

DM45BD-20/15

**PL**

INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKÓW RUROWYCH DM SERII BD 2

EN

PROGRAMING MANUAL FOR DM MOTORS, SERIES BD 6

DE

ANLEITUNG FÜR DM BD ANTRIEBE 10

CZ

NÁVOD K MOTORŮ DM SERIE BD 14

HU

ÚTMUTATÓ A CSŐMOTOR PROGRAMOZÁSÁHOZ DM SOROZAT BD 18

RO

INSTRUCȚIUNI DE PROGRAMARE A SERVOMOTORULUI TUBULAR DM BD 22

FR

MANUEL DE PROGRAMMATION MOTEURS DM, SERIES BD 26

NL

PROGRAMMEERHANDLEIDING VOOR DE MOTOR DM-SERIE BD 30

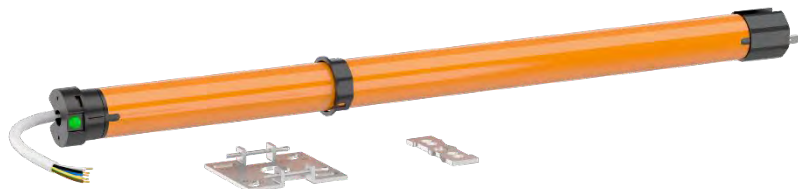
INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKÓW RUROWYCH DM SERII BD

Centrala; Zakład w Bielsku – Białej
ul. Warszawska 153, 43-300 Bielsko Biała, Polska
tel. +48 33 81 95 300, fax. +48 33 82 28 512

Zakład w Opolu
ul. Gosiłowska 3, 45-446 Opole, Polska
tel. +48 77 40 00 000, fax. +48 77 40 00 006
e-mail: Aluprof@aluprof.eu

Specyfikacja techniczna

- zasilanie: 230 VAC / 50 Hz
- elektroniczne wyłączniki krańcowe
- reaguje na przeszkody
- temperatura użytkowania: ~ -10°C ~ +50°C (stopień ochrony IP44)
- maksymalny czas pracy nieprzerwanej : 4 min.
- napędy można łączyć równolegle pomiędzy sobą co umożliwia sterowanie nimi za pomocą jednego łącznika bez konieczności stosowania dodatkowych układów wspomagających.

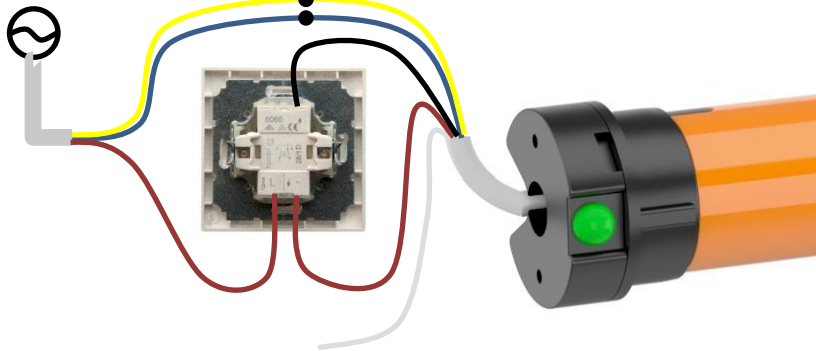


Producent zastrzega sobie tolerancję danych katalogowych ze względu na użytkowanie w różnych warunkach.

ALUPROF S.A.

Poglądowe podłączenie siłownika

Zasilanie 230V /



Przewód brązowy – faza (kierunek 1)

Przewód czarny – faza (kierunek 2)

Przewód niebieski – neutralny

Przewód żółto/zielony – ochronny

Przewód biały – programowanie położenia krańcowych

UWAGA

- Montaż siłownika powinien być wykonany przez osoby uprawnione (posiadające uprawnienia SEP do 1kV).
- Siłownik przeznaczony jest do zastosowania w pomieszczeniach suchych i nie powinien być wystawiony na bezpośrednie działanie warunków atmosferycznych.
- Siłownik powinien być zasilony osobnym obwodem i zabezpieczony bezpiecznikiem o zadziałaniu szybkim np. wyłącznik nadprądowy typu B10
- Maksymalna ilość podłączonych równolegle napędów jest uzależniona od zdolności zwarciowej łącznika oraz obciążenia długotrwałego przewodu zasilającego(max. 10 szt.)



Zgodnie z przepisami Dyrektywy Parlamentu Europejskiego i Rady 2012/19/UE z dnia 4 lipca 2012 r. w sprawie zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego (WEEE) zabronione jest umieszczanie łącznie z innymi odpadami zużytego sprzętu oznakowanego symbolem przekreślonego kosza. Obowiązkiem użytkownika jest przekazanie zużytego sprzętu do wyznaczonego punktu zbiórki w celu właściwego jego przetworzenia. Oznakowanie oznacza jednocześnie, że sprzęt został wprowadzony do obrotu po dniu 13 sierpnia 2005 r. Powyższe obowiązki prawne zostały wprowadzone w celu ograniczenia ilości odpadów powstałych ze zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego oraz zapewnienia odpowiedniego poziomu zbierania, odzysku i recyklingu. W sprzęcie nie znajdują się składniki niebezpieczne, które mają szczególnie negatywny wpływ na środowisko i zdrowie ludzi.

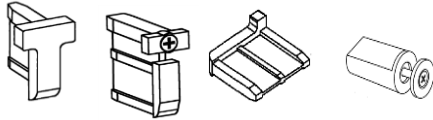
UWAGA

Aby system przeciążeniowy pracował prawidłowo:

- zalecane jest zastosowanie wieszaków WB, WL&P lub WOCTOEASY,



- zalecane jest zastosowanie zatyczek lub buforów w listwie dolnej,

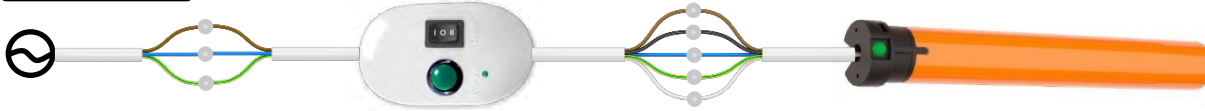


- należy dostosować maksymalny moment obrotowy silownika (Nm) do wagi pancerza,

- należy ustawić górne i dolne położenia krańcowe.

Podłączenie silownika za pomocą kabla montażowego

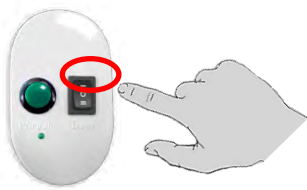
Zasilanie 230V/50Hz



1. Ustawianie pozycji krańcowych

I - Regulacja położenia krańcowych za pomocą kabla montażowego

Górna pozycja krańcowa



Uruchomić napęd w kierunku góra.



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w górę.



Kolejnymi wciśnięciami przycisku programowania na przewodzie montażowym zwiększamy zakres górnego położenia krańcowego.



OK

Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

Dolna pozycja krańcowa



Uruchomić napęd w kierunku dół.



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w dół.



Kolejnymi wciśnięciami przycisku programowania na przewodzie montażowym zwiększamy zakres dolnego położenia krańcowego.

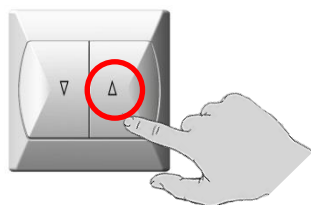


OK

Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

II - Regulacja położenia krańcowego za pomocą przycisku na głowicy

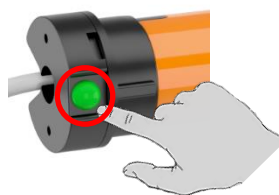
Górna pozycja krańcowa



Uruchomić napęd w kierunku góra.



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w góre.



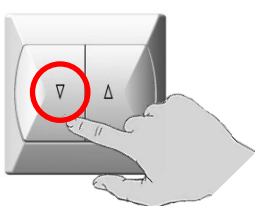
Kolejnymi wciśnięciami przycisku programowania na głowicy napędu zwiększa zakres górnego położenia krańcowego.



OK

Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

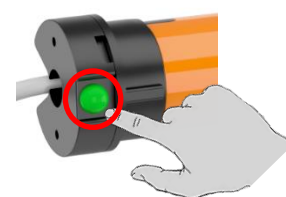
Dolna pozycja krańcowa



Uruchomić napęd w kierunku dół.



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w dół.



Kolejnymi wciśnięciami przycisku programowania na głowicy napędu zwiększa zakres dolnego położenia krańcowego.



OK

Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

III - Automatyczna regulacja położenia krańcowych

Do funkcji automatycznego ustawienia położenia krańcowych, niezbędne jest zastosowanie wieszaków WB, WL&P lub WOCTOEASY oraz zatyczek lub buforów w listwie dolnej.

Pierwsze należy zaprogramować górne położenie krańcowe.

Przed skorzystaniem z funkcji automatycznego programowania położenia krańcowych, należy sprawdzić czy w pamięci siłownika nie zostały zapisane inne położenia krańcowe.

Jeżeli tak, należy je usunąć (patrz punkt „usuwanie położenia krańcowych”).

Aby automatycznie ustawić położenia krańcowe, należy wykonać następujące czynności:

1. Uruchamiamy napęd w kierunku góra.
2. Po osiągnięciu górnego położenia, a napęd poczuje opór, zatrzyma się i ruszy w kierunku przeciwnym.
3. Po osiągnięciu dolnego położenia, a napęd poczuje opór, zatrzyma się i ruszy w kierunku przeciwnym wykonując cykl kontrolny.
4. Napęd zatrzyma się w górnym położeniu krańcowym. Położenia krańcowe zostały ustawione.

Po wykonaniu tych czynności należy sprawdzić, czy wprowadzone ustawienia zostały zapamiętane.

IV – kasowanie pozycji krańcowych



Uruchomić napęd w kierunku góra.



Po osiągnięciu górnego położenia włączamy i wyłączamy zasilanie (x5) w kierunku góra w odstępach 0,5 s.



Uruchomić napęd w kierunku dół.



Po osiągnięciu dolnego położenia włączamy i wyłączamy zasilanie (x5) w kierunku dół w odstępach 0,5 s.

OK.
Roleta wykona krótki ruch w kierunku góra. Położenia krańcowe zostały skasowane.

2. Funkcja automatycznego powrotu siłownika po napotkaniu przeszkody



Uruchomić napęd w kierunku góra.



Po osiągnięciu górnego położenia włączamy i wyłączamy zasilanie (x3) w kierunku góra w odstępach 0,5 s.



Uruchomić napęd w kierunku dół.



Po osiągnięciu dolnego położenia włączamy i wyłączamy zasilanie (x3) w kierunku dół w odstępach 0,5 s.

OK.
Jeżeli roleta wykona krótkie ruchy w obu kierunkach, napęd po wykryciu przeszkody wykonuje 1/4 pełnego obrotu w przeciwnym kierunku.

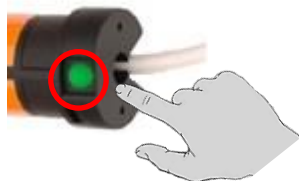
OK.
Jeżeli roleta wykona dwa krótkie ruchy w obu kierunkach, napęd po wykryciu przeszkody zatrzymuje się.

UWAGA!!!

Aby zmienić tryb operację należy powtórzyć.

3. Wybór trybu reakcji na przeciążenie

Tryb I – (średnia czułość - ustawiony fabrycznie) – czułość detekcji jest zmniejszona przez jeden obrót napędu od położenia krańcowego,
Tryb II – (największa czułość) czułość detekcji zmniejszona o 1/5 obrotu wału od położenia krańcowego,
Tryb III – (najmniejsza czułość) czułość detekcji zmniejszona na całej wysokości pracy.



Przy nie pracującym silniku należy wcisnąć i trzymać przycisk programowania umieszczony na głowicy siłownika.



Wcisnąć i trzymać przez ok. 5 sek. Klawisz kierunku „góra”.

OK.
Jeśli aktywny jest tryb I to siłownik wykona **jeden** krótki ruch w obu kierunkach.
Jeśli aktywny jest tryb II to siłownik wykona **dwa** krótkie ruchy w obu kierunkach.
Jeśli aktywny jest tryb III to siłownik wykona **trzy** krótkie ruchy w obu kierunkach.
Aby zmienić tryb operację należy powtórzyć.

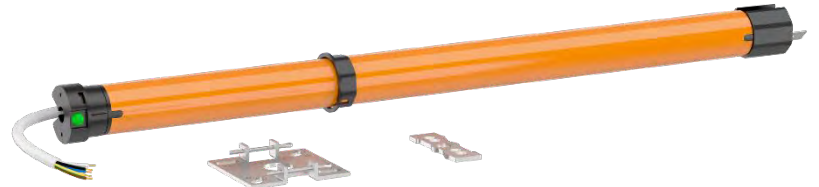
PROGRAMING MANUAL FOR DM MOTORS, SERIES BD

Headquarters; Production plant in Bielsko-Biala
 Warszawska 153, 43-300 Bielsko-Biala, Poland
 +48 33 81 95 300, fax. +48 33 82 28 512

Production plant in Opole
 ul. Goslawicka 3, 45-446 Opole, Poland
 tel. +48 77 40 00 000, fax. +48 77 40 00 006
 e-mail: Aluprof@aluprof.eu

Technical data

- power supply: 230 VAC / 50 Hz
- electronic limit switches
- obstacle detection
- operating temperature: ~ -10oC ~ +50oC (protection degree IP44)
- maximum time of continous work: 4 min.
- The tubular drive units can be connected in parallel for operation with a single control switch and without any additional power and control systems.

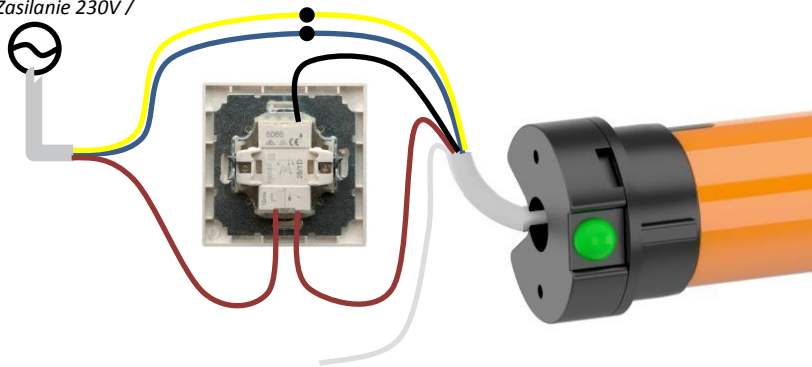


The manufacturer reserves a margin tolerance with respect to the catalogue data due to use in a variety of conditions.

ALUPROF S.A.

Electrical connections

Zasilanie 230V /



- Brown wire - phase (direction 1)
- Black wire - phase (direction 2)
- Blue wire - neutral
- Yellow / green wire - ground
- White wire - limit position setting

NOTE

- Installation of the motor should be carried out by authorized persons
- The motor is designed for use in dry rooms and should not be exposed to direct weather conditions.
- The motor should be powered by a separate circuit and protected by a quick fuse for example: circuit breaker type B10
- The maximum number of motor units connected in parallel depends on the making capacity of the control switch and the long-term withstand load of the power supply line (the maximum is 10 drive units).



" In accordance with the provisions of the Directive of the European Parliament and of the Council 2012/19 / EU of 4 July 2012 on waste electrical and electronic equipment (WEEE), it is prohibited to place of used equipment together with other wastes, marked with crossed out wheeled bin symbol. The users are obliged to transfer their used equipment to a designated collection point for proper processing. The marking means, at the same time, that the equipment was put on the market after 13 August 2005. These legal obligations have been introduced to reduce the amount of waste generated from waste electrical and electronic equipment and to ensure an appropriate level of collection, recovery and recycling. The equipment does not contain any dangerous components, which would have any particularly negative impact on the environment and human health."

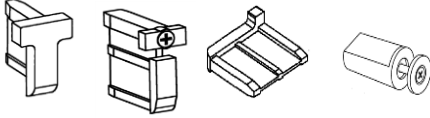
NOTE

For a proper operation of the overload system

- it is recommended to use security springs WB, WL&P or WOCTOEASY



- it is recommended to use side locks or stoppers in the endslat,

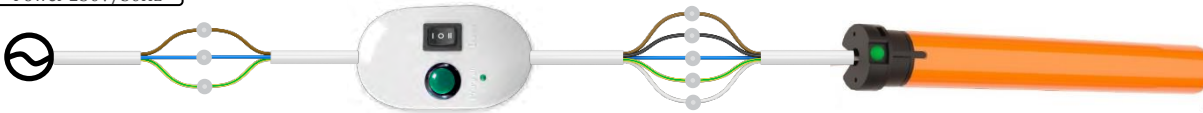


- adjust the maximum torque of the motor (Nm) to the weight of the curtain,

- upper and lower limit position should be set up.

Electrical connection of the motor with the setup cable

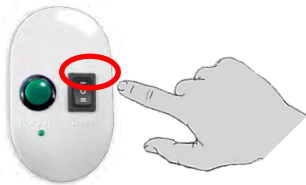
Power 230V/50Hz



1. Programming the limit positions

I – Setting the limit positions with the setup cable

Upper limit position



Start the motor running up.



The shutter will go up



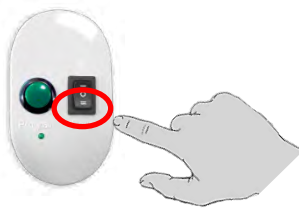
Each press of the programming button on the setup cable tool increases raises the upper limit position by a fixed increment.



OK

Release the programming button when the shutter is at the desired upper limit position.

Lower limit position



Start the motor running down



The shutter will go down



Each press of the programming button on the setup cable tool increases raises the down limit position by a fixed increment.

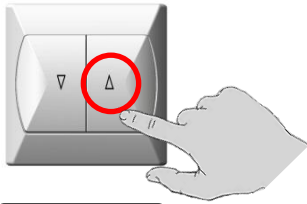


OK

Release the programming button when the shutter is at the desired lower limit position.

II – Setting the limit positions with the programming switch on the motor unit head

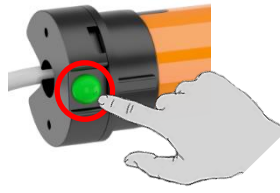
Upper limit position



Start the motor running up.



The shutter will go up



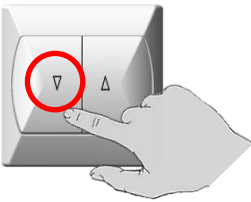
Each press of the programming switch on the motor unit head increases raises the top limit position by a fixed increment.



OK

Release the programming button when the shutter is at the desired upper limit position.

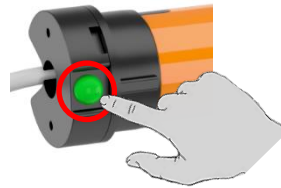
Lower limit position



Start the motor running down



The shutter will go down



Each press of the programming switch on the motor unit head increases raises the top limit position by a fixed increment.



OK

Release the programming button when the shutter is at the desired lower limit position.

III – Automatic settings of limit positions

To enable the automatic settings of limit positions it is necessary to use security springs WB, WL&P or WOCTOEASY and side lock or stoppers in the endslats Program the top limit position first.

- Option of the automatic settings of limit positions **doesn't work** with motor **DM45BD – 40/15**

Before using the automatic limit position setting function, verify that the motor unit's memory has no saved limit positions. If it does, you need to delete them (see "Deleting saved limit positions").

Procedure for automatic limit position setting:

1. Start the motor drive unit running up.
2. When the motor unit senses an increasing rotation resistance at the top position of the shutter, it will stop and reverse down.
3. When the motor unit senses an increasing rotation resistance at the bottom position of the shutter, it will recycle the up and down motion to verify the positions.
4. Finally, the drive unit will stop at the top limit position. Now, the top and bottom limit positions are set.

Next, verify that the limit position settings have been saved.

IV – Erasing the limit positions



Start the motor running up



At the upper limit position, start and stop the motor unit power supply every 0.5 s (do this 5 times) in the upward direction.



Start the motor running down



At the lower limit position, start and stop the motor unit power supply every 0.5 s (do this 5 times) in the downward direction.

OK.
The shutter will go up for a bit. The limit positions have been deleted

2. The resistance and rebound function



Start the motor running up



At the upper limit position, start and stop the motor unit power supply every 0.5 s (do this 3 times) in the upward direction.



Start the motor running down



At the lower limit position, start and stop the motor unit power supply every 0.5 s (do this 3 times) in the downward direction.

OK.
If the shutter operated with the motor unit moves up and down once at a short distance, the motor unit will sense an obstacle and reverse by 1/4 of turn.

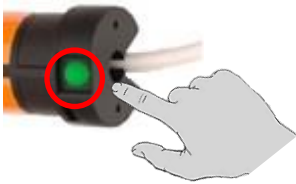
OK.
If the shutter operated with the motor unit moves up and down twice at a short distance, the drive unit will sense an obstacle and stop.

NOTE!!!

To change the function please repeat the procedure.

3. Selecting the mode of operation of the overload system

Mode I (average sensitivity - set at the factory) - the detection sensitivity is decreased by one rotation of the motor from the end position.
Mode II (the highest sensitivity) - the detection sensitivity decreased by 1/5 shaft rotation from the end position.
Mode III (the lowest sensitivity) - the detection sensitivity decreased over the entire working height.



When the motor is not running, press and hold the programming button located on the motor head



Press and hold for about 5 seconds the UP button

If the mode I is active the motor performs **one** single slight movement in both directions.

If the mode II is active the motor performs **two** slight movements in both directions.

If the mode III is active the motor performs **three** slight movements in both directions.

In order to change the mode please repeat the procedure.

ANLEITUNG FÜR DM BD ANTRIEBE

Centrale Wrk in Bielsku – Białej
ul. Warszawska 153, 43-300 Bielsko Biała, Polska
tel. +48 33 81 95 300, fax. +48 33 82 28 512

Firma in Opole
ul. Goslawska 3, 45-446 Opole, Polska
tel. +48 77 40 00 000, fax. +48 77 40 00 006
e-mail: Aluprof@aluprof.eu

Technische Merkmale:

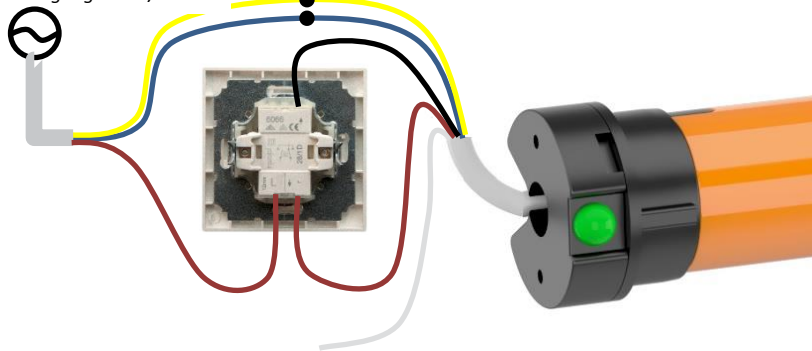
- Energieversorgung: 230 VAC / 50 Hz
- Elektronische Endschaltersystem
- Reagiert auf Hindernisse
- Betriebstemperatur: ~ -10°C ~ +50°C (Schutzart IP44)
- Maximale Betriebszeit im Dauerbetrieb: 4 Min.
- Die Antriebe können parallel geschaltet werden, was die Steuerung mit einem Schalter ohne Einsatz von zusätzlichen Hilfskreisen ermöglicht.



Der Hersteller behält sich die Toleranzen der Katalogdaten infolge des Einsatzes in verschiedenen Bedingungen vor.

Elektrischer Anschluss des Motors

Versorgung 230V / 50 Hz



braun - Phasenleiter (Richtung 1)

schwarz - Phasenleiter (Richtung 2)

blau - Neutraleiter

gelb/grün - Schutzleiter

Weiß - Programmierung der Endlagen

ACHTUNG !

- Die Montage des Motors sollte durch befugtes Personal erfolgen.
- Der Motor ist für trockene Räume bestimmt und sollte nicht den direkten Witterungsverhältnissen ausgesetzt werden.
- Der Motor sollte über eine getrennte Leitung versorgt und durch eine schnellwirkende Sicherung abgesichert werden, z.B.: den Leitungsschutzschalter Typ B10.
- Die maximale Anzahl der parallel geschalteten Antriebe hängt von der Kurzschlussleistung des Schalters und von der Dauerbelastung der Versorgungsleitung (max. 10 Stück) ab.



Gemäß der Richtlinie 2012/19/EU des Europäischen Parlaments und des Rates vom 4. Juli 2012 über Elektro- und Elektronik-Altgeräte (WEEE) ist es verboten, Elektro- und Elektronik-Altgeräte, gekennzeichnet durch das Symbol der durchgestrichenen Mülltonne, mit anderen Abfällen zu verwerten. Der Nutzer ist verpflichtet, die Elektro- und Elektronik-Altgeräte an gekennzeichneten Sammelstellen zur entsprechenden Verwertung abzugeben. Die Kennzeichnung deutet auch darauf hin, dass das Gerät nach dem 13. August 2005 auf den Markt eingeführt wurde. Die oben genannten Verpflichtungen wurden eingeführt, um Abfälle von Elektro- und Elektronikgeräten zu vermeiden und Wiederverwendung, Recycling und andere Formen der Verwertung zu sichern. Diese Geräte bestehen aus Materialien, deren gefährliche Inhaltsstoffe zu besonderen Umwelt- und Gesundheitsrisiken führen können

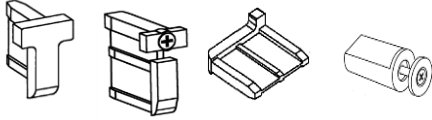
ACHTUNG !

Für den richtigen Betrieb des Überlastungssystems:

- wird der Einsatz der Träger WB, WL&P oder WOCTOEASY



- Einbruchsicherungsfedern:

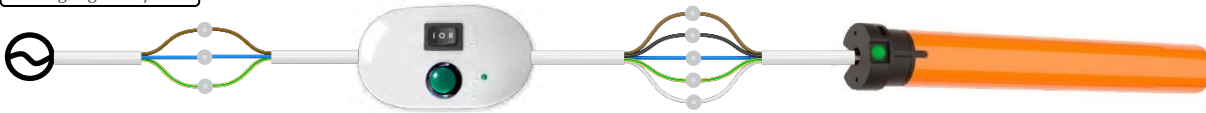


- man muss die maximalen Drehmomente des Motors (Nm) auf das Gewicht des Panzers anpassen.

- man muss die obere und untere Endlage einstellen.

Anschluss des Motors mit dem Montagekabel

Versorgung 230V/50Hz



1. Einstellung der Endlagen

I - Einstellung der Endlagen mit dem Montagekabel

Obere Endlage



Den Antrieb in Richtung nach oben einschalten.



Der Rollladen fährt nach oben.



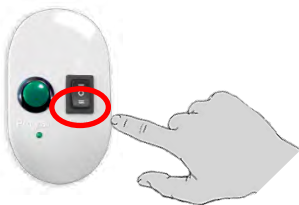
Bei den nächsten Betätigungen der auf der Montageleitung lokalisierten Programmierungstaste wird der Bereich der oberen Endlage vergrößert.



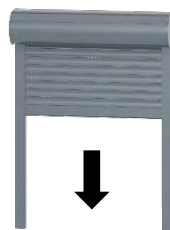
OK

Wenn der Panzer die entsprechende Lage erreicht, wird die Programmierungstaste losgelassen.

Untere Endlage



Den Antrieb in Richtung nach unten einschalten.



Der Rollladen fährt nach unten.



Bei den nächsten Betätigungen der auf der Montageleitung lokalisierten Programmierungstaste wird der Bereich der unteren Endlage vergrößert.

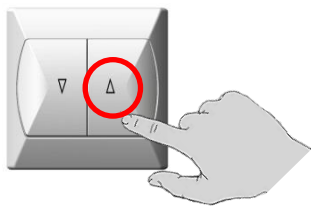


OK

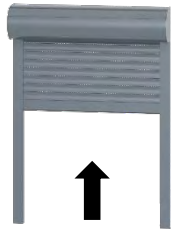
Wenn der Panzer entsprechende Lage erreicht, wird die Programmierungstaste losgelassen.

II - Einstellung der Endlagen mit der Programmierungstaste auf dem Kopf des Motors

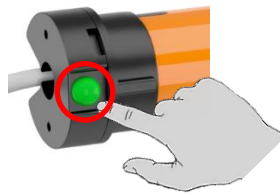
Obere Endlage



Den Antrieb in Richtung nach oben einschalten.



Der Rollladen fährt nach oben.



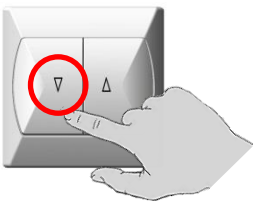
Bei den nächsten Betätigungen der auf dem Kopf lokalisierten Programmierungstaste wird der Bereich der oberen Endlage vergrößert.



OK

Wenn der Panzer entsprechende Lage erreicht, wird die Programmierungstaste losgelassen.

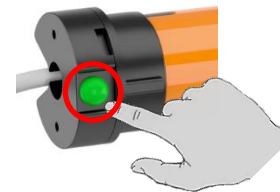
Untere Endlage



Den Antrieb in Richtung nach unten einschalten.



Der Rollladen fährt nach unten.



Bei den nächsten Betätigungen der auf dem Kopf lokalisierten Programmierungstaste wird der Bereich der unteren Endlage vergrößert.



OK

Wenn der Panzer entsprechende Lage erreicht, wird die Programmierungstaste losgelassen.

III - Automatische Einstellung der Endlagen

Für die Funktion der automatischen Einstellung der Endlagen müssen die Träger WB, WL&P oder WOCTOEASY und Steckstifte oder Puffer in der unteren Leiste eingesetzt werden.

Als erste soll die obere Endlage programmiert werden.

Vor der automatischen Programmierung der Endlagen ist zu prüfen, dass im Speicher der Steuerung keine andere Endlage eingetragen worden ist. Wenn ja, soll sie gelöscht werden (siehe Punkt „Löschen der Endlagen“).

Die Endlage wird automatisch in folgenden Schritten eingestellt:

1. Den Antrieb in Richtung nach oben einschalten.
2. Der Antrieb, wenn er nach dem Erreichen der oberen Endlage einen Widerstand registriert, hält an und fährt in Gegenrichtung in einem Kontrollzyklus.
3. Der Antrieb, wenn er nach dem Erreichen der unteren Endlage einen Widerstand registriert, hält an und fährt in Gegenrichtung in einem Kontrollzyklus.
4. Der Antrieb bleibt in der oberen Endlage stehen. Die Endlagen sind eingestellt.

Nach diesen Schritten soll geprüft werden, dass die eingegebenen Einstellungen gespeichert sind.

IV - Löschen der Endlagen



Den Antrieb in Richtung nach oben einschalten



Beim Erreichen der oberen Lage wird die Versorgung in Richtung nach oben in Abständen von 5,5 sec ein- und ausgeschaltet (x5).



Den Antrieb in Richtung nach unten einschalten



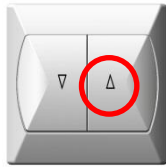
Beim Erreichen der oberen Lage wird die Versorgung in Richtung nach oben in Abständen von 5,5 sec ein- und ausgeschaltet (x3).

O. K.
Der Rollladen macht eine kurze Bewegung nach oben. Die Endlagen sind gelöscht

2. Funktion des automatischen Rücklaufs des Motors nach einen Hindernis



Den Antrieb in Richtung nach oben einschalten



Beim Erreichen der oberen Lage wird die Versorgung in Richtung nach oben in Abständen von 5,5 sec ein- und ausgeschaltet (x3).



Den Antrieb in Richtung nach unten einschalten



Beim Erreichen der oberen Lage wird die Versorgung in Richtung nach oben in Abständen von 5,5 sec ein- und ausgeschaltet (x3).

OK.
Bei kurzen Bewegungen des Rollladens in beiden Richtungen fährt der Antrieb bei einem Hindernis 1/4 der vollen Umdrehung in Gegenrichtung.

OK.
Wenn der Rollladen zwei kurze Bewegungen in beiden Richtungen macht, dann hält der Antrieb bei einem Hindernis an.

ACHTUNG!!!

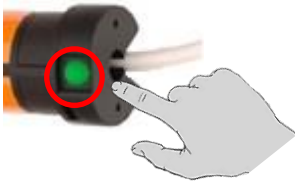
Zum Umschalten der Betriebsart soll der Arbeitsgang wiederholt werden.

3. Auswahl der Reaktionsmodus bei einer Überlastung

Modus I - (mittlere Empfindlichkeit - ab Werk eingestellt) - die Empfindlichkeit der Detektion ist mit einer Umdrehung des Antriebs von der Endlage verringert.

Modus II - (höchste Empfindlichkeit) eine um 1/5 Umdrehung der Welle von der Endlage verringerte Empfindlichkeit,

Modus III - (kleinste Empfindlichkeit) eine in der ganzen Arbeitshöhe verringerte Empfindlichkeit der Detektion.



Bei stehendem Motor wird die Programmierungstaste auf dem Motorkopf betätigt und eingedrückt gehalten



Die Taste betätigen und ca. 5 sec. eingedrückt halten.

O. K.

Bei aktivem Modus I wird der Motor **eine** kurze Bewegung in beiden Richtungen machen.

Bei aktivem Modus II wird der Motor **zwei** kurze Bewegungen in beiden Richtungen machen.

Bei aktivem Modus III wird der Motor **drei** kurze Bewegungen in beiden Richtungen machen.

Zum Umschalten der Betriebsart soll der Arbeitsgang wiederholt werden.

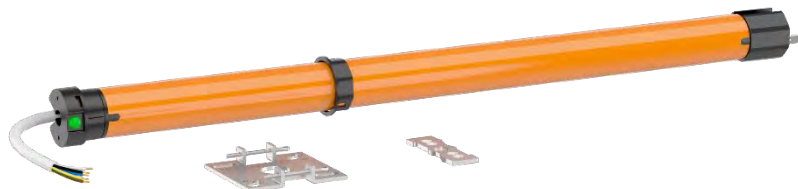
NÁVOD K MOTORŮ DM SERIE BD

Centrála; Závod v Bielsko – Biela
ul. Warszawska 153, 43-300 Bielsko Biela, Polska
tel. +48 33 81 95 300, fax. +48 33 82 28 512

Závod v Opole
ul. Gosławicka 3, 45-446 Opole, Polsko
tel. +48 77 40 00 000, fax. +48 77 40 00 006
e-mail: Aluprof@aluprof.eu

Technické údaje

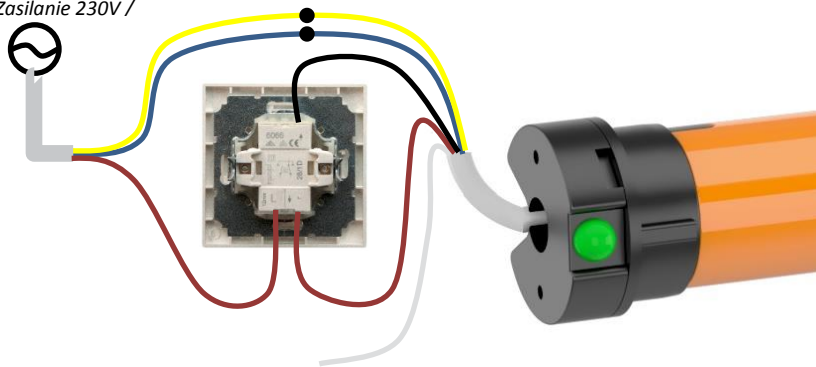
- napájení: 230 VAC / 50 Hz
- elektronické dorazové spínače
- reaguje na překážky
- provozní teplota: ~ -10 °C ~ +50 °C (stupeň ochrany IP44)
- Maximální doba nepřetržitého provozu: 4 min.
- Pohony je možné spojovat rovnoběžně mezi sebou. To umožňuje jejich ovládání s pomocí jednoho spínače bez nutnosti používat další podpůrné systémy.



Výrobce si vyhrazuje tolerance katalogových údajů s ohledem na užívání v různých podmínkách.

Příkladové připojení pohonu

Zasilanie 230V /



Hnědý drát- fáze (směr 1)

Černý drát- fáze (směr 2)

Modrý drát - neutrální

Žlutý / zelený drát - ochranný

bílý drát - programování krajních poloh

POZOR

- Montáž pohonu musí provádět kvalifikované osoby (s oprávněním podle vyhlášky 50 pro napětí do 1 kV).
- Pohon je určen pro použití v suchých prostorech a nesmí být vystaven přímému vlivu počasí.
- Pohon musí být napájen přes samostatný obvod a být zabezpečen pojistkou s rychlým účinkem např. přepětový spínač typu B10
- Maximální počet rovnoběžně připojených pohonů závisí na zkratovací schopnosti přepínače a dlouhodobého zatížení napájecího kabelu (max. 10 ks)



V souladu s předpisy směrnice Evropského parlamentu a Rady 2012/19/EU ze dne 4. července 2012 o odpadních elektrických a elektronických zařízeních (OEEZ) je zakázáno vyhazovat zařízení označené symbolem přeškrtnuté popelnice spolu s jinými odpady. Povinností uživatele je odevzdat použitá zařízení do podniku zabývajícího se sběrem přístrojů za účelem jejich odpovídající recyklace. Označení zároveň znamená, že zařízení bylo uvedeno na trh po dni 13. srpna 2005. Výše uvedené právní povinnosti byly zavedeny za účelem snížení množství odpadů vzniklého z použitých elektrických a elektronických zařízení a zajištění náležité úrovně sběru, zpětného odběru a recyklace. Součástí zařízení nejsou nebezpečné látky, které by měly zvláště negativní vliv na životní prostředí a lidské zdraví.

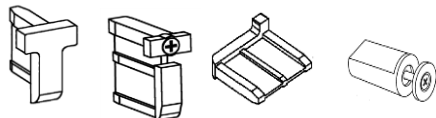
POZOR

Aby systém přetížení pracoval správně:

- doporučujeme použít závěsy WB, WL&P nebo WOCTOEASY



- doporučujeme použít zarážky nebo dorazy v dolní liště

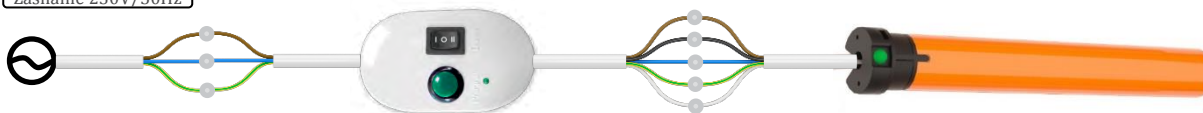


- je nutné přizpůsobit maximální točivý moment pohonu (Nm) váze pancíře

- je nutné nastavit horní a dolní mezní polohy

Připojení pohonu montážním kabelem

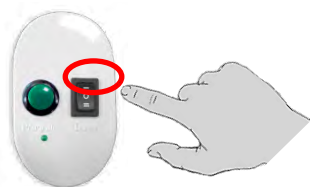
Zasilanie 230V/50Hz



1. Nastavování krajních poloh

I - Regulace krajních poloh přes montážní kabel

Horní krajní poloha



Spustíte pohon směrem nahoru



Pancíř rolety se začne posouvat nahoru



Opakovaným stisknutím tlačítka programování na montážním kabelu zvyšujeme rozsah horní krajní polohy



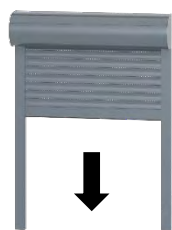
OK

Jakmile pancíř dosáhne správnou polohu, uvolníme tlačítko programování

Dolní krajní poloha



Spustíte pohon směrem dolů



Pancíř rolety se začne posouvat dolů



Opakovaným stisknutím tlačítka programování na montážním kabelu zvyšujeme rozsah dolní krajní polohy

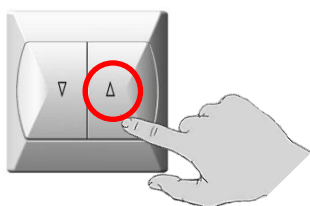


OK

Jakmile pancíř dosáhne správnou polohu, uvolníme tlačítko programování

II - Regulace krajních poloh tlačítkem na hlavici

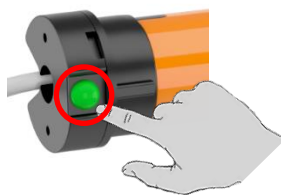
Horní krajní poloha



Spustíte pohon směrem nahoru



Pancíř rolety se začne posouvat nahoru



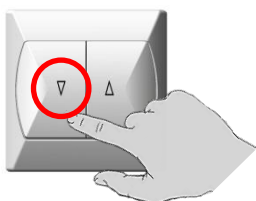
Opakovaným stisknutím tlačítka programování na hlavici pohonu zvyšujeme rozsah horní krajní polohy



OK

Jakmile pancíř dosáhne správnou polohu, uvolníme tlačítko programování

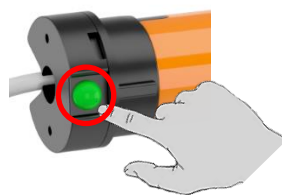
Dolní krajní poloha



Spustíte pohon směrem dolů



Pancíř rolety se začne posouvat dolů



Opakovaným stisknutím tlačítka programování na hlavici pohonu zvyšujeme rozsah dolní krajní polohy



OK

Jakmile pancíř dosáhne správnou polohu, uvolníme tlačítko programování

III - Automatická regulace krajních poloh

Pro funkci automatického nastavení krajních poloh je nezbytné použít závěsy WB, WL&P nebo WOCTOEASY a zarážky nebo dorazy v dolní liště.

Jako první je nutné naprogramovat horní krajní polohu.

Před použitím funkce automatického programování krajních poloh je nutné zkontrolovat, jestli v paměti pohonu nebyly uloženy jiné krajní polohy. Pokud ano, musíte je odstranit (viz bod „mazání krajních poloh“).

Pro automatické nastavení krajních poloh je nutné provést následující úkony:

1. Spustíme pohon směrem nahoru.
2. Po dosažení horní polohy, kdy pohon pocítí odpor, se zastaví a vydá se opačným směrem.
3. Po dosažení dolní polohy, kdy pohon pocítí odpor, se zastaví a vydá se opačným směrem a provede kontrolní cyklus.
4. Pohon se zastaví v horní krajní poloze. Krajní polohy byly nastaveny.

Po provedení těchto úkonů je nutné zkontrolovat, jestli byla zavedená nastavení uložena.

IV - Mazání krajních poloh



Spusťte pohon směrem nahoru



Po dosažení horní polohy zapínáme a vypínáme napájení (x5) směrem nahoru v intervalech 0,5 s



Spusťte pohon směrem dolů



Po dosažení dolní polohy zapínáme a vypínáme napájení (x5) směrem dolů v intervalech 0,5 s

OK.
Roleta provede krátký pohyb směrem nahoru. Krajní polohy byly smazány.

2. Funkcja automatycznego powrotu siłownika po napotkaniu przeszkody



Spusťte pohon směrem nahoru



Po dosažení horní polohy zapínáme a vypínáme napájení (x3) směrem nahoru v intervalech 0,5 s



Spusťte pohon směrem dolů



Po dosažení dolní polohy zapínáme a vypínáme napájení (x3) směrem dolů v intervalech 0,5 s

OK.
Pokud roleta provede krátké pohyby oběma směry, pohon po detekci překážky provádí 1/4 plné otáčky v opačném směru.

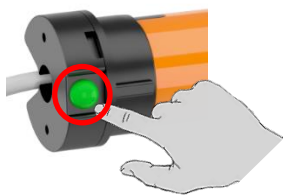
OK.
Pokud roleta provede dva krátké pohyby oběma směry, pohon se po detekci překážky zastaví.

POZOR!!!

Pro změnu režimu je nutné postup opakovat.

3. Volba režimu reakce na přetížení

Režim I – (střední citlivost - tovární nastavení) – citlivost detekce je snížena o jednu otáčku pohonu od krajní polohy,
Režim II – (nejvyšší citlivost) citlivost detekce je snížena o 1/5 otáčky hřídele od krajní polohy,
Režim III – (nejmenší citlivost) citlivost detekce je snížena v celé provozní výšce.



Když motor stojí, stiskněte a přidržte tlačítko programování na hlavici pohonu.



Stiskněte a přidržte po cca 5 sekund. Tlačítko směr „nahoru“.

OK.

Pokud je aktivní režim I, tak pohon provede **jeden** krátký pohyb oběma směry.

Pokud je aktivní režim II, tak pohon provede **dva** krátké pohyby oběma směry.

Pokud je aktivní režim III, tak pohon provede **tři** krátké pohyby oběma směry.

Pro změnu režimu je nutné postup opakovat

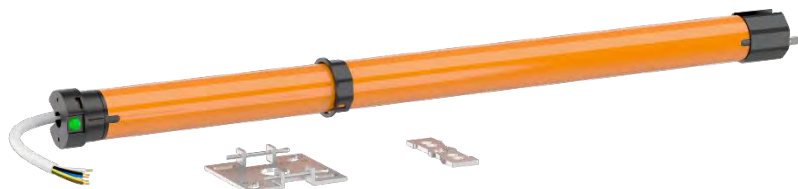
ÚTMUTATÓ A CSŐMOTOR PROGRAMOZÁSÁHOZ DM SOROZAT BD

Központ; Bielsko – Białai üzem
ul. Warszawska 153, 43-300 Bielsko Biala, Lengyelország
tel. +48 33 81 95 300, fax. +48 33 82 28 512

Opole üzem
ul. Gostawicka 3, 45-446 Opole, Lengyelország
tel. +48 77 40 00 000, fax. +48 77 40 00 006
email: Aluprof@aluprof.eu

Műszaki adatok

- tápfeszültség: 230 V / 50 Hz,
- elektronikus végállskapcsolók
- reagál az akadályokra
- üzemi hőmérséklet: ~ -10 °C ~ +50 °C (védetség IP44)
- Maximális folyamatos üzemidő: 4 perc
- A meghajtásokat párhuzamosan lehet kapcsolni, ami lehetővé teszi azok egy kapcsolóval történő működtetését, anélkül, hogy kiegészítősegédrendszerekre lenne szükség.

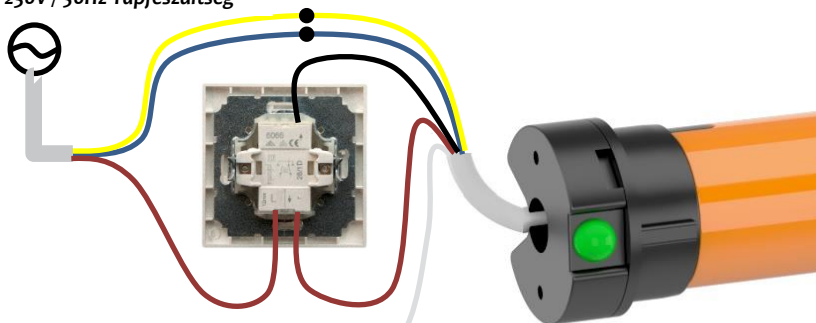


A katalógusban szereplő adatok változhatnak a különféle körülmények közötti használat miatt.

ALUPROF S.A.

A motor csatlakoztatása a tápfeszültségre

230V / 50Hz Tápfeszültség



- Barna vezetékés fázis (1. irány)
- Fekete vezetékés fázis (2. irány)
- Kék vezeték - semleges
- Sárga / zöld vezeték - föld
- Fehér - végállások programozása

FIGYELEM

- A beépítését erre jogosult személynek kell végezni.
- A központ száraz helyiségekben történő használatra készült, nem szabad kitenni az időjárás közvetlen hatásainak.
- A központot külön áramkörrel kell betáplálni, és biztosítani kell gyors működésű biztosítókkal, pl. B10 típusú túláram kapcsolóval.
- A párhuzamosan kapcsolt meghajtások maximális száma a kapcsoló megszakító-képességétől és a tápvezeték tartós terhelhetőségétől függ (max. 10 db.)



„Az Európai Parlament és Tanács 2012/19/EK irányelvének (2012. július 4.) az elektromos és elektronikus berendezések hulladékairól (WEEE) rendelkezései szerint tilos az áthúzott szemétkosár jellel megjelölt, tönkrement terméket más hulladékokkal együtt elhelyezni. A felhasználó kötelessége, hogy a tönkrement eszközt kijelölt gyűjtőhelyre szállítsa megfelelő újrahasznosítás céljából. A jelölés egyben azt is jelenti, hogy az eszköz 2005. augusztus 13. után került forgalomba. A fenti jogszabályok a tönkrement elektromos és elektronikus eszközökből keletkező hulladékok korlátozása, valamint a megfelelő szintű begyűjtés, visszanyerés és újrahasznosítás biztosítása érdekében lettek bevezetve. Az eszközben nincsenek veszélyes összetevők, amelyeknek különösen negatív hatásuk lenne a környezetre és az emberi egészségre.”

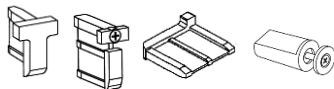
FIGYELEM

A túlterhelési rendszer megfelelő működése érdekében:

- javasoljuk WB, WL&P vagy WOCTOEASY akasztók használatát,



- javasoljuk dugók vagy ütközők használatát az alsó lécben,

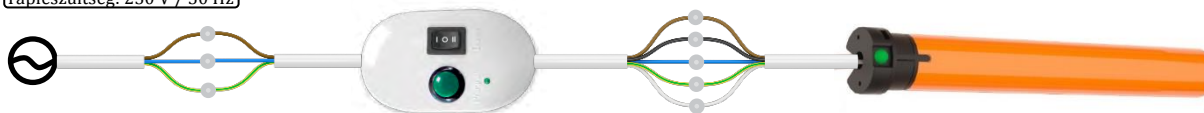


- a csőmotor maximális nyomatékát a redőnypáncél súlyához kell illeszteni,

- be kell állítani az alsó és a felső végállást.

A csőmotor csatlakoztatása szerelési kábel segítségével

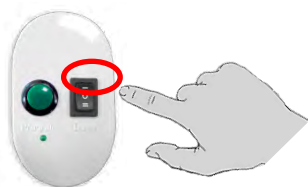
Tápfeszültség: 230 V / 50 Hz



1. Végállások beállítása

I - Végállások beszabályozása a szerelési kábel segítségével

Felső végállás



Indítsuk be a meghajtást fel irányban



A redőnypáncél elkezd felfelé mozogni



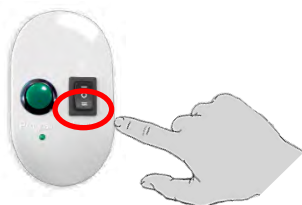
'A programozó nyomógomb sorozatos benyomásával a szerelési kábelben növeljük a felső véghelyzet sávját



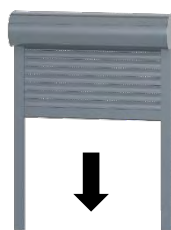
OK

Amikor a páncél eléri a kívánt helyzetet, felengedjük a programozó nyomógombot

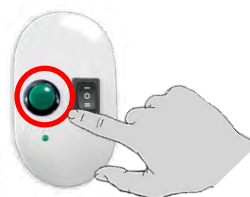
Alsó végállás



Indítsuk be a meghajtást le irányban



A redőnypáncél elkezd lefelé mozogni



'A programozó nyomógomb sorozatos benyomásával a szerelési kábelben növeljük az alsó véghelyzet sávját

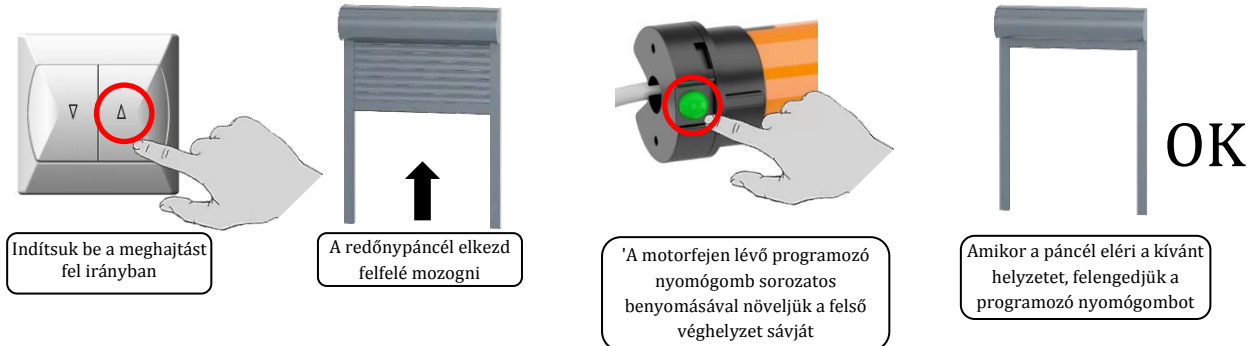


OK

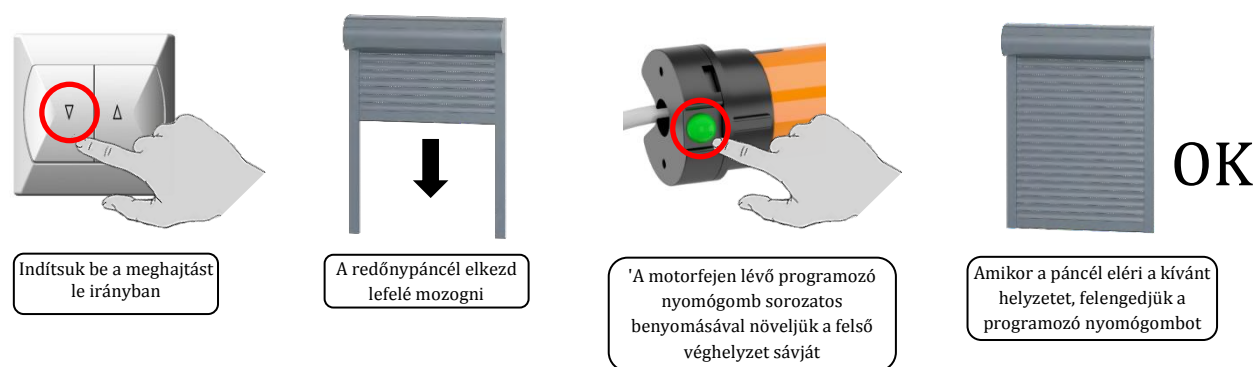
Amikor a páncél eléri a kívánt helyzetet, felengedjük a programozó nyomógombot

II - Végállások szabályozása a motorfejen lévő nyomógomb segítségével

Felső végállás



Alsó végállás



III - Végállások automatikus szabályozása

A végállások automatikus beállításához szükség van a WB, WL&P vagy WOCTOEASY akasztók, továbbá dugók vagy ütközők használatára az alsó lécben.

Először a felső végállásokat kell beprogramozni.

A végállások automatikus beállítása funkció használata előtt ellenőrizni kell, hogy a csőmotor memóriájában nem rögzítettek-e egyéb végállásokat. Ha igen, akkor ki kell törölni azokat (lásd a „végállások törlése” pontot).

A végállások automatikus beállításához végezzük el az alábbi műveleteket:

1. Indítsuk be a meghajtást fel irányban.
2. A felső helyzet elérésekor a meghajtás akadályt észlel, leáll, és elindul az ellenkező irányban.
3. Az alsó helyzet elérésekor a meghajtás akadályt észlel, leáll, és elindul az ellenkező irányban, ezzel egy kontroll ciklust végez.
4. A felső végállásban a hajtás leáll, ezzel a végállások beállítása megtörtént.

A fenti műveletek befejezése után ellenőrizzük, hogy az elvégzett beállítások rögzítésre kerültek-e.

IV – Végállások törlése



Indítsuk be a meghajtást fel irányban.



A felső végállás elérése után kapcsoljuk be-ki (x5) a fel irányú tápfeszültséget 0,5 s gyakorisággal.



Indítsuk be a meghajtást le irányban.



Az alsó végállás elérése után kapcsoljuk be-ki (x5) a le irányú tápfeszültséget 0,5 s gyakorisággal.

OK.

A redőny rövid mozgást végez felfelé.
A végállások törlése megtörtént

2. A csőmotor automatikus visszaállítása funkció akadályba ütközés esetén



Indítsuk be a meghajtást fel irányban.



A felső végállás elérése után kapcsoljuk be-ki (x3) a fel irányú tápfeszültséget 0,5 s gyakorisággal.



Indítsuk be a meghajtást le irányban.



Az alsó végállás elérése után kapcsoljuk be-ki (x3) a le irányú tápfeszültséget 0,5 s gyakorisággal.

OK.

Ha a redőny rövid mozgást végez mindkét irányban, a meghajtás akadály észlelése esetén 1/4 teljes fordulatot tesz meg az ellenkező irányban

OK

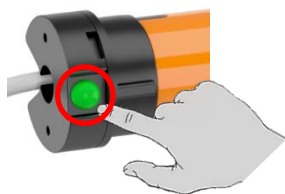
Ha a redőny két rövid mozgást végez mindkét irányban, a meghajtás akadály észlelése esetén leáll

FIGYELEM!!!

Az üzemmód megváltoztatása céljából a műveletet meg kell ismételni

3. A túlterhelésre adott reakció kiválasztása

- I. üzemmód - (közepes érzékenység – gyári beállítás) – a detektálás érzékenysége csökkentett a végállástól vett egy fordulaton belül,
- II. üzemmód - (legnagyobb érzékenység) - a detektálás érzékenysége csökkentett a végállástól vett 1/5 tengelyfordulaton belül,
- III. üzemmód - (legkisebb érzékenység) - a detektálás érzékenysége csökkentett a teljes működési magasságban.



Nem működő csőmotor mellett nyomjuk be és tartjuk benyomva a motorfejen lévő programozó nyomógombot



Nyomjuk be és kb. 5 s ideig tartjuk benyomva a „FEL” billentyűt

OK.

Ha az I. üzemmód aktív, akkor a motor **egy** rövid mozgást végez mindkét irányban.

Ha a II. üzemmód aktív, akkor a motor **két** rövid mozgást végez mindkét irányban.

Ha a III. üzemmód aktív, akkor a motor **három** rövid mozgást végez mindkét irányban.

Az üzemmód megváltoztatása céljából a műveletet meg kell ismételni.

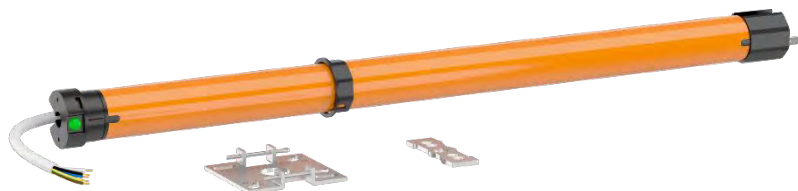
INSTRUCȚIUNI DE PROGRAMARE A SERVOMOTORULUI TUBULAR DM BD

Sediul Central; Întreprinderea din Bielsko-Biala
str. Warszawska 153, 43-300 Bielsko Biala, Polonia
tel. +48 33 81 95 300, fax. +48 33 82 28 512

Întreprinderea din Opole
str. Gosiławska 3, 45-446 Opole, Polonia
tel. +48 77 40 00 000, fax. +48 77 40 00 006
e-mail: Aluprof@aluprof.eu

Date tehnice

- alimentare: 230 VAC / 50 Hz
- limitatoare de cursă electronice
- reacție la obstacole
- temperatura de utilizare: ~ -10°C ~ +50°C (grad de protecție IP44)
- Durata maximă de utilizare continuă: 4 min.
- Unitățile de acționare pot fi conectate în paralel între ele, ceea ce permite să fie controlate de la un singur conector fără a fi nevoie de sisteme de susținere suplimentare.

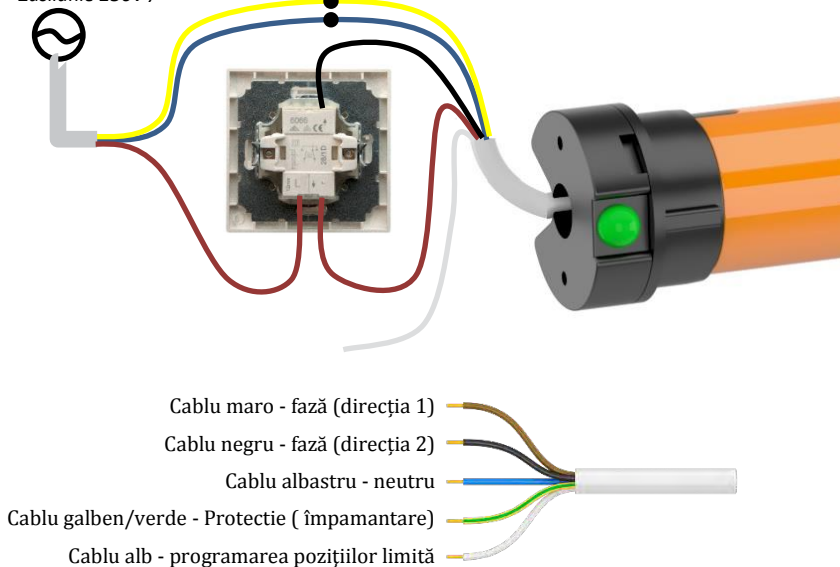


Producătorul își asumă toleranța datelor din catalog din cauza utilizării în condiții diferite.

ALUPROF SA

Conectarea servomotorului la sursa de alimentare

Zasilanie 230V /



NOTA

- Instalarea trebuie făcută de către persoane autorizate
- Servomotorul este destinat pentru utilizarea în camere uscate și nu ar trebui să fie expus direct condițiilor meteorologice.
- Servomotorul trebuie să fie alimentat de un circuit separat și protejat de o siguranță de activare rapidă de ex. intrerupator B10
- Numărul maxim de dispozitive conectate în paralel depinde de capacitatea de preluare a comutatorului și de sarcina rezistentă pe termen lung a liniei de alimentare (maxim 10 unități de antrenare).



"În conformitate cu dispozițiile Directivei Parlamentului European și al Consiliului 2002/96 / UE din 4 iulie 2002 privind echipamentele electrice și electronice uzate (DEEE) este interzis de a plasa echipamente uzate marcate cu simbolul unui coș de gunoi, împreună cu alte deșeuri. Utilizatorul este obligat să transfere echipamentele utilizate către un anumit punct de colectare pentru prelucrare corespunzătoare. Acest marcaj înseamnă, în același timp, că echipamentul a fost introdus pe piață după 13 august 2005. Aceste obligații legale au fost introduse pentru a reduce cantitatea de deșeuri generate de echipamentele electrice și electronice uzate și pentru a asigura un nivel adecvat de colectare, de recuperare și de reciclare. În echipamentul nu mai sunt componente periculoase, care ar avea un impact deosebit de negativ asupra mediului și a sănătății umane."

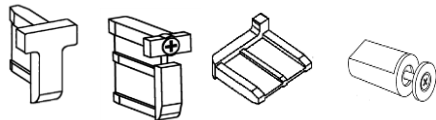
ATENȚIE

Pentru ca sistemul de suprasarcină să funcționeze corect:

- se recomandă utilizarea uarcurilor de siguranță WB, WL&P sau WOCTOEASY,



- se recomandă folosirea dispozitivelor de blocare și opritorilor pe profilul inferior

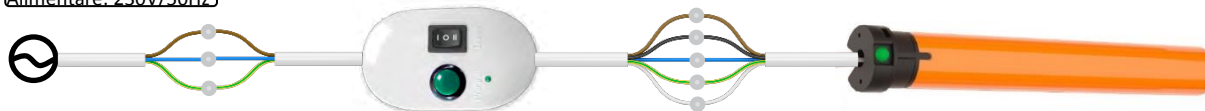


- trebuie reglat cuplul maxim al servomotorului (Nm) la greutatea cortinei,

- trebuie setate pozițiile de capăt superioare și inferioare.

Conectarea servomotorului cu un cablu de montaj

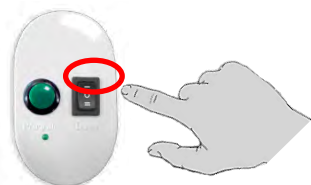
Alimentare: 230V/50Hz



1. Reglarea pozițiilor de capăt/limită

I - Reglarea pozițiilor de capăt cu cablu de montaj

Poziția de capăt superioară



Porniți servomotorul în direcția sus.



Cortina ruloului va începe să se deplaseze în sus.



Prin apăsarea din nou a butonului de programare de pe cablu de montaj, creștem intervalul poziției de capăt superioară.



OK

Când cortina va atinge poziția corespunzătoare, eliberăm butonul de programare

Poziția de capăt inferioară



Porniți servomotorul în direcția jos.



Cortina ruloului va începe să se deplaseze în jos



Prin apăsarea din nou a butonului de programare de pe cablu de montaj, creștem intervalul poziției de capăt inferioară.

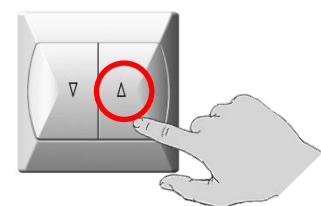


OK

Când cortina va atinge poziția corespunzătoare, eliberăm butonul de programare

II - Reglarea pozițiilor de capăt cu butonul de programare de pe capul unității servomotorului.

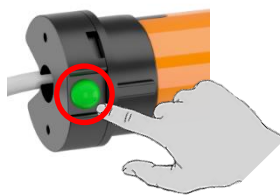
Poziția de capăt superioară



Porniți servomotorul în direcția în sus.



Cortina ruloului va începe să se deplaseze în sus.



Prin apăsarea din nou a butonului de programare de pe servomotor creștem intervalul poziției de capăt superioare.



OK

Când cortina va atinge poziția corespunzătoare, eliberăm butonul de programare

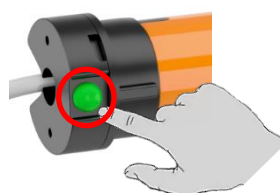
Poziția de capăt inferioară



Porniți servomotorul în direcția în jos.



Cortina ruloului va începe să se deplaseze în jos



Prin apăsarea din nou a butonului de programare de pe servomotor creștem intervalul poziției de capăt inferioare.



OK

Când cortina va atinge poziția corespunzătoare, eliberăm butonul de programare

III - Reglarea automată a pozițiilor de capăt/limită

Pentru setarea automată a pozițiilor finale este necesar să utilizați arcurile de siguranță WB, WL&P sau WOCTOEASY și dispozitivele de blocare/opritori pe profilul inferior.

Mai întâi, trebuie programată poziția de capăt superioară.

Înainte de a utiliza programarea automată a pozițiilor de capăt/limită, verificați dacă alte poziții de capăt nu au fost salvate în memoria servomotorului. Dacă da, atunci ștergeți-le mai întâi pe cele existente (vedeți "ștergerea pozițiilor de capăt").

Pentru a seta automat pozițiile de capăt, procedați în felul următor:

1. Porniți servomotorul în direcția în sus.
2. Dacă după atingerea poziției superioare, unitatea de acționare va simți o rezistență, se va opri și se va deplasa în direcția opusă.
3. Dacă după atingerea poziției inferioare, unitatea de acționare va simți o rezistență, se va opri și se va deplasa în direcția opusă efectuând un ciclu de control.
4. Servomotorul se va opri în poziția de capăt superioară. Pozițiile de capăt/ finale au fost stabilite.

După efectuarea acestor acțiuni, verificați dacă setările pe care le-ați făcut au fost salvate.

IV - ștergerea pozițiilor de capăt/limită.



Porniți servomotorul în direcția în sus.



După atingerea poziției superioare, porniți și opriți sursa de alimentare (x5) în direcția în sus la intervale de 0,5 secunde.



Porniți servomotorul în direcția în jos



După atingerea poziției inferioare, porniți și opriți sursa de alimentare (x5) în direcția în jos la intervale de 0,5 secunde

OK.
Ruloul va efectua o mișcare scurtă în sus. Pozițiile de capăt au fost șterse

2. Funcția de detectare și de retur.



Porniți servomotorul în direcția în sus.



După atingerea poziției superioare, porniți și opriți sursa de alimentare (x3) în direcția în sus la intervale de 0,5 secunde.



Porniți servomotorul în direcția în jos



După atingerea poziției inferioare, porniți și opriți sursa de alimentare (x3) în direcția în jos la intervale de 0,5 secunde

OK.
Dacă cortina ruloului se deplasează o dată pe o distanță scurtă în sus și în jos după detectarea unui obstacol, atunci el va efectua 1/4 dintr-o rotație completă în direcția opusă.

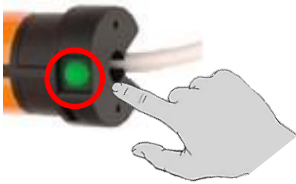
OK.
Dacă ruloul va efectua două mișcări scurte în ambele direcții, unitatea a detectat un obstacol și se oprește.

ATENȚIE!!!

Pentru a modifica modul de funcționare operația trebuie repetată.

3. Selectarea modului de funcționare a sistemului de suprasarcină.

Modul I - (sensibilitate medie - stabilită în fabrică) - sensibilitatea de detecție este redusă la o rotație a servomotorului de la poziția de capăt,
Modul II - (cea mai mare sensibilitate) sensibilitatea de detecție este redusă la 1/5 de rotație a arborelui de la poziția de capăt,
Modul III - (cea mai mică sensibilitate) sensibilitatea de detecție este redusă pe întreaga înălțime de lucru.



Când motorul nu funcționează, apăsați și țineți apăsat butonul de programare de pe capul servomotorului



Apăsați și țineți apăsat butonul timp de 5 secunde.
Butonul de direcție „în sus”.

OK.
Dacă este activat modul I, atunci servomotorul va efectua o singură mișcare scurtă în ambele direcții.
Dacă este activat modul II, atunci servomotorul va efectua două mișcări scurte în ambele direcții.
Dacă este activat modul III, atunci servomotorul va efectua trei mișcări scurte în ambele direcții.
Pentru a modifica modul de funcționare operația trebuie repetată.

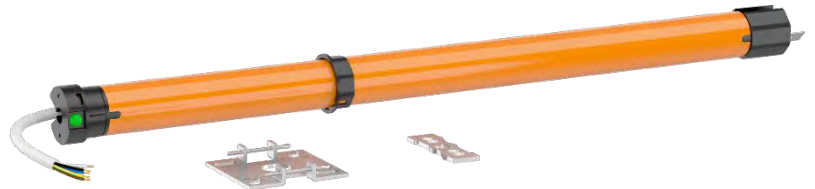
MANUEL DE PROGRAMMATION MOTEURS DM, SERIES BD

Siège: Site de Production à Bielsko-Biala
 Warszawska 153, 43-300 Bielsko-Biala, Poland
 +48 33 81 95 300, fax. +48 33 82 28 512

Site de production à Opole
 ul. Gosławicka 3, 45-446 Opole, Poland
 tel. +48 77 40 00 000, fax. +48 77 40 00 006
 e-mail: Aluprof@aluprof.eu

Données Techniques

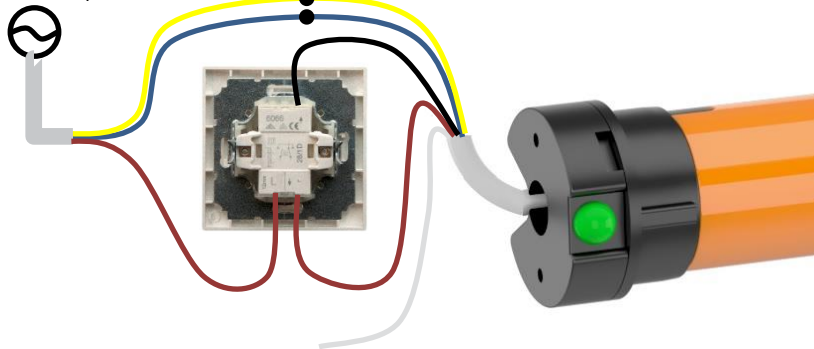
- Alimentation: 230 VAC / 50 Hz
- Fins de courses électroniques
- Détection d'obstacle
- Température de fonctionnement: ~ -10°C ~ +50°C (IP44)
- temps maximum de travail continu: 4 min.
- Les motorisations peuvent être interconnectées de façon parallèle ce qui permet de les commander avec un seul connecteur sans devoir utiliser des systèmes auxiliaires supplémentaires.



Le fabricant se réserve la tolérance des données de catalogue en raison des options d'utilisation en conditions variables.

Branchements

Alim 230V / 50 Hz



Fil brun - phase (direction 1)

Fil noir - phase (direction 2)

Fil bleu - neutre

Fil jaune-vert - masse

Fil blanc - programmation des positions

de fin de course

NOTE

- L'installation d'un moteur 230V doit être réalisée par du personnel qualifié.
- Ce moteur est conçu pour être utilisé à l'intérieur d'un coffre. Il ne doit pas être exposé aux intempéries.
- Ce moteur doit être alimenté par un circuit indépendant et protégé selon les normes en vigueur.
- La quantité maximale des motorisations connectées de façon parallèle dépend de la capacité de court-circuit du connecteur ainsi que de la charge longue durée du cordon d'alimentation (max. 10 pcs)



" Conformément aux dispositions de la directive du Parlement européen et du Conseil 2012/19 / UE du 4 juillet 2012 sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (DEEE), il est interdit de placer du matériel d'occasion avec d'autres déchets, marqués avec Symbole de poubelle roulée. Les utilisateurs sont obligés de transférer leur équipement utilisé à un point de collecte désigné pour un traitement approprié. Le marquage signifie, en même temps, que l'équipement a été mis sur le marché après le 13 août 2005.

Ces obligations légales ont été introduites pour réduire la quantité de déchets générés par les déchets d'équipements électriques et électroniques et pour assurer un niveau approprié de collecte, de récupération et de recyclage. L'équipement ne contient pas de composants dangereux, ce qui aurait un impact particulièrement négatif sur l'environnement et la santé humaine."

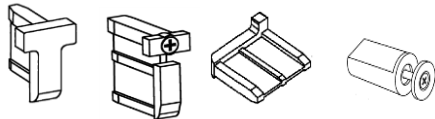
NOTE

Pour un fonctionnement correct de la détection d'obstacles

- Il est recommandé d'utiliser des attaches rigides WB, WL&P or WOCTOEASY



- il est également recommandé des butées en partie basse,

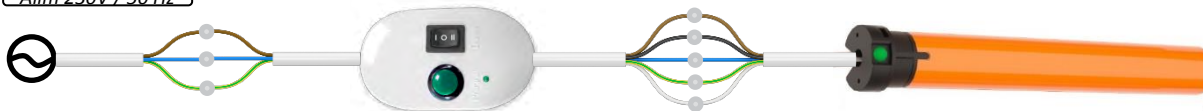


- Ajustez le couple maximum du moteur en fonction du poids du tablier ,

- Les fins de course haute et basse doivent être réglées.

Raccordement du moteur à l'aide du câble de montage

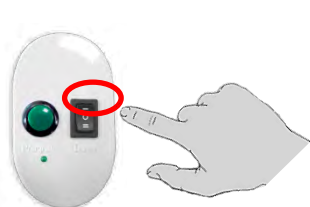
Alim 230V / 50 Hz



1. Programmation des fins de course

I - Programmation de fins de course à l'aide de câble de montage

Fin de course haut



Démarrer la motorisation dans le sens de la montée



Le tablier du volet commencera à se déplacer vers le haut.



maintenir un appui sur le bouton de programmation



OK

Lorsque le tablier atteint la position adéquate, relâcher le bouton de programmation.

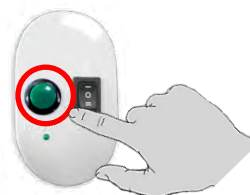
Fin de course bas



Démarrer la motorisation dans le sens de la descente.



Le tablier du volet commencera à se déplacer vers le bas.



maintenir un appui sur le bouton de programmation

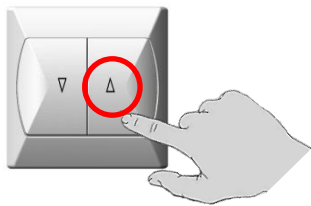


OK

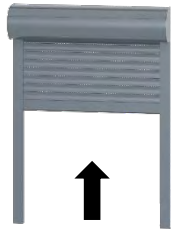
Lorsque le tablier atteint la position adéquate, relâcher le bouton de programmation.

II - Programmation de fins de course à l'aide du bouton sur la tête.

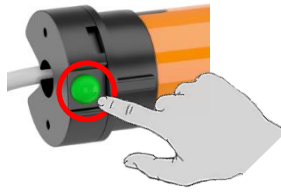
Fin de course haut



Démarrer la motorisation dans le sens de la montée



Le tablier du volet commencera à se déplacer vers le haut.



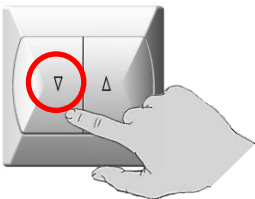
'En appuyant consécutivement sur le bouton de programmation sur le câble de montage, l'étendue de la position supérieure de fin de course s'élargit.



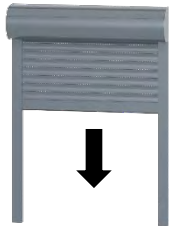
OK

Lorsque le tablier atteint la position adéquate, relâcher le bouton de programmation.

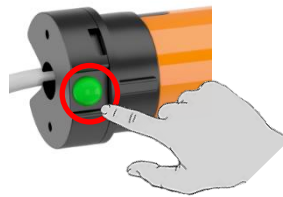
Fin de course bas



Démarrer la motorisation dans le sens de la descente.



Le tablier du volet commencera à se déplacer vers le bas.



En appuyant consécutivement sur le bouton de programmation sur la tête de la motorisation, l'étendue de la position inférieure de fin de course s'élargit.



OK

Lorsque le tablier atteint la position adéquate, relâcher le bouton de programmation.

III - Réglage automatique des fins de course

La fonction de réglage automatique de position de fin de course nécessite l'utilisation des attaches WB, WL&P ou WOCTOEASY ainsi que des bouchons ou des tampons dans la plinthe inférieure.

Dans un premier temps, il convient de programmer la position supérieure de fin de course.

Avant d'utiliser la fonction de programmation automatique des fins de course, il convient de vérifier si la mémoire du moteur ne retient pas d'autres positions de fin de course. Si ceci est le cas, il convient de les supprimer (voir le point "suppression des positions de fin de course").

Afin de régler automatiquement les positions de fin de course, il convient de procéder comme suit :

1. Démarrer la motorisation dans le sens vers de la montée.
2. Lorsque le moteur atteint la position supérieure et détecte une résistance, il s'arrêtera et repartira dans le sens opposé.
3. Lorsque le moteur atteint la position inférieure et détecte une résistance, il s'arrêtera et repartira dans le sens opposé en effectuant un cycle de contrôle.
4. Le moteur s'arrêtera en position supérieure de fin de course. Les fins de course ont été réglées.

Après l'exécution de ces opérations, il convient de vérifier si les réglages introduits ont été sauvegardés.

IV - suppression des positions de fin de course



Démarrer la motorisation dans le sens de la montée



Lorsque la position supérieure est atteinte, allumer et couper l'alimentation (x5) dans le sens de la montée à 0,5 s intervalles.



Démarrer la motorisation dans le sens de la descente.



Lorsque la position inférieure est atteinte, allumer et couper l'alimentation (x5) dans le sens de la descente à 0,5 s intervalles.

OK.
Le volet effectuera un mouvement bref vers le haut. Les fins de course ont été supprimées.

2. Fonction résistance et rebond



Démarrer la motorisation dans le sens de la montée



Lorsque la position supérieure est atteinte, allumer et couper l'alimentation (x3) dans le sens de la montée à 0,5 s intervalles.



Démarrer la motorisation dans le sens de la descente.



Lorsque la position inférieure est atteinte, allumer et couper l'alimentation (x5) dans le sens de la descente à 0,5 s intervalles.

OK.
Si le volet effectue des mouvements brefs dans les deux sens, suite à la rencontre d'un obstacle, le moteur effectuera 1/4 de pleine rotation dans le sens opposé.

OK.
Si le volet effectue deux mouvements brefs dans les deux sens, le moteur s'arrêtera suite à la rencontre d'un obstacle.

ATTENTION !
Afin de changer le mode, reprendre la même opération.

3. Réglage de la sensibilité

Mode I (sensibilité moyenne - réglage usine) - La sensibilité de détection diminue d'une rotation du moteur à partir de la position finale.
Mode II (sensibilité moyenne) - La sensibilité de détection diminue de 1/5 de la rotation de l'arbre à partir de la position finale.
Mode III (the lowest sensitivity) - La sensibilité de détection a diminué sur toute la hauteur de travail.



Le moteur arrêté, appuyer sur la touche de programmation installée sur la tête du moteur et tout en la gardant enfoncée



Appuyer pendant 5 sec. sur la touche « HAUT ».

Si le mode 1 est actif
1 va et vient.

Si le mode 2 est actif
2 va et vient.

Si le mode 3 est actif
3 va et vient.

Pour changer le mode, répéter la procédure.

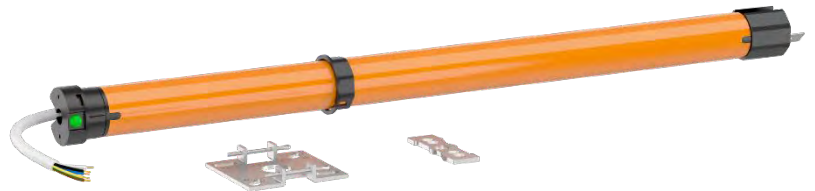
PROGRAMMEERHANDLEIDING VOOR DE MOTOR DM-SERIE BD

Centrale; Productiebedrijf te Bielsko - Biata
ul. Warszawska 153, 43-300 Bielsko Biata, Polen
tel. +48 33 81 95 300, fax. +48 33 82 28 512

Productiebedrijf te Opole
ul. Gostawicka 3, 45-446 Opole, Polen
tel. +48 77 40 0, fax. +48 33 40 6
e-mail: Aluprof@aluprof.eu

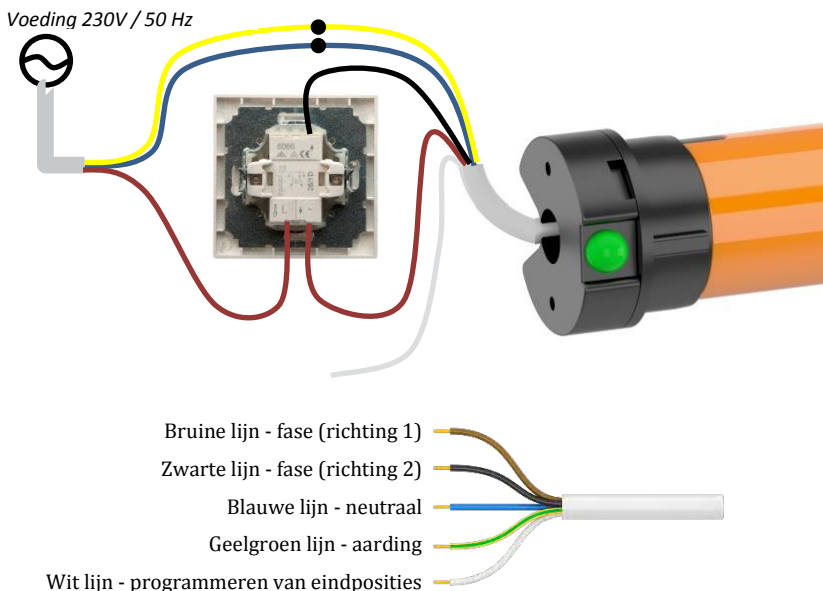
Technische specificatie

- voeding: 230 VAC / 50 Hz
- elektronische eindschakelaars
- reageert op obstakels
- werktemperatuur: ~ -10°C ~ +50°C (beschermingsgraad IP44)
- Maximale ongebroken werktijd: 4 min.
- Motoren kunnen parallel met elkaar worden geschakeld waardoor het mogelijk is om ze met één schakelaar te besturen zonder het gebruik van extra ondersteunende systemen.



De fabrikant is niet aansprakelijk voor afwijkingen van de catalogusgegevens vanwege gebruik onder afwijkende omstandigheden.

Aansluitschema



WAARSCHUWING

- De montage van de motor moet worden uitgevoerd door bevoegde personen.
- De buismotor is bestemd voor gebruik in droge ruimtes en mag niet worden blootgesteld aan de directe werking van weersomstandigheden.
- De buismotor moet worden gevoed door een afzonderlijk circuit en beveiligd met een snelwerkende zekering bijv. een installatieautomaat van het type B10
- Het maximale aantal parallel geschakelde motoren is afhankelijk van de kortsluitvastheid van de automaat en de langdurige belasting van de voedingsleiding (max. 10 st.)



Conform de voorschriften van Richtlijn 2012/19/EU van het Europees Parlement en de Raad van 4 juli 2012 betreffende afgedankte elektrische en elektronische apparatuur (AEEA) is het verboden om afgedankte apparatuur die is gemarkeerd met het symbool van een doorgekruiste verrijdbare afvalbak samen met ander afval aan te bieden. De gebruiker is verplicht om de afgedankte apparatuur aan te bieden bij het aangewezen verzamelpunt, teneinde het op de juiste wijze te kunnen verwerken. De aanduiding betekent tegelijkertijd dat de apparatuur op de markt is gebracht na 13 augustus 2005. Bovengenoemde wettelijke verplichtingen zijn ingevoerd om de hoeveelheid afval uit afgedankte elektrische en elektronische apparatuur te beperken en te zorgen voor een voldoende niveau van inzameling, hergebruik en recycling. In de apparatuur bevinden zich geen gevaarlijke componenten die een bijzonder negatieve invloed op het milieu en de gezondheid hebben."

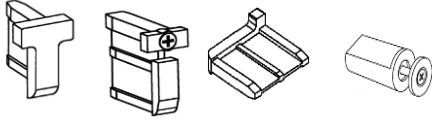
LET OP

Om het overbelastingssysteem goed te laten werken:

- is het aanbevolen om ophangelementen WB, WL&P of WOCTOEASY te gebruiken,



- is het aanbevolen om afsluitdoppen of buffers in de onderlat te gebruiken,

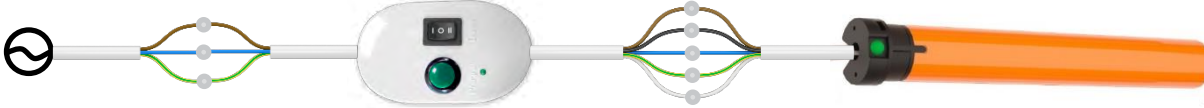


- moet het maximale koppel van de buismotor (Nm) aangepast worden aan het gewicht van het pantser,

- moeten de bovenste en onderste eindposities worden ingesteld.

De buismotor m.b.v. een montagekabel aansluiten

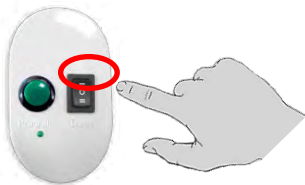
Voeding 230V/50Hz



1. Eindposities instellen

I - Eindposities afstellen m.b.v. de montagekabel

Bovenste eindpositie



Schakel de aandrijving in de richting omhoog in



Het rolluikpantser begint omhoog te gaan



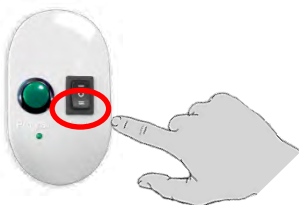
Met elke druk op de programmeerknop op de montagekabel wordt het bereik van de bovenste eindpositie vergroot



OK

Laat de programmeerknop los wanneer het pantser de gewenste positie bereikt

Onderste eindpositie



Schakel de aandrijving in de richting omlaag in



Het rolluikpantser begint omlaag te gaan



Met elke druk op de programmeerknop op de montagekabel wordt het bereik van de onderste eindpositie vergroot

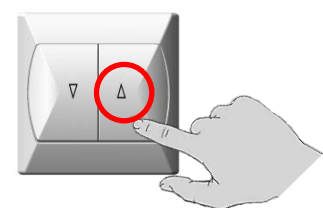


OK

Laat de programmeerknop los wanneer het pantser de gewenste positie bereikt

II - Eindposities afstellen m.b.v. de knop op de buismotorkop

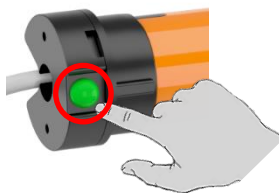
Bovenste eindpositie



Schakel de aandrijving in de richting omhoog in



Het rolluikpantser begint omhoog te gaan



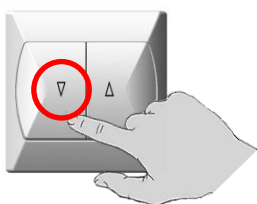
Met elke druk op de programmeerknop op de buismotorkop wordt het bereik van de bovenste eindpositie vergroot



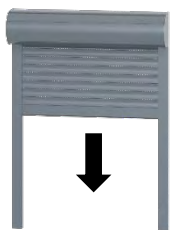
OK

Laat de programmeerknop los wanneer het pantser de gewenste positie bereikt

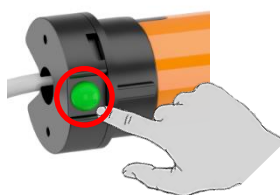
Onderste eindpositie



Schakel de aandrijving in de richting omlaag in



Het rolluikpantser begint omlaag te gaan



Met elke druk op de programmeerknop op de buismotorkop wordt het bereik van de onderste eindpositie vergroot



OK

Laat de programmeerknop los wanneer het pantser de gewenste positie bereikt

III - Automatische instelling van de eindposities

Voor het automatisch instellen van eindposities is het noodzakelijk dat de ophangelementen WB, WL&P of WOCTOEASY en afsluitdoppen of buffers in de onderlat worden gebruikt.

Als eerste moet de bovenste eindpositie worden geprogrammeerd.

Controleer, alvorens de automatische programmering van eindposities te gebruiken, of er in het geheugen van de buismotor geen andere eindposities zijn opgeslagen. Zo ja, verwijder deze (zie "Eindposities verwijderen").

Ga als volgt te werk om de eindposities automatisch in te stellen:

1. Schakel de aandrijving in de richting omhoog in.
2. Na het bereiken van de bovenste positie voelt de aandrijving weerstand, stopt en begint in de tegenovergestelde richting te draaien.
3. Na het bereiken van de onderste positie voelt de aandrijving weerstand, stopt en begint in de tegenovergestelde richting te draaien om de controlecyclus uit te voeren.
4. De aandrijving stopt in de bovenste eindpositie. De eindposities zijn ingesteld.

Controleer na het voltooien van deze stappen of de ingevoerde instellingen zijn opgeslagen.

IV - Eindposities verwijderen



Schakel de aandrijving in de richting omhoog in



Zodra de bovenste positie is bereikt, schakel de voeding in de richting omhoog met een tussentijd van 0,5s in en uit (5x)



Schakel de aandrijving in de richting omlaag in



Zodra de onderste positie is bereikt, schakel de voeding in de richting omlaag met een tussentijd van 0,5s in en uit (5x).

OK.
De sluiters gaan een tijdje omhoog. De eindposities zijn verwijderd.

2. Automatische terugkeer van de buismotor bij het tegenkomen van een obstakel



Schakel de aandrijving in de richting omhoog in



Zodra de bovenste positie is bereikt, schakel de voeding in de richting omhoog met een tussentijd van 0,5s in en uit (3x)



Schakel de aandrijving in de richting omlaag in



Zodra de onderste positie is bereikt, schakel de voeding in de richting omlaag met een tussentijd van 0,5s in en uit (3x).

OK.
Als het rolluik korte bewegingen in beide richtingen heeft gemaakt, maakt de aandrijving na ontdekking van een obstakel een 1/4 volle omwenteling in de tegengestelde richting

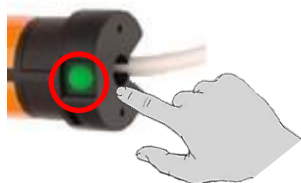
OK.
Als het rolluik twee korte bewegingen in beide richtingen heeft gemaakt, stop de aandrijving na ontdekking van een obstakel

LET OP!!!

Herhaal de handeling om de modus te veranderen

3. Reactie op overbelasting selecteren

Modus I (gemiddelde gevoeligheid - fabrieksinstelling) – de detectiegevoeligheid is verminderd met één draaiing van de aandrijving ten opzichte van de randpositie;
Modus II – (grootste gevoeligheid) de detectiegevoeligheid is verminderd met 1/5 draaiing van de as ten opzichte van de randpositie;
Modus III – (grootste gevoeligheid) verminderde detectiegevoeligheid over de hele werkhoogte.



Houd bij een niet-werkende motor de programmeerknop op de kop van het aandrijfmechanisme



Ingedrukt en houd vervolgens gedurende ca. 5 sec de richtingsknop "OMHOOG" ingedrukt.

OK.

Wanneer modus I actief is voert het aandrijfmechanisme één korte beweging in beide richtingen uit.

Wanneer modus II actief is voert het aandrijfmechanisme twee korte bewegingen in beide richtingen uit.

Wanneer modus III actief is voert het aandrijfmechanisme drie korte bewegingen in beide richtingen uit.

Om de modus te wijzigen moet u de operatie herhalen.