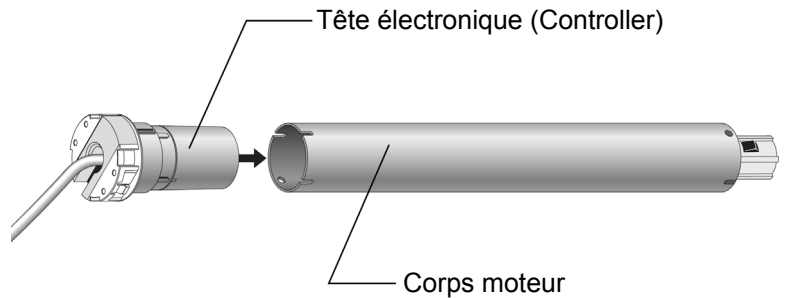
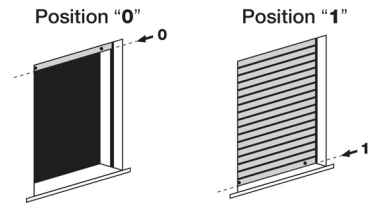


To-Max

Controller



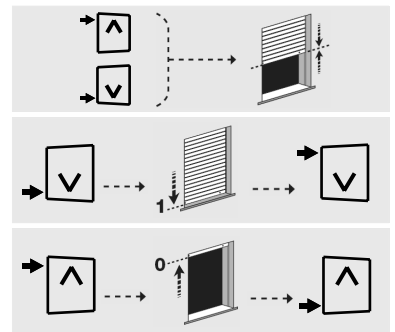
Si les deux positions de fin de course 0 et 1 n'ont pas encore été mémorisées, il est possible de commander quand même le moteur. Dans ce cas le mouvement sera interrompu un court instant deux fois au début de chaque manœuvre, puis continuera sans aucune limitation ni contrôle. Si une seule position de fin de course a été mémorisée, le mouvement sera interrompu un court instant une seule fois au début de chaque manœuvre, puis continuera sans aucune limitation ou contrôle.



Programmation AUTOMATIQUE des fins de course Exemple

Attention ! - Cette procédure ne convient que pour les volets équipés de butées d'arrêt et de ressorts anti-effraction.
- Cette procédure peut être effectuée avec un inverseur de commande pour volet roulant de type standard.

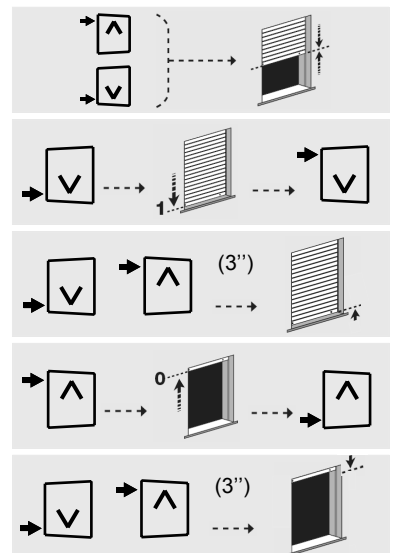
- 1 - Positionner le volet environ à mi-course en pressant la touche de *Montée* ou de *Descente* de l'inverseur de commande.
- 2 - Presser la touche de *Descente* (ou de *Montée*) jusqu'à ce que le volet s'arrête du fait de l'impact contre la butée correspondante « 1 » (ou « 0 »). Relâcher la touche.
- 3 - Presser la touche de *Montée* (ou de *Descente*) jusqu'à ce que le volet s'arrête du fait de l'impact contre la deuxième butée « 0 » (ou « 1 »). Relâcher la touche.
- 4 - Commander au moins 2 cycles complets sans interruption du volet afin d'initialiser le système de détection d'obstacle.



Programmation en mode MANUEL des fins de course Exemple

Attention ! - Cette procédure ne peut être effectuée qu'avec un inverseur de commande NICE type ALB73933 ou tout autre dispositif permettant une commande impulsionnelle et simultanée des phases *Montée* et *Descente* (par exemple TTU NICE).
- La procédure de programmation décrite ci-dessous débute par la mémorisation de la position basse mais si on le désire elle peut débiter par la position haute.

- 1 - Positionner le volet (ou le store) environ à mi-course en pressant la touche de *Montée* ou de *Descente* de l'inverseur de commande.
- 2 - Presser la touche de **Descente** jusqu'à ce que le volet (ou le store) se mette dans la position désirée puis relâcher la touche.
- 3 - Presser ensemble les deux touches de **Montée** et de **Descente** pendant au moins 3 secondes puis les relâcher quand le moteur a effectué un bref mouvement de montée.
- 4 - Presser la touche de **Montée** jusqu'à ce que le volet (ou le store) se mette dans la position désirée puis relâcher la touche.
- 5 - Presser ensemble les deux touches de **Montée** et de **Descente** pendant au moins 3 secondes puis les relâcher quand le moteur a effectué un bref mouvement de descente.
- 6 - Commander au moins 2 cycles complets sans interruption du volet afin d'initialiser le système de détection d'obstacle.



Effacement total de la mémoire

Exemple

Attention ! - Cette procédure efface toutes les données présentes dans la mémoire de la logique de commande, y compris les positions « 0 » et « 1 ».
- Cette procédure ne peut être effectuée qu'avec un inverseur de commande NICE type ALB73933 ou tout autre dispositif permettant une commande impulsionnelle et simultanée des phases *Montée* et *Descente* (par exemple TTU NICE).

1 - Presser ensemble et maintenir enfoncées les deux touches de *Montée* et de *Descente* pendant au moins 3 secondes et attendre que le moteur finisse un bref mouvement.



2 - Relâcher une touche en laissant l'autre enfoncée (par exemple la touche *Montée*).



3 - Dans les 3 secondes à compter du moment où le moteur a effectué le mouvement, presser 3 fois la touche que l'on vient de relâcher.



4 - Relâcher ensuite l'autre touche



Branchement inverseur ALB73933

