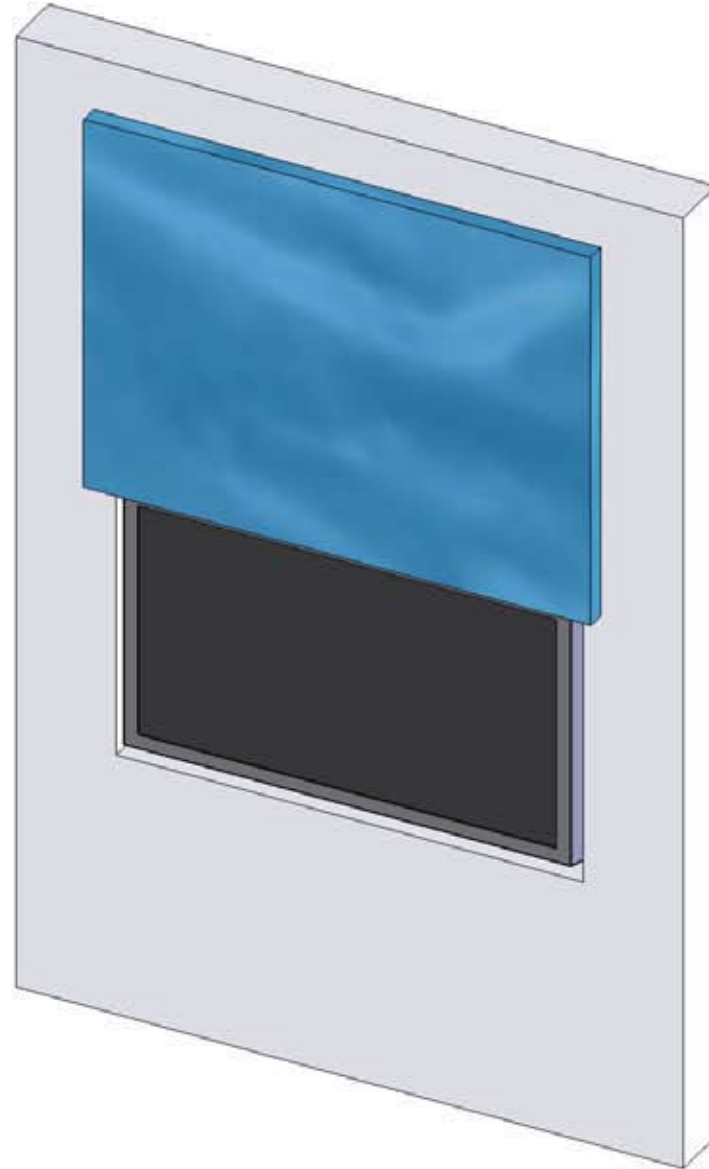


**PIC** Picture Lift Mechanism  
Instructions de Montage

ISSUE: 005  
[www.futureautomation.co.uk](http://www.futureautomation.co.uk)



**FUTURE AUTOMATION**



### Pièces

Au travers cette documentation les pièces numérotées ci-contre seront référencées comme suit :

- 1 Montants horizontaux
- 2 Montants verticaux
- 3 Rouleaux
- 4 Poulies
- 5 Bac de protection

## Le paquet doit contenir :

1 PIC -  
Picture Lift  
Mechanism

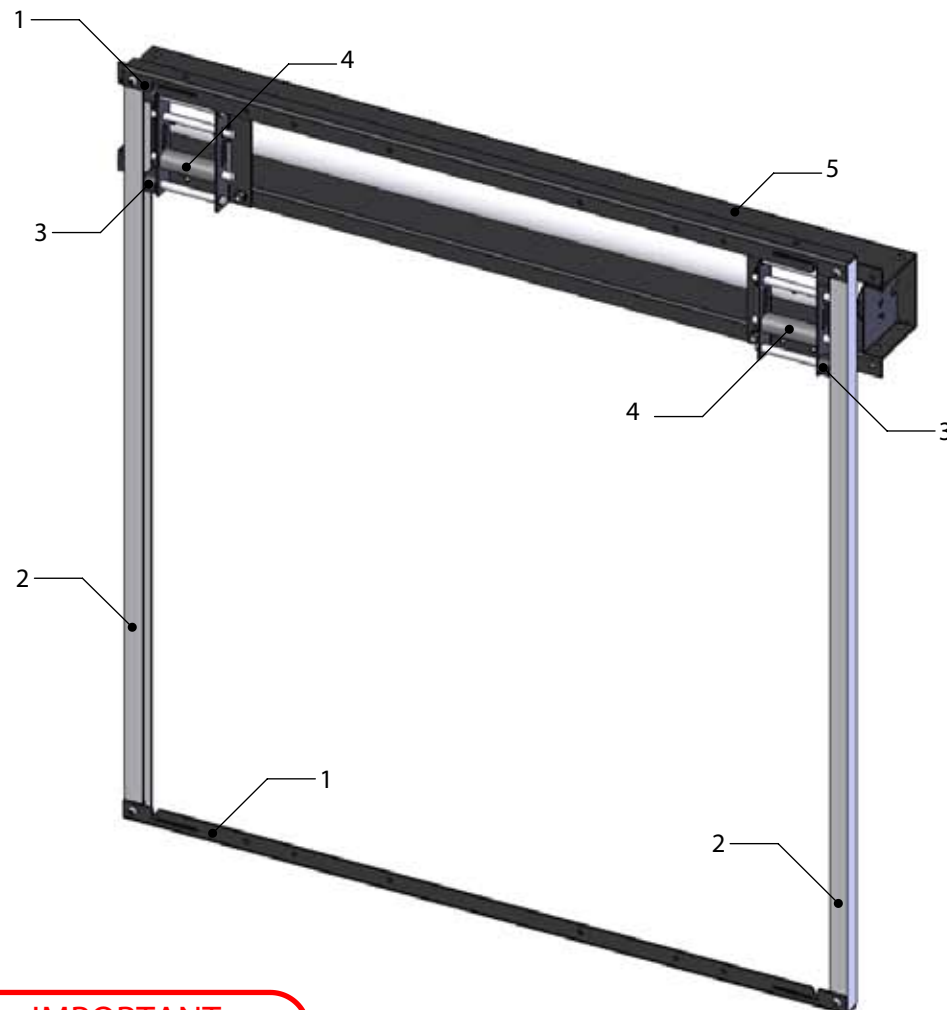
Disponible en 3 tailles,  
pour des écrans de :

PIC1 : 32"

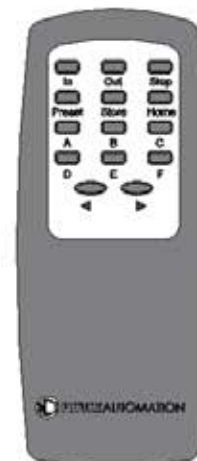
PIC2 : 37" à 43"

PIC3 : 46" à 50"

Possibilité de fabrication  
sur mesure.



1 télécommande IR



### ATTENTION

Il est de la responsabilité de l'installateur de prévenir les utilisateurs finaux des dangers relatifs à empêcher le bon fonctionnement des mécanismes en cour d'utilisation.

### IMPORTANT

Tous les mécanismes sollicités par un poids ou en mouvement, doivent être vérifiés chaque année par l'installateur, afin de prévenir tout incident.





### Rouleaux

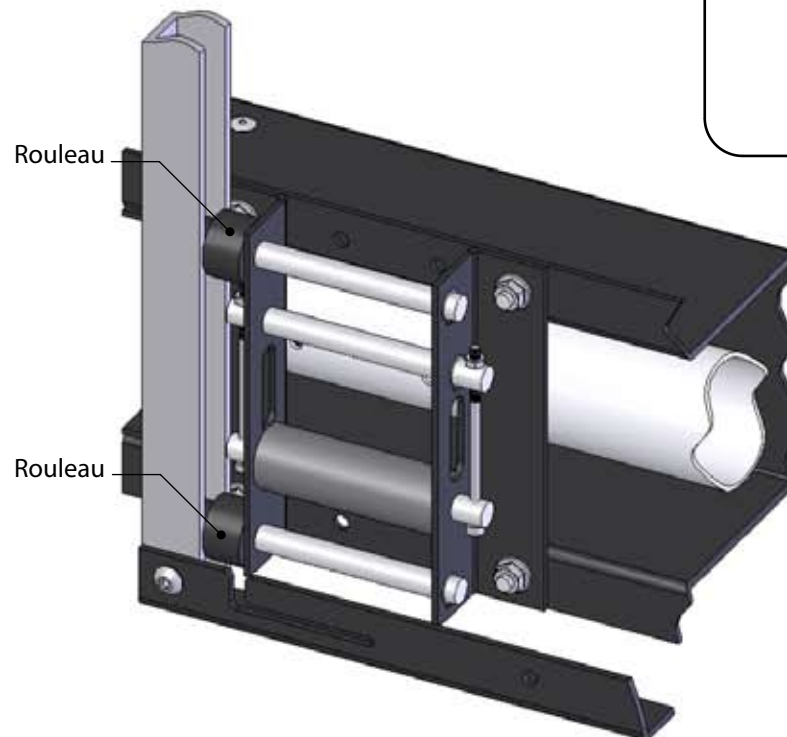
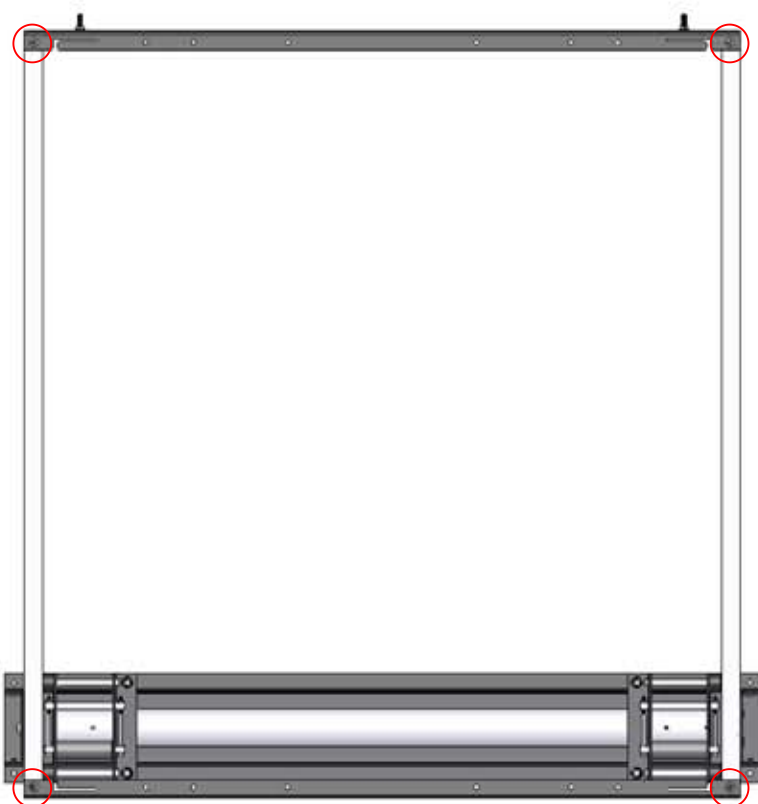
4 rouleaux sont livrés et doivent être placés à l'extrémité des tiges métalliques, comme illustré ci-contre.

De chaque côté, les deux rouleaux doivent être insérés à l'intérieur de la gorge des montants verticaux.

## Etape 1

### Assemblage du cadre principal

Le cadre principal est à monter, pour ce faire vous devez assembler les montants verticaux avec les horizontaux à l'aide des 4 vis fournies ( type M5 de 20mm).

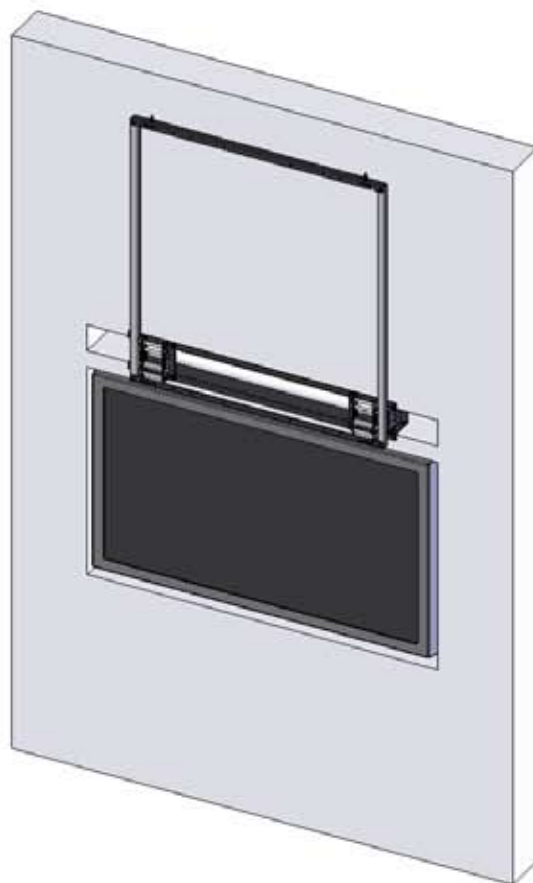
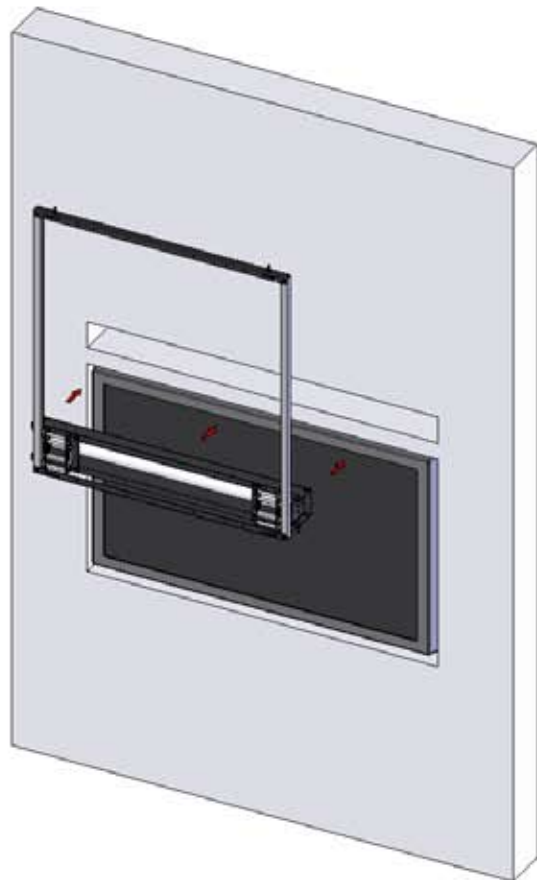




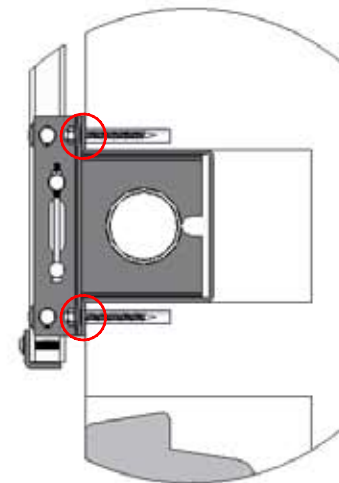
## Etape 2

### *Insertion du mécanisme dans la niche.*

Avant toute chose, il est impératif de vérifier que les dimensions de la niche prévue pour loger le mécanisme, sont bien conformes aux indications mentionnées dans la Fiche Technique.



A



DETAIL A  
Echelle 1 : 4

### FIXATIONS

Une fois le mécanisme conformément mis en place, le fixer à l'aide de 4 vis comme indiqué ci-dessous (cercles rouges).

Le type de vis et de chevilles à utiliser, sera à déterminer en fonction de la nature du support.

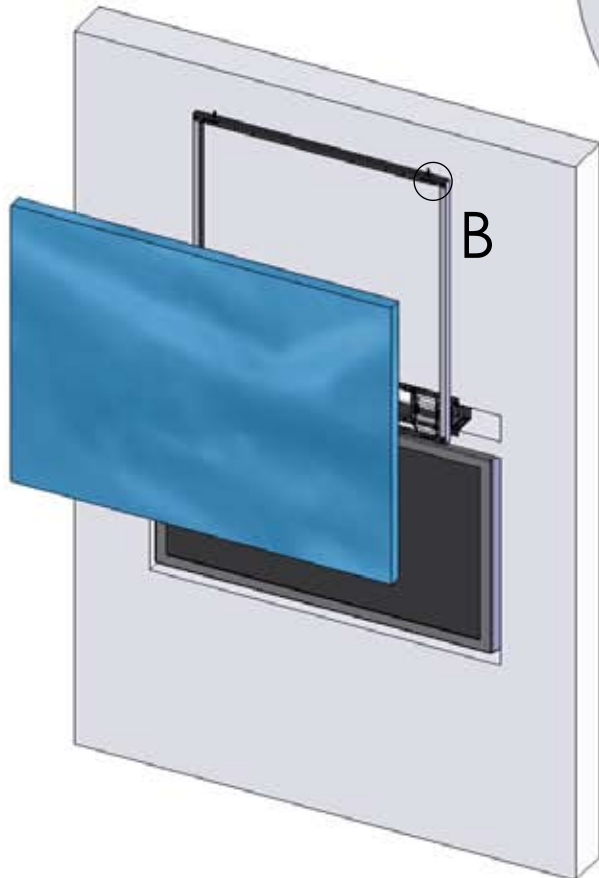
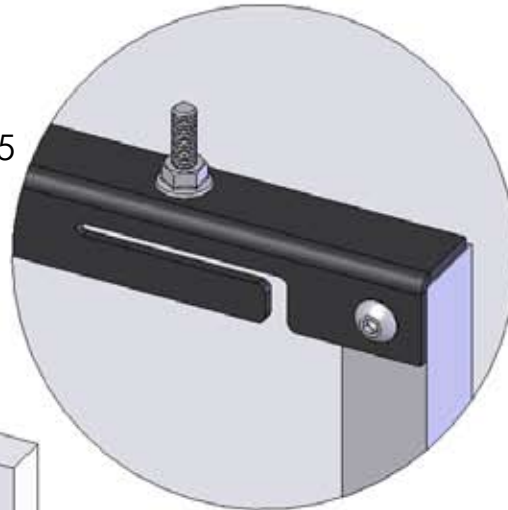




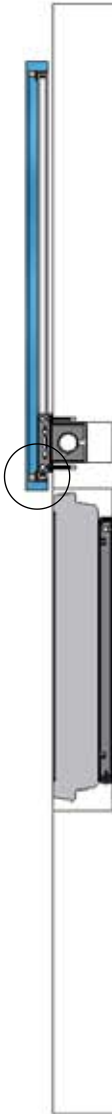
## Etape 3

*Fixer le tableau au mécanisme*

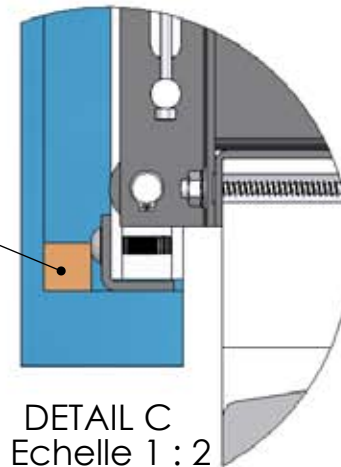
DETAIL B  
Echelle 1 : 1.5



C



Câles



DETAIL C  
Echelle 1 : 2

### Fixer le tableau

Utilisez les deux vis boulonnées sur le montant haut horizontal pour y suspendre le tableau.  
(voir détail B)

Vous devez au préalable percer 2 trous d'un diamètre légèrement plus important que les vis, dans le montant haut horizontal du tableau lui même, de manière à ce que les vis viennent s'y loger.

Bien vérifier le centrage du tableau avant de percer les trous.

### Spacing The Picture Panel

Il peut être nécessaire de positionner des câles entre le tableau et le montant bas vertical afin de maintenir le tableau bien parallèle au mur.  
(voir détail C)



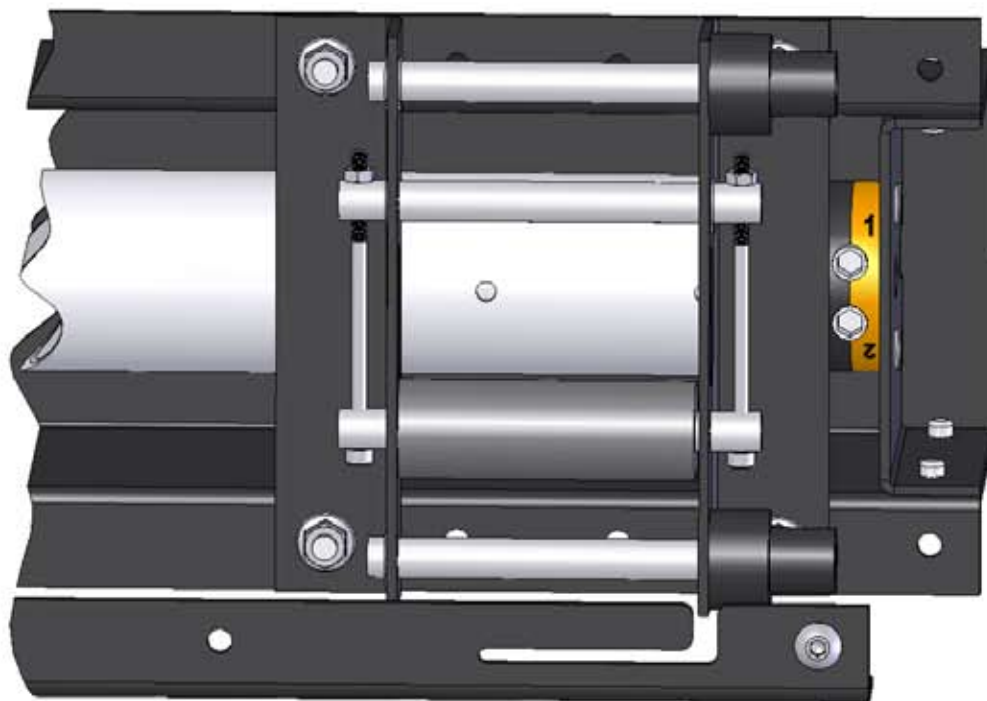


## Etape 4

### *Ajustement des positions d'arrêt.*

Le schéma ci-dessous montre les mécanismes de réglages d'arrêt (1 & 2). Ici, le cadre principal a été enlevé, mais il n'est pas nécessaire de le faire à partir du moment où vous utilisez un outil suffisamment fin pour accéder aux réglages.

Le réglage 1 sert à caler la position haute d'arrêt.  
Le réglage 2 sert à caler la position basse d'arrêt.



Sens inverse  
des aiguilles  
d'une montre  
pour faire monter  
la position d'arrêt



Sens  
des aiguilles  
d'une montre  
pour faire  
descendre  
la position  
d'arrêt

Sens inverse  
des aiguilles  
d'une montre  
pour faire descendre  
la position d'arrêt



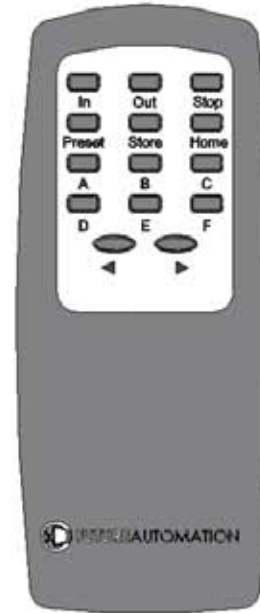
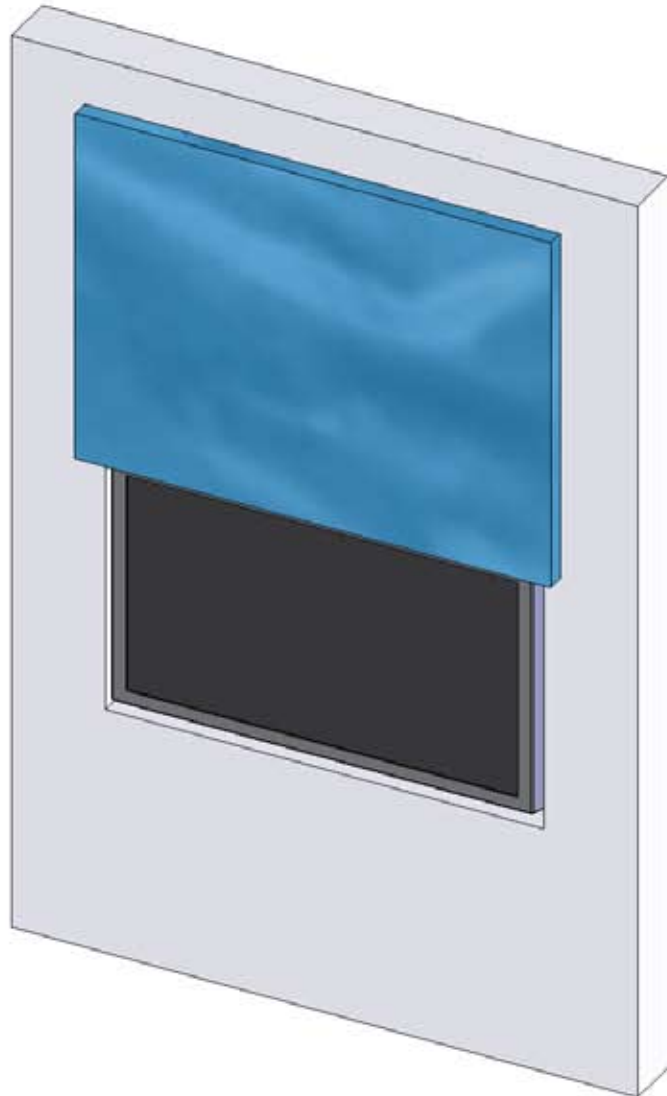
Sens  
des aiguilles  
d'une montre  
pour faire  
monter  
la position  
d'arrêt





## Etape 5

*Contrôle du mécanisme*



### Télécommande

La télécommande permet d'envoyer les ordres suivants :

OUT: Découvrir l'écran

IN: Masquer l'écran

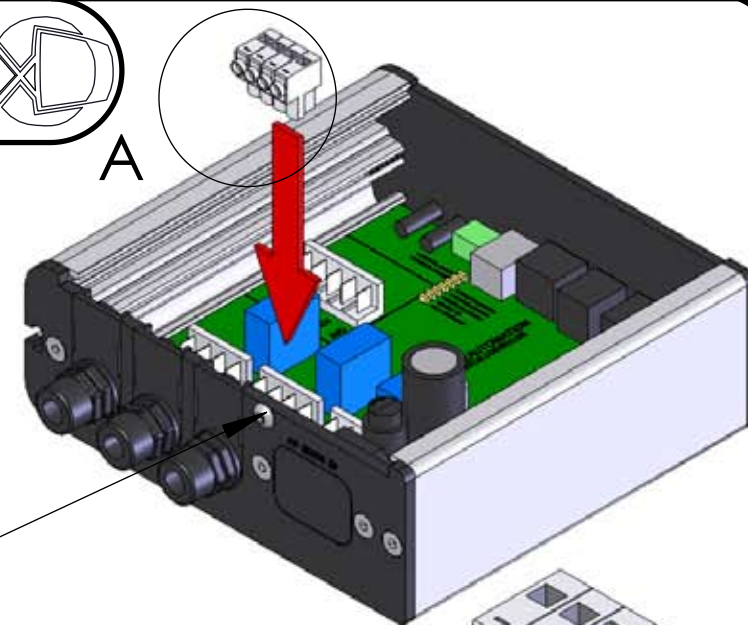
STOP: Stop





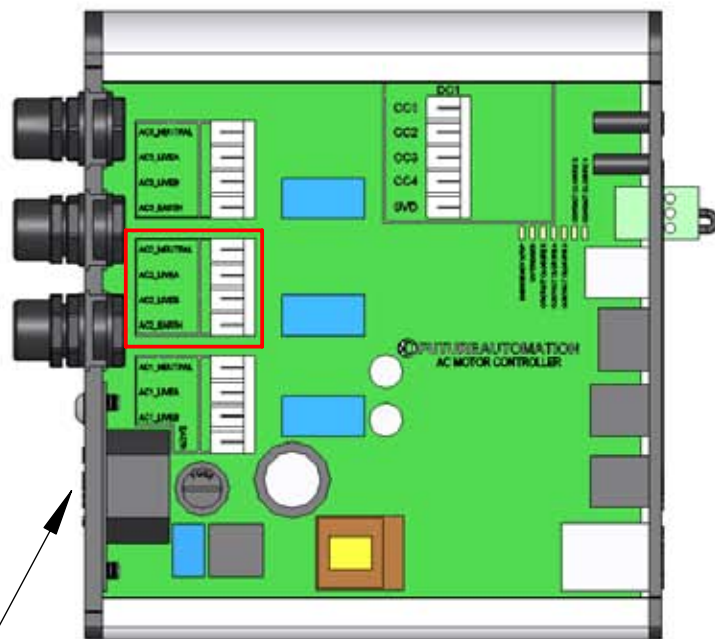
## Connexions Electriques

Le PIC doit être connecté au bornier de connexions AC2

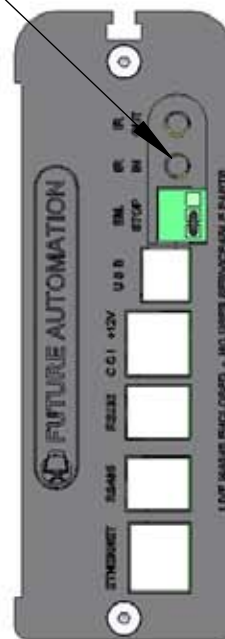


Retirer cette vis pour ouvrir le couvercle

Connecter la cellule infra-rouge ici



Connecter l'alimentation ici

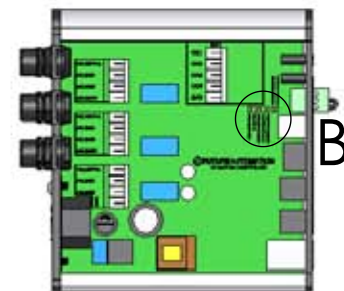


DETAIL A  
Echelle 1.2 : 1



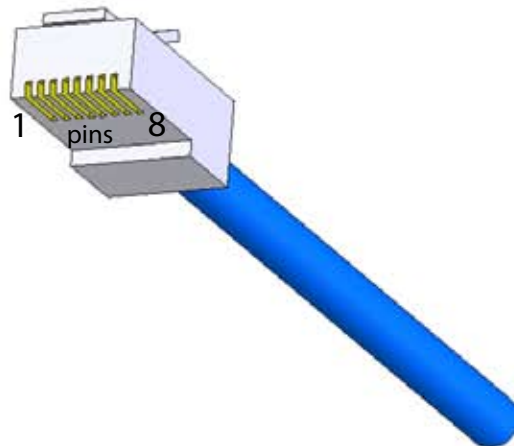
Il est TRES important, lorsque vous ferez vos raccordements électriques, que les borniers de connexions soient positionnés comme ci-dessus, avec tous les câbles directement raccordés sur le dessus des borniers.





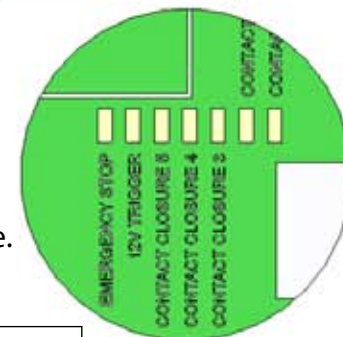
### Contact Sec

Raccorder un connecteur RJ45 dans la prise CC1 du boîtier de contrôle afin d'envoyer des ordres via contact sec.



Il y a sur la carte du boîtier de contrôle plusieurs LED qui s'allument lorsque le contact correspondant est branché.

Une LED rouge s'allume lorsque la liaison d'arrêt d'urgence est inexistante.



DETAIL B  
Echelle 1.5 : 1

PIN	568 A	568 B	DESCRIPTION	ACTION	
1	Blc/V	Blc/O	ALIMENTATION 12v LIMITEE		
2	V	O	12V TRIGGER	L'appareil s'arrête(OUT) quand 12v relié. L'appareil se met en route (IN) quand 12v n'est plus relié.	
3	Blc/O	Blc/V	TERRE		
4	N	N	TOGGLE	L'appareil change d'état entre IN et OUT lorsque relié momentanément.	CC5
5	Blc/N	Blc/N	IN LATCHED	L'appareil s'arrête (OUT) quand relié à la terre. L'appareil se met en route (IN) quand plus relié à la terre.	CC4
6	O	V	STOP	Stoppe la course de l'appareil quand relié à la terre.	CC3
7	Blc/M	Blc/M	IN	L'appareil se met en route lorsque relié à la terre momentanément.	CC2
8	M	M	OUT	L'appareil s'arrête lorsque relié à la terre momentanément.	CC1





## RS232

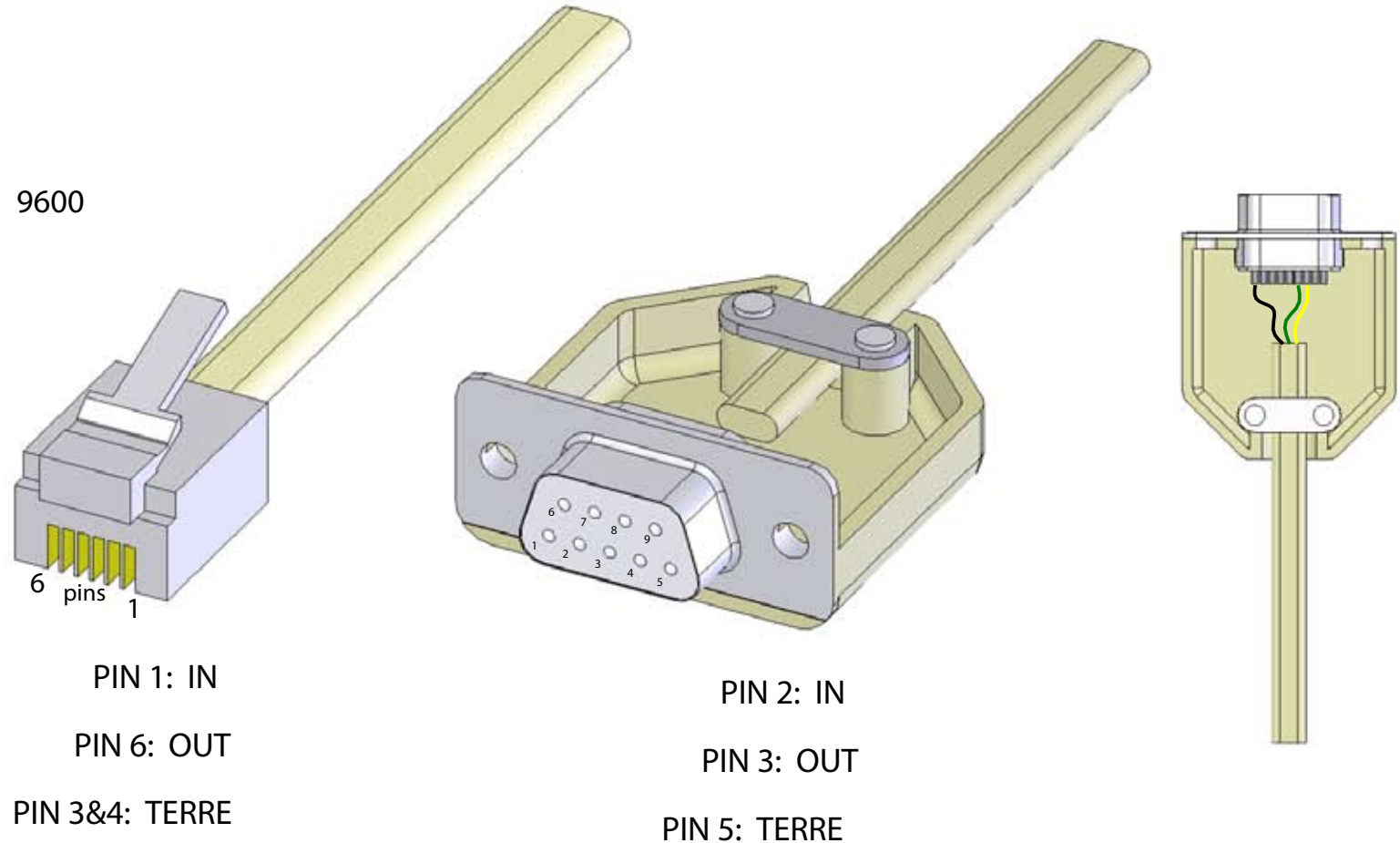
Brancher un connecteur RJ11 dans la prise marquée "RS232" du boîtier de contrôle pour utiliser ce mode.

### DETAILS

vitesse de communication : 9600  
Stop bit: 1  
Parité: None  
Databits: 8

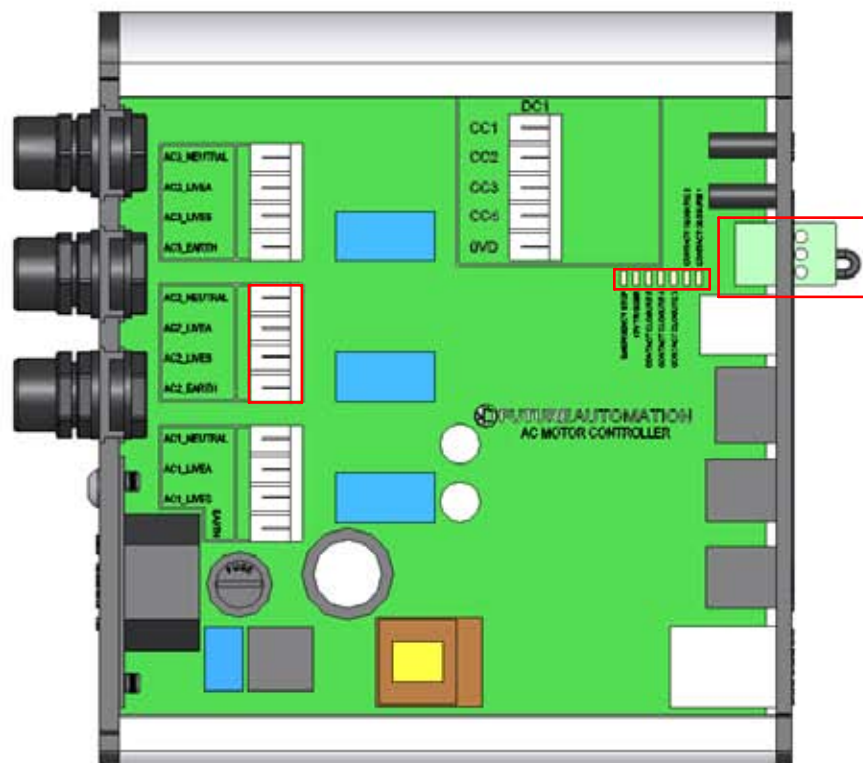
### PROTOCOL

ASCI  
fa in, = IN  
fa out, = OUT  
fa stop, = STOP





## Détails Importants



LED du contact sec.  
Permet de vérifier que le contact sec fonctionne correctement.  
Les LED sont allumées lorsque les connexions sont reliées entre elles.

**ARRET D'URGENCE**  
Cette fonction stoppe immédiatement TOUTES les fonctions du mécanisme dès que la liaison est interrompue ou brisée. Une LED rouge s'allume dans ce dernier cas pour signaler l'incident.

AC2  
Offre une sortie de 240V (ou 110V)  
pour contrôler le moteur du PIC.

Les sorties restent en l'état 60 secondes  
après que les instructions IN ou OUT ont  
été enclenchées.

