C.)	(N.O.)	(N.C.)
Box3SH	(N.C.)	(N.C.)	(N.C.)	(N.O.)
Arc1BH; Dor1BH	(N.C.)	(N.O.)	(N.C.)	(N.O.)
Facil3H	(N.C.)	(N.C.)	(N.O.)	(N.O.)
Dok-E	(N.O.)	(N.O.)	(N.C.)	(N.C.)

1.7 Signalisations

LED	Allumée	Clignotante
POWER ALARM	Présence alimentation 24 V=.	Mauvaise sélection de typologie moteur. Un clignotement long (1 s) indique le manque éventuel du/des moteur/s ou bien une mauvaise indication du nombre de moteurs présents. Un clignotement bref (0,5 s) indique une mauvaise sélection du type d'automatisation (S1, S2, S3, S4). La durée totale des clignotements est de 10 s, après cela l'armoire de commande est automatiquement remise à zéro.
SA	Signale l'ouverture d'un contact de sécurité 1-6, 1-7, 1-8 ou 1-9.	À l'allumage, la LED clignote indiquant le comptage des manoeuvres effectuées: chaque clignotement rapide = 1000 manoeuvres chaque clignotement lent = 10000 manoeuvres
IN	S'allume à chaque commande 1-3, 1-4, 1-5, 1-20 et à chaque variation de Dip-switch et jumper.	/

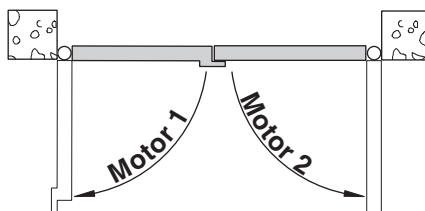
1.8 Raccordement du moteurs

Moteur 2	Borne de connexion armoire électronique	
	34	36
Obbi3BH	Noir	Bleu
ArcBH-1BH	Marron	Bleu
Cubic30H	Noir	Bleu
Cubic6H-6HV	Noir	Bleu
Luxo5BH	31 / 34	33 / 36
Facil3H	Bleu	Noir



Moteur 1	Borne de connexion armoire électronique	
	31	33
Obbi3BH	Bleu	Noir
ArcBH-1BH	Bleu	Marron
Cubic30H	Bleu	Noir
Cubic6H-6HV	Bleu	Noir
Luxo5BH	31 / 34	33 / 36
Facil3H	Noir	Bleu

Moteur 1	Borne de connexion armoire électronique	
	31	33
Obbi3BH	Noir	Bleu
ArcBH-1BH	Marron	Bleu
Cubic30H	Noir	Bleu
Cubic6H-6HV	Noir	Bleu
Luxo5BH	31 / 34	33 / 36
Facil3H	Bleu	Noir



Moteur 2	Borne de connexion armoire électronique	
	34	36
Obbi3BH	Bleu	Noir
ArcBH-1BH	Bleu	Marron
Cubic30H	Bleu	Noir
Cubic6H-6HV	Bleu	Noir
Luxo5BH	31 / 34	33 / 36
Facil3H	Noir	Bleu

ATTENTION Les manoeuvres relatives au point 2.4 s'effectuent sans sécurités.



Il n'est possible de régler le trimmer, dip-switch et jumper que lorsque le portail est arrêté

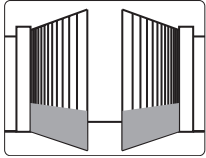
- 2.1 Ponter les sécurités (1-6/1-7/1-8) et l'arrêt (1-9).
- 2.2 Avant de procéder à la mise en service, vérifier le type d'application choisi sur la base des exemples des paragraphes. Sélectionner le type d'automatisme moyennant les jumpers S1-S2-S3-S4. Si l'automatisme est à un vantail couper le cavalier OM.
- 2.3 Régler TC et R1 sur le maximum et TR sur le minimum (ou bien augmenter TR en cas de surmontage des vantaux).
- 2.4 Mettre sous tension. *Remarque: inverser les polarités du moteur en fonction du sens d'ouverture des vantaux.*
Attention: la première manoeuvre de fermeture après une interruption de courant, si $TR > MIN$, est effectuée avec un vantail à la fois (d'abord le vantail déplacé par le moteur M2 puis le vantail déplacé par le moteur M1) et peut avoir lieu à vitesse réduite (acquisition).
- 2.5 Si l'on utilise des microinterrupteurs de ralentissement, les régler en ouverture et en fermeture et régler M1 et M2 au maximum.
 - Régler VM et vérifier la vitesse à l'ouverture et à la fermeture, par des commandes successives 1-3 et 1-4.
 - Attention: si les vantaux cognent contre les arrêts de butée, anticiper l'intervention du microinterrupteurs.*
- 2.6 Si l'on n'utilise pas les microinterrupteurs, régler M1 (M2) et VM à mi-plage.
 - Par des commandes successives 1-3 et 1-4, fixer la vitesse désirée en réglant VM.
 - Remarque: avant de transmettre une commande, attendre que la manoeuvre précédente soit complètement terminée.*
 - Attention: le portail pourrait cogner contre les arrêts de butée.*
 - Après avoir fixé la vitesse désirée, régler, par des commandes successives 1-3 et 1-4, le temps de manoeuvre M1 (M2) pour faire en sorte que les vantaux s'approchent régulièrement à basse vitesse aux arrêts de butée.
 - Il est conseillé de programmer un temps de ralentissement pouvant garantir le complètement de la manoeuvre, même en présence de frottements ou de mauvaises conditions environnementales (vent, gel, etc.).
 - Remarque: Pour assurer un bon fonctionnement, le portail doit être en appui sur la butée avant que le moteur s'arrête, de façon à rattraper tout ralentissement éventuel.*
- 2.7 Retirer les cavaliers, relier les sécurités (1-6/1-7/1-8) et l'arrêt (1-9) et vérifier leur bon fonctionnement.
- 2.8 Si cela est nécessaire, régler le temps de retard, à la fermeture, du moteur 1 avec TR.
- 2.9 Si on le souhaite, relier 1-2 et régler la fermeture automatique avec TC.
- 2.10 Imposer, à travers R1, la poussée sur les obstacles.
 - Attention: si le battant se refermant en second ($TR > MIN$) rencontre un obstacle, alors les deux battants se rouvrent. La manoeuvre de fermeture successive s'effectuera un battant à la fois.*
 - Remarque: vérifier que les forces exercées par les battants sont conformes aux normes EN12453 et EN12445.*
- 2.11 Si on le souhaite, régler le temps d'ouverture partielle du moteur 1 avec RP.
- 2.12 Refermer le récipient au moyen des 4 vis.

3. RECHERCHE DES PANNES

Probleme	Cause possible	Intervention
L'automatisme n'effectue ni l'ouverture ni la fermeture.	Absence d'alimentation.	Vérifier si l'armoire électrique est sous tension (la LED POWER ALARM doit être allumée en continu).
	Moteur/s non connecté/s.	Vérifier si la connexion du/des moteur/s et vérifier e pontage OM (LED POWER ALARM clignotant).
	Mauvaise sélection du type d'automatisme.	Vérifier la bonne connexion des jumpers S1, S2, S3, S4 (LED POWER ALARM clignotant).
	Accessoires en court-circuit.	Débrancher tous les accessoires des bornes 0-1 (il doit y avoir une tension de 24 V=) et les rebrancher un à un.
	Fusible de secteur grillé.	Remplacer le fusible F1.
	Les contacts de sécurité sont ouverts. (LED SA allumée).	Vérifier si les contacts 1-6, 1-7, 1-8 e 1-9 sont bien fermés (N.C.). Entre 0-6, 0-7, 0-8 et 0-9, en mesurant avec le testeur, il doit y avoir une tension de 24 V=.
	Les commandes d'ouverture/fermeture ne marchent pas.	Vérifier l'allumage de la LED IN, à chaque commande 1-3, 1-4, 1-5, 1-20.
L'automatisme effectue l'ouverture mais pas la fermeture.	Les contacts de sécurité sont ouverts. (LED SA allumée).	Vérifier si les contacts 1-6, 1-7, 1-8 e 1-9 sont bien fermés (N.C.). Entre 0-6, 0-7, 0-8 et 0-9, en mesurant avec le testeur, il doit y avoir une tension de 24 V=.
	Les photocellules sont activées. (LED SA allumée)	Vérifier la propreté et le bon fonctionnement des photocellules.
Les sécurités extérieures n'interviennent pas.	La fermeture automatique ne marche pas.	Vérifier si le contact 1-2 est bien fermé.
	Mauvaises connexions entre les photocellules et l'armoire de commande .	Relier les contacts de sécurité N.C. en série entre eux et ôter les cavaliers éventuellement présents sur le bornier de l'armoire de commande.
Le flash clignotant ne fonctionne pas. La serrure électrique ne fonctionne pas.	Fusible F2 grillé.	Remplacer le fusible F2.

4. EXEMPLE D'APPLICATION POUR BATTANTS A DEUX MOTEURS

F



Lorsque l'armoire de commande VIVAH est utilisée dans des applications pour des automatismes à deux battants, il est possible d'effectuer les raccordements suivants:

- (Fig. 4.1) **Utilisation sans fin de course**

Relier les moteurs de la manière indiquée sur la figure.

Remarque: pendant la manoeuvre d'ouverture les polarités +/- sont celles indiquées sur la figure.

Régler VM selon la vitesse désirée.

Régler M1 et M2 de manière à obtenir le ralentissement du vantail avant la butée mécanique.

Avec ces liaisons, chaque vantail s'arrête sur la butée mécanique d'ouverture et de fermeture.

Lorsque le temps programmé avec M1/M2 se termine: à l'ouverture le temps de ralentissement est au maximum de 10 s, en fermeture les vantaux ralentissent jusqu'à la butée mécanique.

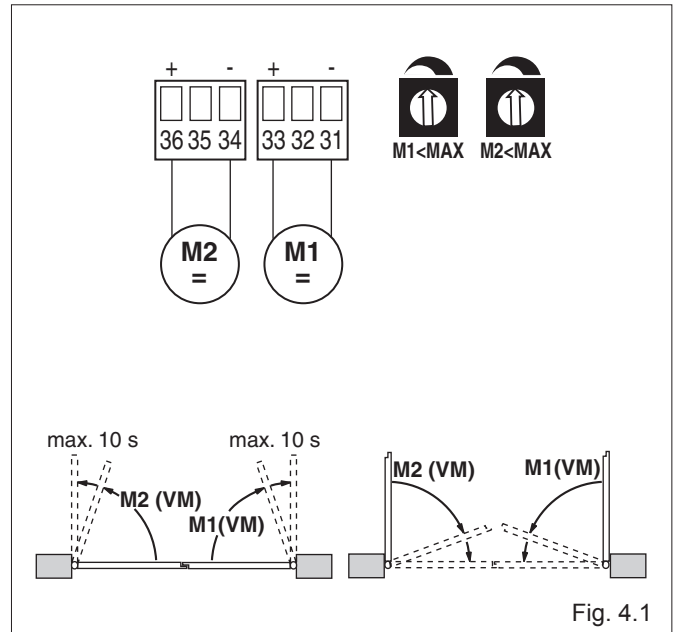


Fig. 4.1

- (Fig. 4.2) **Utilisation avec fin de course de ralentissement**

Relier les moteurs et les fins de course de ralentissement de la manière indiquée sur la figure.

[A] Fin de course de ralentissement ouvre;

[C] Fin de course de ralentissement ferme.

Régler M1 et M2 = MAX.

Régler VM selon la vitesse désirée.

Avec ces liaisons, chaque vantail s'arrête sur la butée mécanique d'ouverture et de fermeture.

Après l'intervention des fins de course de ralentissement: en ouverture et en fermeture le temps de ralentissement est au maximum de 10 s.

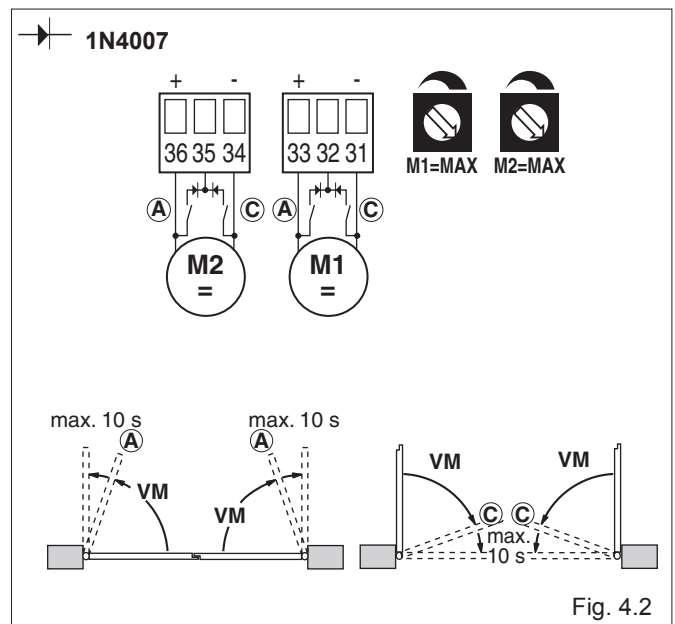


Fig. 4.2

- (Fig. 4.3) **Utilisation avec fin de course d'arrêt**

Couper le cavalier FC.

Relier les moteurs et les fins de course d'arrêt de la manière indiquée sur la figure.

[A] Fin de course d'arrêt ouvre;

[C] Fin de course d'arrêt ferme.

Remarque: on peut installer même un seul fin de course pour chaque moteur.

Régler M1 et M2 < MAX.

Régler VM selon la vitesse désirée.

Régler M1 et M2 de manière à obtenir le ralentissement du vantail avant l'intervention des fins de course.

Avec ces connexions, chaque vantail s'arrête quand le fin de course correspondant intervient.

Lorsque le temps programmé avec M1/M2 se termine: à l'ouverture le temps de ralentissement est au maximum de 10 s, en fermeture les vantaux ralentissent jusqu'au fin de course d'arrêt.

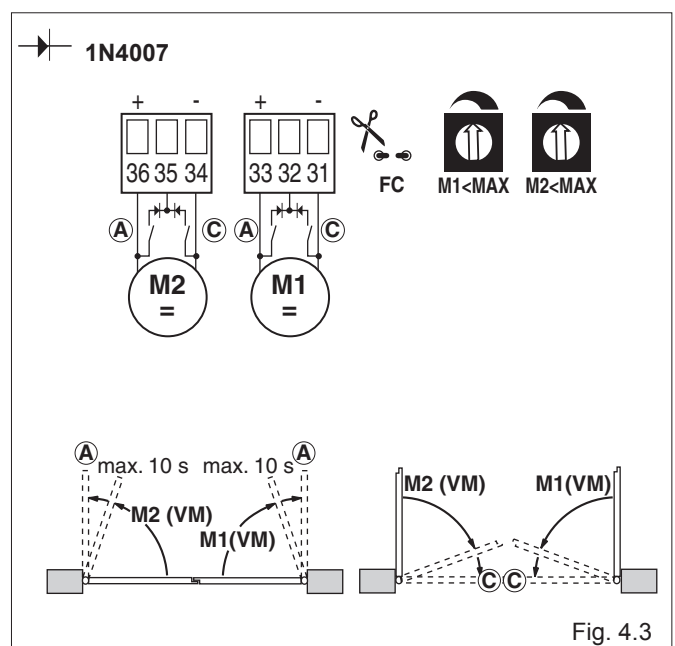
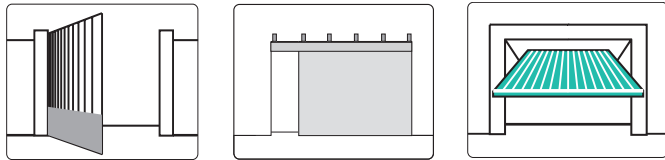


Fig. 4.3

5. EXEMPLE D'APPLICATIONS POUR AUTOMATISMES A UN MOTEUR



Lorsque l'armoire de commande VIVAH est utilisée dans des applications pour des automatismes à un battant, pour des portes coulissantes ou bien pour des portes basculantes, il est possible d'effectuer les raccordements suivants:

(Fig. 5.1) Utilisation sans fin de course

Couper le cavalier OM.

Relier le moteur de la manière indiquée sur la figure.

Remarque: Pendant la manoeuvre d'ouverture les polarités +/- sont celles indiquées sur la figure.

Régler VM selon la vitesse désirée.

Régler M1 et M2 de manière à obtenir le ralentissement du vantail avant la butée mécanique.

Avec ces liaisons, le vantail s'arrête sur la butée mécanique d'ouverture et de fermeture.

Lorsque le temps programmé avec M1 se termine: à l'ouverture le temps de ralentissement est au maximum de 10 s, à la fermeture le vantail ralentit jusqu'à la butée mécanique.

(Fig. 5.2) Utilisation avec fin de course de ralentissement

Couper le cavalier OM.

Relier le moteur et le fin de course de ralentissement de la manière indiquée sur la figure.

[A] Fin de course de ralentissement ouvre;

[C] Fin de course de ralentissement ferme.

Régler M1 = MAX.

Régler VM selon la vitesse désirée.

Avec ces liaisons, le vantail s'arrête sur la butée mécanique d'ouverture et de fermeture.

Après l'intervention du fin de course de ralentissement: en ouverture et en fermeture le temps de ralentissement est au maximum de 10 s.

(Fig. 5.3) Utilisation avec fin de course d'arrêt

Couper les cavaliers OM et FC.

Relier le moteur et le fin de course d'arrêt de la manière indiquée sur la figure.

[A] Fin de course d'arrêt ouvre;

[C] Fin de course d'arrêt ferme.

Remarque: on peut installer même un seul fin de course.

Régler M1 MAX.

Régler VM selon la vitesse désirée.

Régler M1 de manière à obtenir le ralentissement du vantail avant l'intervention du fin de course.

Avec ces liaisons, le vantail s'arrête quand le fin de course se déclenche.

Lorsque le temps programmé avec M1 se termine: à l'ouverture le temps de ralentissement est au maximum de 10 s, en fermeture le vantail ralentit jusqu'au fin de course d'arrêt.

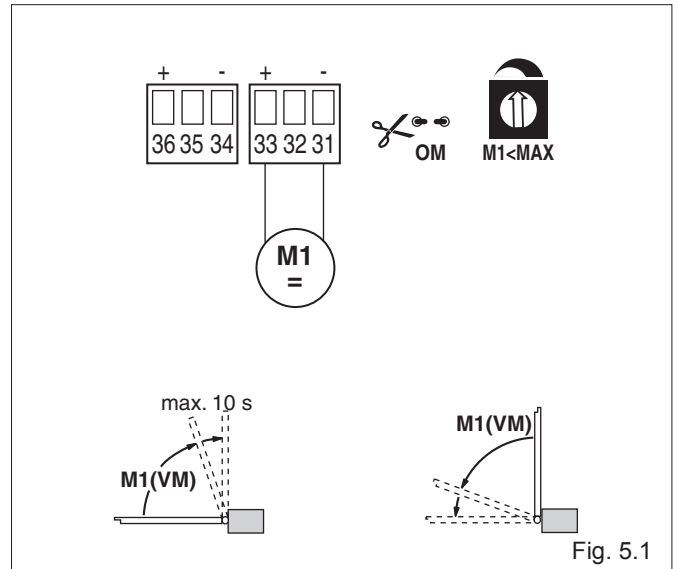


Fig. 5.1

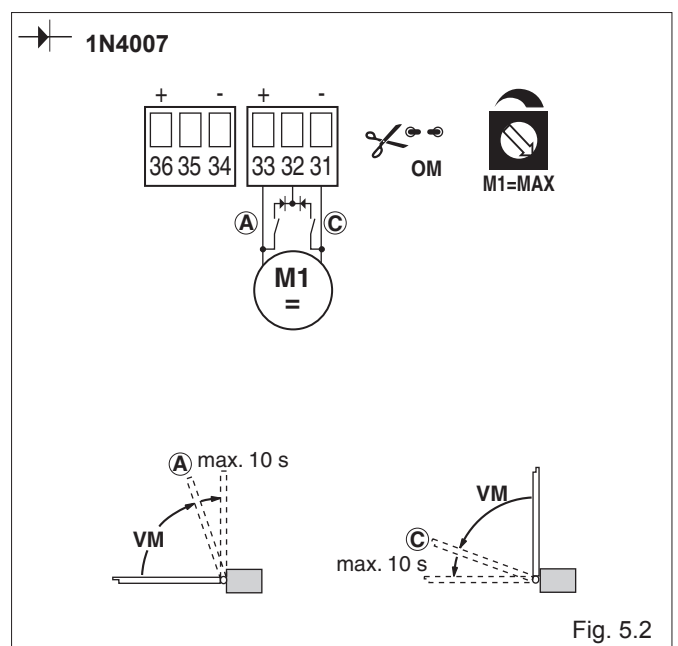


Fig. 5.2

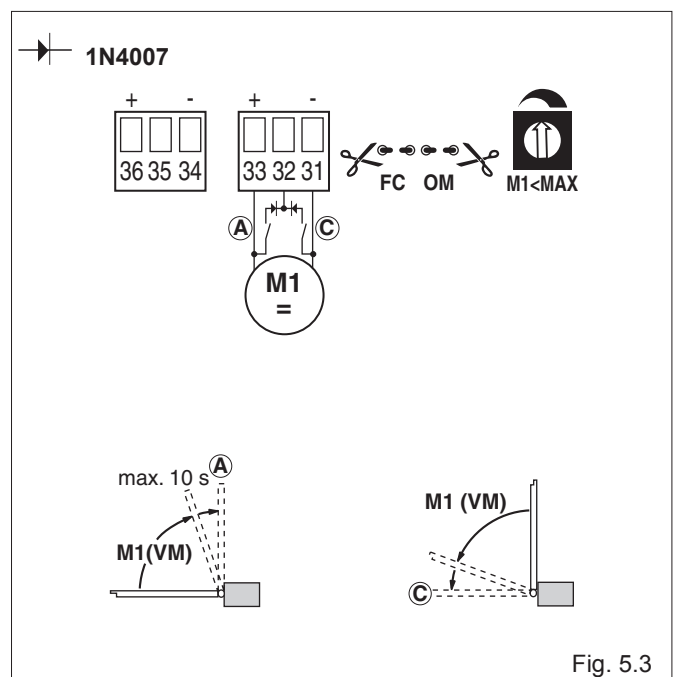
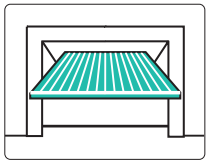


Fig. 5.3



Lorsque l'armoire de commande VIVAH est utilisée dans des applications pour des automatismes pour des portes basculantes avec deux moteurs en parallèle, il est possible d'effectuer les raccordements suivants:

(Fig. 6.1) **Utilisation sans fin de course**

Couper le cavalier OM.

Relier les moteurs de la manière indiquée sur la figure.

Remarque: pendant la manoeuvre d'ouverture les polarités +/- sont celles indiquées sur la figure.

Régler VM selon la vitesse désirée.

Régler M1 et M2 de manière à obtenir le ralentissement du vantail avant la butée mécanique.

Avec ces liaisons, le vantail s'arrête sur la butée mécanique d'ouverture et de fermeture.

Lorsque le temps programmé avec M1 se termine: à l'ouverture le temps de ralentissement est au maximum de 10 s, à la fermeture le vantail ralentit jusqu'à la butée mécanique.

(Fig. 6.2) **Utilisation avec fin de course de ralentissement**

Couper le cavalier OM.

Relier le moteur et le fin de course de ralentissement de la manière indiquée sur la figure.

[A] Fin de course de ralentissement ouvre;

[C] Fin de course de ralentissement ferme.

Régler M1 = MAX.

Régler VM selon la vitesse désirée.

Avec ces liaisons, le vantail s'arrête sur la butée mécanique d'ouverture et de fermeture.

Après l'intervention du fin de course de ralentissement: en ouverture et en fermeture le temps de ralentissement est au maximum de 10 s.

(Fig. 6.3) **Utilisation avec fin de course d'arrêt**

Couper les cavaliers OM et FC.

Relier le moteur et le fin de course d'arrêt de la manière indiquée sur la figure.

[A] Fin de course d'arrêt ouvre;

[C] Fin de course d'arrêt ferme.

Remarque: on peut installer même un seul fin de course.

Régler M1 MAX.

Régler VM selon la vitesse désirée.

Régler M1 de manière à obtenir le ralentissement du vantail avant l'intervention du fin de course.

Avec ces liaisons, le vantail s'arrête quand le fin de course se déclenche.

Lorsque le temps programmé avec M1 se termine: à l'ouverture le temps de ralentissement est au maximum de 10 s, à la fermeture le vantail ralentit jusqu'au fin de course d'arrêt.

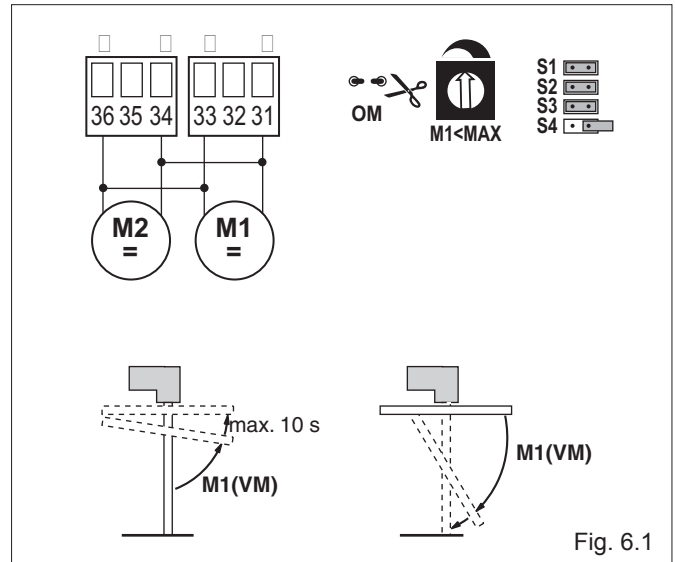


Fig. 6.1

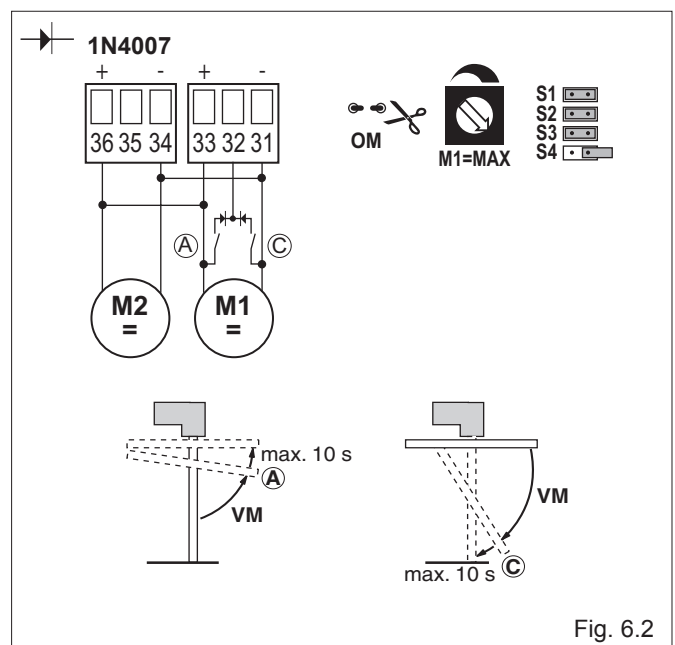


Fig. 6.2

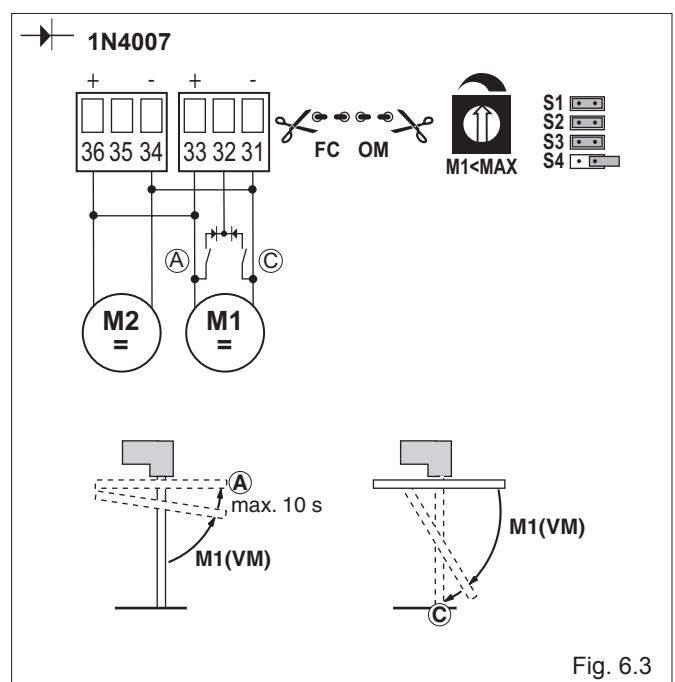


Fig. 6.3