

INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKÓW RUROWYCH DM SERII BD

Specyfikacja techniczna

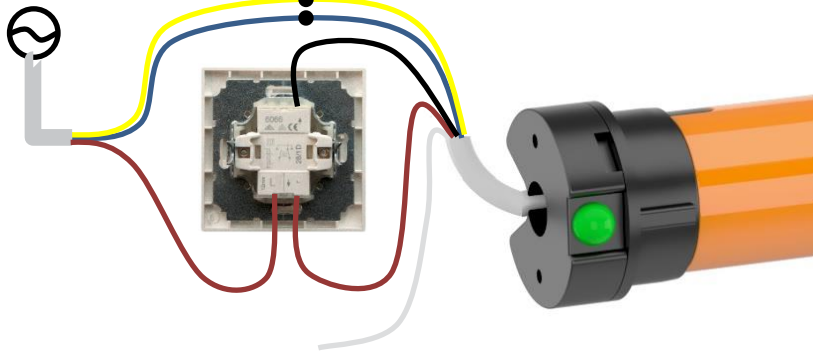
- zasilanie: 230 VAC / 50 Hz
- elektroniczne wyłączniki krańcowe
- reaguje na przeszkody
- temperatura użytkowania: $\sim -10^{\circ}\text{C} \sim +50^{\circ}\text{C}$ (stopień ochrony IP44)
- maksymalny czas pracy nieprzerwanej : 4 min.
- napędy można łączyć równolegle pomiędzy sobą co umożliwia sterowanie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



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

Poglądowe podłączenie siłownika

Zasilanie 230V /



UWAGA

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

Przewód brązowy – faza (kierunek 1)

Przewód czarny – faza (kierunek 2)

Przewód niebieski – neutralny

Przewód żółto/zielony – ochronny

Przewód biały – programowanie położeń

krańcowych



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

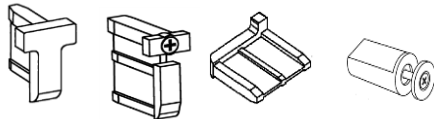
UWAGA

Aby system przeciążeniowy pracował prawidłowo:

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



- zalecane jest zastosowanie zatyczek lub buforów w listwie dolnej,

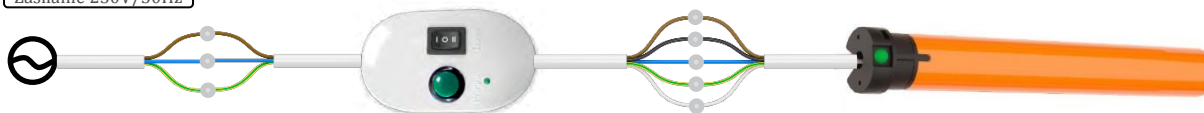


- należy dostosować maksymalny moment obrotowy silownika (Nm) do wagi pancerza,

- należy ustawić górne i dolne położenia krańcowe.

Podłączenie silownika za pomocą kabla montażowego

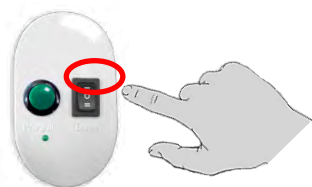
Zasilanie 230V/50Hz



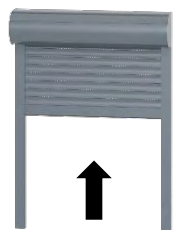
1. Ustawianie pozycji krańcowych

I - Regulacja położenia krańcowych za pomocą kabla montażowego

Górna pozycja krańcowa



Uruchomić napęd w kierunku góra.



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w góre.



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



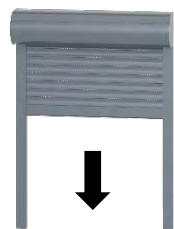
OK

Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

Dolna pozycja krańcowa



Uruchomić napęd w kierunku dół.



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w dół.



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

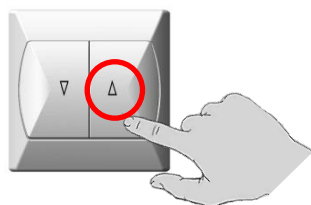


OK

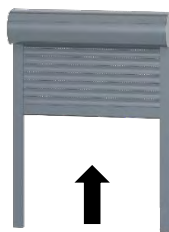
Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

II - Regulacja położenia krańcowych za pomocą przycisku na głowicy

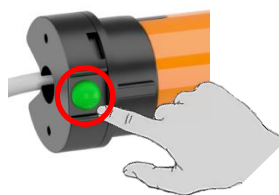
Górna pozycja krańcowa



Uruchomić napęd w kierunku góra.



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w górę.



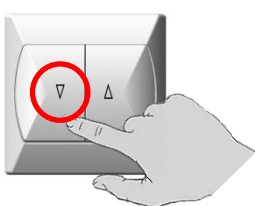
Kolejnymi wciśnięciami przycisku programowania na głowicy napędu zwiększa zakres górnego położenia krańcowego.



OK

Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

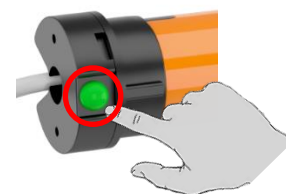
Dolna pozycja krańcowa



Uruchomić napęd w kierunku dół.



Pancerz rolety zacznie przesuwac się w dół.



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



OK

Gdy pancerz osiągnie odpowiednie położenie, zwalniamy przycisk programowania.

III - Automatyczna regulacja położenia krańcowych

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

Pierwsze należy zaprogramować górne położenie krańcowe.

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

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

Aby automatycznie ustawić położenia krańcowe, należy wykonać następujące czynności:

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

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

IV – kasowanie pozycji krańcowych



Uruchomić napęd w kierunku góra.



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



Uruchomić napęd w kierunku dół.



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

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

2. Funkcja automatycznego powrotu siłownika po napotkaniu przeszkody



Uruchomić napęd w kierunku góra.



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



Uruchomić napęd w kierunku dół.



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

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

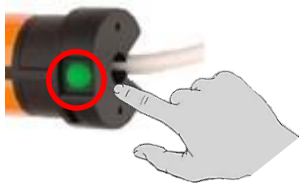
OK.
Jeżeli roleta wykona dwa krótkie ruchy w obu kierunkach, napęd po wykryciu przeszkody zatrzymuje się.

UWAGA!!!

Aby zmienić tryb operację należy powtórzyć.

3. Wybór trybu reakcji na przeciążenie

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



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



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

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