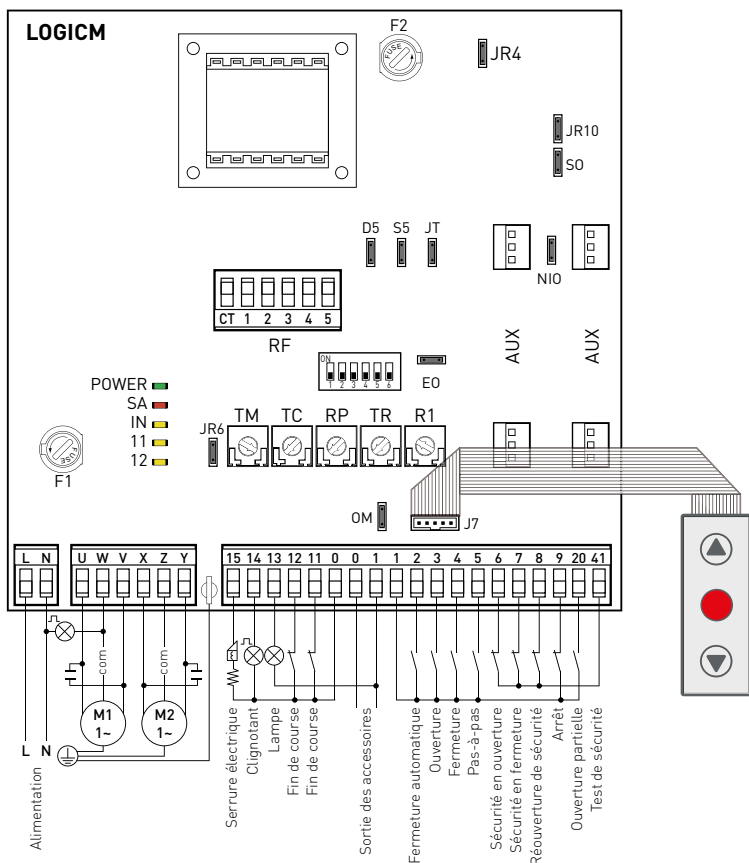


# Ditec LOGIC M

Notice d'installation d'une armoire électrique pour automatisation 230 V~ à 1 ou 2 moteurs





# Sommaire

	Argument	Page
1.	<b>Consignes générales de sécurité</b>	4
2.	<b>Déclaration CE de conformité</b>	5
3.	<b>Données techniques</b>	5
3.1	Applications	5
4.	<b>Commandes</b>	6
4.1	Bourrelet de sécurité autocontrôlé	7
5.	<b>Sorties et accessoires</b>	7
6.	<b>Réglages</b>	9
6.1	Trimmer	9
6.2	Dip-switch	9
6.3	Jumper	10
6.4	Signalisations	10
7.	<b>Mise en marche</b>	11
8.	<b>Recherche des pannes</b>	12
9.	<b>Exemple d'application d'automatismes a deux vantaux</b>	13
10.	<b>Exemple d'application d'automatismes a un vantail</b>	15
11.	<b>Exemple d'application de portails coulissants</b>	17
12.	<b>Exemple d'application des barrières</b>	17
13.	<b>Exemple d'application pour l'automatisation en parallèle</b>	18



Ce symbole indique les instructions ou les notes concernant la sécurité pour laquelle il faut être particulièrement attentif.




Ce symbole indique les informations utiles pour le bon fonctionnement du produit.

# 1. Consignes générales de sécurité



L'inobservation des informations contenues dans le présent manuel pourrait entraîner des blessures personnelles ou endommager l'appareil.  
Conserver les présentes instructions pour de futures consultations

Le présent manuel d'installation s'adresse uniquement à un personnel qualifié. L'installation, les raccordements électriques et les réglages doivent être effectués selon les règles de la bonne technique et conformément aux normes en vigueur. Ce produit n'est destiné qu'à l'utilisation pour laquelle il a été expressément conçu. Toute autre utilisation doit être considérée comme impropre et donc dangereuse. Le fabricant ne peut pas être considéré comme responsable d'éventuels dommages causés par un usage impropre, irrationnel ou erroné. Lire les instructions avec beaucoup d'attention avant d'installer le produit. Une mauvaise installation peut être source de danger.

 Les matériaux qui composent l'emballage (plastique, polystyrène, etc.) ne doivent pas être abandonnés dans la nature ni laissés à la portée des enfants car ils représentent des risques de danger.


Avant de commencer l'installation contrôler l'intégrité du produit.


Ne jamais installer le produit dans un milieu de travail ou une atmosphère explosive : la présence de gaz ou de fumées inflammables représente un grave danger pour la sécurité. Les dispositifs de sécurité (cellules photoélectriques, bourrelets sensibles, arrêts d'urgence, etc.) doivent être installés en tenant compte : des règlements et des directives en vigueur, des critères de la bonne technique, de l'environnement de l'installation, de la logique de fonctionnement du système et des forces développées par l'automatisme.

Avant de brancher l'alimentation électrique contrôler si les données de la plaque correspondent à celles du réseau de distribution électrique. Prévoir sur le réseau d'alimentation un dispositif de coupure omnipolaire avec distance d'ouverture des contacts égale ou supérieure à 3 mm.

Vérifier qu'un disjoncteur différentiel et une protection contre la surintensité adéquats sont installés en amont de l'installation électrique, selon les règles de la bonne technique et conformément aux normes en vigueur.

Si nécessaire, raccorder l'automatisme à une installation efficace de mise à la terre, exécutée conformément aux normes de sécurité en vigueur.

 Durant les interventions d'installation, entretien et réparation, couper l'alimentation avant d'ouvrir le couvercle pour accéder aux pièces électriques.

 Pour la manipulation des pièces électriques porter des bracelets conducteurs antistatiques reliés à terre. Le fabricant de la motorisation décline toute responsabilité pour toute installation de composants incompatibles du point de vue de la sécurité et du bon fonctionnement.

Pour l'éventuelle réparation ou remplacement des produits, seules des pièces de rechange originales devront être utilisées.

## 2. Déclaration CE de Conformité

Le constructeur ASSA ABLOY ES AB sis à Lodjursgatan 10, SE-261 44 Landskrona, Sweden déclare que l'armoire électrique Ditec LOGICM est conformé aux dispositions des directives CE suivantes:





2014/30/UE (EMCD)

2014/35/UE (LVD)

Landskrona, 28-02-2019

Matteo Fino  
(President & CEO)  
*Matteo Fino*

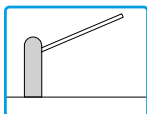
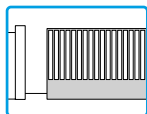
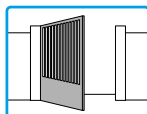
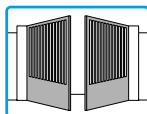
## 3. Données techniques

	LOGICM	LOGICMJ
<b>Alimentation</b>	230 V~ 50/60 Hz	120 V~ 60 Hz
<b>Fusible F1</b>	F6,3 A	F6,3 A
<b>Fusible F2</b>	F3,15 A	F3,15 A
<b>Sortie 1 moteur</b>	230 V~ 5 A max	120 V~ 6,3 A max
<b>Sortie 2 moteurs</b>	230 V~ 2 x 2,5 A max	120 V~ 2 x 3,15 A max
<b>Alimentation accessoires</b>	24 V ≡ 0,5 A	24 V ≡ 0,5 A
<b>Température de fonctionnement</b>	 -20 °C  +55 °C	 -20 °C  +55 °C
<b>Degré de protection</b>	IP55	IP55
<b>Dimensions</b>	187 x 261 x 105	187 x 261 x 105



REMARQUE: la garantie de fonctionnement et les performances spécifiées ne s'obtiennent qu'avec les accessoires et les dispositifs de sécurité DITEC.

### 3.1 Applications




## 4. Commandes

Commande	Fonction	Description
1 — 2	N.O. FERMETURE AUTOMATIQUE	La fermeture permanente du contact habilite la fermeture automatique.
1 — 3	N.O. OUVERTURE	La fermeture du contact active la manoeuvre d'ouverture.
1 — 4	N.O. FERMETURE	La fermeture du contact active la manoeuvre de fermeture.
1 — 5	N.O. PAS-A-PAS	Avec D5=ON la fermeture du contact active une manoeuvre séquentielle d'ouverture ou de fermeture: ouverture-stop-fermeture-ouverture. Avec D5=OFF la fermeture du contact active une manoeuvre séquentielle d'ouverture ou de fermeture: ouverture-stop-fermeture-stop-ouverture. Remarque: si la fermeture automatique est activée, avec S5=ON l'arrêt n'est pas permanent mais sa durée est programmée par TC, avec S5=OFF l'arrêt est permanent.
41 — 6	N.C. SECURITE EN OUVERTURE	L'ouverture du contact de sécurité arrête et empêche la manoeuvre d'ouverture.
41 — 7	N.C. SECURITE EN FERMETURE	L'ouverture du contact de sécurité arrête et empêche la manoeuvre de fermeture.
41 — 6 7	N.C. ARRET DE SECURITE	L'ouverture du contact de sécurité arrête et empêche toute manoeuvre. Remarque: n'effectue pas la manoeuvre de dégagement. N'utiliser qu'avec les cellules photoélectriques.
41 — 8	N.C. SECURITE D'INVERSION	L'ouverture du contact de sécurité provoque l'inversion du mouvement (réouverture) lors de la phase de fermeture.
1 — 9	N.C. STOP	L'ouverture du contact de sécurité provoque l'arrêt du mouvement.
1 — 9	N.C. ARRET D'URGENCE	Par obtenir un arrêt d'urgence (par exemple, à travers le bouton-poussoir rouge), raccorder les commandes d'ouverture et de fermeture à la borne 9 au lieu de la borne 1 (9-3, 9-4, 9-20).
1 — 9	N.O. COMMANDE HOMME MORT	L'ouverture permanente du contact de sécurité habilite la fonction homme mort. Dans ces conditions, les commandes d'ouverture (1-3, 1-20) et de fermeture (1-4) ne fonctionnent que si elles sont maintenues enfoncées. Au relâchement, l'automatisme s'arrêtera. Les éventuelles sécurités présentes, la commande pas-à-pas et la fermeture automatique sont désactivées.
1 — 20	OUVERTURE PARTIELLE	La fermeture du contact active une manoeuvre d'ouverture partielle du vantail commandée par le moteur 1, sur la durée imposée par le trimmer RP. Lorsque l'automatisme est à l'arrêt, la commande d'ouverture partielle effectue la manoeuvre opposée à celle de l'arrêt.
0 — 11	N.C. FIN DE COURSE M2	Avec TC=MAX, l'ouverture du contact du fin de course arrête le mouvement de fermeture du moteur 2 (M2). Avec OM=OFF (modalité 1 moteur) et DIP2=OFF, le fin de course arrête le mouvement de fermeture du moteur 1 (M1). Avec OM=OFF (modalité 1 moteur) et DIP2=ON, le fin de course arrête le mouvement d'ouverture du moteur 1 (M1).
0 — 11	N.O. FIN DE COURSE DE PROXIMITE M2	Voir chapitres 9-10 exemple 4.
0 — 12	N.C. FIN DE COURSE M1	Avec TC=MAX, l'ouverture du contact du fin de course arrête le mouvement de fermeture du moteur 1 (M1). Avec OM=OFF (modalité 1 moteur) et DIP2=OFF, le fin de course arrête le mouvement d'ouverture du moteur 1 (M1). Avec OM=OFF (modalité 1 moteur) et DIP2=ON, le fin de course arrête le mouvement de fermeture du moteur 1 (M1).
0 — 12	N.O. FIN DE COURSE DE PROXIMITE M1	Voir chapitres 9-10 exemple 4.













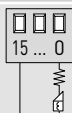


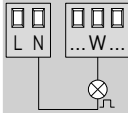
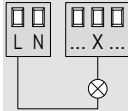




**ATTENTION:** placer un pontet sur tous les contacts N.C. s'ils ne sont pas utilisés. Les bornes présentant le même numéro sont équivalentes.

## 4.1 Bourelet de sécurité autocontrôlé SOFA1-SOFA2 ou GOPAVRS

Commande	Fonction	Description
	SAFETY TEST	Insérer le dispositif SOFA1-SOFA2 ou GOPAVRS sur le siège destiné aux cartes embrochables AUX. A travers la borne 41, est activé un test du bourelet de sécurité avant chaque manoeuvre. Si le test échoue, le voyant SA clignote et le test doit être répété.
1 — 6	N.C. SECURITE EN OUVERTURE	Raccorder le contact de sortie du dispositif SOFA1-SOFA2 aux bornes 1-6 du tableau électronique (en série avec le contact de sortie de la photocellule, si présente).
1 — 7	N.C. SECURITE EN FERMETURE	Raccorder le contact de sortie du dispositif SOFA1-SOFA2 aux bornes 1-7 du tableau électronique (en série avec le contact de sortie de la photocellule, si présente).
1 — 8	N.C. SECURITE D'INVERSION	Raccorder le contact de sortie du dispositif SOFA1-SOFA2 aux bornes 1-8 du tableau électronique (en série avec le contact de sortie de la photocellule, si présente). Attention: pour obtenir une intervention rapide sur le bourelet de sécurité, connecter ce dernier au contact 1-6 ou au contact 1-7.

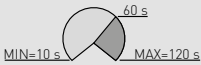


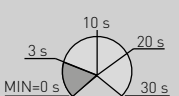



## 5. Sorties et accessoires

Sortie	Valeur/Accessoires	Description
	24 V  0,5 A	Alimentation des accessoires. Sortie de l'alimentation des accessoires externes avec lampes d'état d'automatisme. REMARQUE: l'absorption maximale de 0,5 A correspond à la somme de toutes les bornes 1.
AUX	SOFA1-SOFA2 GOPAV	L'armoire de commande possède deux sièges pour carte de couplage, type récepteurs radio, boucles magnétiques, etc. L'action de la carte de couplage est sélectionnée par le DIP1. Attention: l'insertion et l'extraction des cartes de couplage doivent être faits sans tension.
	24 V  3 W	Lampe d'automatisme ouvert. C'est uniquement avec le fin de course 0-11 (N.C.) raccordé en modalité un moteur (pontet OM=OFF) que la lumière s'éteint lorsque l'automatisme est refermé.
	24 V  3 W	Lampe d'automatisme refermé. C'est uniquement avec le fin de course 0-12 (N.C.) raccordé en modalité un moteur (pontet OM=OFF) que la lumière s'éteint lorsque l'automatisme est ouvert.
	24 V  3 W	Lampe d'automatisme ouvert. Allume une lampe qui ne s'éteint que lorsque l'automatisme est refermé.
	LAMPH 24 V  50 W	Clignotant. S'active lors de la manoeuvre d'ouverture et de fermeture.



Sortie	Valeur/Accessoires	Description
	24 V $\equiv$ 1,2 A	Verrouillage électrique 24 V. S'active à chaque commande d'ouverture. Frein électrique du moteur 24 V. Avec JR6=OFF, OM=OFF, DIP5=ON, la sortie est activée sur toute la durée du mouvement, aussi bien en ouverture qu'en fermeture. Serrure électrique 24 V. Avec EO=OFF la sortie est active lorsque l'automatisme est fermé.
	12 V~ 15 W	Serrure électrique 12 V. Connecter en série la résistance de 8,2 $\Omega$ / 5 W fournie avec l'équipement. S'active à chaque commande d'ouverture.
	230 V~ 2,5 A 120 V (LOGICMJ)	Moteur 1 (M1). La borne W est raccordée au commun des phases du moteur. Le condensateur est raccordé entre les phases U et V. Remarque: si la rotation du moteur ne correspond pas au sens de marche, inverser les phases U et V.
	230 V~ 2,5 A 120 V (LOGICMJ)	Moteur 2 (M2). La borne Z est raccordée au commun des phases du moteur. Le condensateur est raccordé entre les phases X et Y. Remarque: si la rotation du moteur ne correspond pas au sens de marche, inverser les phases X et Y.
	LAMP 230 V~ 100 W 120 V~ (LOGICMJ)	Clignotant. S'active lors de la manœuvre d'ouverture et de fermeture.
	230 V~ 100 W 120 V~ (LOGICMJ)	Lumière de courtoisie. Uniquement en modalité 1 moteur (pontet OM=OFF et en l'absence de moteur raccordé aux bornes X-Z-Y), on pourra raccorder une lumière de courtoisie qui s'activera 180 s à partir de la réception de chaque commande d'ouverture (totale ou partielle) et de fermeture.
		Tableau à poussoirs avec membrane (PT3). Active la manœuvre d'ouverture. Remarque: pour activer la manœuvre de fermeture connecter le tableau à poussoirs à J7 tourné de 180°.
		Tableau à poussoirs à membrane (PT3). Provoque l'arrêt du mouvement.
		Tableau à poussoir à membrane (PT3). Active la manœuvre de fermeture. Remarque: pour activer la manœuvre d'ouverture connecter le tableau à poussoirs à J7 tourné de 180°.

# 6. Réglages


## 6.1 Trimmer

Trimmer	Description
<b>TM</b> 	Réglage du temps de manoeuvre. De 10 à 120 s. De 10 à 150 s avec OM=OFF et JR6=OFF. Remarque: en présence d'un fin de course N.C., imposer TM=MAX.
<b>TC</b> 	Réglage du temps de retard à la fermeture moteur 1 (M1). En fermeture, le moteur 1 (M1) est lancé avec un retard réglable TR de 0 à 30 s, par rapport à M2. En ouverture, le moteur 2 (M2) est lancé avec 3 s de retard par rapport à M1. Si TR=MIN, les vantaux partent simultanément. Remarque: il est conseillé d'imposer TR=MIN avec des vantaux sans superposition ou bien d'imposer TR>3 s avec des vantaux qui se superposent.
<b>RP</b> 	Réglage de l'ouverture partielle moteur 1 (M1). De 0 à 30 s.
<b>T</b> 	En fermeture, le moteur 1 (M1) est lancé avec un retard réglable TR de 0 à 30 s, par rapport à M2. En ouverture, le moteur 2 (M2) est lancé avec 3 s de retard par rapport à M1. Si TR=MIN, les vantaux partent simultanément. Remarque: il est conseillé d'imposer TR=MIN avec des vantaux sans superposition ou bien d'imposer TR>3 s avec des vantaux qui se superposent.
<b>R1</b> 	Réglage de la poussée sur les obstacles. Le tableau électronique est équipé d'un dispositif de sécurité qui, en présence d'un obstacle lors de la manoeuvre d'ouverture, arrête le mouvement, alors que, lors de la manoeuvre de fermeture, il arrête ou inverse le mouvement. Avec R1=MIN, on obtient la sensibilité maximale aux obstacles (poussée minimale). Avec R1=MAX, la fonction de détection est désactivée (poussée maximale).
<b>RF</b> 	Réglage de la force. Règle la tension fournie au moteur (1=MIN / 5=MAX). <div style="background-color: yellow; padding: 5px; display: inline-block;">  <b>ATTENTION: débrancher l'alimentation avant d'effectuer tout type de réglage.</b> </div>









## 6.2 Dip-switch

DIP	Description	OFF 	ON 
DIP1	Modalité radio.	Pas-à-pas.	Ouverture.
DIP2	Sélection du sens de marche avec OM=OFF (modalité 1 moteur).	Ouverture vers la droite.	Ouverture vers la gauche.
DIP3	Renouvellement du temps de fermeture automatique.	50%	100%
DIP4	Etat de l'automatisme à la mise en marche. Indique la façon dont le tableau électronique considère l'automatisme lors de la mise en marche.	Ouvert. Remarque: en présence d'un fin de course, il est conseillé d'imposer DIP4=OFF.	Fermé. Remarque: si la fermeture automatique n'est pas utilisée, il est conseillé d'imposer DIP4=ON.
DIP5	Déverrouillage de la serrure électrique.	Désactivation.	Habilité.
DIP6	Préclignotement fixe de 3 s.	Désactivation en ouverture. Habilité uniquement avec fermeture automatique et TC supérieur à 3 s.	Habilité aussi bien en ouverture qu'en fermeture.

## 6.3 Jumper

Jumper	Description	OFF 	ON 
JR4	Réduction de la surcourse. Réduit la distance de la surcourse du vantail.	Déshabilitée. Remarque: imposer JR4=OFF si le moteur est muni d'un frein électrique.	Habilitée. Remarque: il est conseillé d'imposer JR4=ON si le vantail effectue une surcourse excessive.
JR6	Typologie d'application.	Portail coulissant.	Autres applications.
NIO	Système électronique antigel. Maintient l'efficacité des moteurs, même à basse température ambiante. Remarque: pour un bon fonctionnement, le tableau électronique doit se trouver à la même température ambiante que celle des moteurs.	Habilitée. Attention: ne pas utiliser avec LO-GICMJ.	Déshabilitée.
JR10	Démarrage à la force maximale.	Déshabilitée. Le moteur part à la tension imposée avec RF.	Habilitée. Le moteur part à la tension maximale pendant 1 s.
OM	Typologie d'automatisme.	Automatisme à un moteur (uniquement M1).	Automatisme à deux moteurs indépendants.
D5	Séquence pas-à-pas.	Ouvre-stop-ferme-stop-ouvre.	Ouvre-stop-ferme-apre.
S5	Durée de l'arrêt (stop) dans la séquence pas-à-pas.	Permanent. (Fermeture automatique désactivée).	Temporaire. (Fermeture automatique désactivée).
JT	Temps de manoeuvre de ferme.	Paramétré avec TM+4 s. Remarque: programmer JT=OFF avec motoréducteurs oléodynamiques ou bien à embrayage.	Automatique.
E0	Fonctionnement de la serrure électrique.	Alimentée avec l'automatisme fermé.	Alimenté pendant 1 s au début de la manoeuvre d'ouverture.
S0	Fonctionnement de sécurité de inversion.	Avec l'automatisme à l'arrêt, si le contact 41-8 est ouvert, on pourra activer la manoeuvre d'ouverture.	Avec l'automatisme à l'arrêt, si le contact 41-8 est ouvert, on empêchera toute manoeuvre.

## 6.4 Signalisations

LED	Allumé	Clignotant
POWER 	Présence de tension 24 V=.	/
SA 	Indique qu'au moins l'un des contacts de sécurité est ouvert.	 Échec du test de sécurité (borne 41) Comptage des manoeuvres réalisées (uniquement à l'allumage du tableau électronique):  = 1000 manoeuvres  = 10000 manoeuvres
IN 	S'allume à chaque commande et à chaque modification des commutateurs DIP et des pontets.	/
11 	Indique que le contact du fin de course 0-11 est ouvert.	/
12 	Indique que le contact du fin de course 0-12 est ouvert.	/

## 7. Demarrage

- Shunter les contacts de sécurité N.C.
- Avant de procéder à la mise en marche, vérifier le type de l'application choisie. Si l'automatisme est à un vantail, imposer OM=OFF. Si l'automatisme est un portail coulissant, imposer JR6=OFF.
- Si l'on raccorde les fins de course, ils devront être réglés de manière à intervenir à proximité de l'arrêt mécanique d'ouverture et de fermeture. Imposer TM=MAX.

Remarque: les fins de course doivent rester enfoncés jusqu'à la fin de la manoeuvre.

- Si les fins de course ne sont pas raccordés, shunter les bornes 0-11 et 0-12 et imposer TM à la moitié.
- Imposer RF=3 et R1 à la moitié.
- Imposer TR>3 s avec des automatismes à deux vantaux qui se superposent.
- Fournir l'alimentation.



**ATTENTION:** Les manoeuvres interviennent sans sécurités.

Inverser les polarités du moteur en fonction du sens de marche des vantaux.

Remarque: la première manoeuvre de fermeture après une interruption d'alimentation, si TR>MIN, est exécutée un vantail après l'autre (tout d'abord le vantail déplacé par le moteur M2, puis le vantail déplacé par le moteur M1) ; si TR=MIN, les vantaux partent simultanément.

- Donner des commandes d'ouverture et de fermeture et vérifier le bon fonctionnement de l'automatisme et le réglage des fins de course (si présents).
- Raccorder les dispositifs de sécurité (en retirant les pontets correspondants) et en vérifier le bon fonctionnement.
- Si nécessaire, activer la fermeture automatique et la régler à l'aide du trimmer TC.
- Imposer RF sur la position permettant le bon fonctionnement de l'automatisme et préservant la sécurité de l'utilisateur en cas de choc.
- Imposer, à l'aide de R1, la poussée sur les obstacles.

Remarque: si le vantail qui se referme en second rencontre un obstacle, les deux vantaux se rouvrent. La manoeuvre de fermeture successive s'effectue un vantail à la fois.

- Vérifier que les forces opérationnelles des vantaux sont conformes aux normes EN12453-EN12445.
- Si nécessaire, imposer, à l'aide de RP, l'ouverture partielle du moteur 1.
- Si nécessaire, raccorder le récepteur de la radiocommande au connecteur AUX, programmer les émetteurs comme indiqué dans le manuel correspondant et en vérifier le fonctionnement.



**ATTENTION:** l'insertion et l'extraction des cartes de couplage doivent être faits sans tension.

- Raccorder les autres accessoires éventuels et en vérifier le bon fonctionnement.
- Après la mise en marche et les vérifications, refermer le boîtier.

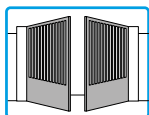


**REMARQUE:** en cas d'interventions d'entretien ou de remplacement du tableau électronique, répéter la procédure de démarrage.

## 8. Recherche pannes

Probleme	Cause possible	Intervention
L'automatisme ne s'ouvre et ne se referme pas.	Manque de tension. (voyant POWER éteint).	Vérifier que le tableau électronique est correctement alimenté.
	Accessoires en court-circuit. (voyant POWER éteint).	Débrancher tous les accessoires des bornes 0-1 (il doit s'y trouver une tension de 24 V=) et les rebrancher l'un après l'autre.
	Fusible de ligne grillé. (voyant POWER éteint).	Remplacer le fusible.
	Les contacts de sécurité sont ouverts. (voyant SA allumé).	Vérifier que les contacts de sécurité sont correctement fermés (N.C.).
	Les contacts de sécurité ne sont pas correctement raccordés ou bien le bourrelet de sécurité autocontrôlé SOFA1-SOFA2 ne fonctionne pas correctement (voyant SA clignotant).	Vérifier les raccordements aux bornes 6-7-8 du tableau électronique et les raccordements au bourrelet de sécurité autocontrôlé SOFA1-SOFA2.
	Microinterrupteur de déverrouillage ouvert (si présent).	Vérifier la fermeture du portail et le contact du microinterrupteur.
	Le thermique du moteur est ouvert.	Vérifier la continuité entre les phases des moteurs débranchés du tableau électronique.
L'automatisme s'ouvre mais ne se referme pas.	Les contacts de sécurité sont ouverts. (voyant SA allumé).	Vérifier que les contacts de sécurité sont correctement fermés (N.C.).
	Les contacts de sécurité ne sont pas correctement raccordés ou bien le bourrelet de sécurité autocontrôlé SOFA1-SOFA2 ne fonctionne pas correctement. (voyant SA clignotant).	Vérifier les raccordements aux bornes 6-7-8 du tableau électronique et les raccordements au bourrelet de sécurité autocontrôlé SOFA1-SOFA2.
	Les photocellules sont activées. (voyant SA allumé).	Contrôler le fonctionnement des cellules photoélectriques et les nettoyer éventuellement.
	La fermeture automatique ne marche pas.	Vérifier que le contact 1-2 est fermé.
Les sécurités externes n'interviennent pas.	Raccordements erronés entre les cellules photoélectriques et le tableau électronique.	Raccorder les contacts de sécurité N.C. en série entre eux et retirer les éventuels pontets du bornier du tableau électronique.

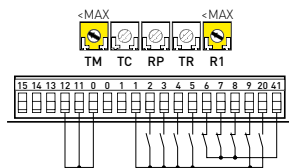
# 9. Exemple d'application d'automatismes a deux vantaux



Lorsque le tableau électronique LOGICM est utilisé dans des applications d'automatismes à deux vantaux, on pourra choisir l'une des modalités de fonctionnement suivantes.

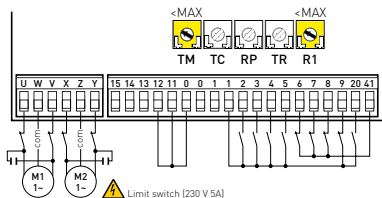
## Exemple 1 - Les vantaux s'arrêtent sur les butées mécaniques et sur les obstacles.

Imposer le temps de manoeuvre 2 à 3 s supérieur au temps réel utilisé par le vantail ( $TM < MAX$ ) et shunter les bornes 0-11-12. Avec ces raccordements, chacun des vantaux s'arrête sur la butée mécanique d'ouverture et de fermeture et en cas de détection d'obstacle.



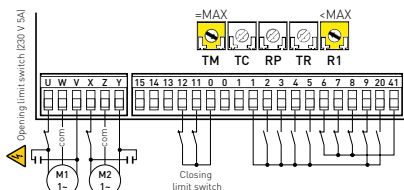
## Exemple 2 - Les vantaux s'arrêtent sur les fins de course et sur les obstacles.

Les contacts N.C. des fins de course d'ouverture et de fermeture sont en série avec les phases des moteurs. Imposer le temps de manoeuvre  $TM < MAX$  et shunter les bornes 0-11-12. Avec ces raccordements, chacun des vantaux s'arrête sur le fin de course d'ouverture et de fermeture et en cas de détection d'obstacle.



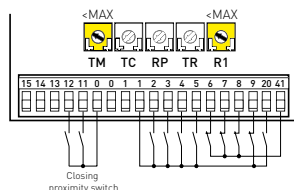
## Exemple 3 - Les vantaux s'arrêtent sur les fins de course et s'inversent sur les obstacles.

Imposer le temps de manoeuvre  $TM = MAX$  et raccorder les contacts N.C. des fins de course de fermeture aux bornes 0-11-12 et les contacts N.C. des fins de course d'ouverture en série avec la phase d'ouverture de chacun des moteurs. Avec ces raccordements, chacun des vantaux s'arrête lorsque les fins de course interviennent. En cas de détection d'obstacle lors de la manoeuvre d'ouverture, seul le vantail ayant relevé l'obstacle s'arrête avec une manoeuvre de dégagement. Lors de la manoeuvre de fermeture, les deux vantaux se rouvrent.



## Exemple 4 - Les vantaux s'arrêtent sur les butées mécaniques et s'inversent sur les obstacles.

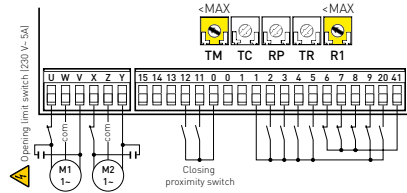
Imposer le temps de manoeuvre 2 à 3 s supérieur au temps réel utilisé par le vantail ( $TM < MAX$ ), raccorder les contacts N.O. des fins de course de proximité de fermeture aux bornes 0-11-12 et les positionner 2 à 3 s avant la butée mécanique. Avec ces raccordements, chacun des vantaux s'arrête sur sa propre butée mécanique de fermeture et d'ouverture. En cas de détection d'obstacle lors de la manoeuvre d'ouverture, seul le vantail ayant relevé



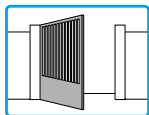
l'obstacle s'arrête avec une manoeuvre de dégagement. Lors de la manoeuvre de fermeture, en cas de détection d'obstacle avant l'intervention du fin de course de proximité, les vantaux se rouvrent ; après l'intervention du fin de course de proximité, les vantaux s'arrêtent sur l'obstacle.

**Exemple 5 - Le vantail s'arrête sur les fins de course en ouverture et sur les butées mécaniques en fermeture et s'inversent sur les obstacles.**

Imposer le temps de manoeuvre 2 à 3 s supérieur au réel utilisé par le vantail (TM<MAX), raccorder les fins de course de proximité de fermeture aux bornes 0-11-12 et les positionner 2 à 3 s avant la butée mécanique. Raccorder les fins de course N.C. d'ouverture en série avec la phase d'ouverture de chaque moteur. Avec ces raccordements, le vantail s'arrête sur la butée mécanique de fermeture, et en ouverture lorsque le fin de course correspondant intervient. Lors de la manoeuvre d'ouverture et en cas de détection d'obstacle, le vantail s'arrête avec une manoeuvre de dégagement. Lors de la manoeuvre de fermeture et en cas de détection d'obstacle avant l'intervention du fin de course de proximité, les vantaux se rouvrent; après l'intervention du fin de course de proximité, les vantaux s'arrêtent sur l'obstacle.



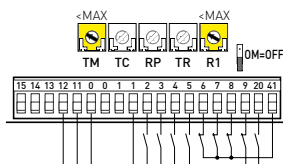
# 10. Exemple d'application d'automatismes a un vantail



Lorsque le tableau électronique LOGICM est utilisé dans des applications d'automatismes à un vantail, on pourra choisir l'une des modalités de fonctionnement suivantes.

## Exemple 1 - Le vantail s'arrête sur les butées mécaniques et sur les obstacles.

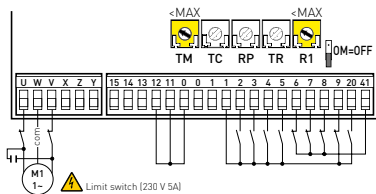
Imposer un temps de manœuvre 2 à 3 s supérieur au temps réel utilisé par le vantail (TM<MAX) et shunter les bornes 0-11-12. Avec ces raccordements, le vantail s'arrête sur la butée mécanique d'ouverture et de fermeture et en cas de détection d'obstacle.



## Exemple 2 - Le vantail s'arrête sur les fins de course et sur les obstacles.

Les contacts N.C. des fins de course d'ouverture et de fermeture sont en série avec les phases du moteur. Imposer le temps de manœuvre TM<MAX et shunter les bornes 0-11-12.

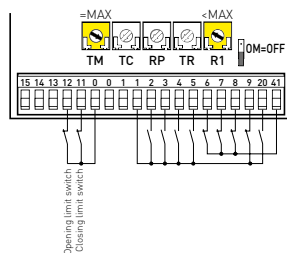
Avec ces raccordements, le vantail s'arrête sur le fin de course d'ouverture et de fermeture et en cas de détection d'obstacle.



## Exemple 3 - Le vantail s'arrête sur les fins de course et s'inverse sur les obstacles.

Imposer le temps de manœuvre TM=MAX et raccorder les contacts N.C. des fins de course d'ouverture et de fermeture aux bornes 0-11-12. Avec ces raccordements, le vantail s'arrête lorsque les fins de course interviennent.

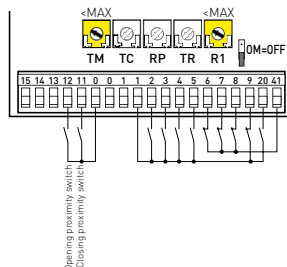
En cas de détection d'obstacle lors de la manœuvre d'ouverture, le vantail s'arrête avec une manœuvre de dégagement; lors de la manœuvre de fermeture, le vantail se rouvre.



## Exemple 4 - Le vantail s'arrête sur les butées mécaniques et s'inverse sur les obstacles.

Imposer le temps de manœuvre 2 à 3 s supérieur au temps réel utilisé par le vantail (TM<MAX) et positionner les fins de course de proximité 2 à 3 s avant la butée mécanique.

Avec ces raccordements, le vantail s'arrête sur sa propre butée mécanique d'ouverture et de fermeture. Lors de la manœuvre d'ouverture, en cas de détection d'obstacle avant l'intervention du fin de course de proximité, le vantail s'arrête avec une manœuvre de dégagement; après l'intervention du fin de course de



proximité, le vantail s'arrête sur l'obstacle.  
 Lors de la manoeuvre de fermeture, en cas de détection d'obstacle avant l'intervention du fin de course de proximité, le vantail se rouvre ; après l'intervention du fin de course de proximité, le vantail s'arrête sur l'obstacle.

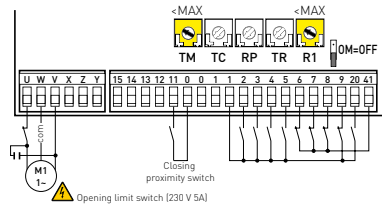
**Exemple 5 - Le vantail s'arrête sur le fin de course en ouverture et sur la butée mécanique en fermeture, et s'inverse sur les obstacles.**

Imposer le temps de manoeuvre 2 à 3 s supérieur au temps réel utilisé par le vantail ( $TM < MAX$ ), positionner les fins de course de proximité de fermeture 2 à 3 s avant la butée mécanique et raccorder le fin de course N.C. d'ouverture en série avec la phase d'ouverture du moteur.

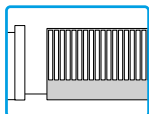
Avec ces raccordements, le vantail s'arrête sur la butée mécanique de fermeture, et en ouverture lorsque le fin de course correspondant intervient.

Lors de la manoeuvre d'ouverture, en cas de détection d'obstacle, le vantail s'arrête avec une manoeuvre de dégagement.

Lors de la manoeuvre de fermeture, en cas de détection d'obstacle avant l'intervention du fin de course de proximité, le vantail se rouvre ; après l'intervention du fin de course de proximité, le vantail s'arrête sur l'obstacle.



# 11. Exemple d'application de portails coulissants



Lorsque le tableau électronique LOGICM est utilisé dans des applications d'automatismes coulissants :

- imposer OM=OFF
- imposer JR6=OFF
- imposer TM=MAX (150 s).

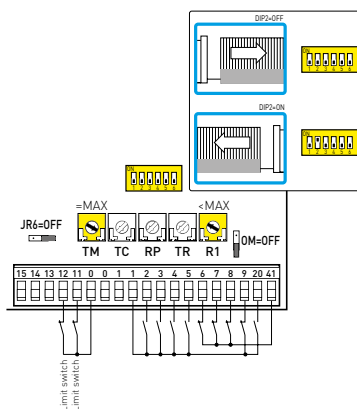
Raccorder les contacts N.F. des fins de course d'ouverture et de fermeture aux bornes 0-11-12.

Avec ces raccordements, le vantail s'arrête lorsque les fins de course interviennent.

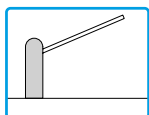
En cas de détection d'obstacle lors de la manoeuvre d'ouverture, le vantail s'arrête avec une manoeuvre de dégagement ; durant la manoeuvre de fermeture, le vantail se rouvre.

Sélectionner le sens d'ouverture à l'aide du DIP2.

- En cas d'automatisme avec actionnement à droite vue du côté automatisme (DIP2=OFF), relier le fin de course à action d'ouverture aux bornes 0-12 et le fin de course à action de fermeture aux bornes 0-11.
- En cas d'automatisme avec actionnement à gauche vue du côté automatisme (DIP2=ON), relier le fin de course à action d'ouverture aux bornes 0-11 et le fin de course à action de fermeture aux bornes 0-12.



# 12. Exemple d'application des barrières

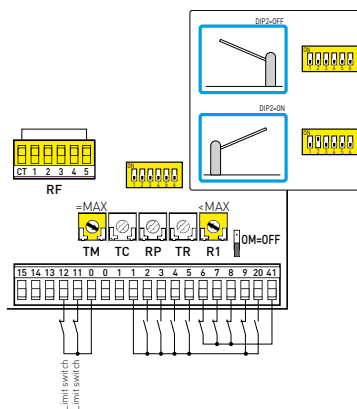


Lorsque le tableau électronique LOGICM est utilisé dans des applications de barrières :

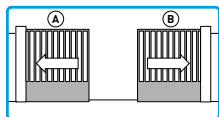
- imposer OM=OFF
- imposer RF=5 (MAX)
- imposer TM=MAX

Sélectionner le sens d'ouverture à l'aide du DIP2.

- En cas d'automatisme avec actionnement à droite vue du côté automatisme (DIP2=OFF), relier le fin de course à action d'ouverture aux bornes 0-12 et le fin de course à action de fermeture aux bornes 0-11.
- En cas d'automatisme avec actionnement à gauche vue du côté automatisme (DIP2=ON), relier le fin de course à action d'ouverture aux bornes 0-11 et le fin de course à action de fermeture aux bornes 0-12.



# 13. Exemple d'application pour l'automatisation en parallèle



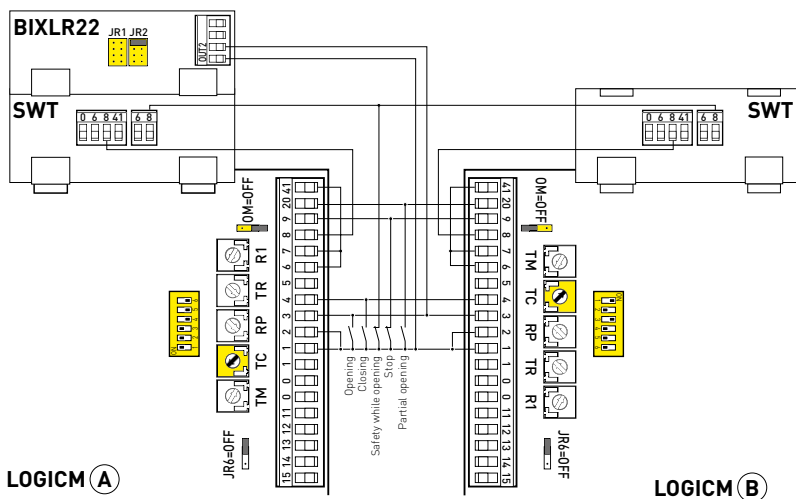
Il est possible de commander deux automatismes [A] et [B] en parallèle, en faisant les raccordements indiqués dans la figure.

Les commandes 1-3 et les commandes radio (avec DIP1=ON) sont l'équivalent d'une commande d'ouverture totale.

La fermeture automatique s'obtient en réglant le trimmer TC non au maximum et dans la même position dans les deux tableaux électroniques.

**i** REMARQUE : les mouvements d'ouverture et de fermeture ne sont pas synchronisés, il en est de même pour la réouverture après l'intervention des cellules photoélectriques.

**!** ATTENTION : si le bourrelet de sécurité SOFA1-SOFA2 n'est pas présent, connecter la commande 1-8 à la carte SWT. Les commandes 41-6 et 41-7 ne peuvent être connectées que sur le tableau électronique correspondant.



Tous les droits relatifs à ce matériel sont la propriété exclusive d'ASSA ABLOY ES AB. Bien que les contenus de cette publication aient été rédigés avec le plus grand soin, ASSA ABLOY ES AB ne saurait être tenue responsable en cas de dommages dérivant d'erreurs ou d'omissions éventuelles.

Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications éventuelles sans préavis. Toute copie, reproduction, retouche ou modification est expressément interdite sans l'accord écrit préalable d'ASSA ABLOY ES AB.



ASSA ABLOY Entrance Systems AB  
Lodjursgatan 10  
SE-261 44, Landskrona  
Sweden  
© ASSA ABLOY