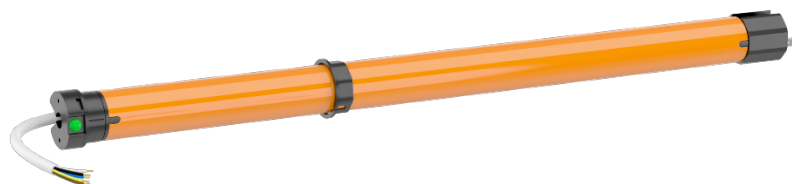


# INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKÓW RUROWYCH DM SERII BD

Nieprzestrzeganie niniejszej instrukcji może stanowić zagrożenie dla życia i zdrowia. Instrukcję należy zachować.

## 1. SPECYFIKACJA TECHNICZNA



Zasilanie: 230 VAC / 50 Hz

Wyłączniki krańcowe: Elektroniczne

Temperatura użytkowania: ~ -10°C - ~ +50°C

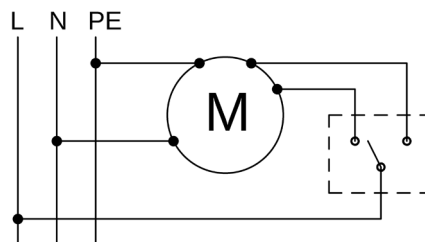
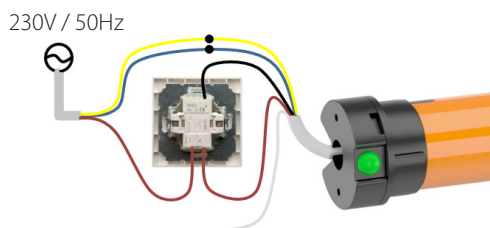
Stopień ochrony: IP44

Napędy można łączyć równolegle pomiędzy sobą co umożliwia sterowanie nimi za pomocą jednego łącznika bez konieczności stosowania dodatkowych układów wspomagających.

Reaguje na przeszkody,

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

## 2. POGŁĄDOWE PODŁĄCZENIE SIŁOWNIKA



### UWAGA

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

Aby system działał prawidłowo:

- należy stosować wieszaki WB, WL&P, W OCTOEASY



- należy stosować zatyczki lub bufory w listwie dolnej



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

- należy ustawić górne i dolne położenia krańcowe



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.



### 3. PODŁĄCZENIE SIŁOWNIKA ZA POMOCĄ KABLA MONTAŻOWEGO

230V / 50Hz



### 4. MANUALNE USTAWIANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH

#### I. Za pomocą kabla montażowego

##### GÓRNA



Uruchomić napęd w kierunku "GÓRA".



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w górę.



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

**OK**

Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

##### DOLNA



Uruchomić napęd w kierunku "DÓŁ".



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w dół.



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

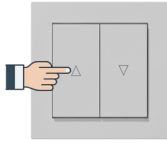
**OK**

Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

**⚠** Jeżeli siłownik nie przyjmuje programowania należy przejść do punktu 6.

## II. Za pomocą przycisku na głowicy

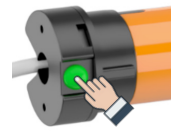
### GÓRNA



Uruchomić napęd w kierunku "GÓRA".



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w górę.

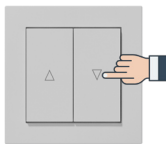


Kolejnymi wciśnięciami przycisku programowania na głowicy napędu zwiększamy zakres górnego położenia krańcowego.

**OK**

Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

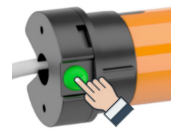
### DOLNA



Uruchomić napęd w kierunku "DÓŁ".



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w dół.



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

**OK**

Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

**⚠** Jeżeli siłownik nie przyjmuje programowania należy przejść do punktu 6.

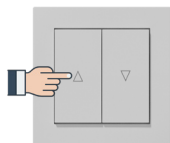
## 5. AUTOMATYCZNE USTAWIANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH

Do funkcji automatycznego ustawienia położenia krańcowych, niezbędne jest zastosowanie wieszaków WB, WL&P lub WOCTOEASY oraz zatyczek lub buforów w listwie dolnej. Pierwsze należy zaprogramować górne położenie krańcowe. Opcja automatycznego ustawiania pozycji krańcowych nie działa z silnikiem DM45BD - 40/15. Przed skorzystaniem z funkcji automatycznego programowania położenia krańcowych, należy sprawdzić czy w pamięci siłownika nie zostały zapisane inne położenia krańcowe. Jeżeli tak, należy je usunąć (patrz punkt „usuwanie położenia krańcowych”).

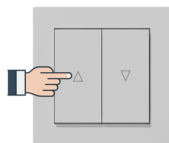
Aby automatycznie ustawić położenia krańcowe, należy wykonać następujące czynności:

1. Uruchamiamy napęd w kierunku góra.
  2. Po osiągnięciu górnego położenia, a napęd poczuje opór, zatrzyma się i ruszy w kierunku przeciwnym.
  3. Po osiągnięciu dolnego położenia, a napęd poczuje opór, zatrzyma się i ruszy w kierunku przeciwnym wykonując cykl kontrolny.
  4. Napęd zatrzyma się w górnym położeniu krańcowym. Położenia krańcowe zostały ustawione.
- Po wykonaniu tych czynności należy sprawdzić, czy wprowadzone ustawienia zostały zapamiętane.

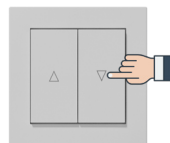
## 6. KASOWANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH



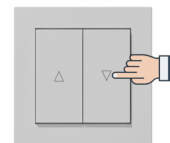
Uruchomić napęd w kierunku góra.



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



Uruchomić napęd w kierunku dół.



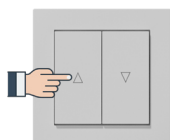
Po osiągnięciu dolnego położenia włączamy i wyłączamy zasilanie (x5) w kierunku dół w odstępach 0,5 s.

# OK

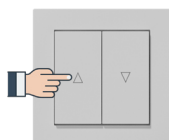
Roleta wykona krótki ruch w kierunku góra. Położenia krańcowe zostały skasowane.

**!** Funkcja powoduje usunięcie z pamięci siłownika wcześniej zapisanych nadajników oraz usunięcie ustawionych pozycji krańcowych

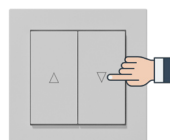
## 7. FUNKCJA AUTOMATYCZNEGO POWROTU SIŁOWNIKA PO NAPOTKANIU PRZESZKODY



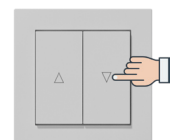
Uruchomić napęd w kierunku góra.



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



Uruchomić napęd w kierunku dół.



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

# OK

# OK

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

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

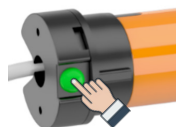
**!** Aby zmienić tryb operację należy powtórzyć.

## 8. WYBÓR TRYBU REAKCJI NA PRZECIĄŻENIE

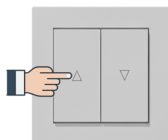
Tryb I – (średnia czułość - ustawiony fabrycznie) – czułość detekcji jest zmniejszona przez jeden obrót napędu od położenia krańcowego.

Tryb II – (największa czułość) czułość detekcji zmniejszona o 1/5 obrotu wału od położenia krańcowego.

Tryb III – (najmniejsza czułość) czułość detekcji zmniejszona na całej wysokości pracy.



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



Wcisnąć i trzymać przez ok. 5 sek. klawisz kierunek „góra”.

# OK

Jeśli aktywny jest tryb I to siłownik wykona **jeden** krótki ruch w obu kierunkach.

Jeśli aktywny jest tryb II to siłownik wykona **dwa** krótkie ruchy w obu kierunkach.

Jeśli aktywny jest tryb III to siłownik wykona **trzy** krótkie ruchy w obu kierunkach.

Aby zmienić tryb operację należy powtórzyć.

Producent:

---

**ALUPROF**  
ALUMINIUM SYSTEMS

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

**Centrala; Zakład w Bielsku-Białej:**  
ul. Warszawska 158, 43-300 Bielsko-Biała, Polska,  
tel. +48 33 81 95 300, fax +48 33 82 20 512

Zastrzegamy sobie prawo do zmian technicznych.  
Stan na dzień 2023.02.02