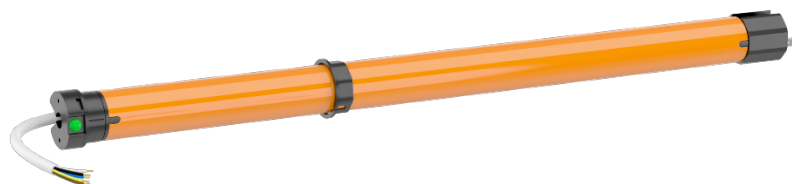


PROGRAMMEERHANDLEIDING VOOR DE MOTOR DM-SERIE BD

Het niet naleven van deze handleiding kan leiden tot letsel of de dood. Bewaar de handleiding als referentie.

1. TECHNISCHE SPECIFICATIE



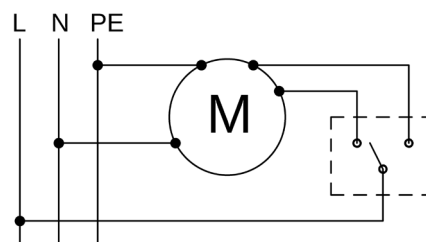
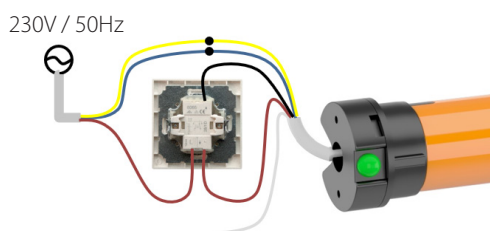
Voeding netwerk: 230 VAC / 50 Hz
Mechanische eindposities: elektronische
Bedrijfstemperatuur: ~ -10°C - ~ +50°C
Beschermingsgraad: IP44

Motoren kunnen parallel met elkaar worden geschakeld waardoor het mogelijk is om ze met één schakelaar te besturen zonder het gebruik van extra ondersteunende systemen.

Reageert op obstakels,

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

2. AANSLUITSCHEMA



VOORZICHTIG

- De montage van de motor moet worden uitgevoerd door bevoegde personen.
- De motor is bestemd voor toepassing in droge ruimten.
- De buismotor moet worden gevoed door een afzonderlijk circuit en beveiligd met een snelwerkende zekering bijv. een installatieautomaat van het type B10
- Het maximale aantal parallel geschakelde motoren is afhankelijk van de kortsluitvastheid van de automaat en de langdurige belasting van de voedingsleiding (max. 10 st.)

Om het overbelastingssysteem goed te laten werken:

- er dient gebruik gemaakt te worden van hangers WB, WL&P, W OCTOEASY



- in de onderlijst dient gebruik gemaakt te worden van stoppen of buffers



- moet het maximale koppel van de buismotor (Nm) aangepast worden aan het gewicht van het pantser,,
- moeten de bovenste en onderste eindposities worden ingesteld.



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



3. DE BUISMOTOR M.B.V. EEN MONTAGEKABEL AANSLUITEN

230V / 50Hz



4. MANUELE AFSTELLING VAN DE EINDPOSITIES

1. M.b.v. een montagekabel aansluiten

BOVENSTE



Schakel de aandrijving in de richting
OMHOOG IN



Het rolluikpantser begint
OMHOOG TE GAAN



Met elke druk op de
programmeerknop op de
montagekabel wordt het bereik van
de bovenste eindpositie vergroot

OK

Laat de programmeerknop los
wanneer het pantser de gewenste
positie bereikt

ONDERSTE



Schakel de aandrijving in de richting
OMLAAG IN



Het rolluikpantser begint
OMLAAG TE GAAN



Met elke druk op de
programmeerknop op de
montagekabel wordt het bereik van
de onderste eindpositie vergroot

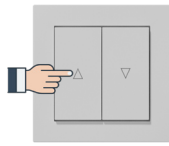
OK

Laat de programmeerknop los
wanneer het pantser de gewenste
positie bereikt

⚠ Indien de aandrijver niet geprogrammeerd kan worden, ga dan naar punt 6.

II. M.b.v. de knop op de buismotorkop

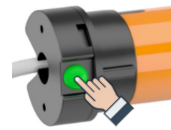
BOVENSTE



Schakel de aandrijving in de richting
OMHOOG IN



Het rolluikpantser begint
OMHOOG TE GAAN

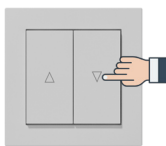


Met elke druk op de
programmeerknop op de
buismotorkop wordt het bereik van
de bovenste eindpositie vergroot

OK

Laat de programmeerknop los
wanneer het pantser de gewenste
positie bereikt

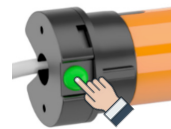
ONDERSTE



Schakel de aandrijving in de richting
OMLAAG IN



Het rolluikpantser begint
OMLAAG TE GAAN



Met elke druk op de
programmeerknop op de
buismotorkop wordt het bereik van
de onderste eindpositie vergroot

OK

Laat de programmeerknop los
wanneer het pantser de gewenste
positie bereikt

 Indien de aandrijver niet geprogrammeerd kan worden, ga dan naar punt 6.

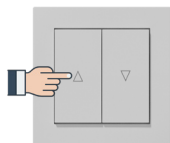
5. AUTOMATISCHE INSTELLING VAN DE EINDPOSITIES

Voor het automatisch instellen van eindposities is het noodzakelijk dat de ophangelementen WB, WL&P of WOCTOEASY en afsluitdoppen of buffers in de onderlat worden gebruikt. Als eerste moet de bovenste eindpositie worden geprogrammeerd. Controleer, alvorens de automatische programmering van eindposities te gebruiken, of er in het geheugen van de buismotor geen andere eindposities zijn opgeslagen. Zo ja, verwijder deze (zie "Eindposities verwijderen").

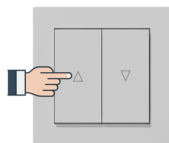
Ga als volgt te werk om de eindposities automatisch in te stellen:

1. Schakel de aandrijving in de richting omhoog in.
2. Na het bereiken van de bovenste positie voelt de aandrijving weerstand, stopt en begint in de tegenovergestelde richting te draaien.
3. Na het bereiken van de onderste positie voelt de aandrijving weerstand, stopt en begint in de tegenovergestelde richting te draaien om de controlecyclus uit te voeren.
4. De aandrijving stopt in de bovenste eindpositie. De eindposities zijn ingesteld. Controleer na het voltooien van deze stappen of de ingevoerde instellingen zijn opgeslagen.

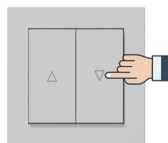
6. EINDPOSITIES VERWIJDEREN



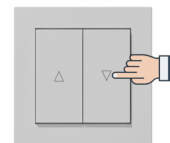
Schakel de aandrijving in de richting omhoog in



Zodra de bovenste positie is bereikt, schakel de voeding in de richting omhoog met een tussentijd van 0,5s in en uit (5x)



Schakel de aandrijving in de richting omlaag in



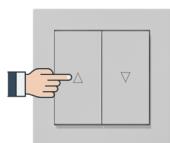
Zodra de onderste positie is bereikt, schakel de voeding in de richting omlaag met een tussentijd van 0,5s in en uit (5x).

OK

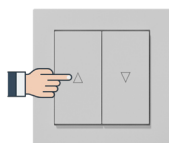
De sluiters gaat een tijdje omhoog.
De eindposities zijn verwijderd.

! De functie verwijdert uit het geheugen van de aandrijver de eerder opgeslagen zenders en de ingestelde eindposities.

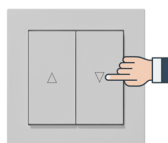
7. AUTOMATISCHE TERUGKEER VAN DE BUISMOTOR BIJ HET TEGENKOMEN VAN EEN OBSTAKEL



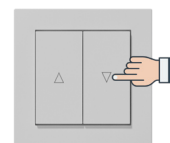
Schakel de aandrijving in de richting omhoog in



Zodra de bovenste positie is bereikt, schakel de voeding in de richting omhoog met een tussentijd van 0,5s in en uit (3x)



Schakel de aandrijving in de richting omlaag in



Zodra de onderste positie is bereikt, schakel de voeding in de richting omlaag met een tussentijd van 0,5s in en uit (3x).

OK

OK

Als het rolluik korte bewegingen in beide richtingen heeft gemaakt, maakt de aandrijving na ontdekking van een obstakel een 1/4 volle omwenteling in de tegengestelde richting

Als het rolluik twee korte bewegingen in beide richtingen heeft gemaakt, stop de aandrijving na ontdekking van een obstakel

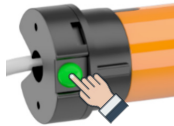
! Herhaal de handeling om de modus te veranderen

8. REACTIE OP OVERBELASTING SELECTEREN

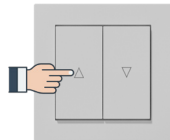
Modus I – (gemiddelde gevoeligheid - fabrieksinstelling) – de detectiegevoeligheid is verminderd met één draaiing van de aandrijving ten opzichte van de randpositie;

Modus II – (grootste gevoeligheid) de detectiegevoeligheid is verminderd met 1/5 draaiing van de as ten opzichte van de randpositie.

Modus III – (grootste gevoeligheid) verminderde detectiegevoeligheid over de hele werkhoogte



Houd bij een niet-werkende motor de programmeerknop op de kop van het aandrijfmechanisme



ingedrukt en houd vervolgens gedurende ca. 5 sec de richtingsknop "OMHOOG" ingedrukt.

OK

Wanneer modus I actief is voert het aandrijfmechanisme één korte beweging in beide richtingen uit.

Wanneer modus II actief is voert het aandrijfmechanisme twee korte bewegingen in beide richtingen uit.

Wanneer modus III actief is voert het aandrijfmechanisme drie korte bewegingen in beide richtingen uit.

Herhaal de handeling om de modus te veranderen

Fabrikant:



Productiebedrijf te Opole:

ul. Goslawska 3, 45-446 Opole, Polen,
tel. +48 77 40 00 000, fax +48 77 40 00 006
e-mail: aluprof@aluprof.eu

Centrale; Productiebedrijf te Bielsko-Biala:

ul. Warszawska 153, 43-300 Bielsko-Biala, Polen,
tel. +48 33 81 95 300, fax +48 33 82 20 512

Onder voorbehoud van technische wijzigingen.
Situatie 2023.02.02