

# DM45EV/Y-20/15

**PL**

INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKÓW RUROWYCH DM SERII EV/Y ..... 2

**EN**

PROGRAMING MANUAL FOR DM MOTORS, SERIES EV/Y ..... 9

**DE**

ANLEITUNG FÜR DM EV/Y ANTRIEBE ..... 16

**CZ**

NÁVOD K NAPROGRAMOVÁNÍ MOTORŮ DM SÉRIE EV/Y ..... 23

**HU**

ÚTMUTATÓ A DM SOROZAT EV/Y CSŐMOTOR PROGRAMOZÁSÁHOZ ..... 30

**RO**

INSTRUCȚIUNI DE PROGRAMARE A SERVOMOTORULUI TUBULAR DM EV/Y .... 37

**FR**

MANUEL DE PROGRAMMATION MOTEURS DM, SERIES EV/Y ..... 44

**NL**

PROGRAMMEERHANDLEIDING VOOR DE MOTOR DM-SERIE EV/Y ..... 51

## INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKÓW RUROWYCH DM SERII EV/Y

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. Gostawicka 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
- wbudowany odbiornik radiowy
- częstotliwość transmisji: 433.92MHz
- moc transmisji: 10 miliwat (mW)
- temperatura użytkowania: ~ -10°C ~ +50°C (stopień ochrony IP44)
- dystans transmisji: 200 metrów (teren otwarty)  
35 metrów (teren zabudowany)
- możliwość zaprogramowania do 20 nadajników, kolejne nadajniki powodują nadpisywanie początkowo zaprogramowanych
- możliwość sterowania nadajnikiem radiowym oraz manualnie przełącznikiem klawiszowym w systemie krok po kroku



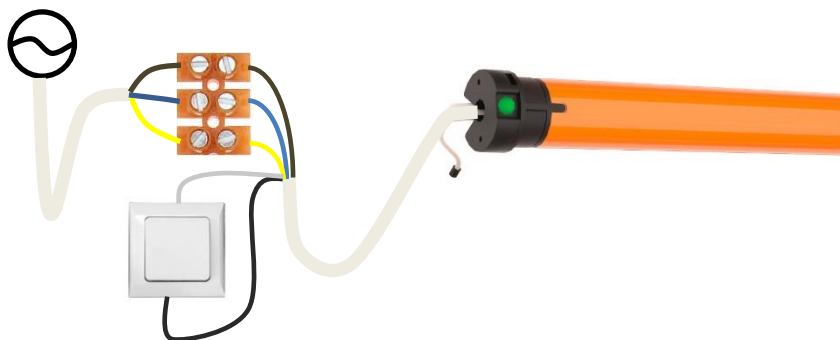
Producent zastrzega sobie tolerancję danych katalogowych ze względu na użytkowanie w różnych warunkach.

Do siłownika pasują wszystkie nadajniki z serii DC znajdujące się w ofercie ALUPROF S.A.

### Poglądowe podłączenie siłownika

Po prawidłowym podaniu zasilania siłownik wydaje trzy krótkie dźwięki (x3 BIP), a jeśli w pamięci siłownika zapisany jest jakikolwiek nadajnik to siłownik wykona ruch w obie strony.

Zasilanie 230V / 50 Hz



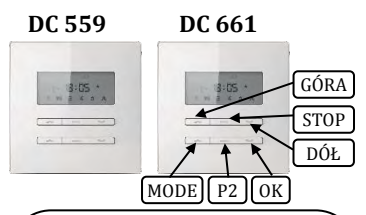
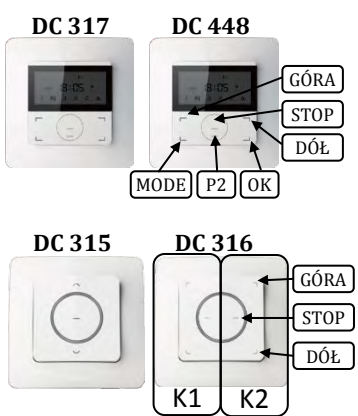
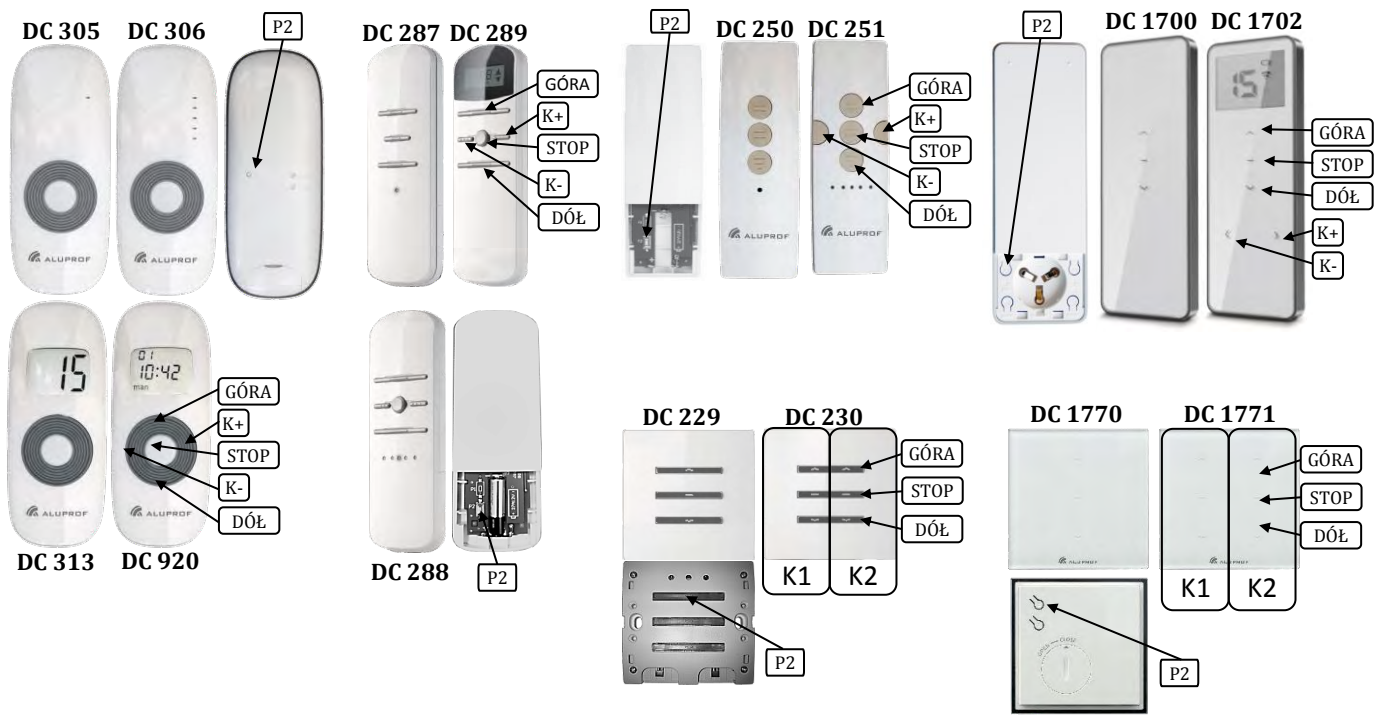
### UWAGA

- 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



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.

# Opis nadajników



Aktywację przycisku „P2” w nadajnikach DC315 oraz DC316 wykonujemy poprzez kombinację jednocześnie przyciśniętych przycisków „STOP” i „GÓRA”.

Aby zaprogramować zegar wraz z datownikiem należy przytrzymać przycisk „MODE” przez 4 sekundy do momentu migania ikonki "rocznika". Zmianę cyfr wykonujemy przyciskami „GÓRA i DÓŁ” i zatwierdzamy przyciskiem „MODE”, jeśli wszystkie interesujące nas ustawienia zostały wprowadzone to przyciskamy „OK”.

Aktywację przycisku „P2” w nadajnikach DC115A wykonujemy poprzez kombinację jednocześnie przyciśniętych przycisków „STOP” i „GÓRA”.

**LEGENDA :**  
**GÓRA** - aktywacja przycisku spowoduje ruch pancerza w górę.  
**DÓŁ** - aktywacja przycisku spowoduje ruch pancerza w dół.  
**P2** - aktywacja przycisku wywołuje funkcję programowania.  
**K+** -aktywacja przycisku przełącza nadajnik na następny kanał.  
**K-** -aktywacja przycisku przełącza nadajnik na poprzedni kanał.  
**K1** -przyciski kanału pierwszego.  
**K2** -przyciski kanału drugiego.  
**MODE** -przycisk aktywujący ustawienia zegara i datownika.

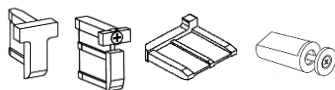
## UWAGA

Aby system przeciążeniowy pracował prawidłowo:

- zalecane jest zastosowanie wieszaków WB lub WL&P,



- zalecane jest zastosowanie zatyczek lub buforów w listwie dolnej,

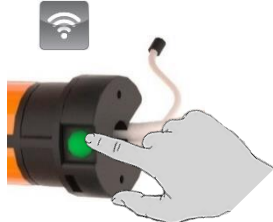


- należy dostosować maksymalny moment obrotowy siłownika (Nm) do wagi pancerza,

- należy ustawić górne i dolne położenia krańcowe.

## 1. Programowanie pierwszego nadajnika

x1 BIP



Nacisnąć przycisk „programowania” znajdujący się głowicy siłownika, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP).

x2 BIP



W odstępie około dwóch sekund nacisnąć dwukrotnie przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x2 BIP).

x1 BIP



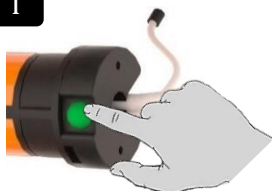
Nacisnąć przycisk „GÓRA”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)

### OK

Po prawidłowym zaprogramowaniu nadajnika siłownik wykona ruch GÓRA - DÓŁ.

## 2. Zmiana bazowego kierunku obrotów siłownika

### I

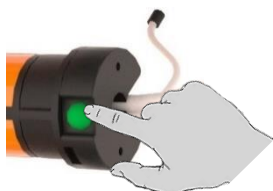


Nacisnąć i przytrzymać przez ok 6 sek. przycisk „programowania” znajdujący się na głowicy siłownika

### OK

Trzymać przycisk aż do momentu ruchu GÓRA - DÓŁ siłownika co oznacza akceptację procedury zmiany kierunku obrotów siłownika.

### II



Nacisnąć przycisk „programowania” znajdujący się głowicy siłownika, co zostanie potwierdzone ruchem GÓRA - DÓŁ

x2 BIP



W odstępie około dwóch sekund nacisnąć dwukrotnie przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x2 BIP).

x1 BIP



Nacisnąć przycisk „DÓŁ”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)

### OK

Po prawidłowym dokonaniu ustawień siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA i przechodzi w tryb sterowania użytkowego.

### 3. Dodawanie kolejnego nadajnika



Nacisnąć dwukrotnie przycisk „P2” zaprogramowanego już nadajnika, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „P2” nowego nadajnika.

OK

Prawidłowe dodanie kolejnego nadajnika zostanie potwierdzone ruchem DÓŁ - GÓRA

### 4. Programowanie pozycji krańcowych

#### I – manualne ustawianie pozycji krańcowych



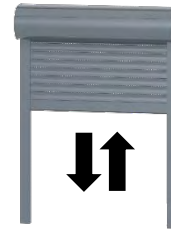
Nacisnąć przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „GÓRA”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

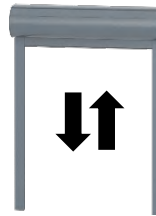
#### Górna pozycja krańcowa



Nacisnąć przycisk „GÓRA”,



Po osiągnięciu górnego położenia należy wcisnąć i przytrzymać przycisk „STOP” przez 6 sekund



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

OK

Górna pozycja krańcowa została ustawiona. Należy przejść do ustawienia dolnej pozycji krańcowej.

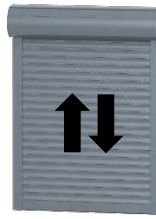
#### Dolna pozycja krańcowa



Nacisnąć przycisk „DÓŁ”,



Po osiągnięciu dolnego położenia należy wcisnąć i przytrzymać przycisk „STOP” przez 6 sekund



Siłownik wykona ruch GÓRA - DÓŁ

OK

Dolna pozycja krańcowa została ustawiona. Siłownik automatycznie wychodzi z funkcji programowania i przechodzi do stanu sterowania użytkowego.

## II – automatyczne ustawianie pozycji krańcowych

### UWAGA!

- Aby umożliwić automatyczne ustawienia położeń krańcowych niezbędne jest zastosowanie wieszaków WB lub WL&P wraz z zatyczkami lub buforami w listwie dolnej.

- Opcja automatycznego ustawiania pozycji krańcowych **nie działa** w siłownikach serii **DM45EV/Y - 40/15**.



Nacisnąć przycisk „P2”,  
co zostanie potwierdzone  
sygnałem dźwiękowym  
(x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „GÓRA”,  
co zostanie potwierdzone  
sygnałem dźwiękowym  
(x1 BIP)



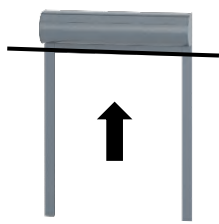
Nacisnąć przycisk „P2”,  
co zostanie potwierdzone  
sygnałem dźwiękowym  
(x1 BIP)



Siłownik wykona ruch  
DÓŁ - GÓRA



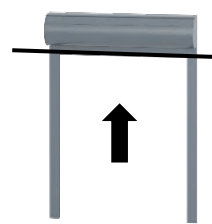
Nacisnąć przycisk „GÓRA”,



Pancerz osiągnie górną pozycję  
krańcową



Pancerz osiągnie dolną pozycję  
krańcową



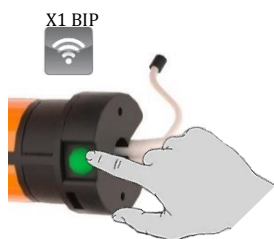
Pancerz powróci do górnej  
pozycji krańcowej,  
siłownik automatycznie  
przechodzi w stan sterowania  
użytkowego

## III – automatyczna aktualizacja ustawień pozycji krańcowych

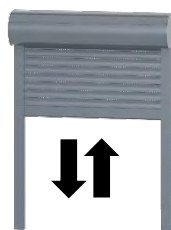
### UWAGA!

- Po aktywacji funkcji napęd automatycznie co 30 dni wykona procedurę aktualizacji pozycji krańcowych co dzieje się samoczynnie bez ingerencji użytkownika.

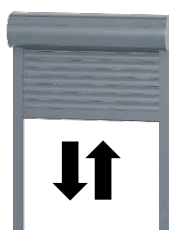
- Aby umożliwić automatyczną aktualizację ustawienia położeń krańcowych niezbędne jest zastosowanie wieszaków WB lub WL&P wraz z zatyczkami lub buforami w listwie dolnej oraz wcześniejsze zaprogramowanie pozycji krańcowych.



Po ustaleniu pozycji krańcowych  
należy na głowicy siłownika  
**nacisnąć i przytrzymać** przycisk  
programowania przez 12 sekund  
aż do momentu aktywacji sygnału  
dźwiękowego (x1 BIP).



Po 6 sekundach pancerz  
wykona ruch DÓŁ - GÓRA



Po 10 sekundach pancerz  
wykona ruch DÓŁ - GÓRA



Po 12 sekundach pancerz  
wykona ruch DÓŁ - GÓRA  
i zatwierdzi operację sygnałem  
dźwiękowym (1x BIP)

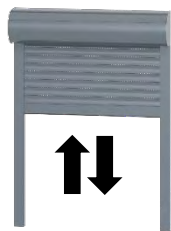
### UWAGA!

- Aby dezaktywować funkcję automatycznego ustawiania położeń krańcowych procedurę należy powtórzyć.

## IV – ustawianie pozycji komfortowej

### UWAGA!

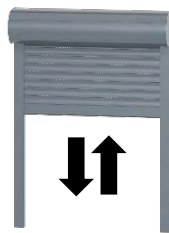
- Przed ustaleniem pozycji komfortowej niezbędne jest wcześniejsze ustawienie pozycji krańcowych.



Ustalić pozycję pancerza



Wcisnąć i przytrzymać przycisk „STOP” przez 6 sekund



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

# OK

Aby ustawić wcześniej ustaloną pozycję (komfortową) w trakcie kiedy pancerz jest ustawiony w jakiegokolwiek pozycji należy przytrzymać przycisk „STOP” na nadajniku aż do momentu ruchu pancerza w kierunku pozycji (komfortowej).

## V – kasowanie pozycji komfortowej



Ustawić pancerz w pozycji komfortowej



Pięć razy odstępach dwóch sekund wcisnąć przycisk „STOP”

# OK

Po prawidłowym dokonaniu ustawień siłownik potwierdzi sygnałem dźwiękowym (x3 BIP).

## VI – kasowanie pozycji krańcowych



Nacisnąć przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „DÓŁ”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

## 5. Aktywacja trybu impulsowego



Nacisnąć przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „GÓRA”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „DÓŁ”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)

# OK

Po zakończeniu programowania siłownik potwierdzi opcje sygnałem dźwiękowym: (x2 BIP) jeśli funkcja trybu impulsowego jest aktywna, (x1 BIP) jeśli funkcja trybu impulsowego jest nieaktywna, Aby zmienić tryb operację należy powtórzyć.



## 6. Funkcja automatycznego powrotu siłownika po napotkaniu przeszkody



Nacisnąć przycisk „P2”,  
co zostanie potwierdzone  
sygnałem dźwiękowym  
(x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „DÓŁ”,  
co zostanie potwierdzone  
sygnałem dźwiękowym  
(x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „DÓŁ”,  
co zostanie potwierdzone  
sygnałem dźwiękowym  
(x1 BIP)

OK

Po zakończeniu programowania siłownik  
potwierdzi opcje sygnałem dźwiękowym:

(x2 BIP) jeśli funkcja automatycznego powrotu  
jest aktywna,  
(x1 BIP) jeśli funkcja automatycznego powrotu  
jest nieaktywna  
Aby zmienić tryb operację należy powtórzyć.

## 7. Wybór trybu reakcji na przeciężenie

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.



Nacisnąć przycisk „P2”,  
co zostanie potwierdzone  
sygnałem dźwiękowym  
(x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „STOP”,  
co zostanie potwierdzone  
sygnałem dźwiękowym  
(x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „DÓŁ”,  
co zostanie potwierdzone  
sygnałem dźwiękowym  
(x1 BIP)

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.

## 8. Powrót do ustawień fabrycznych

Procedura kasowania jakiegokolwiek nadajnika usuwa wszystkie nadajniki jakie były połączone w systemie z siłownikiem oraz wszystkie pozycje krańcowe.



Nacisnąć przycisk „P2”,  
co zostanie potwierdzone sygnałem  
dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „STOP”,  
co zostanie potwierdzone sygnałem  
dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „P2”

Po prawidłowym dokonaniu  
ustawień siłownik zareaguje  
sygnałem dźwiękowym (x3 BIP)  
oraz ruchem GÓRA - DÓŁ.



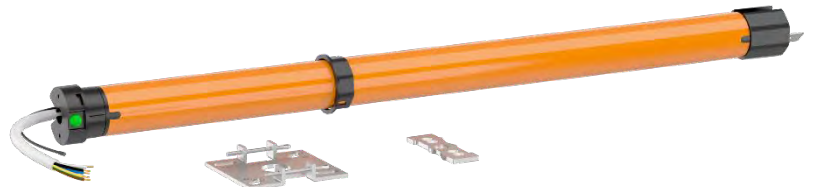
## PROGRAMING MANUAL FOR DM MOTORS, SERIES EV/Y

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. Gosławicka 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
- bulid in radio receiver
- frequency transmission rate: 433.92MHz
- output power: 10 milliwatts (mW)
- operating temperature: ~ -10°C ~ +50°C (protection degree IP44)
- transmission distance: 200 meters (open area)  
35 meters (built-up area)
- ability to store up to 20 channels in one tubular motor. Each next channel will erase the first one
- possibility to control by remote control or by the two-way switch in step by step system



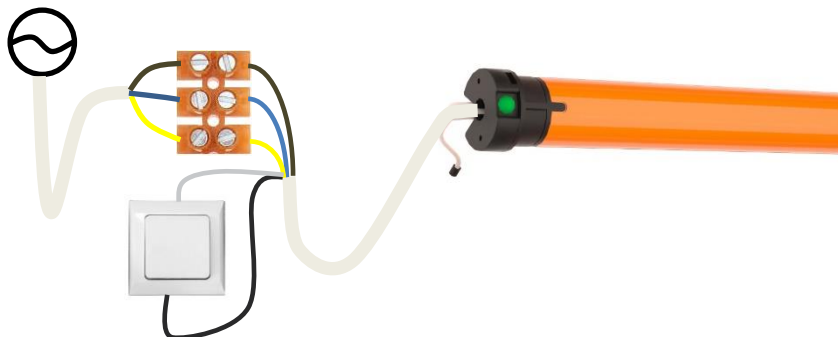
All DC series transmitters available in the ALUPROF offer are suitable for the radio control.

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

### Electrical connections

After connecting the tubular motor to the power supply, 3 beeps will be heard immediately (3x BIP), and if he contains a remote controller in the memory he will make a short movement up and down.

Power 230V / 50 Hz



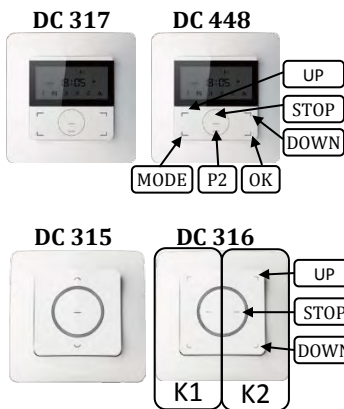
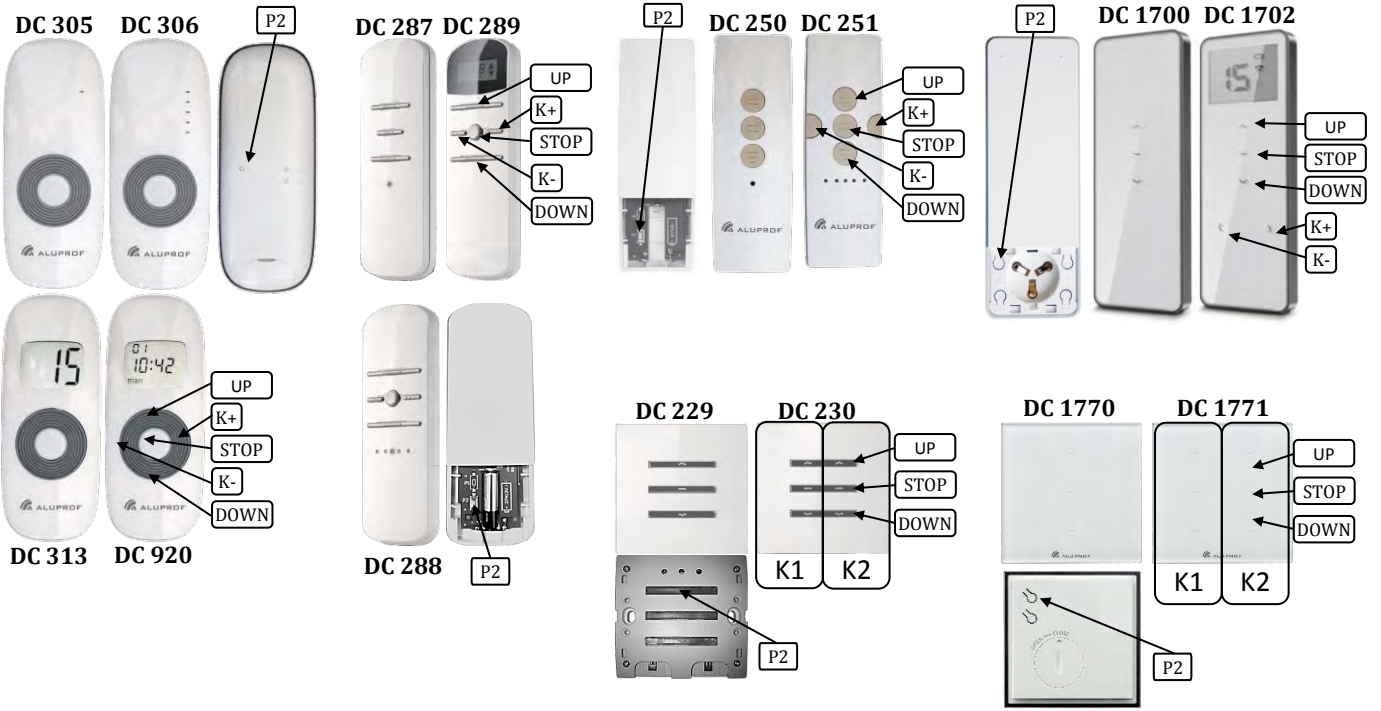
#### NOTE

- 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

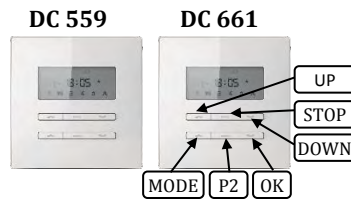


" In accordance with the provisions of the Directive of the European Parliament and of the Council 2012/19 / EU of 4 July 2012 on waste electrical and electronic equipment (WEEE), it is prohibited to place of used equipment together with other wastes, marked with crossed out wheeled bin symbol. The users 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."

# Remote controllers



Activation of the "P2" button in remote controller DC315 and DC316 is performed by a combination of both keys "STOP" and "UP".



To program the clock and the date coder, please hold "MODE" button for 4 seconds until the numbers on the display will flash. Change the numbers using the "UP" & "DOWN" button and press "MODE" button, if all the settings are set up please press "OK" button.



Activation of the "P2" button in remote controller DC115A is performed by a combination of both keys "STOP" and "UP".

**LEGEND :**

- UP** - activation of this button will move roller shutter up
- DOWN** - activation of this button will move roller shutter down
- P2**- activation of this button will bring the tubular motor in to programming
- K+** - activation of this button will switch to the next channel
- K-** - activation of this button will switch to the previous channel.
- K1** -buttons of channel one
- K2** -buttons of channel two
- MODE** - button which activates the settings of clock and date

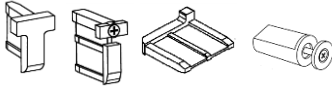
## NOTE

For a proper operation of the overload system

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



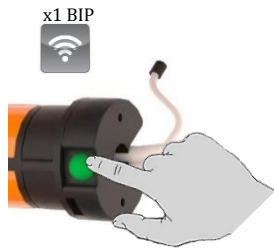
- it is recommended to use side locks or stoppers in the endslat,



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

- upper and lower limit position should be set up.

## 1. Programming the first transmitter



Press the SET button (on tubular motor's head) one time, 1 short beep will be heard immediately (1xBIP).



In an interval of about two seconds, press the "P2" button twice and you will hear an acoustic signal (x2 BIP)

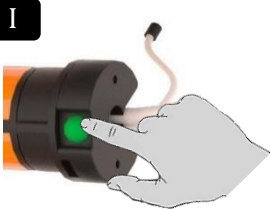


Press the "UP" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)

# OK

After correct programming the motor will make a move UP and DOWN

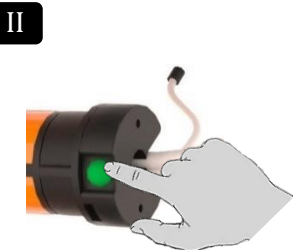
## 2. Programming the direction of movement



Press and hold the SET button (on tubular motor's head) for 6 seconds.

# OK

Hold the button till the tubular motor will make a move UP and DOWN. This means that the directions of the movement have been changed



Press the SET button (on tubular motor's head) one time, the motor will make a move UP and DOWN



In an interval of about two seconds, press the "P2" button twice and you will hear an acoustic signal (x2 BIP)



Press the "DOWN" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)

# OK

After correct programming the tubular motor will make a move DOWN and UP and it is ready to regular using.

### 3. Memorizing another transmitter



Press the "P2" button twice of the **already programmed transmitter** and you will hear an acoustic signal (x2 BIP)



Press the "P2" button of the **new transmitter**

OK

After correct programming the motor will make a move DOWN and UP

### 4. Programming the limit positions

#### I – manual settings of limit positions



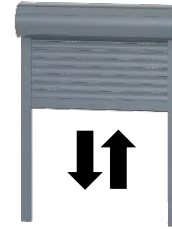
Press the "P2" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "UP" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "P2" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Motor will make a move DOWN and UP

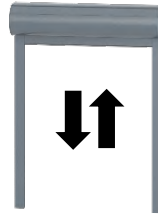
#### Upper limit position



Press the "UP" button



When the required upper position is reached press and hold "STOP" button for 6 seconds.



Motor will make a move DOWN and UP

OK

The upper limit position has been set. Proceed to set the lower limit position.

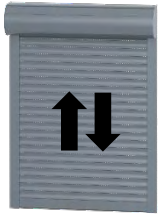
#### Lower limit position



Press the "DOWN" button



When the required lower position is reached press and hold "STOP" button for 6 seconds.



Motor will make a move DOWN and UP

OK

The lower limit position has been set. Motor will automatically goes out from the set-up mode and is ready to regular using.

## II – automatic settings of limit positions

### NOTE!

- To enable the automatic settings of limit positions it is necessary to use security springs WB or WL&P and side lock or stoppers in the endslats

- Option of the automatic settings of limit positions **doesn't work** with motor **DM45EV/Y - 40/15**



Press the "P2" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "UP" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



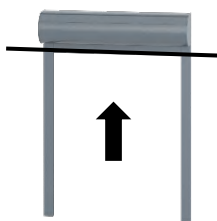
Press the "P2" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Motor will make a move DOWN and UP



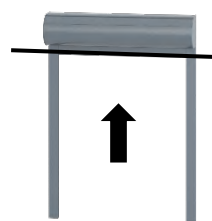
Press the "UP" button



Curtain will reach upper limit position



Curtain will reach lower limit position



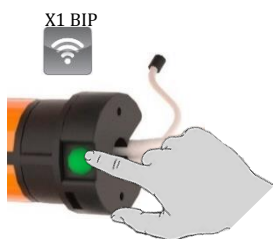
Curtain will come back to upper limit position, motor will automatically goes out from the set-up mode and is ready to regular using.

## III – automatic update of limit positions

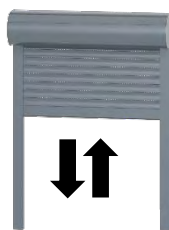
### NOTE!

- After activation the function motor will automatically test the limit positions every 30 cycles, that happens automatically without the user intervention.

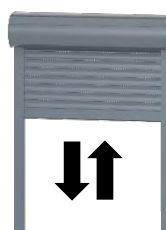
- To enable the automatic update settings of limit positions it is necessary to use security springs WB or WL&P, side lock or stoppers in the endslat and previous programming the limit positions.



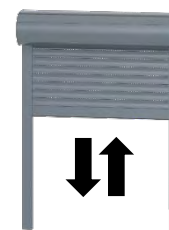
If the limit positions are set up, press and hold the SET button (on tubular motor's head) for 12 seconds, after that you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



After 6 seconds motor will make a move DOWN and UP



After 10 seconds motor will make a move DOWN and UP



After 12 seconds motor will make a move DOWN and UP and you will hear acoustic signal (x1 BIP)

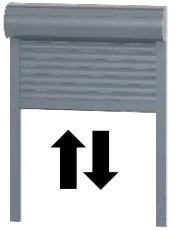
### NOTE!

- To deactivate the automatic update of the limit positions function, please repeat the procedure.

## IV – setting the comfortable position

### NOTE!

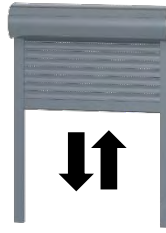
- Before setting a comfortable position it is necessary to previous programming the limit positions.



Move the curtain to a comfort position



Press and hold the "STOP" button for 6 seconds.



Motor will make a move DOWN and UP

## OK

To set a predetermined position (comfortable) when the curtain is in any other position please press and hold "STOP" button till the curtain starts moving to the comfortable position.

## V – erasing the comfortable position



Move the curtain to a comfort position



In an interval of about two seconds, press the "STOP" button five times

## OK

After successful setup the motor will beep 3 times (x3 BIP)

## VI – erasing the limit positions



Press the "P2" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "DOWN" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "P2" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Motor will make a move DOWN and UP

## 5. Function with support or without support



Press the "P2" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "UP" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "DOWN" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)

## OK

After successful setup motor will do the acoustic signal:

(x2 BIP) if function without support is active,  
(x1 BIP) if function with support is active.

To change the function please repeat the procedure.

## 6. The resistance and rebound function



Press the "P2" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "DOWN" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "DOWN" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)

# OK

After successful setup motor will do the acoustic signal

(x2 BIP) if function is active, (x1 BIP) if function is unactive.

To change the function please repeat the procedure.

## 7. 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.



Press the "P2" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "STOP" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "DOWN" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)

# OK

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.

## 8. Erasing the memory of the motor

This procedure is erasing the whole memory from the motor including limit positions, comfortable position and all remote controllers



Press the "P2" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "STOP" button and you will hear an acoustic signal (x1 BIP)



Press the "P2" button

After successful setup motor will do the acoustic signal (x3 BIP) and move UP and DOWN



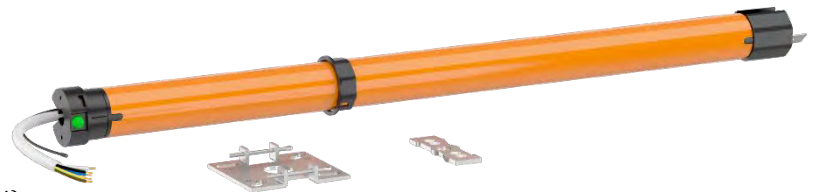
## ANLEITUNG FÜR DM EV/Y ANTRIEBE

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

### Technische Merkmale:

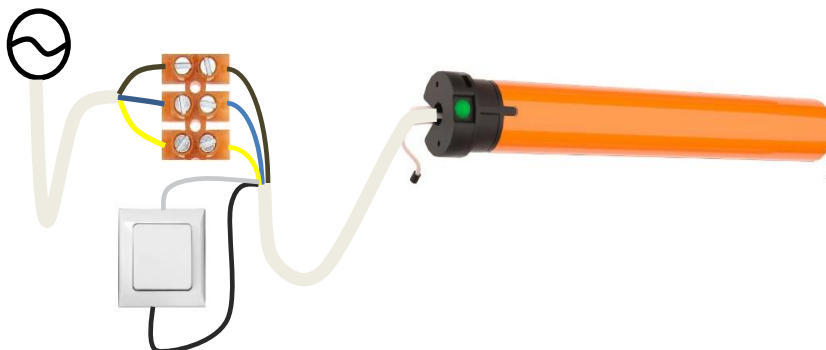
- Energieversorgung: 230 VAC / 50 Hz
- Elektronische Endschaltersystem
- Hindernis Erkennung
- Einstellung durch den Sender
- Frequenzübertragung: 433.92MHz
- Übertragungstärke: 10 miliwat (mW)
- Nutzungstemperatur: ~ -10°C ~ +50°C (Schutzgrad IP44)
- Übertragungsdistanz: 200 Meter (offenes Gelände)  
35 Meter (bebautes Gelände)
- Bis zu 20 Sendern speichern. In fall wenn es Einführung den 21 Sender stattfindet, der erste Sender wird aus dem Speicher entfernt.
- Option der Impulssteuerung mit Tastenschalter (Impulsschalters) und/oder Sender
- Der Hersteller behält sich die Toleranz der Katalogangaben aufgrund der Nutzung in unterschiedlichen Umständen vor.
- Zu Motor passen alle Sender der Serie DC, die im Angebot der Firma ALUPROF S.A.



### Elektrischer Anschluss des Motors

**Den Motor an der Netsromversorgung anschliessen, gleich nach danach wird man 3 kurze Bieptone horen, in Falls der Motor hat ein Sender in der speicher macht der Motor kurze bewegung „auf“ und „ab“.**

Stromversorgung 230V/50 Hz



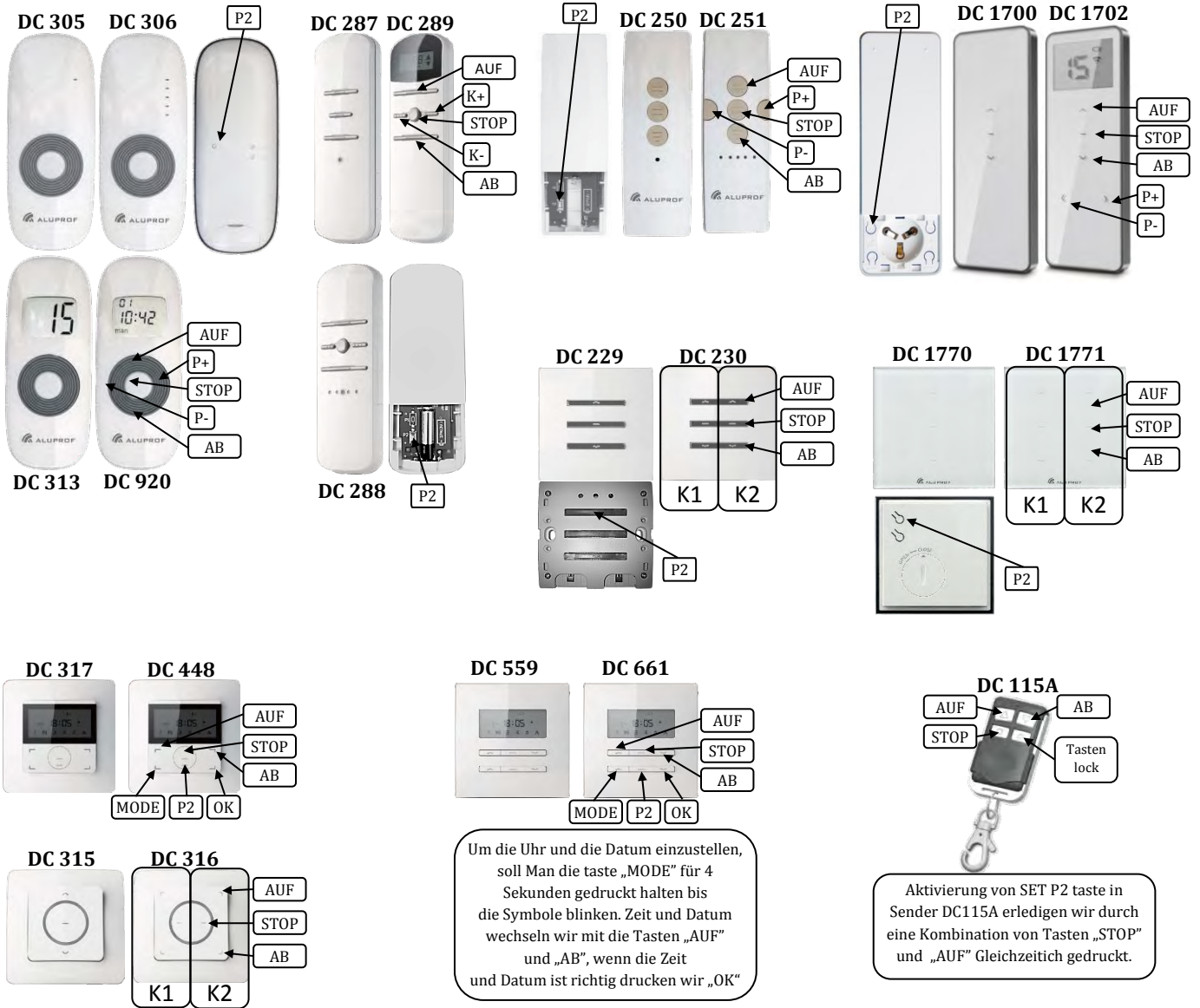
### ACHTUNG !

- Die Montage der Motor sollte durch befügetes Personal.
- 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.



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

# Beschreibung



Aktivierung von SET P2 taste in Sender DC315 und DC316 erledigen wir durch eine Kombination von Tasten „STOP“ und „AUF“ Gleichzeitig gedruckt.

Um die Uhr und die Datum einzustellen, soll Man die taste „MODE“ für 4 Sekunden gedruckt halten bis die Symbole blinken. Zeit und Datum wechseln wir mit die Tasten „AUF“ und „AB“, wenn die Zeit und Datum ist richtig drucken wir „OK“

Aktivierung von SET P2 taste in Sender DC115A erledigen wir durch eine Kombination von Tasten „STOP“ und „AUF“ Gleichzeitig gedruckt.

**LEGENDE :**  
**AUF-** Aktivierung bewirkt den Rollladen nach oben.  
**AB-** Aktivierung bewirkt den Rollladen nach unten.  
**SET P2-** Aktivierung bewirkt Programmierung Modus.  
**P+ -** Aktivierung schaltet den Sender auf den nächsten Kanal.  
**P- -** Aktivierung schaltet den Sender auf den letzten Kanal.  
**K1 -**Kanal 1.  
**K2 -**Kanal 2.  
**MODE -** Aktivierung bewirkt Programmierung von Uhr und Datum.

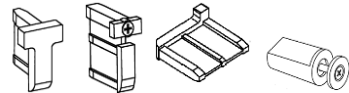
## ACHTUNG !

Antriebe mit Hinderniserkennung und elektronische Endschaltern, die in den Automodus eingestellt sind sollte man mit folgende Produkte gelten:

- Einbruchsicherungsfedern:



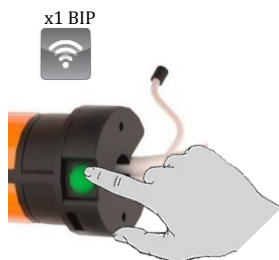
- Einbruchsicherungsfedern:



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

- man muss die obere und untere Endlage einstellen.

### 1. Speicherung des ersten Senders



Auf den Knopf der am Motorkopf befindet sich kurz drücken, danach wird man 1 Bieptön hören. Kein Bieptön bedeutet das der Motor hat schon einen Sender in den Speicher.



In einem Intervall von etwa 2 Sekunden den Knopf P2 der befindet sich auf der Rückseite 2 mal drücken. Jeder Druck wird signalisiert mit ein Bieptön.

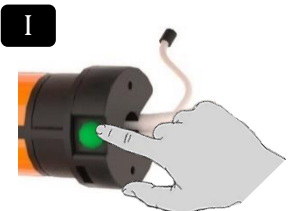


Auf Senders front teil Drücken „Auf“ taste, das Druck wird bestätigt mi 1 Bieptön.

OK

Speicherung des Sender wird bestätigt mit kurze Bewegung „Auf“ und „Ab“.

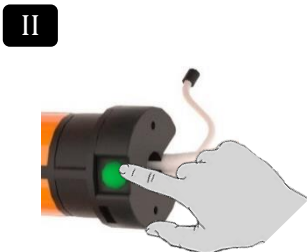
### 2. Antriebbewegung ändern



OK

Taste geduckt halten bis der Antrieb eine kurze Bewegung auf/ab macht.

Rollladen must gestoppt sein und nur in diesen Fall den Antrieb Set taste für 6 Sekunden drücken.



Auf den Knopf der am Motorkopf befindet sich kurz drücken. Der Antrieb eine Bewegung nach UNTEN und OBEN machen.



Gleichzeitig auf den neuen Sender Taste P2 zweimal drücken, der Motor Gib zwei Bieptön (x2 BIP)



Auf Senders front teil Drücken „Ab“ taste, das Druck wird bestätigt mi 1 Bieptön.

OK

Nach erfolgreicher Einstellung wird der Antrieb eine Bewegung nach UNTEN und OBEN machen und übergeht in die Dienststeuerung.

### 3. Speicherung weiterer Sender



Auf den alten Sender Taste SET P2 zweimal drücken, Gleichzeitig der Motor Gib zwei Bieptöne (x2 BIP)



Auf den neuen Sender Taste P2 einmal drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x2 BIP)

OK

Speicherung des nächstens Sender wird bestätigt mit kurze Bewegung „Auf“ und „Ab“.

### 4. Endpositionen Einstellung

#### I – Manuele Programmierung.



Taste SET P2 drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön(x1 BIP).



Taste AUF drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).



Nochmal taste SET P2 drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön(x1 BIP).



Wen ordnungsmäßig durchgeführt, der Antrieb macht eine kurze Bewegung auf/ab.

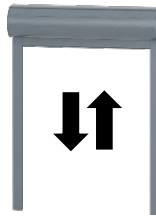
#### Öffnungsposition:



Taste „AUF“ drücken. Der Rollladen Fahrt nach oben.



Wenn die gewünschte Öffnungsposition erreichen ist, die taste „STOP“ drücken und halten für 6 Sekunden.



Wen ordnungsmäßig durchgeführt, der Antrieb macht eine kurze Bewegung auf/ab.

OK

Bitte die Schließposition einstellen.

#### Schließposition:



Taste „AB“ drücken. Der Rollladen Fahrt nach unten.



Wenn die gewünschte Schließposition erreichen ist, die taste „STOP“ drücken und halten für 6 Sekunden.



Wen ordnungsmäßig durchgeführt, der Antrieb macht eine kurze Bewegung auf/ab.

OK

Nach dem der Antrieb geht automatisch aus den Programmierung Modus aus.

## II – Automatische Endpositionen Einstellung

### ACHTUNG !

- Programmierung von Automodus benötigt die Stopfen in Anstieg sowie die Einbruchschutzfedern WB oder L&P in Abstieg.
- Die automatische Einstellung der Endlagen **funktioniert nicht** bei Motoren der DM45EV/Y-40/15 Serie



Taste SET P2 drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön(x1 BIP).



Taste AUF drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).



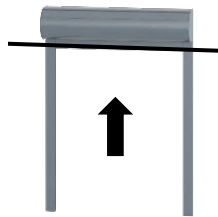
Nochmal taste SET P2 drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön(x1 BIP).



Wenn ordnungsmäßig durchgeführt, der Antrieb macht eine kurze Bewegung auf/ab.



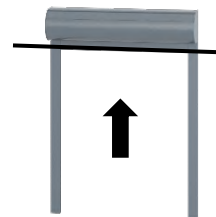
Taste „AUF“ drücken.



Der Rollladen fährt nach oben bis die Einbruchschutzfedern.



Nach dem der Antrieb speichert die Öffnungsposition, startet der Rollladen in schließposition zu bewegen.

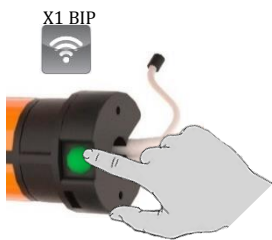


Antrieb stoppt in die Öffnungsposition. Nach dem der Antrieb geht automatisch aus den Programmierung Modus aus.

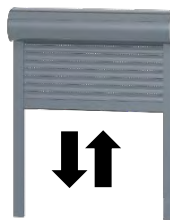
## III – Automatische aktualisierung Endpositionen

### ACHTUNG !

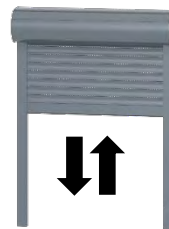
- In diesen Modus macht der Antrieb jeden Monat einen selbsttest, der Antrieb prüft die Endpostionen.
- Programmierung von Selbsttest Modus benötigt die Stopfen in Anstieg sowie die Einbruchschutzfedern WB oder L&P in Abstieg.
- Diese Funktion wirkt nur wenn die Endpositionen eingestellt sind.



Die Set taste(auf Antrieb kopf) 12 Sekunden gedrückt halten bis man ein Bieptön hören kann (x1 BIP).



gedruckten Set taste nach 6 Sekunden mach der Antrieb eine kurze Bewegung auf/ab.



gedruckten Set taste nach 10 Sekunden mach der Antrieb eine kurze Bewegung auf/ab.



gedruckten Set taste nach 12 Sekunden mach der Antrieb eine kurze Bewegung auf/ab und ein Bieptön (x1 BIP).

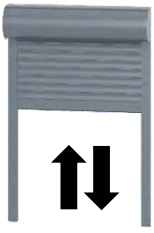
### ACHTUNG !

- Um die automatische Einstellung der Endlagen zu deaktivieren, wiederholen Sie den Vorgang.

## IV – Komfort Position Einstellung

### ACHTUNG !

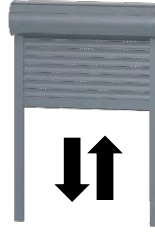
- Endpositionen müssen eingestellt werden vor Komfort Position Programmierung.



Mit die „AUF“ oder „AB“ taste stellen sie die den Rollladen In die gewünschte komfortposition.



Wenn die gewünschte Komfortposition erreichen ist, die taste „STOP“ drucken und halten für 6 Sekunden.



Wen ordnungsmäßig durchgeführt, der Antrieb macht eine kurze Bewegung auf/ab.

# OK

Wenn man die Komfortposition nutzen will, muss man die taste „STOP“ drucken bis der Rollladen mach eine Bewegung in die Richtung von die eingestellte Komfortposition.

## V – Löschen der Komfortposition:



Rollladen In Komfortposition einstellen.



Fünfmal schnell die taste „STOP“ drucken.

# OK

Wen ordnungsmäßig durchgeführt, der Antrieb mach drei Bieptöne (x3 BIP).

## VI – Löschen der Öffnungsposition, Schließpostion



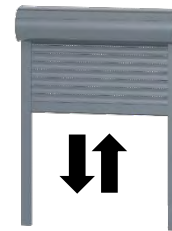
Taste SET P2 drucken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön(x1 BIP).



Taste AB drucken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).



Nochmal taste SET P2 drucken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön(x1 BIP).



Wen ordnungsmäßig durchgeführt, der Antrieb macht eine kurze Bewegung auf/ab.

## 5. Aktivierung des Impuls Modus



Taste SET P2 drucken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön(x1 BIP).



Taste AUF drucken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).



Taste AB drucken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).

# OK

Wen ordnungsmäßig durchgeführt, der Antrieb macht zwei Bieptöne (x2 BIP), wenn es aktiviert ist und ein Bieptön (x1 BIP), wenn es inaktiviert ist.



## 6. Automatische Rückgangfunktion nach der Hinderniserkennung



Die Taste P2 drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).



Taste AB drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).



Taste AB drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).

# OK

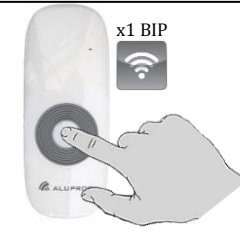
Wenn Programmierung ordnungsmässig durchgeführt ist, der Antrieb macht Biptone.  
 (x2 BIP) wenn die automatische Rückgangfunktion aktiv ist  
 (x1 BIP) wenn die automatische Rückgangfunktion unaktiv ist.  
 Um den Modus zu ändern, wiederholen Sie die Operation.

## 7. Die Reaktion der Modusauswahl auf Überlastung

Tryb I - (Die mittlere Empfindlichkeit) Reduzierte Empfindlichkeit der Hinderniserkennung um eine Umdrehung von der Spitze Endlage.  
 Tryb II - (Die höchste Empfindlichkeit), Reduzierte Empfindlichkeit der Hinderniserkennung um 1/5 Drehung von der Spitze Endlage.  
 Tryb III - (Die kleinste Empfindlichkeit), Reduzierte Empfindlichkeit der Erfassung von Hindernissen auf die gesamte Höhe der Jalousie.



Die Taste P2 drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).



Taste STOP drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).



Taste AB drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).

# OK

Wenn der erste Modus aktiv ist, führt der Antrieb kurze Bewegungen in beiden Richtungen aus.  
 Wenn der zweite Modus aktiv ist, führt der Antrieb zwei kurze Bewegungen in beiden Richtungen aus.  
 Wenn der dritte Modus aktiv ist, führt der Antrieb drei kurze Bewegungen in beiden Richtungen aus.  
 Wiederläuft folgendes Verfahren zwischen den Modi hin- und hergeschaltet werden.  
 Der Preset-Modus ist zuerst.

## 8. Löschen des Speichers

Alle Daten In Speicher der EV/Y Störung werden gelöscht (Endpositionen, Senders).



Die Taste P2 drücken, Gleichzeitig der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).



Die Taste „STOP“ drücken der Motor Gib ein Bieptön (x1 BIP).



Die Taste P2 drücken.

# OK

Wenn ordnungsmässig durchgeführt, der Antrieb macht eine kurze Bewegung, der Motor Gib ein Bieptön(x3 BIP). Alle Code aus dem Speicher sind gelöscht.



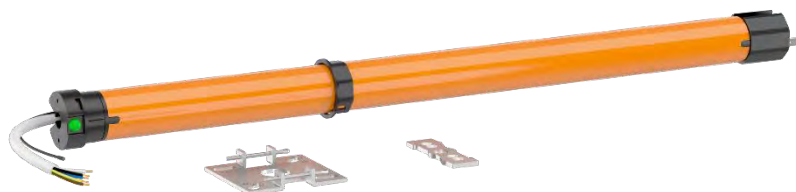
## NÁVOD K NAPROGRAMOVÁNÍ MOTORŮ DM SÉRIE EV/Y

Centrála; Závod v Bielsko – Biala  
ul. Warszawska 153, 43-300 Bielsko Biala, 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 koncové spínače
- reaguje na překážky
- vestavěný radiový přijímač
- kmitočet přenosu: 433.92MHz
- výkon přenosu: 10 miliwattů (mW)
- provozní teplota: ~ -10°C ~ +50°C (stupeň ochrany IP44)
- dosah přenosu: 200 metrů (otevřená plocha)  
35 metrů (zastavěná plocha)
- možnost naprogramování jednoho motoru do 20 ovladačů. Další přidání ovladače, přepisují naprogramování stávajících ovladačů .
- možnost ovládání radiovým ovládačem a manuálně tlačítkovým přepínačem v systému krok za krokem.



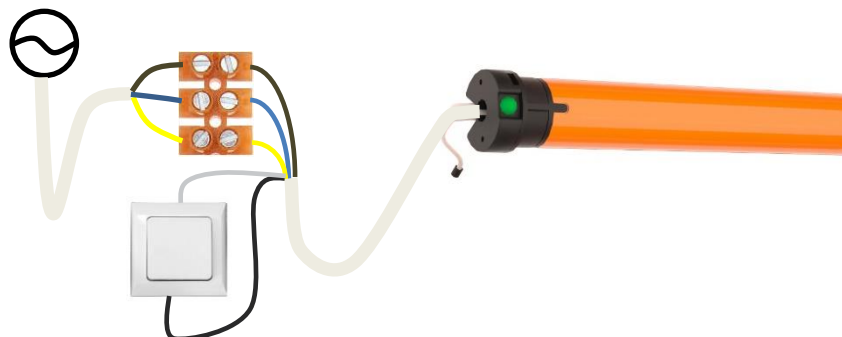
Motor je kompatibilní se všemi ovladači řady DC, které nabízí ALUPROF S.A.

Výrobce si vyhrazuje toleranci katalogových údajů vzhledem k používání v různých podmínkách

### Připojení motoru k napájení

Po správném zapnutí napájení, pohon vydává tři krátké zvukové signály (x3 BIP), a pokud je v paměti pohonu uložen jakýkoli ovladač, pohon provede pohyb oběma směry.

230V / 50Hz Napájení



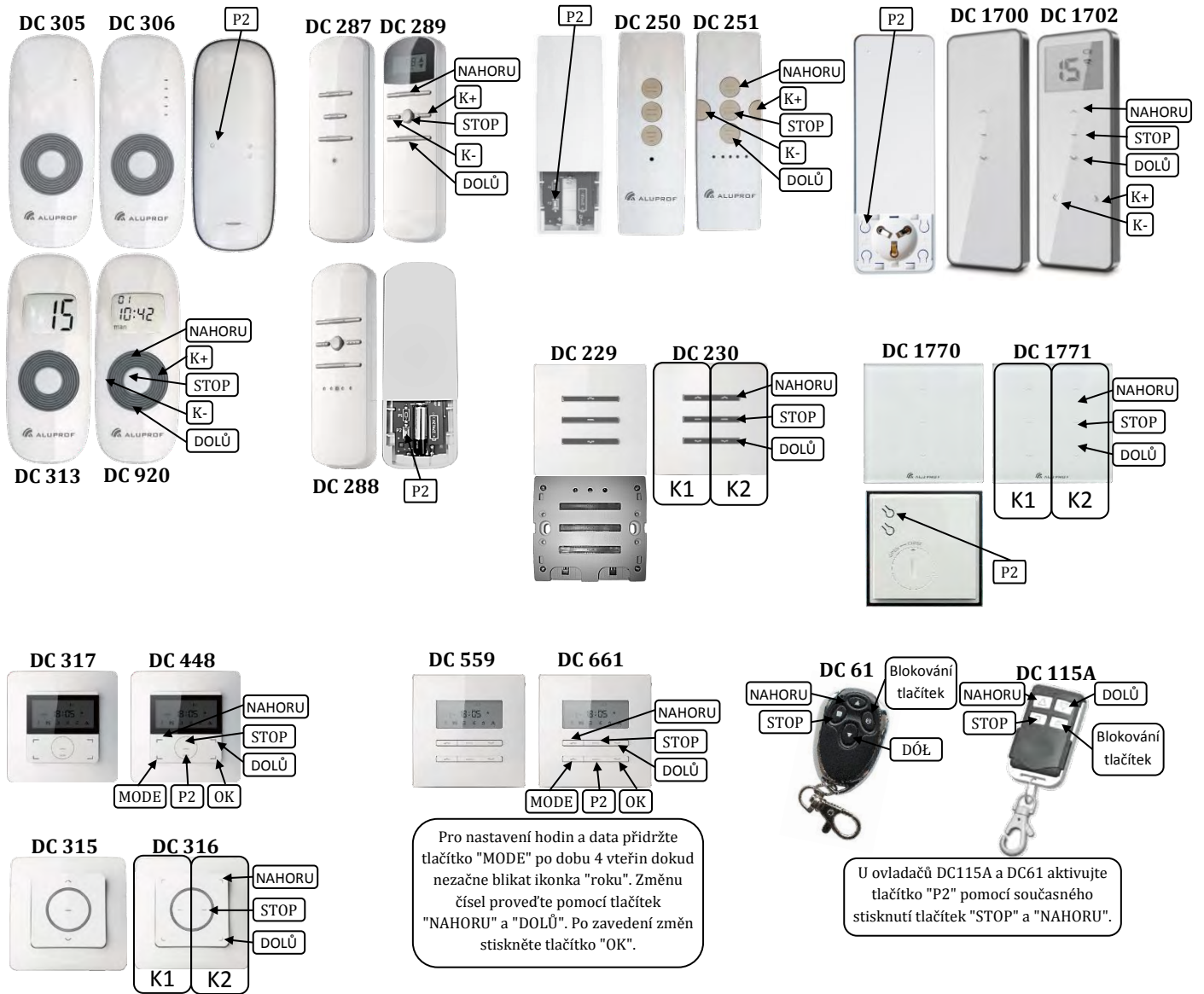
### POZOR

- Montáž mohou provádět pouze oprávněné osoby
- Motor je určen k použití v suchých místnostech. Nesmí být vystaven přímému působení atmosférických vlivů.
- Motor musí být zabezpečen prostřednictvím samostatného obvodu a zabezpečen pojistkami s rychlým přitahem např. nadproudovým jističem typu B10



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.

# Popis ovladačů



U ovladačů DC315 a DC316 aktivujte tlačítko "P2" pomocí současného stisknutí tlačítek "STOP" a "NAHORU".

Pro nastavení hodin a data přidržte tlačítko "MODE" po dobu 4 vteřin dokud nezačne blikat ikonka "roku". Změnu čísel provedte pomocí tlačítek "NAHORU" a "DOLŮ". Po zavedení změny stiskněte tlačítko "OK".

U ovladačů DC115A a DC61 aktivujte tlačítko "P2" pomocí současného stisknutí tlačítek "STOP" a "NAHORU".

**VYSVĚTLIVKY:**  
**NAHORU** - tlačítko spouštějící pohyb pancíře nahoru.  
**DOLŮ** - tlačítko spouštějící pohyb pancíře dolů.  
**P2** - aktivací tlačítka přejdete do funkcí naprogramování.  
**K+** - stisk tlačítka přepíná vysílač na následující kanál.  
**K-** - stisk tlačítka přepíná vysílač na předcházející kanál.  
**K1** - tlačítka prvního kanálu.  
**K2** - tlačítka druhého kanálu.  
**MODE** - tlačítko aktivující nastavení hodin a data.

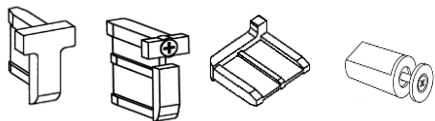
## POZOR

Aby systém přetížení pracoval správně:

- doporučujeme použít závěsy WB nebo WL&P nebo WOCTOEASY.



- doporučujeme použít zarážky nebo dorazy v dolní liště

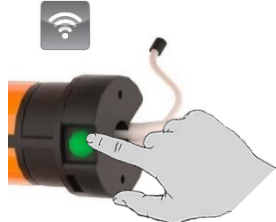


- je nutné přizpůsobit maximální točivý moment pohonu (Nm) hmotnosti pancíře

- je nutné nastavit horní a dolní krajní polohy

## 1. Naprogramování prvního ovladače

x1 BIP



Stiskněte tlačítko „programování“ na hlavici pohonu. Bude potvrzeno zvukovým signálem (x1 BIP).

x2 BIP



Přibližně do dvou sekund dvakrát stiskněte tlačítko „P2“ na ovladači. Bude potvrzeno zvukovým signálem (2x BIP).

x1 BIP



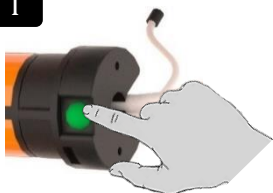
Stiskněte tlačítko „NAHORU“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (1x BIP).

### OK

Po správném naprogramování vysílače pohon provede pohyb NAHORU - DOLŮ.

## 2. Změna základního směru otáček pohonu

I



Tlačítko stiskněte a přidržte po dobu cca 6 sekund. Tlačítko „programování“ umístěné na hlavici pohonu

### OK

Přidržte tlačítko až do okamžiku pohybu NAHORU - DOLŮ pohonu, což znamená přijetí postupu změny směru otáček pohonu.

II



Stiskněte tlačítko „programování“ na hlavici pohonu. Bude potvrzeno pohybem NAHORU - DOLŮ).

x2 BIP



Přibližně do dvou sekund dvakrát stiskněte tlačítko „P2“ na ovladači. Bude potvrzeno zvukovým signálem (2x BIP).

x1 BIP



Stiskněte tlačítko „DOLŮ“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (1x BIP).

### OK

Po správném naprogramování vysílače pohon provede pohyb NAHORU - DOLŮ a přejde do režimu provozního ovládání

### 3. Přidání dalšího ovladače



Stiskněte dvakrát tlačítko „P2“ již naprogramovaného ovladače. Bude potvrzeno zvukovým signálem (2x BIP)



Stiskněte tlačítko „P2“ nového ovladače

OK

Správné přidání dalšího ovladače bude potvrzen pohybem DOLŮ - NAHORU

### 4. Programování krajních poloh

#### I - manuální nastavení krajních poloh



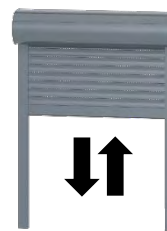
Stiskněte tlačítko „P2“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (x1 BIP)



Stiskněte tlačítko „NAHORU“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (1x BIP)



Stiskněte tlačítko „P2“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (x1 BIP)



Pohon provede pohyb DOLŮ - NAHORU

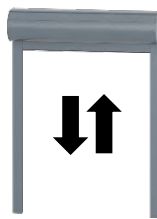
#### Horní krajní poloha



Stiskněte tlačítko „NAHORU“



Po dosažení horní polohy stiskněte a přidržte po dobu 6 sekund tlačítko „STOP“



Pohon provede pohyb DOLŮ - NAHORU

OK

Horní mezní poloha byla nastavena. Nyní přejdeme do nastavení dolní mezní polohy.

#### Dolní krajní poloha



Stiskněte tlačítko „DOLŮ“



Po dosažení dolní polohy stiskněte a přidržte po dobu 6 sekund tlačítko „STOP“



Pohon provede pohyb NAHORU - DOLŮ

OK

Dolní mezní poloha byla nastavena. Pohon automaticky opustí funkci programování a přejde do stavu provozního ovládání

## II - automatické nastavení krajních poloh

### POZOR!

- Pro umožnění automatického nastavení krajních poloh je nezbytné použít závěsy WB, WL&P nebo WOCTOEASY se zarážkami nebo dorazy v dolní liště

- Varianta automatického nastavení krajních poloh **nefunguje** u pohonů série **DM45EV/Y - 40/15**.



Stiskněte tlačítko „P2“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (x1 BIP)



Stiskněte tlačítko „NAHORU“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (1x BIP)



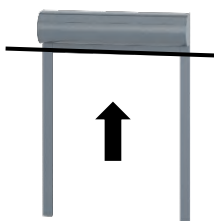
Stiskněte tlačítko „P2“, bude to potvrzeno zvukovým signálem (x1 BIP)



Pohon provede pohyb DOLŮ - NAHORU



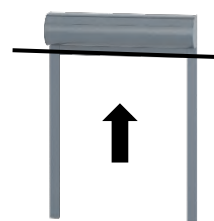
Stiskněte tlačítko „NAHORU“



Pancíř dojde do horní krajní polohy



Pancíř dojde do dolní mezní polohy



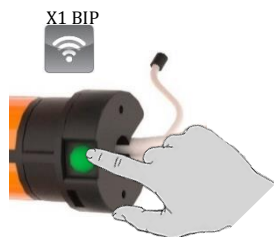
Pancíř se vrátí do horní mezní polohy, pohon automaticky přechází do režimu provozního ovládání

## III - automatická aktualizace nastavení krajních poloh

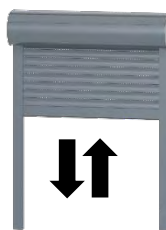
### POZOR!

- Po aktivaci funkce pohon automaticky každých 30 dní provede proces aktualizace krajních poloh. To se děje automaticky bez zásahu uživatele.

- Pro umožnění automatické aktualizace nastavení krajních poloh, je nezbytné použít závěsy WB, WL&P nebo WOCTOEASY se zarážkami, nebo dorazy.



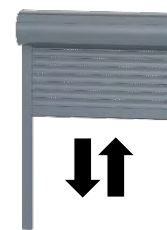
Po zjištění krajních poloh je nutné na hlavici pohonu **stisknout a přidržet** tlačítko programování po dobu 12 sekund až do okamžiku aktivace zvukového signálu (x1 BIP).



Po 6 sekundách pancíř provede pohyb DOLŮ - NAHORU



Po 10 sekundách pancíř provede pohyb DOLŮ - NAHORU



Po 12 sekundách pancíř provede pohyb DOLŮ - NAHORU a potvrdí operaci zvukovým signálem (1x BIP)

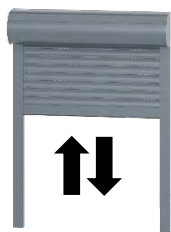
### POZOR!

- Pro deaktivaci funkce automatického nastavení krajních poloh musíte postup opakovat.

## IV – nastavování pohodlné polohy

### POZOR!

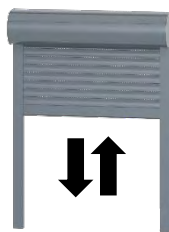
- Před nastavením pohodlné polohy je nutné nastavit polohy krajní.



Nastavte polohu pancíře



Stiskněte a přidržte tlačítko „STOP“ po dobu 6 sekund



Pohon provede pohyb DOLŮ - NAHORU

### OK

Pro nastavení dříve zjištěné polohy (pohodlné), během které je pancíř v jakékoli poloze, je nutné přidržet tlačítko „STOP“ na vysílači až do okamžiku pohybu pancíře směrem do polohy (pohodlné).

## V – mazání pohodlné polohy



Nastavte pancíř do pohodlné polohy



Pětkrát v intervalech dvou sekund stiskněte tlačítko „STOP“

### OK

Po správném provedení pohon potvrdí nastavení zvukovým signálem (x3 BIP).

## VI – mazání krajních poloh



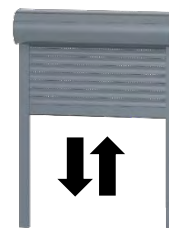
Stiskněte tlačítko „P2“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (x1 BIP)



Stiskněte tlačítko „DOLŮ“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (x1 BIP)



Stiskněte tlačítko „P2“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (x1 BIP)



Pohon provede pohyb DOLŮ - NAHORU

## 5. Aktivace impulsního režimu



Stiskněte tlačítko „P2“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (1x BIP)



Stiskněte tlačítko „NAHORU“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (1x BIP)



Stiskněte tlačítko „DOLŮ“. Bude potvrzeno zvukovým signálem (x1 BIP)

### OK

Po dokončení programování pohon potvrdí volbu zvukovým signálem: (x2 BIP) pokud je funkce impulzní režim aktivní, (x1 BIP) funkce impulzní režim je neaktivní, Pro změnu režimu je nutné postup opakovat

## 6. Funkce automatického návratu pohonu po nárazu na překážku



Stiskněte tlačítko „P2”.  
Bude potvrzeno zvukovým  
signálem (1x BIP)



Stiskněte tlačítko „DOLŮ”. Bude  
potvrzeno zvukovým signálem  
(x1 BIP)



Stiskněte tlačítko „DOLŮ”. Bude  
potvrzeno zvukovým signálem  
(x1 BIP)

OK

Po dokončení programování pohon potvrdí  
volbu zvukovým signálem:  
(x2 BIP) pokud je funkce automatického  
návratu aktivní,  
(x1 BIP) pokud je funkce automatického  
návratu neaktivní  
Pro změnu režimu je nutné postup opakovat.

## 7. Volba režimu reakce na přetížení

Režim I – (střední citlivost - tovární nastavení) – citlivost detekce je snížena o jednu otáčku pohonu od mezní 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.



Stiskněte tlačítko „P2”.  
Bude potvrzeno zvukovým  
signálem (1x BIP)



Stiskněte tlačítko „STOP”. Bude  
potvrzeno zvukovým signálem  
(x1 BIP)



Stiskněte tlačítko „DOLŮ”. Bude  
potvrzeno zvukovým signálem  
(x1 BIP)

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.

## 8. Návrat do továrního nastavení

Postup mazání: při vymazání kteréhokoli ovladače odstraňuje všechny ovladače, které byly propojeny v systému s pohonem i všechny krajní polohy.



Stiskněte tlačítko „P2”.  
Bude potvrzeno zvukovým signálem  
(1x BIP)



Stiskněte tlačítko „STOP”. Bude  
potvrzeno zvukovým signálem. (x1  
BIP)



Stiskněte tlačítko „P2”.

Po správném provedení nastavení  
pohon zareaguje zvukovým  
signálem (x3 BIP) a pohybem  
NAHORU - DOLŮ.



## ÚTMUTATÓ A DM SOROZAT EV/Y CSŐMOTOR PROGRAMOZÁSÁHOZ

Központ; Bielsko – Bialai üzem

ul. Warszawska 153, 43-300 Bielsko Biala, Lengyelország

tel. +48 33 81 95 300, fax. +48 33 82 28 512

Opolei üzem

ul. Goslawska 3, 45-446 Opole, Lengyelország

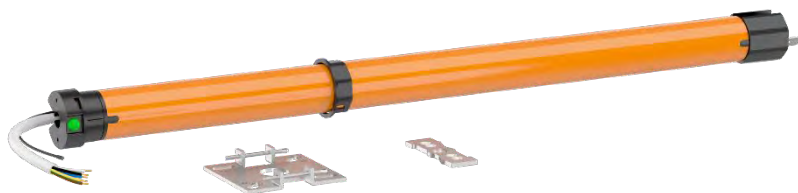
tel. +48 77 40 00 000, fax. +48 77 40 00 006

email: Aluprof@aluprof.eu

### Műszaki adatok

- tápfeszültség: 230 V / 50 Hz,
- elektronikus végálláskapcsolók
- reagál az akadályokra
- beépített rádióvevő
- átviteli frekvencia: 433.92MHz
- átviteli teljesítmény: 10 milliwatt (mW)
- üzemeltetési hőmérséklet: ~ -100C ~ +500C
- átviteli távolság: 200 méter (nyílt terep)  
35 méter (beépített terep)
- egy motorra be lehet programozni max. 20 jeladót.

Az újabb jeladók felülírják a legkorábban beprogramozottakat.



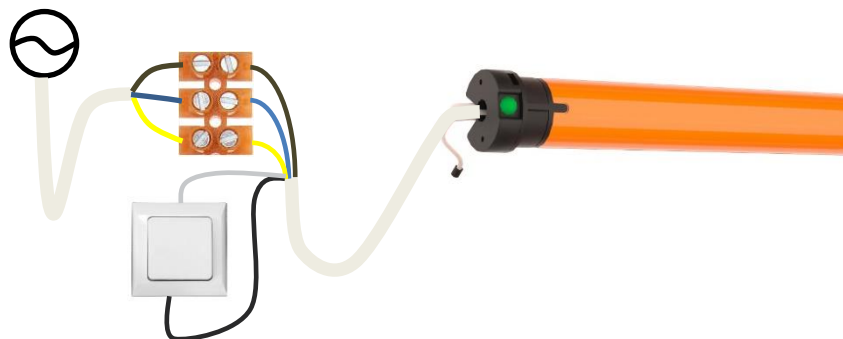
A központ támogat minden, az ALUPROF S.A. ajánlatában szereplő, DC sorozatú jeladót.

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

### A motor csatlakoztatása a tápfeszültségre

A tápfeszültség megfelelő bekötése után a csőmotor három rövid hangot (x3 BIP) ad ki, ha pedig a memóriájában bármilyen adó rögzítve van, akkor mindkét irányban megmozdul.

230V / 50Hz Tápfeszültség



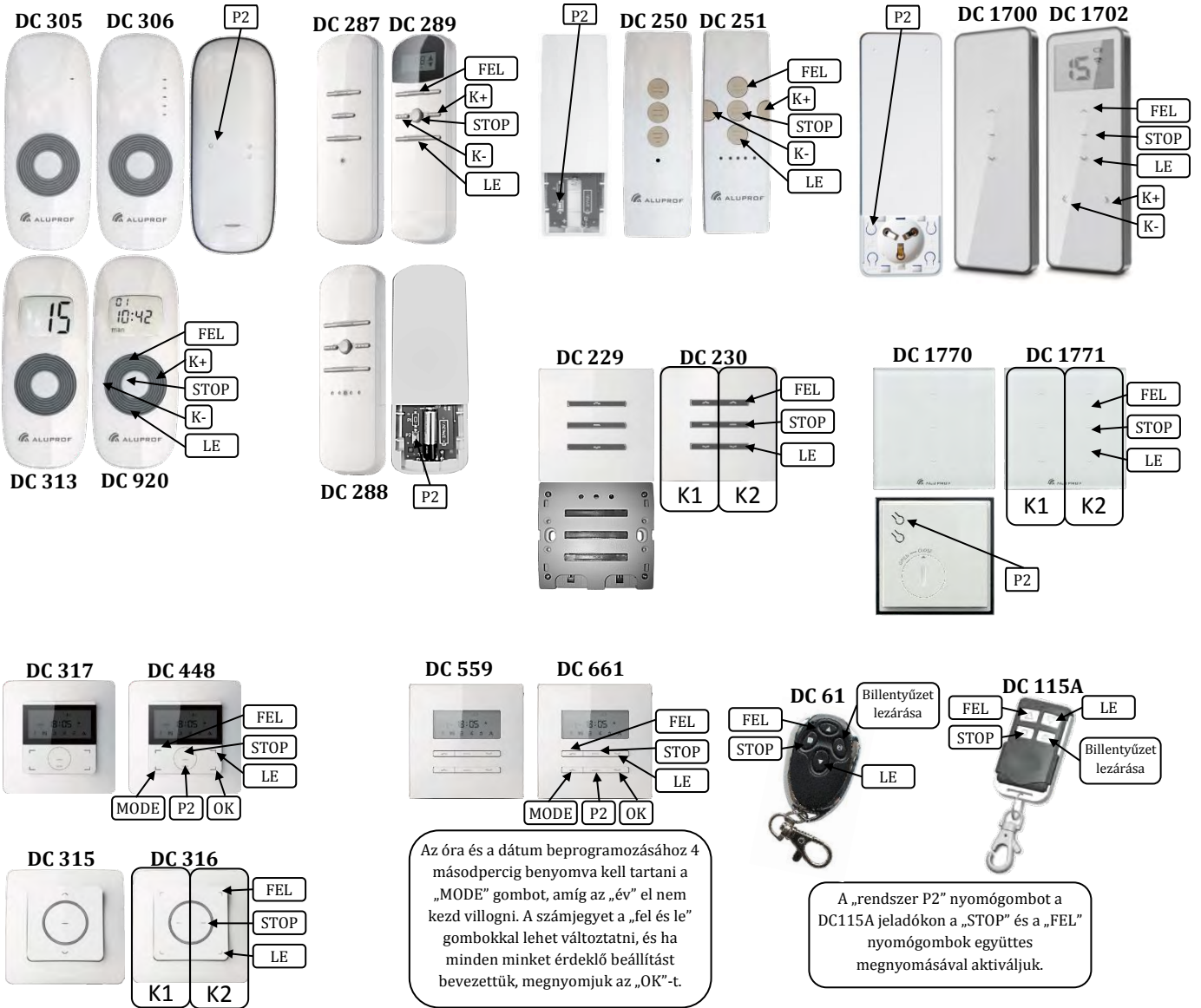
### FIGYELEM

- A beépítését erre jogosult személynek kell végezni.
- A központ száraz helyiségekben történő használatra készült, nem szabad kitenni az időjárás közvetlen hatásainak.
- A központot külön áramkörtől kell betáplálni, és biztosítani kell gyors működésű biztosítékkal, pl. B10 típusú túláram kapcsolóval.



„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 termék 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.”

# Jeladók leírása



A „rendszer P2” nyomógombot a DC315 és DC316 jeladóknban a „STOP” és a „FEL” nyomógombok együttes megnyomásával aktiváljuk.

Az óra és a dátum beprogramozásához 4 másodpercig benyomva kell tartani a „MODE” gombot, amíg az „év” el nem kezd villogni. A számjegyet a „fel és le” gombokkal lehet változtatni, és ha minden minket érdeklő beállítást bevezettük, megnyomjuk az „OK”-t.

A „rendszer P2” nyomógombot a DC115A jeladókon a „STOP” és a „FEL” nyomógombok együttes megnyomásával aktiváljuk.

**JELMAGYARÁZAT:**  
**FEL** - a gomb aktiválása kiváltja a páncél felfelé mozgását.  
**LE** - a gomb aktiválása kiváltja a páncél lefelé mozgását.  
**P2** - a nyomógomb aktiválása kiváltja a programozási funkciót.  
**P+** - a nyomógomb aktiválása átkapcsolja a jeladót a következő csatornára.  
**P-** - a nyomógomb aktiválása átkapcsolja a jeladót az előző csatornára.  
**K1** - az első csatorna nyomógombjai.  
**K2** - a második csatorna nyomógombjai.  
**MODE** - az óra és a dátum beállítását aktiváló gomb.

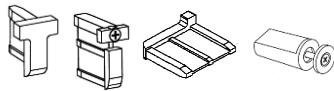
## FIGYELEM

A túlterhelés elkerülése érdekében:

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



- javasoljuk dugók vagy ütközők használatát az alsó lécben,

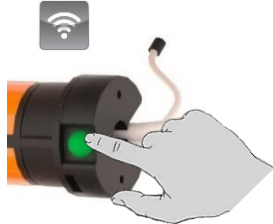


- a csőmotor maximális nyomatékát a redőnypáncél súlyához kell illeszteni,

- be kell állítani az alsó és a felső végállást.

### 1. Az első jeladó programozása

x1 BIP



Nyomjuk meg a motorfejen lévő „programozás” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP).

x2 BIP



Kb. 2 s időközzel nyomjuk meg kétszer a „P2” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x2 BIP).

x1 BIP



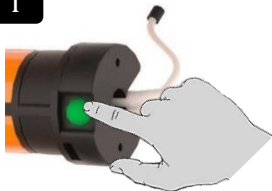
Nyomjuk meg a „FEL”, nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)

OK

Az adó helyes beprogramozása után a csőmotor FEL - LE mozgatót végez.

### 2. A motor forgásirányának megváltoztatása

I



Nyomjuk meg és kb. 6 s ideig tartjuk benyomva a motorfejen lévő „programozás” nyomógombot

OK

Tartsuk benyomva a nyomógombot, amíg a csőmotor FEL - LE mozgatót nem végez; ez azt jelenti, hogy elfogadást nyert a csőmotor forgásirányát megváltoztató eljárás

II



Nyomjuk meg a motorfejen lévő „programozás” nyomógombot, ami FEL-LE mozgatót vált ki

x2 BIP



Kb. 2 s időközzel nyomjuk meg kétszer a „P2” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x2 BIP).

x1 BIP



Nyomjuk meg a „LE”, nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)

OK

A csőmotor beállításainak helyes elvégzése esetén a csőmotor LE - FEL mozgatót végez, és üzemi vezérlés üzemmódba megy át

### 3. Egy következő adó hozzáadása



' Nyomjuk meg kétszer a **már beprogramozott adó „P2”** nyomógombját, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg az **új adó „P2”** nyomógombját

OK

A következő adó helyes hozzáadását LE - FEL mozgítás jelzi

### 4. Végállások programozása

#### I - végállások manuális beállítása



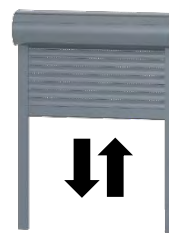
Nyomjuk meg a „P2” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „FEL” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „P2” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



A csőmotor LE - FEL mozgást végez

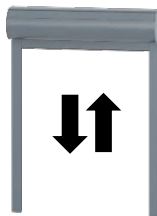
#### Felső végállás



Nyomjuk meg a „FEL” nyomógombot



A felső állás elérése után nyomjuk meg és kb. 6 s ideig tartjuk benyomva a „STOP” nyomógombot



A csőmotor LE - FEL mozgást végez

OK

A felső végállás beállítása megtörtént, térjünk át az alsó végállás beállítására

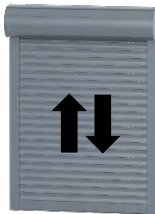
#### Alsó végállás



Nyomjuk meg a „LE” nyomógombot



Az alsó állás elérése után nyomjuk meg és kb. 6 s ideig tartjuk benyomva a „STOP” nyomógombot



A csőmotor FEL - LE mozgást végez

OK

Az alsó végállás beállítása megtörtént. A csőmotor automatikusan kilép a programozás funkcióból, és átlép üzemi vezérlés állapotba

## II – Végállások automatikus beállítása

### FIGYELEM!

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

- A végállások automatikus beállítása opció **nem működik a DM45EV/Y - 40/15** sorozatú csőmotorokban.



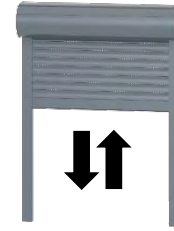
Nyomjuk meg a „P2” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „FEL” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



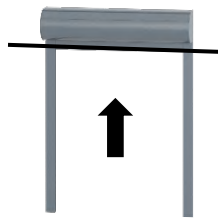
Nyomjuk meg a „P2” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



A csőmotor LE - FEL mozgást végez



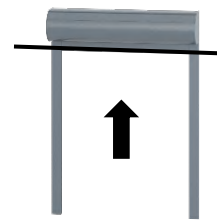
Nyomjuk meg a „FEL” nyomógombot



A páncél eléri a felső végállást



A páncél eléri az alsó végállást



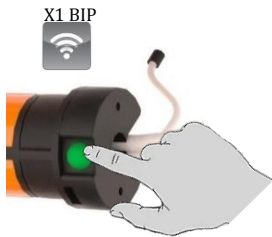
A páncél visszatér a felső végállásba, a csőmotor automatikusan átlép az üzemi vezérlés állapotba

## III – Végállások beállításának automatikus frissítése

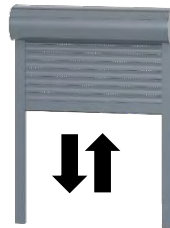
### FIGYELEM!

- A funkció aktiválása után a meghajtás automatikusan, 30 naponként elvégzi a végállások frissítését, ami a felhasználó beavatkozása nélkül, önmagától zajlik le.

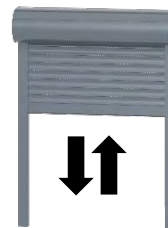
- A végállások beállításának automatikus frissítéséhez szükség van WB, WL&P vagy WOCTOEASY akasztók, továbbá dugók vagy ütközők használatára az alsó lécben, valamint arra, hogy a végállások előzetesen be legyenek programozva.



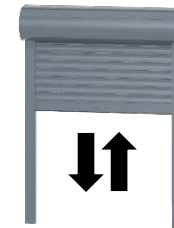
A végállások megállapítása után a motor fejrészén **meg kell nyomni és 12 s ideig benyomva kell tartani** a programozó nyomógombot, egészen addig, amíg a hangjelzés aktiválódik (x1 BIP)



6 s elteltével a páncél LE - FEL mozgást végez



10 s elteltével a páncél LE - FEL mozgást végez



12 s elteltével a páncél LE - FEL mozgást végez, és hangjelzéssel nyugtázza a műveletet (1x BIP)

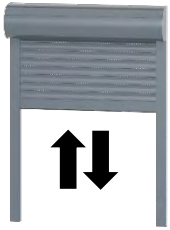
### FIGYELEM!

- A végállások automatikus beállítása funkció inaktíválása céljából meg kell ismételni az eljárást.

## IV – Komfortos helyzet beállítása

### FIGYELEM!

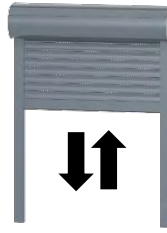
- A komfortos helyzet megállapításához elengedhetetlen, hogy a végállások előzetesen be legyenek állítva.



Állítsuk meg a páncél helyzetét



Nyomjuk meg és 6 s ideig tartssuk benyomva a „STOP” nyomógombot



A csőmotor LE – FEL mozgatót végez

# OK

Az előzetesen megállapított (komfortos) helyzet annak során való beállítása céljából, amikor a páncélt valamilyen helyzetbe állítjuk, tartssuk benyomva a „STOP” nyomógombot az adón addig, amíg a páncél meg nem indul a (komfortos) helyzet irányában

## V - Komfortos helyzet törlése



Állítsuk be a páncélt a komfortos helyzetbe



2 s időközönként ötször nyomjuk be a „STOP” nyomógombot

# OK

A beállítások helyes elvégzését a csőmotor hangjelzéssel igazolja (x3 BIP)

## VI – Végállások törlése



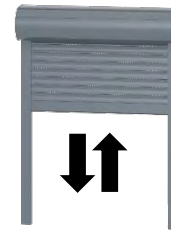
Nyomjuk meg a „P2” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „LE” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „P2” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



A csőmotor LE – FEL mozgatót végez

## 5. Impulzus üzemmód aktiválása



Nyomjuk meg a „P2” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „FEL” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „LE” nyomógombot, ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)

# OK

A programozás befejezése után a csőmotor hangjelzéssel igazolja az opciókat:

(x2 BIP) ha az impulzus üzemmód aktív,

(x1 BIP) ha az impulzus üzemmód inaktív.

Az üzemmód megváltoztatása céljából meg kell ismételni a műveletet

## 6. A csőmotor akadályba ütközés utáni automatikus visszaállítása funkció



Nyomjuk meg a „P2”  
nyomógombot, ami hangjelzést  
vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „LE”  
nyomógombot, ami hangjelzést  
vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „LE”  
nyomógombot, ami hangjelzést  
vált ki (x1 BIP)

OK

A programozás befejezése után a csőmotor hangjelzéssel igazolja az opciókat:

(x2 BIP) ha az automatikus visszaállítás funkció aktív,  
(x1 BIP) ha az automatikus visszaállítás funkció inaktív.

Az üzemmód megváltoztatása céljából meg kell ismételni a műveletet

## 7. 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.



Nyomjuk meg a „P2”  
nyomógombot, ami hangjelzést  
vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „STOP”  
nyomógombot, ami hangjelzést  
vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „LE”  
nyomógombot, ami hangjelzést  
vált ki (x1 BIP)

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.

## 8. Visszatérés a gyári beállításokhoz

Bármelyik adó törlési eljárása törli a rendszerben a csőmotorral összekapcsolt összes adót és az összes végállást.



Nyomjuk meg a „P2” nyomógombot,  
ami hangjelzést vált ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „STOP”  
nyomógombot, ami hangjelzést vált  
ki (x1 BIP)



Nyomjuk meg a „P2” nyomógombot

A beállítások helyes elvégzése után a csőmotor hangjelzést ad (x3 BIP), és FEL - LE mozgatót végez



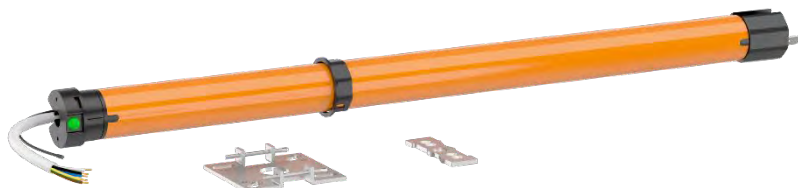
## INSTRUCȚIUNI DE PROGRAMARE A SERVOMOTORULUI TUBULAR DM EV/Y

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. Goslawicka 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
- receptor radio încorporat
- frecvența de transmisie: 433.92MHz
- puterea de transmisie: 10 miliwat (mW)
- temperatura de operare: ~ -10°C ~ +50°C
- distanța transmisiei: 200 de metri (zonă deschisă)  
35 metri (în interior)
- capacitatea de programare până la 20 de emițătoare într-un singur servomotor. Salvarea următoarelor emițătoare duce la suprascriserea emițătoarelor programate inițial
- capacitatea de control cu telecomandă sau prin comutatorul bidirecțional în sistemul pas cu pas



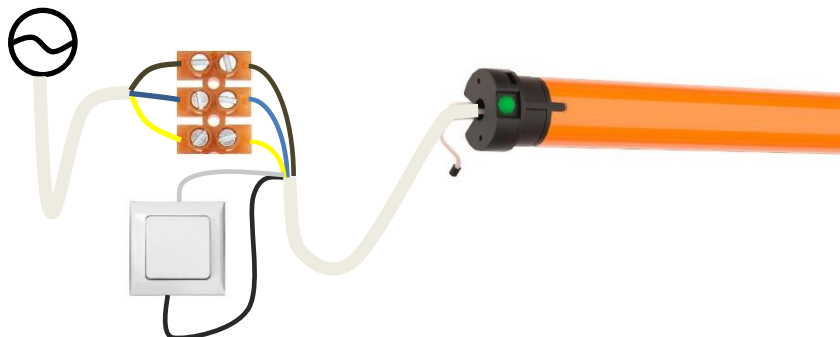
Unitatea de control funcționează cu toate emițătoarele din seria DC care se află în oferta ALUPROF S.A.

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

### Conectarea servomotorului la sursa de alimentare

După conectarea la o sursă de alimentare adecvată, servomotorul emite trei semnale sonore scurte (x3 BIP), iar dacă în memoria servomotorului este stocat un emițător, servomotorul va efectua o mișcare în ambele sensuri.

Alimentare 230V / 50 Hz



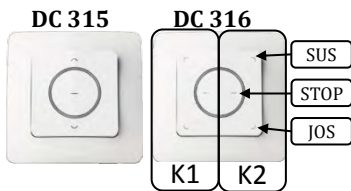
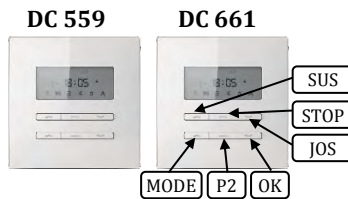
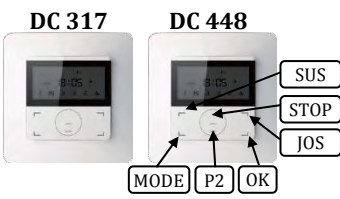
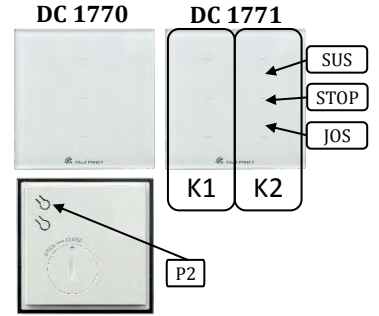
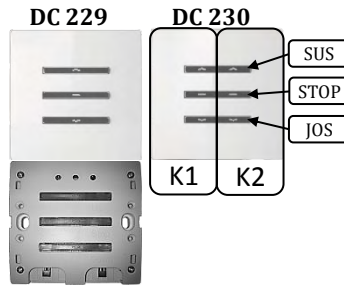
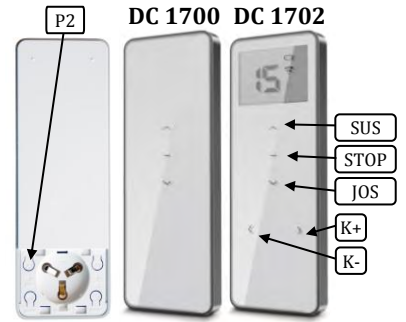
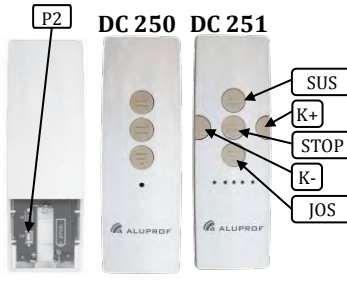
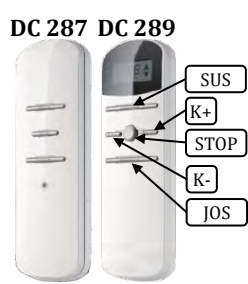
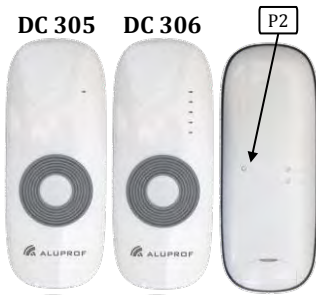
### NOTA

- 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



"În conformitate cu dispozițiile Directivei Parlamentului European și al Consiliului 2012/19 / UE din 4 iulie 2012 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. "

# Descrierea emițătoarelor



Activarea tastei "P2" la emițătoarele DC316 se realizează printr-o combinație a tastelor apăstate simultan "STOP" și "SUS".

Pentru a programa ceasul cu dată, trebuie să țineți apăsat butonul "MODE" timp de 4 secunde până când clipește pictograma "anului". Modificarea cifrelor trebuie realizată cu ajutorul butoanelor "în sus și în jos", iar după efectuarea setărilor corecte trebuie să le confirmăm prin apăsarea butonului "OK".

Activarea tastei "P2" la emițătoarele DC115A și DC61 se realizează printr-o combinație a tastelor apăstate simultan "STOP" și "SUS".

## LEGENDĂ:

- SUS** - activarea butonului va duce la mișcarea cortinei în sus.
- JOS** - activarea butonului va duce la mișcarea cortinei în jos.
- P2** - activarea butonului funcției de programare.
- K+** - activarea butonului comută emițătorul pe canalul următor.
- K-** - activarea butonului comută emițătorul pe canalul anterior.
- K1** - butoanele primului canal.
- K2** - butoanele celui de-al doilea canal.
- MODE** - butonul de activare a stărilor orei și datei.

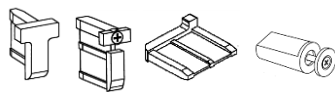
## ATENȚIE

Pentru funcționarea corectă a sistemului de suprasarcină:

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



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

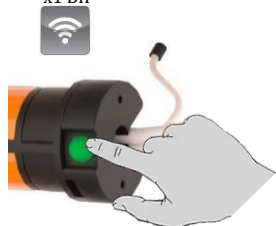


- trebuie reglat cuplul maxim al servomotorului (Nm) la greutatea cortinei,

- trebuie setate pozițiile de capăt superioare și inferioare.

## 1. Programarea primului emițător

x1 BIP



Apăsați butonul de "programare" de pe corpul principal al servomotorului ceea ce va fi confirmat printr-un singur semnal sonor (x1 BIP).

x2 BIP



Într-un interval de două secunde apăsați butonul „P2” al sistemului, a transmițătorului, ceea ce va fi confirmat cu un semnal sonor (x2 BIP).

x1 BIP



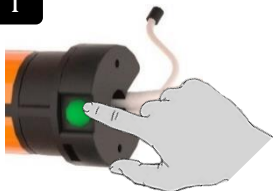
Apăsați tasta "SUS" ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).

### OK

După o programare corectă a emițătorului, servomotorul va efectua o mișcare SUS - JOS

## 2. Schimbarea sensului de rotație a servomotorului

I

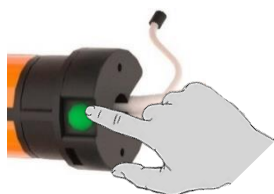


Apăsați și țineți apăsat timp de aproximativ 6 secunde butonul de "programare" de pe capul servomotorului

### OK

Țineți apăsat butonul până la mișcarea în SUS - JOS a servomotorului ceea ce înseamnă acceptarea procedurii de schimbare a direcției de rotație a servomotorului.

II



Apăsați butonul de "programare" de pe corpul principal al servomotorului ceea ce va fi confirmat printr-o mișcare SUS - JOS.

x2 BIP



Într-un interval de două secunde apăsați butonul „P2” al sistemului, a transmițătorului, ceea ce va fi confirmat cu un semnal sonor (x2 BIP).

x1 BIP



Apăsați tasta "JOS" ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).

### OK

După o programare corectă a emițătorului, servomotorul va efectua o mișcare SUS - JOS și se va comuta în modul de control obișnuit.

### 3. Adăugarea emițătoarelor adiționale



Apăsați de două ori butonul "P2", programat deja, ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x2 BIP).



Apăsați butonul "P2" a noului emițător

OK

După o programare corectă a emițătorului, servomotorul va efectua o mișcare SUS - JOS

### 4. Programarea pozițiilor de capăt/limită

#### I - setarea manuală a pozițiilor de capăt



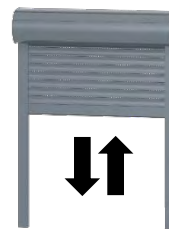
Apăsați butonul "P2", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul "SUS", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul "P2", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Servomotorul va efectua o mișcare JOS - SUS

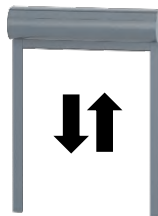
#### Poziția de capăt superioară



Apăsați butonul "SUS"



După atingerea poziției superioare, apăsați și țineți apăsat butonul "STOP" timp de 6 secunde



Servomotorul va efectua o mișcare JOS - SUS

OK

Poziția de capăt în partea superioară este stabilită. Treceți la setarea poziției de capăt inferioare.

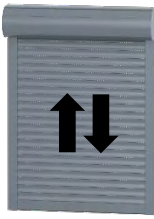
#### Poziția de capăt inferioară



Apăsați butonul "JOS"



După atingerea poziției inferioare, apăsați și țineți apăsat butonul "STOP" timp de 6 secunde



Servomotorul va efectua o mișcare SUS - JOS

OK

Poziția finală inferioară a fost setată. Servomotorul iese automat din funcția de programare și trece la controlul de către utilizator.

## II - Setarea automată a pozițiilor de capăt

### ATENȚIE!

- Pentru a face posibilă stabilirea automată a pozițiilor limită este necesară folosirea arcurilor de siguranță WB, WL&P sau WOCTOEASY împreună cu dispozitivele de blocare și opritorii aflați pe profilul inferior

- Opțiunea de reglare automată a pozițiilor finale **nu va funcționa** la servomotoarele din seria **DM45EV/Y - 40/15**.



Apăsați butonul "P2", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul "SUS", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



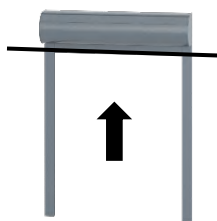
Apăsați butonul "P2", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Servomotorul va efectua o mișcare JOS - SUS



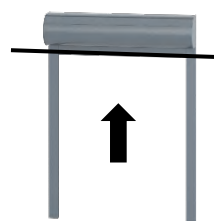
Apăsați butonul "SUS"



Scutul nu va atinge poziția limită superioară



Scutul nu va atinge poziția limită inferioară



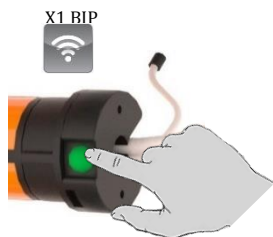
Scutul va reveni la poziția limită superioară, servomotorul trece automat în starea de control operațional.

## III - actualizarea automată a setărilor pozițiilor de capăt

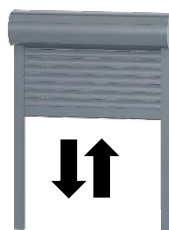
### ATENȚIE!

- După activarea funcției, servomotorul execută automat procedura de actualizare a pozițiilor finale la fiecare 30 de zile, ceea ce se întâmplă automat fără interferența utilizatorului.

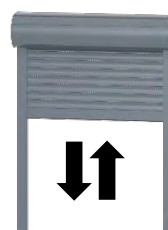
- Pentru a permite actualizarea automată a setărilor pentru poziția finală, este dispozitivele de blocare și opritorii aflați pe profilul inferior sau tampoane în bara inferioară și să efectuați o programare prealabilă a pozițiilor de capăt/finale.



După determinarea pozițiilor finale ar trebui să **apăsați și să mențineți apăsat** butonul de programare timp de 12 secunde până în momentul activării semnalului sonor (x1 BIP).



După 6 secunde cortina va efectua o mișcare JOS - SUS



După 10 secunde cortina va efectua o mișcare JOS - SUS



După 12 secunde cortina va efectua o mișcare JOS - SUS și va confirma operațiunea printr-un semnal sonor (1x BIP)

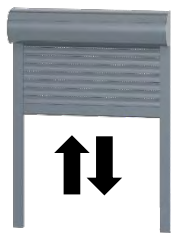
### ATENȚIE!

- Pentru a dezactiva funcția de setare automată a pozițiilor de capăt/limită procedura trebuie repetată.

## IV - stabilirea poziției de confort

### ATENȚIE!

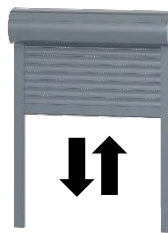
- Înainte de a seta poziția de confort, este necesar să setați în prealabil pozițiile finale.



Stabiliți poziția cortinei



Apăsați și mențineți apăsat butonul „STOP” timp de 6 secunde



Servomotorul va efectua o mișcare JOS - SUS

# OK

Pentru a seta poziția predeterminată (de confort) în momentul când cortina este setată în orice poziție trebuie să țineți apăsat butonul "STOP" pe emițător până în momentul deplasării cortinei în direcția poziției dorite (de confort).

## V - ștergerea poziției de confort



Stabiliți scutul în poziția de confort



Apăsați de 5 ori în intervale de două secunde butonul „STOP”

# OK

După efectuarea setărilor corecte, servomotorul va confirma acest fapt printr-un semnal sonor (x3 BIP)

## VI - ștergerea pozițiilor de capăt



x1 BIP

Apăsați butonul "P2", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



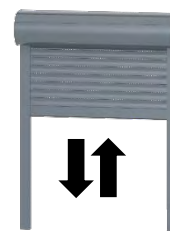
x1 BIP

Apăsați butonul "JOS", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



x1 BIP

Apăsați butonul "P2", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Servomotorul va efectua o mișcare JOS - SUS

## 5. Activarea modului impuls



x1 BIP

Apăsați butonul "P2", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



x1 BIP

Apăsați butonul "SUS", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



x1 BIP

Apăsați butonul "JOS", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).

# OK

După finalizarea programării, servomotorul va confirma opțiunile cu un semnal sonor: (x2 BIP) dacă funcția modului de impuls este activă, (x1 BIP) dacă funcția modului de impuls nu este activă, Pentru a modifica modul de funcționare operația trebuie repetată.



## 6. Funcția de revenire automată a servomotorului după întâmpinarea unui obstacol



Apăsați butonul "P2", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul "JOS", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul "JOS", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).

### OK

După finalizarea programării, servomotorul va confirma opțiunile cu un semnal sonor:

(x2 BIP) dacă funcția modului de revenire automată este activă,

(x1 BIP) dacă funcția modului de revenire automată nu este activă

Pentru a modifica modul de funcționare operația trebuie repetată.

## 7. Selectarea modului de răspuns la 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.



Apăsați butonul "P2", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul "STOP", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul "JOS", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).

### 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.

## 8. Revenirea la setările din fabrică

Procedura de ștergere a oricărui emițător elimină toate emițătoarele care au fost conectate într-un sistem cu servomotorul și toate pozițiile de capăt/finale.



Apăsați butonul "P2", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul "STOP", ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul "P2"

După o configurare corectă a setărilor servomotorul va reacționa prin emiterea unui semnal sonor (x3 BIP) și va efectua o mișcare în SUS și în JOS.



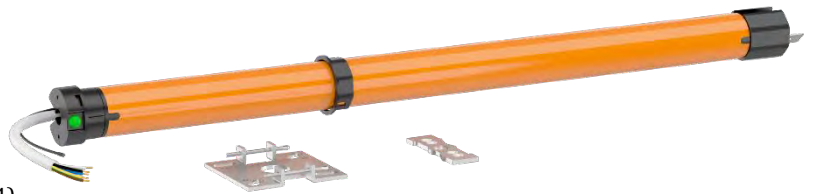
## MANUEL DE PROGRAMMATION MOTEURS DM, SERIES EV/Y

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
- Récepteur radio intégré
- Fréquence de transmission: 433.92MHz
- Puissance d'émission: 10 milliwatts (mW)
- Température de fonctionnement: ~ -10°C ~ +50°C (IP44)
- Portée Radio: 200 m (en champ libre)  
35 m (à travers les murs)
- Jusqu'à 20 télécommandes dans un moteur. Chaque nouvelle télécommande appairées après les 20 efface la première et ainsi de suite – Possibilité de commander via télécommande ou par un système filaire séquentiel.



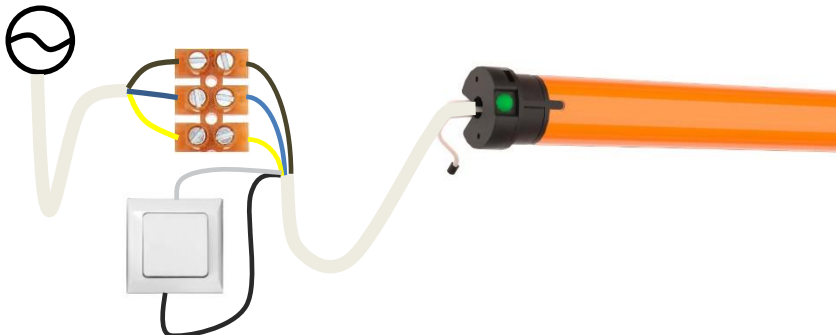
Tous les produits de la série DC, disponibles dans l'offre ALUPROF sont compatibles avec ces moteurs.

Le fabricant se réserve une marge de tolérance en respectant les données catalogue en raison des diverses conditions d'utilisation du produit.

### Branchements

Après avoir raccordé le moteur au secteur, 3 bips se feront entendre. Si une télécommande est enregistrée dans le moteur, ce dernier fera un va et vient.

Alim 230V / 50 Hz



### NOTE

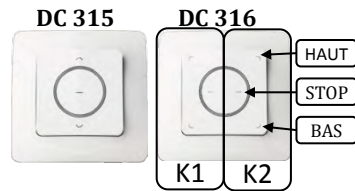
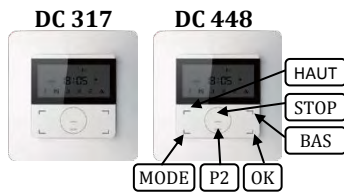
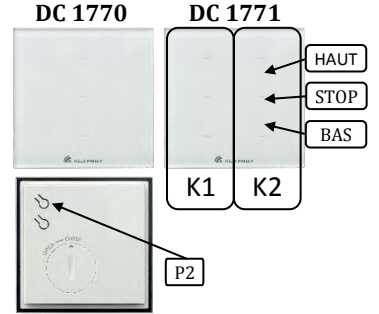
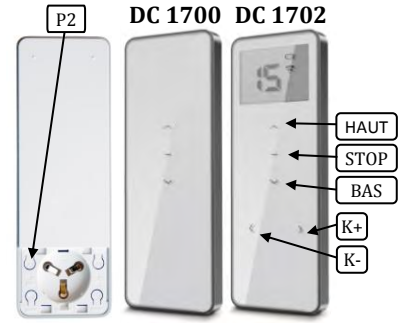
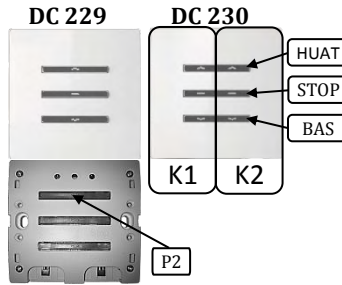
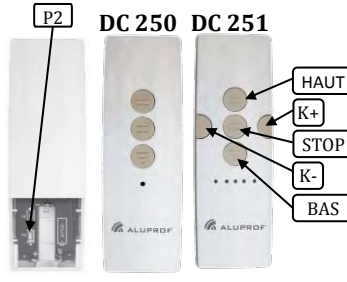
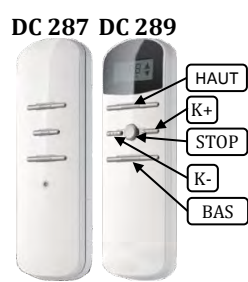
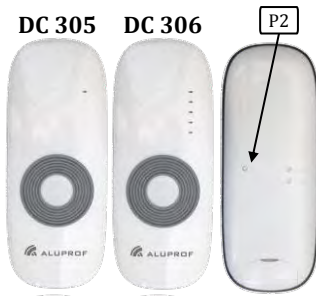
- L'installation d'un moteur 230V doit être réalisée par du personnel qualifié.
- Ce moteur est conçu pour être utilisé à l'intérieur d'un coffre. Il ne doit pas être exposé aux intempéries.
- Ce moteur doit être alimenté par un circuit indépendant et protégé selon les normes en vigueur.



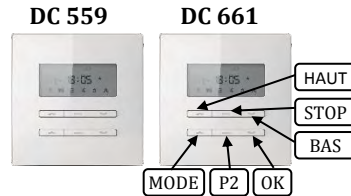
" Conformément aux dispositions de la directive du Parlement européen et du Conseil 2012/19 / UE du 4 juillet 2012 sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (DEEE), il est interdit de placer du matériel d'occasion avec d'autres déchets, marqués avec Symbole de poubelle roulée. Les utilisateurs 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."

# Télécommandes



Pour activer le bouton P2 des « DC 315 » et « 316 » Il faut appuyer en même temps sur « STOP » et « HAUT ».



Pour programmer l'horloge, il faut maintenir le bouton "MODE" pendant 4 secondes jusqu'au clignotement des chiffres sur l'écran. Utilisez « HAUT » et « BAS » pour modifier les chiffres et « MODE » pour changer de champ, quand le réglage est satisfaisant, appuyez sur « OK ».



Pour activer le bouton P2 du « DC 115A » Il faut appuyer en même temps sur « STOP » et « HAUT ».

**LEGENDE :**  
**HAUT** - Pour faire monter le volet  
**BAS** - Pour faire descendre le volet  
**P2** - Pour passer en mode programmation  
**K+** - Pour passer au canal suivant  
**K-** - Pour passer au canal précédent.  
**K1** - Canal 1  
**K2** - Canal 2  
**MODE** - Pour régler l'horloge

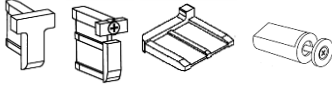
## NOTE

Pour un fonctionnement correct de la détection d'obstacles

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



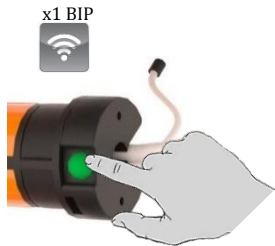
- il est également recommandé des butées en partie basse,



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

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

## 1. Programmation de la première télécommande



Appuyez sur le bouton SET sur la tête du moteur une fois, 1 court BIP se fera entendre.



Dans un intervalle de 2 secondes appuyez sur "P2" deux fois et vous allez entendre 2 « BIPs »



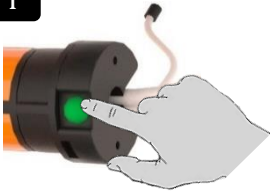
Appuyez sur « HAUT » et vous entendrez 1 « BIP »

OK

Après une programmation correcte, le moteur va faire un va et vient.

## 2. Inversion du sens de rotation

I



Appuyer et maintenir le bouton SET pendant 6 secondes.

OK

Maintenir le bouton SET appuyé jusqu'au va et vient du moteur. Cela signifie que le sens de rotation a été correctement inverse.

II



Appuyer sur le bouton SET 1 fois , le moteur fait un va et vient.



Dans un intervalle de 2 secondes appuyez sur "P2" deux fois et vous allez entendre 2 « BIPs »



Appuyez sur « BAS » et vous entendrez 1 « BIP »

OK

Après une programmation correcte, le moteur va faire un va et vient et sera prêt pour une utilisation normale.

### 3. Ajout de télécommande



Appuyer sur deux fois sur le bouton « P2 » de la télécommande déjà appairée. Vous allez entendre 2 BIPs.



Appuyer sur le bouton "P2" de la nouvelle télécommande.

# OK

Après une programmation correcte, le moteur va faire un va et vient.

### 4. Programmation des fins de course

#### I – Programmation manuelle



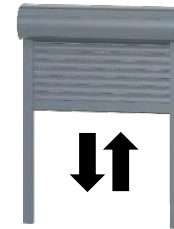
Appuyez sur le bouton "P2", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "HAUT", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "P2", vous allez entendre 1 BIP.



Le moteur va faire un va et vient

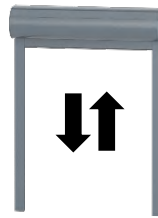
#### Fin de course haut



Appuyez sur le bouton "HAUT"



Quand le volet est à la position souhaitée, maintenez le bouton "STOP" pendant 6 secondes.



Le moteur va faire un va et vient.

# OK

Le fin de course haut est réglé, passez maintenant au fin de course bas.

#### Fin de course bas



Appuyez sur le bouton "BAS"



Quand le volet est à la position souhaitée, maintenez le bouton "STOP" pendant 6 secondes.



Le moteur va faire un va et vient.

# OK

Le fin de course bas est réglé. Le moteur passe automatiquement en mode d'utilisation normale.

## II – Réglage des fins de courses automatiques

### NOTE!

- Pour pouvoir fonctionner en mode automatique, il faut équiper le volet roulant d'attaches rigides et de butées mécaniques sur la lame finale.
- Le moteur **DM45EV/Y – 40/15 ne propose pas la fonctionnalité fins de course automatiques.**



Appuyez sur le bouton "P2", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "HAUT", vous allez entendre 1 BIP.



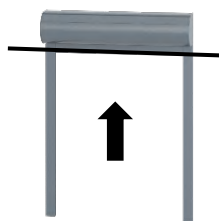
Appuyez sur le bouton "P2", vous allez entendre 1 BIP.



Le moteur va faire un va et vient



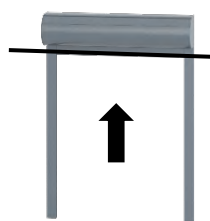
Appuyez sur le bouton "HAUT"



Le volet va automatiquement atteindre la limite haute.



Ensuite il va automatiquement descendre à la limite basse.

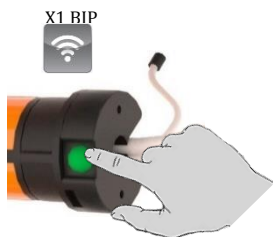


Enfin, il va se repositionner sur la fin d course haute et se sortir du mode réglage pour être opérationnel.

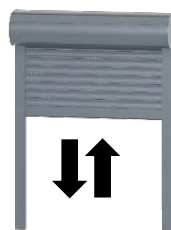
## III – Mise à jour automatique des fins de course

### NOTE!

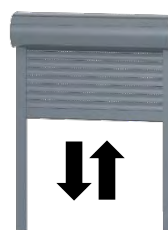
- Après réglage, le moteur va automatiquement vérifier ses fins de course tous les 30 cycles sans aucune intervention de l'utilisateur.
- Pour pouvoir fonctionner en mode automatique, il faut équiper le volet roulant d'attaches rigides et de butées mécaniques sur la lame finale. La mise à jour automatique ne fonctionne que si les fins de courses automatiques sont réglées.



Si les fins de course sont réglées, maintenez le bouton "SET" appuyé pendant 12 secondes vous allez entendre 1 BIP.



Après 6 secondes le moteur va faire un va et viens.



Après 10 secondes le moteur va faire un autre va et viens.



Après 12 secondes le moteur va faire un va et viens et vous allez entendre 1 BIP.

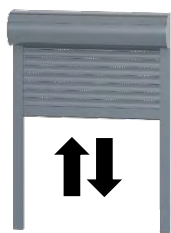
### NOTE!

- Pour désactiver cette fonctionnalité, répétez la procédure.

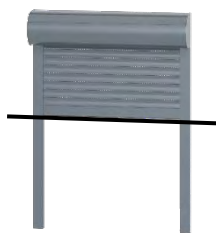
## IV – Réglage de la position favorite

### NOTE!

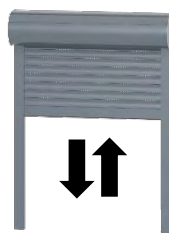
- La position ne peut être programmée que si les fins de courses sont réglées.



Positionnez le volet à la position favorite souhaitée



Maintenez le bouton "STOP" appuyé pendant 6 secondes



Le moteur va faire un va et vient.

# OK

Pour régler une position favorite prédéfinie, quand le volet est dans n'importe quelle position, maintenez le bouton "STOP" appuyé jusqu'à ce que le volet commence à se positionner sur la position favorite.

## V – Effacer la position favorite



Mettez le volet sur la position favorite à effacer



Dans un interval de 2 secondes, appuyez sur le bouton "STOP" 5 fois.

# OK

Si la manipulation a réussi, vous allez entendre 3 BIPs.

## VI – Effacer des fins de course



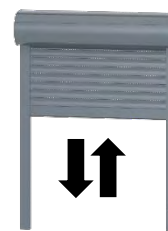
Appuyez sur le bouton "P2", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "BAS", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "P2", vous allez entendre 1 BIP.



Le moteur va faire un va et vient.

## 5. Réglage de la fonction Support



Appuyez sur le bouton "P2", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "HAUT", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "BAS", vous allez entendre 1 BIP.

# OK

Après un réglage réussi, le moteur va faire un des sons suivants:

2 BIPs si la fonction sans support est active,  
1 BIP si la fonction avec support est active.

Pour changer la fonction, répéter la procédure.

## 6. Fonction résistance et rebond



Appuyez sur le bouton "P2", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "BAS", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "BAS", vous allez entendre 1 BIP.

# OK

Après un réglage réussi, le moteur va faire un des sons suivants:

2 BIPs si la fonction est active,  
1 BIP si la fonction avec support est inactive.

Pour changer la fonction, répéter la procédure.

## 7. 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.



Appuyez sur le bouton "P2", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "STOP", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "BAS", vous allez entendre 1 BIP.

# OK

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.

## 8. Effacer la mémoire du moteur

Cette procédure efface totalement la mémoire du moteur ( réglages, fins de course, position favorite et télécommandes)



Appuyez sur le bouton "P2", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "STOP", vous allez entendre 1 BIP.



Appuyez sur le bouton "P2"

Après un réglage réussi, le moteur va faire 3 BIPs ainsi qu'un va et vient.



## PROGRAMMEERHANDLEIDING VOOR DE MOTOR DM-SERIE EV/Y

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

Productiebedrijf te Opole  
ul. Goslawska 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
- maximale ongebroken werktijd: 4 min.
- transmissiefrequentie: 433,92 MHz
- transmissievermogen: 10 milliwatt (mW)
- bedrijfstemperatuur: ~ -10°C ~ +50°C
- transmissieafstand: 200 meter (open terrein)  
35 meter (bebouwd terrein)
- mogelijkheid om tot 20 zenders op één motor te programmeren.



Het programmeren van nog meer zenders betekent dat de eerder geprogrammeerde zenders worden overschreven.

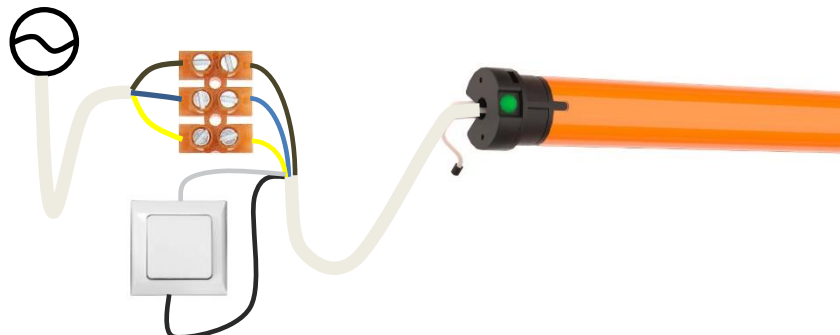
Alle zenders van de serie DC uit het aanbod van ALUPROF S.A. passen op de centrale.

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

### Aansluitschema

Bij het aanleggen van de spanning geeft de buismotor drie korte pieptonen (3x PIEP), en als er een zender in het geheugen van de buismotor is opgeslagen, maakt deze een beweging in beide richtingen.

Voeding 230V / 50 Hz



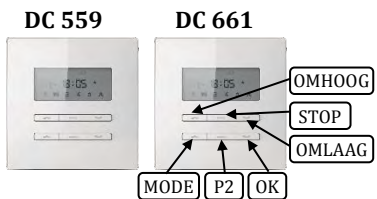
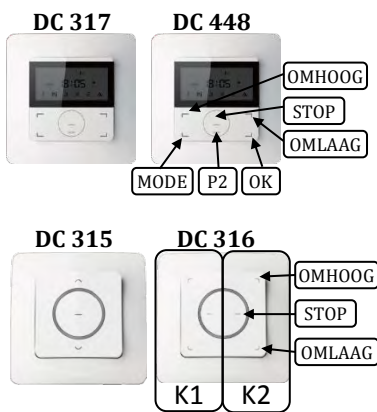
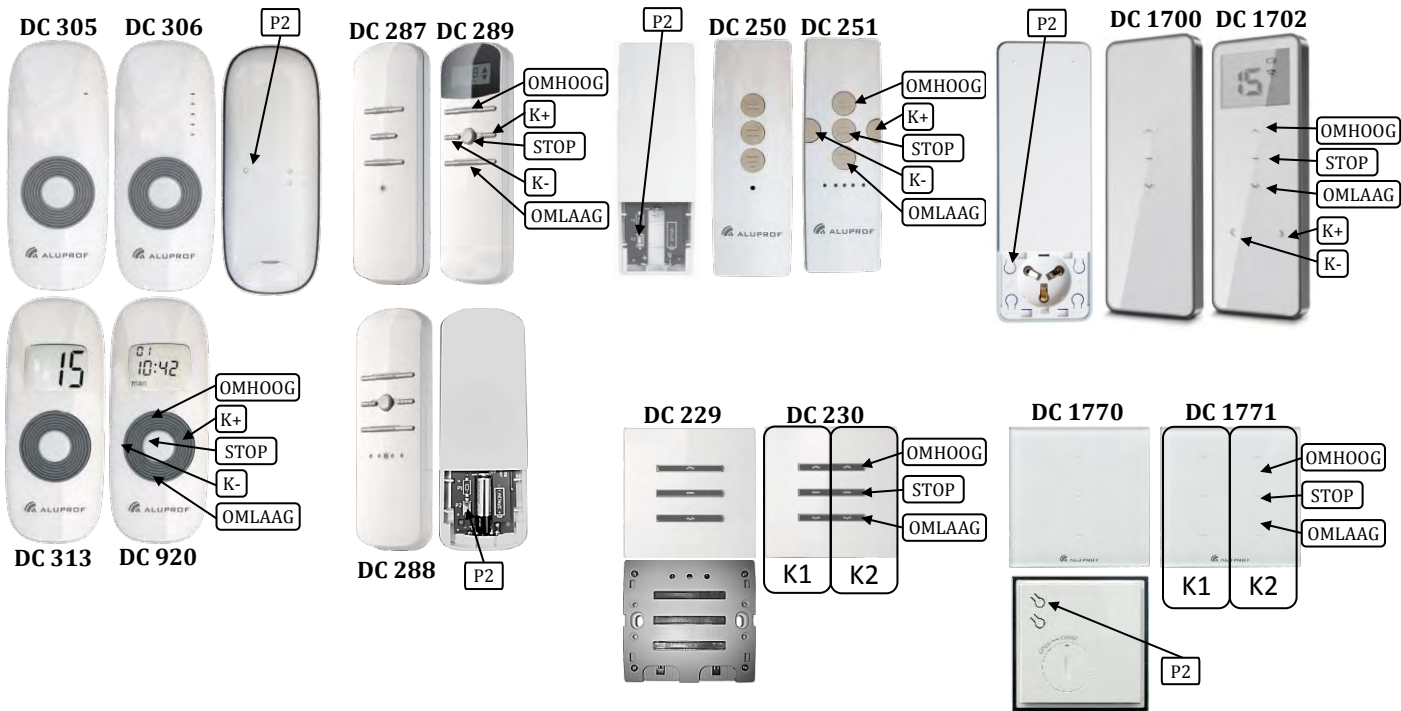
### WAARSCHUWING

- De montage van de motor moet worden uitgevoerd door bevoegde personen.
- De motor is bestemd voor toepassing in droge ruimten.
- De motor moet worden gevoed door een apart circuit dat is beveiligd met een zekering met snelle werking, bv. een zekering B10.



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."

# Beschrijving zenders



U activeert de knop "P2" in de zenders DC315 en DC316 door tegelijkertijd de knoppen "STOP" en "OMHOOG" in te drukken.

Voor het programmeren van de klok en de data houdt u de knop "MODE" gedurende 4 seconden ingedrukt totdat het icoontje voor "jaartal" gaat knipperen. U wijzigt de cijfers met behulp van de knoppen "omhoog" en "omlaag". Als u alle gewenste instellingen hebt ingevoerd drukt u op "OK".

U activeert de knop "P2" in de zender DC115A en DC61 door tegelijkertijd de knoppen "STOP" en "OMHOOG" in te drukken.

**LEGENDA:**  
**OMHOOG** - indrukken van de knop zorgt ervoor dat het pantser omhoog gaat.  
**OMLAAG** - indrukken van de knop zorgt ervoor dat het pantser omlaag gaat.  
**P2SYS.- SYSTEEM P2** - indrukken van de knop roept de programmeerfuncties op.  
**K+** - indrukken van de knop schakelt de zender over op het volgende kanaal.  
**K-** - indrukken van de knop schakelt de zender over op het voorgaande kanaal.  
**K1** -knoppen van het eerste kanaal.  
**K2** -knoppen van het tweede kanaal.  
**MODE** - deze knop activeert de instellingen van datum en tijd.

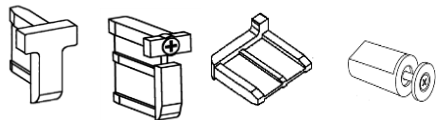
## LET OP

Om het overbelastingssysteem goed te laten werken:

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



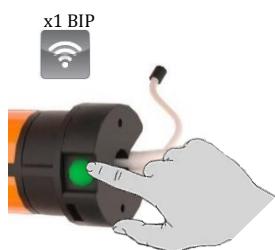
- is het aanbevolen om afsluitdoppen of buffers in de onderbalk te gebruiken,



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

- moeten de bovenste en onderste eindposities worden ingesteld.

### 1. Programmeren van de eerste zender



Druk op de programmeerknop op de buismotorkop, dit wordt bevestigd door een geluidssignaal (1x PIEP).



Druk tweemaal op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x2 PIEP)

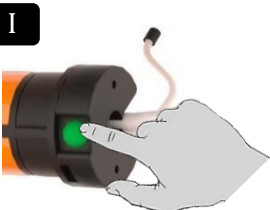


Druk op de knop "OMHOOG". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)

OK

Na de juiste programmering van de zender maakt de buismotor de beweging OMHOOG - OMLAAG.

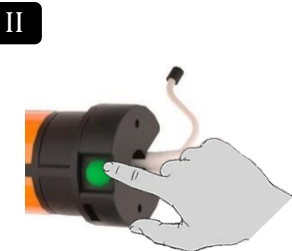
### 2. Wijziging van de basisdraairichting van het motor



Druk op de programmeerknop op de buismotorkop en houd deze ca. 6 seconden ingedrukt

OK

Houd de knop ingedrukt tot de buismotor de beweging OMHOOG - OMLAAG maakt, wat betekent dat de procedure voor wijziging van de draairichting is bevestigd.



Druk op de programmeerknop op de buismotorkop, dit wordt bevestigd door de beweging OMHOOG - OMLAAG



Druk tweemaal op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x2 PIEP)



Druk op de knop "OMLAAG". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)

OK

Na de juiste programmering van de zender maakt de buismotor de beweging OMHOOG - OMLAAG.

### 3. Toevoegen van een volgende zender



Druk tweemaal op de knop "P2" van de reeds geprogrammeerde zender. Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x2 PIEP)



Druk "P2" van de nieuwe zender

OK

Na juiste uitvoering van de instellingen reageert de radio-ontvanger met een geluidssignaal (x5 PIEP)

### 4. Eindposities programmeren

#### I - Eindposities handmatig instellen



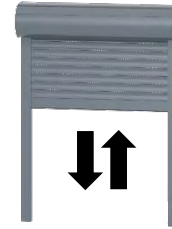
Druk op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "OMHOOG". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



De buismotor maakt de beweging OMLAAG - OMHOOG

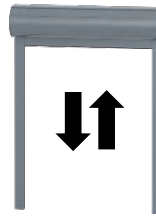
#### Bovenste eindpositie



Druk op de knop "OMHOOG"



Wanneer de bovenste positie is bereikt, druk op "STOP" en houd deze 6 seconden ingedrukt



De buismotor maakt de beweging OMLAAG - OMHOOG

OK

De bovenste eindpositie is ingesteld. Ga naar het instellen van de onderste eindpositie

#### Onderste eindpositie



Druk op de knop "OMLAAG"



Wanneer de onderste positie is bereikt, druk op "STOP" en houd deze 6 seconden ingedrukt



De buismotor maakt de beweging OMHOOG - OMLAAG

OK

De onderste eindpositie is ingesteld. De buismotor verlaat automatisch de programmeringsfunctie en gaat over op de normale bedrijfsmodus

## I - Eindposities handmatig instellen

### LET OP!

- Om het automatisch instellen van eindposities mogelijk te maken, is het noodzakelijk dat de ophangelementen WB, WL&P of WOCTOEASY samen met stoothaken of buffers in de onderlat worden gebruikt.

- De optie van automatisch instellen van eindposities **werkt niet** bij de buismotoren van de series **DM45EV/Y - 40/15**.



Druk op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "OMHOOG". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



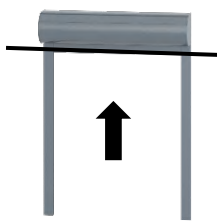
Druk op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



De buismotor maakt de beweging OMLAAG - OMHOOG



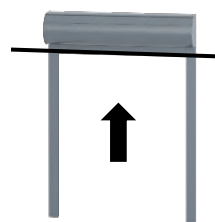
Druk op de knop "OMHOOG"



Het pantser bereikt de bovenste eindpositie



Het pantser bereikt de onderste eindpositie



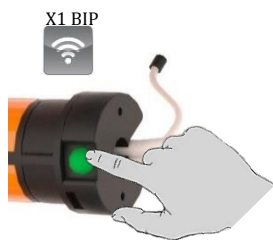
Het pantser gaat terug naar de bovenste eindpositie, de buismotor gaat automatisch over op de normale bedrijfsmodus.

## III - De instellingen voor eindposities automatisch bijwerken

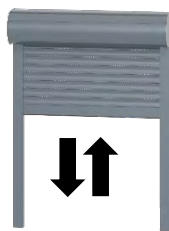
### LET OP!

- Na het activeren van de functie zal de buismotor automatisch elke 30 dagen de procedure voor het bijwerken van eindposities uitvoeren. Dit gebeurt automatisch zonder tussenkomst van de gebruiker.

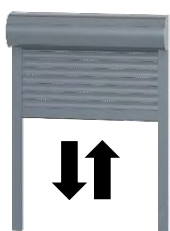
- Om het automatisch bijwerken van de instelling van eindposities mogelijk te maken, is het noodzakelijk dat de ophangelementen WB, WL&P of WOCTOEASY samen met stoothaken of buffers in de onderbalk worden gebruikt en dat de eindposities eerder geprogrammeerd zijn.



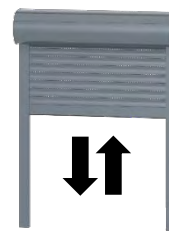
Druk na het bepalen van eindposities op de programmeerknop op de buismotorkop en houd deze 12 seconden ingedrukt tot een geluidssignaal (1x PIEP) is te horen



Na 6 seconden maakt het pantser de beweging OMLAAG - OMHOOG



Na 10 seconden maakt het pantser de beweging OMLAAG - OMHOOG



Na 12 seconden maakt het pantser de beweging OMLAAG - OMHOOG en bevestigt de handeling met een geluidssignaal (1x PIEP)

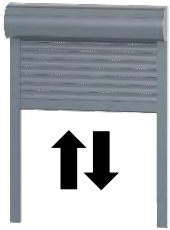
### LET OP!

- Herhaal de procedure om het automatisch instellen van eindposities te deactiveren

## IV - Comfortpositie instellen

### LET OP!

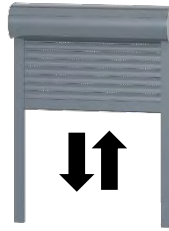
- Alvorens de comfortpositie in te stellen moeten eerst de eindposities worden ingesteld.



Bepaal de positie van het pantser



Houd "STOP" gedurende 6 seconden ingedrukt



De buismotor maakt de beweging OMLAAG - OMHOOG

## OK

Om de eerder bepaalde (comfort)positie in te stellen terwijl het pantser in welke positie dan ook is ingesteld, houd de knop "STOP" op de zender ingedrukt totdat het pantser in de richting van de (comfort)positie gaat bewegen

## V - Comfortpositie verwijderen



Zet het pantser in de comfortpositie



Druk vijf keer met tussenpozen van twee seconden op "STOP"

## OK

Als de instellingen juist zijn uitgevoerd, zal de buismotor dit bevestigen met een geluidssignaal (3x PIEP).

## VI - Eindposities verwijderen



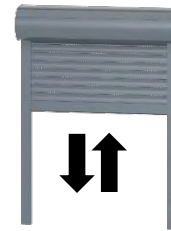
Druk op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "OMLAAG". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



De buismotor maakt de beweging OMLAAG - OMHOOG

## 5. Activering impulsmodus



Druk op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "OMHOOG". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "OMLOOG". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)

## OK

Na het voltooien van het programmeren bevestigt de buismotor de opties met een geluidssignaal:  
(2x PIEP) als het impulsbedrijf actief is,  
(1x PIEP) als het impulsbedrijf niet actief is.

Herhaal de handeling om het bedrijf te veranderen



## 6. Automatische terugkeer van de buismotor bij het tegenkomen van een obstakel



Druk op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "OMLOOG". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "OMLOOG". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)

### OK

Na het voltooiën van het programmeren bevestigt de buismotor de opties met een geluidssignaal:

(2x PIEP) als de automatische terugkeer van de buismotor actief is,

(1x PIEP) als de automatische terugkeer van de buismotor niet actief is.

Herhaal de handeling om het bedrijf te veranderen.

## 7. Reactie op overbelasting selecteren

Modus I - (gemiddelde gevoeligheid - fabrieksmatig ingesteld) - detectiegevoeligheid is verminderd door één omwenteling van de aandrijving vanaf de eindpositie,  
Modus II - (hoogste gevoeligheid) detectiegevoeligheid is verminderd met 1/5 omwenteling van de as vanaf de eindpositie,  
Modus III - (laagste gevoeligheid) detectiegevoeligheid is over de gehele werkhooftje verminderd.



Druk op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "STOP". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "OMLOOG". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)

### OK

Als de modus I actief is, zal de buismotor **één** korte beweging in beide richtingen maken.

Als de modus II actief is, zal de buismotor **twee** korte bewegingen in beide richtingen maken.

Als de modus III actief is, zal de buismotor **drie** korte bewegingen in beide richtingen maken.

Herhaal de handeling om het bedrijf te veranderen

## 8. Terug naar fabrieksinstellingen

De procedure voor het wissen van een zender verwijdert alle zenders die in het systeem met de buismotor waren verbonden en alle eindposities.



Druk op de knop "P2". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "STOP". Dit wordt bevestigd met een geluidssignaal (x1 PIEP)



Druk op de knop "P2"

Als de instellingen juist zijn uitgevoerd, zal de buismotor reageren met een geluidssignaal (3x PIEP) en de beweging OMHOOG - OMLAAG