

INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKA RUROWEGO

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



DM 35/45 EV/Y

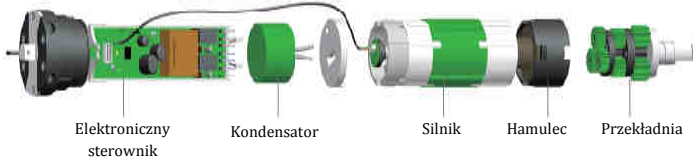
Wbudowany odbiornik radiowy

Zabezpieczenie przed przeszkodami

Sterowanie radiowe oraz klawiszowe

Elektroniczne ustalanie trzech pozycji postoju

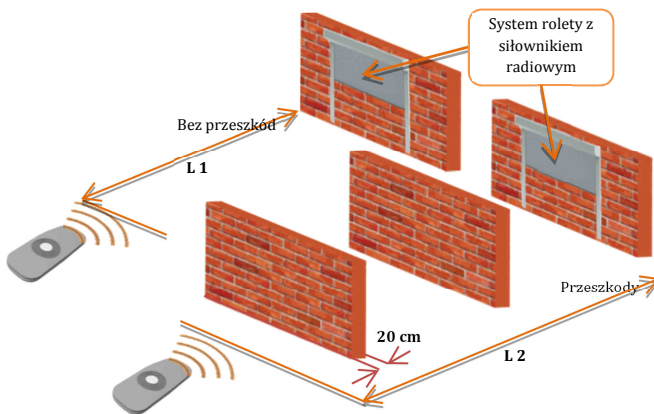
Specyfikacja techniczna



Elektroniczny sterownik Kondensator Silnik Hamulec Przekładnia

1. Wprowadzanie podstawowych ustawień za pośrednictwem nadajnika przenośnego.
2. Możliwość zaprogramowania do 20 nadajników na jednym siłowniku. Kolejne następane nadajniki powodują nadpisywanie początkowo zaprogramowanych.
3. Precyzyjne elektroniczne ustalanie pozycji krańcowych wraz z trzecią pozycją komfortową wysokości pancerza.
4. Elektroniczny system zabezpieczenia przed przeszkodami.
5. Sygnalizacja dźwiękowo ruchowa podczas wywoływania wszelkich ustawień.
6. Możliwość sterowania nadajnikiem radiowym oraz manualnie przełącznikiem klawiszowym w systemie krok po kroku.

Zakresy odległości prawidłowego reagowania nadajników przenośnych



	L1	L2	Częstotliwość transmisji
230V/50Hz	200m	25m	433.92 MHz

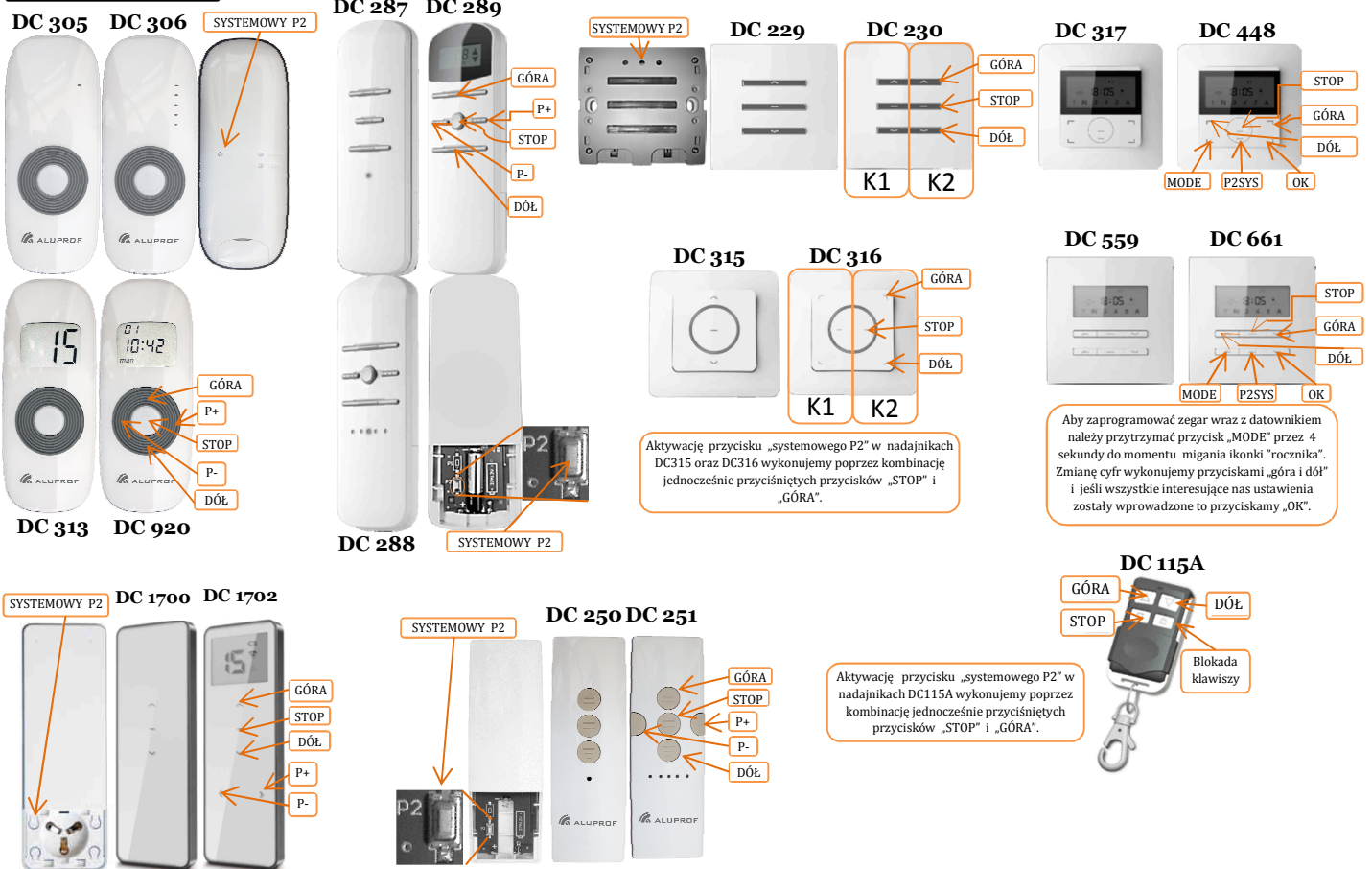
⚠ Zastrzeżenia ⚠

Siłowniki z elektronicznym systemem zabezpieczenia przed przeszkodami oraz elektronicznymi krańcówkami przy aktywacji funkcji automatycznych powinny być montowane w zestawie z:

- wieszakami blokady:

- zatyczkami listwy dolnej lub buforami:

Opis nadajników



LEGENDA :

- GÓRA**- aktywacja przycisku spowoduje ruch pancerza w górę.
- DÓŁ**- aktywacja przycisku spowoduje ruch pancerza w dół.
- P2SYS- SYSTEMOWY P2**- aktywacja przycisku wywołuje funkcję programowania.
- P+**- aktywacja przycisku przełącza nadajnik na następnym kanale.
- P-**- aktywacja przycisku przełącza nadajnik na poprzedni kanał.
- K1** -przyciski kanału pierwszego.
- K2** -przyciski kanału drugiego.
- MODE** -przycisk aktywujący ustawienia zegara i datownika.

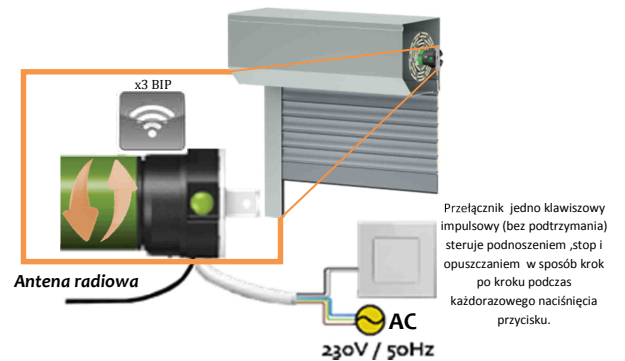
1/ Podłączenie siłownika do zasilania zgodnie z przyjętymi standardami energetycznymi (rys.1).

Po prawidłowym podaniu zasilania siłownik zasygnalizuje dźwiękiem trzy krotnie (x3 BIP) a jeśli posiada w pamięci jakikolwiek nadajnik to wykona impulsowy ruch obrotowy w obie strony.



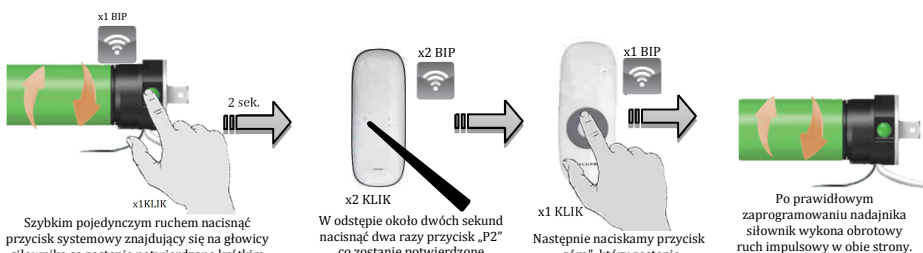
Standardowe podłączenie do sieci

Rysunek 1



2/ Połączenie siłownika z nadajnikiem.

Aby połączyć wybrany nadajnik z danym siłownikiem należy:



OK

Przejdź do programowania pozycji krańcowych (punkt4).

⚠ Brak sygnału dźwiękowego oznacza ,że sterownik siłownika posiada w pamięci przynajmniej jeden nadajnik. ⚠

3/ Programowanie każdego kolejnego nadajnika.

A+B+<20n
Do danego siłownika jest możliwość zaprogramowania maksymalnie 20 nadajników.

A
Dwa razy przyciskamy przycisk „P2”. Każde przyciśnięcie będzie potwierdzone sygnałem dźwiękowym siłownika. (x1 BIP)

B(+n)
W odstępie do 3 sekund przyciskamy przycisk „P2” na kolejnym nadajniku, którego potrzebujemy wprogramować w system sterujący.

OK
Pancerz wykona impulsowy ruch w górę i dół jeśli procedura dodania kolejnego nadajnika zakończy się pozytywnie.

n

OK
Nadajniki zaprogramowane w systemie z siłownikiem będą działać równolegle. Każdy kolejny nadajnik można dodać tylko na podstawie już działającego nadajnika w systemie.

4/ Zmiana bazowego kierunku obrotów siłownika.

OK

Po wstępnym ustawieniu bazowych kierunków obrotu siłownika należy ustawić pozycje krańcowe górne i dolne położenia pancerza.

Siłownik musi być zatużony i tylko w takiej sytuacji należy przytrzymać przycisk systemowy siłownika przez 6 sekund.

Trzymać przycisk aż do momentu ruchu impulsowego siłownika góra i dół co oznacza akceptację procedury zmiany kierunku obrotów siłownika.

Kiedy przyciskamy przycisk „góra” na nadajniku i pancerz rolety również wykonuje ruch ku górze wtedy kierunek bazowy obrotów siłownika jest ustawiony prawidłowo.

x1 KLIK

5/ Programowanie pozycji krańcowych.

Dany siłownik zapewnia nam możliwość zaprogramowania trzech pozycji ustawień pancerza w sposób:

A- manualny (krańcowy dolny, krańcowy górny, komfortowy),

B- automatyczny (krańcowy dolny, krańcowy górny),

C- automatyczny z kontrolnym czasowym dostrajaniem pozycji krańcowych.

Wprowadzenie siłownika w stan programowania:

OK
Przejdź do programowania pozycji krańcowych.

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

x1 KLIK Następnie nacisnąć przycisk „góra” nadajnika co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP).

x1 KLIK Kolejny raz nacisnąć przycisk „P2” co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP).

Po prawidłowym wykonaniu polecenia nadajnika siłownik wykona ruch impulsowy pancerzem w obie strony co oznacza gotowość do programowania pozycji krańcowych.

A- Manualne ustawienia pozycji krańcowych.

Pozycja krańcowa górna:

OK
Po ustaleniu górnej pozycji krańcowej można przystąpić do ustawienia dolnej pozycji krańcowej.

Siłownik po zatwierdzeniu pozycji krańcowej górnej wykona ruch impulsowy pancerzem w obie strony.

x1 KLIK Jednym kliknięciem nacisnąć przycisk „góra” i czekać aż siłownik podwinie pancerz do żądanej wysokości.

x1 KLIK W chwili uzyskania żądanej wysokości nacisnąć przycisk „stop” i trzymać przez 6 sekund.

Pozycja krańcowa dolna:

OK
Po zakończeniu programowania pozycji krańcowych góra i dół sterownik automatycznie wychodzi z funkcji programowania do stanu sterowania użytkowego.

Siłownik po zatwierdzeniu pozycji dolnej wykona ruch impulsowy pancerzem w obie strony.

x1 KLIK Jednym kliknięciem nacisnąć przycisk „dół” i czekać aż siłownik opuści pancerz do pozycji dolnej.

x1 KLIK W chwili uzyskania pozycji dolnej nacisnąć i trzymać przycisk „stop” przez 6

Pozycja trzecia (komfortowa) ustawienia pancerza:

⚠ Przed ustaleniem trzeciej pozycji (komfortowej) pancerza niezbędne jest wcześniejsze ustawienie pozycji krańcowych siłownika. Nie ma konieczności wprowadzania siłownika w stan programowania. ⚠

OK
Po zakończeniu programowania pozycji trzeciej (komfortowej) sterownik automatycznie wchodzi w tryb sterowania użytkowego.

Jeśli procedura była wykonana prawidłowo siłownik wykona ruch impulsowy pancerzem w obie strony.

x1 KLIK Przyciskami „góra” bądź „dół” ustalamy interesującą nas pozycję pancerza, która jest ułożona pomiędzy pozycjami krańcowymi.

x1 KLIK Zatrzymujemy pancerz w interesującej nas pozycji przyciskiem „stop” i trzymamy około 6 sekund.

Aby wysterować wcześniej ustaloną trzecią 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).

B- Automatyczne ustawienia pozycji krańcowych:

⚠ Aby umożliwić automatyczne ustawienia położenia krańcowych niezbędne jest zastosowanie wieszaków blokady wraz z zatyczkami lub buforami listwy dolnej. ⚠

OK

Po zakończeniu programowania pozycji krańcowych sterownik automatycznie wychodzi z funkcji programowania do stanu sterowania użytkowego.

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

Siłownik po ustaleniu pozycji krańcowej górnej automatycznie przełączy się na szukanie pozycji krańcowej dolnej.

Siłownik po ustaleniu pozycji krańcowej dolnej automatycznie przełączy się na aktualizację pozycji krańcowej górnej.

Siłownik po aktualizacji pozycji krańcowej górnej automatycznie przechodzi w stan

x1 KLIK
Po wprowadzeniu siłownika w stan programowania należy wcisnąć przycisk „góra” na nadajniku i czekać, aż pancierz osiągnie górną pozycję krańcową.

C- Automatische ustawienia z kontrolnym czasowym dostrajaniem pozycji krańcowych:

Jedną z funkcji ustawień automatycznych jest możliwość aktualizacji położenia krańcowych raz w miesiącu co dzieje się samoczynnie bez ingerencji użytkownika.

⚠ Aby umożliwić automatyczne dostrajanie położenia krańcowych niezbędne jest zastosowanie wieszaków blokady wraz z zatyczkami lub buforami listwy dolnej.

Aby funkcja ta była w pełni wystawiana trzeba najpierw ustawić pozycje krańcowe zgodnie z instrukcją 5A lub 5B a następnie: ⚠

OK

Po zakończeniu programowania aktywacji funkcji automatycznej aktualizacji pozycji krańcowych siłownik przechodzi do stanu sterowania użytkowego.

12 sekund
x1 KLIK

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

Po 6 sekundach

W trakcie przytrzymywania przycisku systemowego siłownik po 6 sekundach wykona obrotowy ruch impulsowy pancierzem w obie

Po 10 sekundach

W trakcie przytrzymywania przycisku systemowego siłownik po 10 sekundach wykona ruch impulsowy pancierzem w obie strony.

Po 12 sekundach

W trakcie przytrzymywania przycisku systemowego siłownik po 12 sekundach wykona ruch pancierzem w obie strony i zatwierdzi operację sygnałem dźwiękowym (x1 BIP).

6/ Kasowanie pozycji trzeciej (komfortowej) i/lub pozycji krańcowych. zatrzymywania się pancerza:

A-kasowanie pozycji (komfortowej) zatrzymywania się pancerza,

B-kasowanie pozycji krańcowych wraz z pozycją trzecią (komfortową) zatrzymywania się pancerza,

⚠ Jednorazowe wykonanie procedury kasowania pozycji krańcowych powoduje wykasowanie wszystkich wcześniej ustalonych pozycji zatrzymywania się pancerza. ⚠

A- Kasowanie pozycji (komfortowej) zatrzymywania się pancerza:

OK

Prawidłowe zakończenie procedury kasowania trzeciej pozycji (komfortowej) siłownik potwierdzi sygnałem dźwiękowym (x3 BIP).

1 sek.
x1 KLIK

Ustawiamy pancierz w trzeciej pozycji (komfortowej) i pięć razy w odstępach jednej sekundy naciskamy przycisk „stop” na przednim panelu nadajnika.

x4 KLIK

B- Kasowanie pozycji krańcowych wraz z pozycją trzecią (komfortową)

OK

Po zakończeniu procedury siłownik pancerza będzie zatrzymywał się tylko dzięki funkcji blokowania na przeszkodach co przy długotrwałym stosowaniu znacznie obniży sprawność i żywotność siłownika.

x1 KLIK

Szybkim ruchem nacisnąć przycisk „P2” co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)

x1 BIP

Następnie przycisnąć przycisk „dół” co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)

x1 KLIK

Następnie przycisnąć przycisk „P2” co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)

x1 BIP

Pancerz wykona impulsowy ruch w górę i w dół jeśli procedura kasowania pozycji zatrzymywania się pancerza została

7/ Funkcja automatycznego powrotu siłownika po napotkaniu przeszkody.

OK

Po zakończeniu programowania siłownik potwierdzi opcje sygnałem dźwiękowym (x2 BIP) jeśli funkcja automatycznego powrotu jest aktywna, sygnałem dźwiękowym (x1 BIP) jeśli funkcja automatycznego powrotu jest nieaktywna

x1 KLIK

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

x1 BIP

Następnie nacisnąć przycisk „dół” nadajnika co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP).

x1 BIP

Następnie nacisnąć przycisk „góra” nadajnika co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP).

8/ Powrót do ustawień fabrycznych.

⚠ Procedura kasowania jakiegokolwiek nadajnika usuwa wszystkie nadajniki jakie były połączone w systemie z siłownikiem oraz usuwa wszystkie pozycje krańcowe wraz z trzecią pozycją (komfortową) zatrzymywania się pancerza. ⚠

OK

Po zakończeniu procedury kasowania nadajników aby mieć możliwość sterowania siłownikiem pancerza należy programować siłownik chronologicznie zaczynając od punktu drugiego, połączenie siłownika z nadajnikiem”.

x1 BIP

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

x1 KLIK

Nacisnąć przycisk „stop” nadajnika co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym siłownika (x1 BIP)

x1 BIP

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

Pancerz wykona impulsowy ruch w górę i dół jeśli procedura kasowania nadajnika zakończyła się pozytywnie.