PROGRAMMIERANWEISUNG FÜR DM-ANTRIEBE DER SERIE BD

Die Nichtbeachtung dieser Anleitung kann Ihr Leben und Ihre Gesundheit gefährden *Die Anleitung ist zum bewahren.*

1. TECHNISCHE SPEZIFIKATION

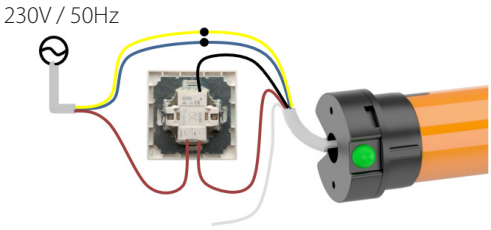
Stromversorgung:	230 VAC / 50 Hz
Endschalter	Ektronische
Betriebstemperatur:	~ -10°C - ~ +50°C
Schutzart:	IP44

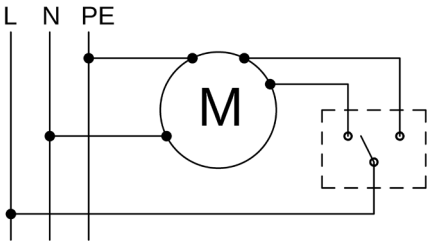
Die Antriebe können parallel angeschlossen werden, wodurch sie ohne zusätzliche Unterstützungssysteme mit einem Schalter gesteuert werden können.

Reagiert auf Hindernisse,

Der Hersteller behält die Toleranz von Katalogdaten vor aufgrund von Verwendung in verschiedenen Bedingungen.

2. BEISPIELHAFTER ANSCHLUSS DES MOTORS





ACHTUNG

- Die Montage des Antriebs sollte durch befügtes Personal durchgeführt werden (die entsprechende Befugnisse besizten).
- Die Anwendung des Motors ist für trockene Räume bestimmt und sollte nicht den direkten Witterungsverhältnissen ausgesetzt werden.
- Der Motor sollte über eine separate Leitung versorgt und durch einen Leitungsschutzschalter B10 abgesichert werden.
- Die maximale Anzahl parallel angeschlossner Antriebe ist abhängig von der Kurzschlussfestigkeit des Schalters und der Dauerbelastung des Netzkabels (max. 10 Stück)

Damit das System richtig funktioniert:
- Verwendung von Sicherungsfedern WB, WL&P, W OCTOEASY

- Verwendung von Arretierungen und Anschlagstopfen im Endstab

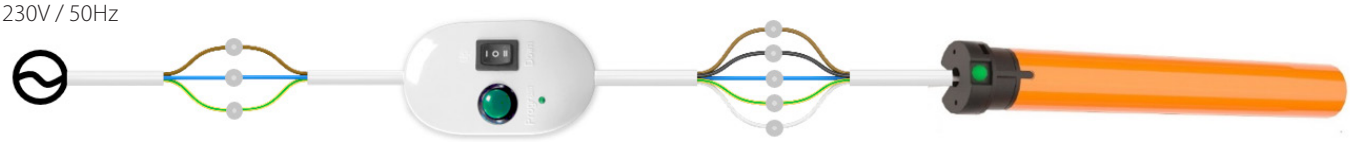
- Das maximale Drehmoment des Motors (Nm) auf das Gewicht des Panzers anpassen.,
- Die obere und untere Endposition einstellen

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

CE

3. ANSCHLUSS DES MOTORS MIT DEM MONTAGEKABEL

230V / 50Hz



4. MANUELE EINSTELLUNG DER ENDPOSITIONEN

I. Mit hilfe des Montagekabels

OBERE

Den Motor in die Richtung nach oben starten

Der Rollladenpanzer wird sich na oben bewegen

Mit den nächsten drücken der Programmiertaste auf dem Montagekabel vergrößert sich der Bereich der oberen Endposition.

OK

Wenn der Rollladenpanzer die richtige Position erreicht, die Programmiertaste loslassen

UNTERE

Den Motor in die Richtung nach unten starten

Der Rollladenpanzer wird sich na unten bewegen

Mit den nächsten drücken der Programmiertaste auf dem Montagekabel vergrößert sich der Bereich der unteren Endposition.

OK

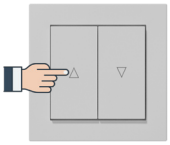
Wenn der Rollladenpanzer die richtige Position erreicht, die Programmiertaste loslassen

⚠ Wenn der Motor die Progamierungsfunktionen nicht annimmt soll man zum Punkt 6. übergehen

Technische Änderungen vorbehalten.
Stand 2023.02.02

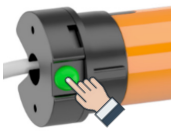
II. Mit hilfe des Knopfes am Motorkopf

OBERE



Den Motor in die Richtung nach oben starten

Der Rollladenpanzer wird sich nach oben bewegen

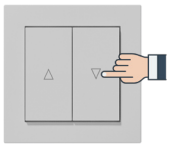


Mit den nächsten drücken der Programmiertaste am Motorkopf vergrößert sich der Bereich der oberen Endposition.

OK

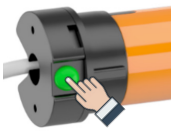
Wenn der Rollladenpanzer die richtige Position erreicht, die Programmiertaste loslassen

UNTERE



Den Motor in die Richtung nach unten starten

Der Rollladenpanzer wird sich nach unten bewegen



Mit den nächsten drücken der Programmiertaste am Motorkopf vergrößert sich der Bereich der unteren Endposition.

OK

Wenn der Rollladenpanzer die richtige Position erreicht, die Programmiertaste loslassen

⚠ Wenn der Motor die Progamierungsfunktionen nicht annimmt soll man zum Punkt 6. übergehen

5. AUTOMATISCHE EINSTELLUNG DER ENDPOSITIONEN

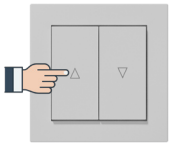
Für die automatische Einstellung der Endpositionen ist es notwendig, WB-, WL&P- oder WOCTOEASY-Aufhänger und Stöpsel oder Anschlagstopfen im Endstab zu verwenden. Die obere Endposition muss zuerst programmiert werden. Bevor die automatische Endpositionprogrammierung verwenden wird, prüfen, ob andere Endpositionen im Antriebsspeicher geschpiechert sind. Falls ja, diese löschen (siehe Abschnitt „Endpositionen löschen").

Um die Endpositionen automatisch einzustellen müssen folgende schritte gemacht werden.

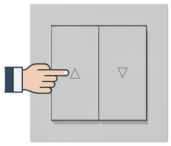
1. Den Motor in die Richtung nach oben starten
2. Nachdem der Antrieb die obere Position erreicht hat und der Antrieb einen Widerstand verspürt, stoppt er und läuft in die entgegengesetzte Richtung.
3. Nachdem der Antrieb die untere Position erreicht hat und der Antrieb einen Widerstand verspürt, stoppt er und läuft in einem Kontrollzyklus in die entgegengesetzte Richtung.
4. Der Antrieb hält an der oberen Endposition an. Die Endpositionen wurden eingestellt

Nach der Durchführung dieser Schritte überprüfen, ob die eingegebenen Einstellungen gespeichert sind.

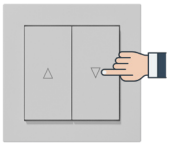
6. LÖSCHEN DER ENDPOSITIONEN



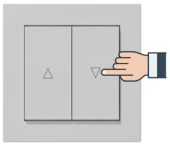
Den Motor in die Richtung nach oben starten



Nach dem erreichen der unteren Endposition die Stromversorgung in Richtung nach oben ein- und aussachalten(x5) in 0,5 s.-Abständen.



Den Motor in die Richtung nach unten starten



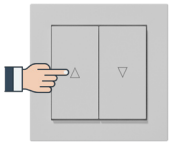
Nach dem erreichen der unteren Endposition die Stromversorgung in Richtung nach unten ein- und aussachalten(x5) in 0,5 s.-Abständen.

OK

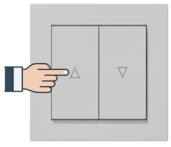
Der Rollladen macht eine kurze Bewegung nach oben. Die Endpositionen wurden gelöscht.

⚠ **Diese Funktion löscht aus dem Motorspeicher zuvor gespeicherte Sender und löscht die eingestellten Endpositionen**

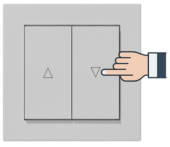
7. AUTOMATISCHE RUCKGANGFUNKTION NACH DER HINDERNISERKENNUNG



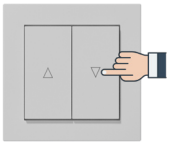
Den Motor in die Richtung nach oben starten



Nach dem erreichen der unteren Endposition die Stromversorgung in Richtung nach oben ein- und aussachalten(x3) in 0,5 s.-Abständen.



Den Motor in die Richtung nach unten starten



Nach dem erreichen der unteren Endposition die Stromversorgung in Richtung nach unten ein- und aussachalten(x3) in 0,5 s.-Abständen.

OK

Bei kurzen Bewegungen des Rollladens in beide Richtungen macht der Antrieb nach Erkennen eines Hindernisses eine 1/4 Umdrehung in die Gegenrichtung.

OK

Macht der Rollladen zwei kurze Bewegungen in beide Richtungen, stoppt der Antrieb nach Erkennen eines Hindernisses.

⚠ **Um den Modus zu wechseln den Vorgang wiederholen**

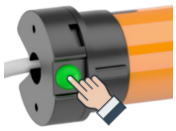
Technische Änderungen vorbehalten.
Stand 2023.02.02

8. DIE AUSWAHL DES ÜBERLASTMODUS

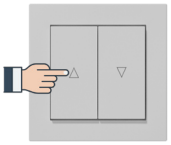
Modus I – (Die mittlere Empfindlichkeit) Reduzierte Empfindlichkeit der Hinderniserkennung um eine Umdrehung von der Endposition

Modus II – (Die höchste Empfindlichkeit), Reduzierte Empfindlichkeit der Hinderniserkennung um 1/5 Drehung der Welle von der Endposition.

Modus III – (Die kleinste Empfindlichkeit), Reduzierte Empfindlichkeit der Erfassung von Hindernissen auf die gesamte Arbeitshöhe.



Bei nicht laufendem Motor die Programmiertaste am Motorkopf gedrückt halten.



Drücken und halten für ca. 5 Sekunden AUF-Taste.

OK

Wenn der Modus I aktiv ist, führt der Antrieb eine kurze Bewegungen in beiden Richtungen aus.

Wenn der Modus II aktiv ist, führt der Antrieb zwei kurze Bewegungen in beide Richtungen aus.

Wenn der Modus III aktiv ist, führt der Antrieb drei kurze Bewegungen in beide Richtungen aus.

Um den Modus zu wechseln den Vorgang wiederholen

Hersteller:

ALUPROF
ALUMINIUM SYSTEMS

Werk in Opole;
ul. Gosławicka 3, 45-446 Opole, Polen,
Tel. +48 77 40 00 000, Fax +48 77 40 00 006
e–mail: aluprof@aluprof.eu

Zentrale; Werk in Bielsko-Biała:
ul. Warszawska 153, 43-300 Bielsko-Biała, Polen,
Tel. +48 33 81 95 300, Fax +48 33 82 20 512

Technische Änderungen vorbehalten.
Stand 2023.02.02