

ANLEITUNG ZUR PROGRAMMIERUNG VON DM EV/Y-ANTRIEBEN

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

1. TECHNISCHE SPEZIFIKATION



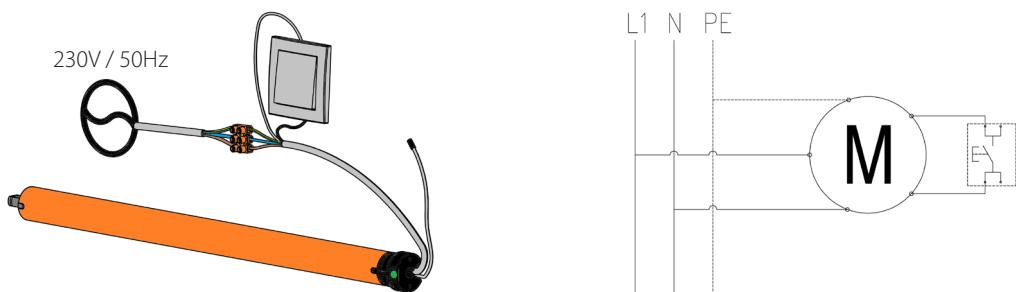
Stromversorgung:	230 VAC / 50 Hz
Endschalter	Elektronische
Frequenz:	433,92 MHz
Sendeleistung:	10 mW
Betriebstemperatur:	~ -10°C - ~ +50°C
Schutzart:	IP44
Übertragungsreichweite	200 Meter (im Freien), 35 Meter (in Gebäuden)

Reagiert auf Hindernisse,
Eingebauter Funkempfänger,
Es können bis zu 20 Sender programmiert werden, die darauffolgenden Sender überschreiben die ursprünglich programmierten,
Steuerungsmöglichkeit mit hilfe von Funksender oder manuel mit einen Tastenschalter im Schritt für Schritt System,

Der Hersteller behält die Toleranz von Katalogdaten vor aufgrund von Verwendung in verschiedenen Bedingungen.
Zu Motor passen alle Sender der DC-Serie, die sich im Angebot der Firma ALUPROF S.A. befinden.

2. BEISPIELHAFTER ANSCHLUSS DES MOTORS

Nachdem die Stromversorgung ordnungsgemäß angeschlossen wurde, gibt der Antrieb drei kurze Pieptöne (x3 BIP) aus und wenn ein Sender im Speicher des Antriebs gespeichert ist, bewegt sich der Antrieb in beide Richtungen.



ACHTUNG

- Die Montage des Antriebs sollte durch befugtes Personal durchgeführt werden (die entsprechende Befugnisse besitzen).
- 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.

Damit das System richtig funktioniert:

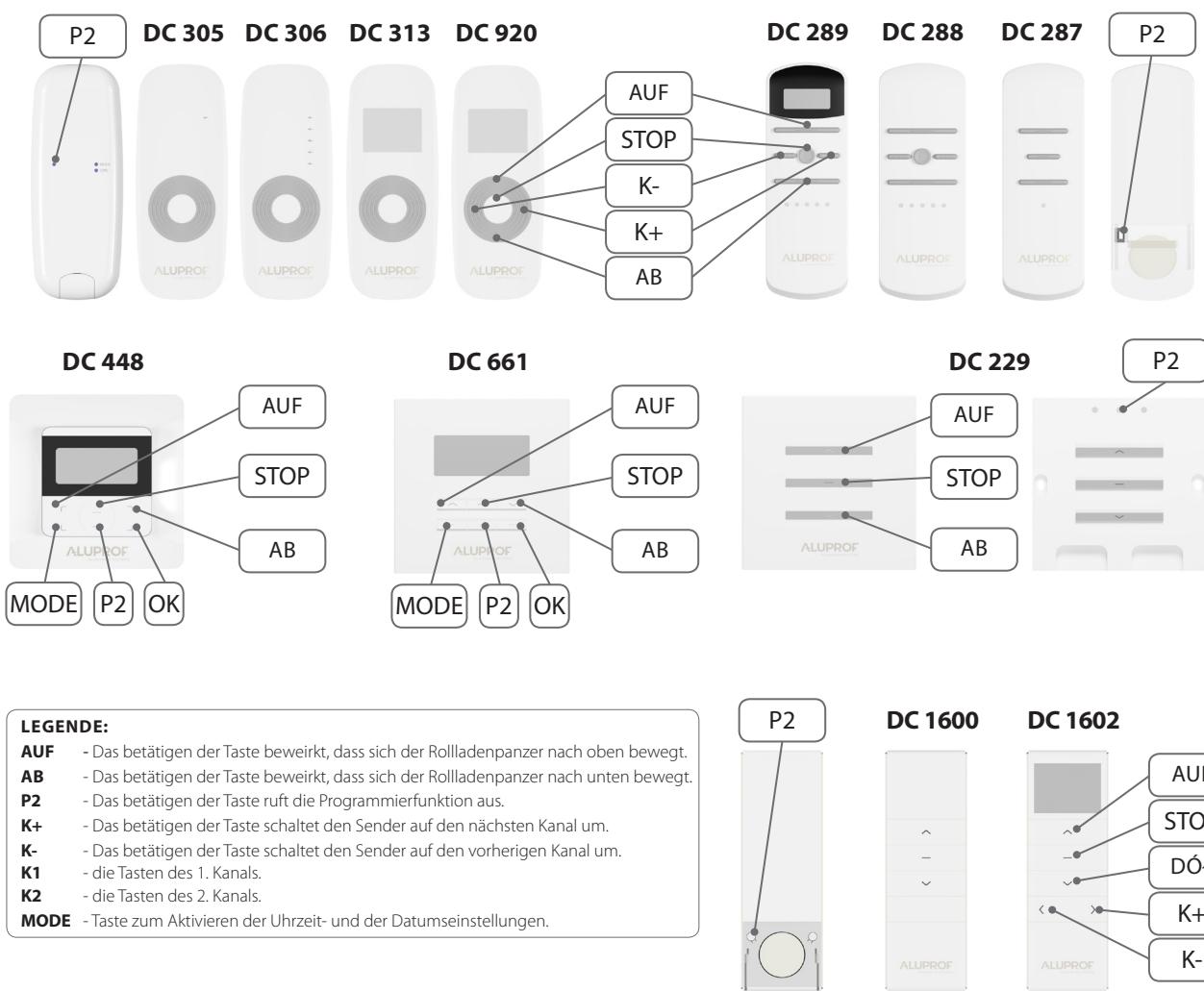
- Verwendung von Sicherungsfedern WB, WL&P, W OCTOEASY
- Verwendung von Arretierungen und Anschlagstopfen im Endstab
- Das maximale Drehmoment des Motors (Nm) auf das Gewicht des Panzers anpassen.,
- Die obere und untere Endposition einstellen



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.

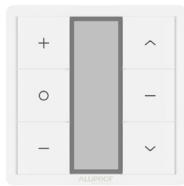


3. BESCHREIBUNG DER SENDER

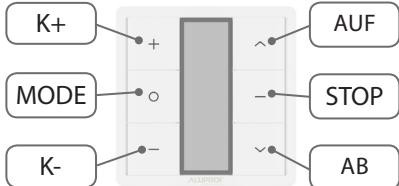


⚠️ Aktivierung der P2-Taste in den Sendern DC1675 und DC1676 wird durch die gleichzeitige Betätigung der der MODE- und K+ - gemacht.

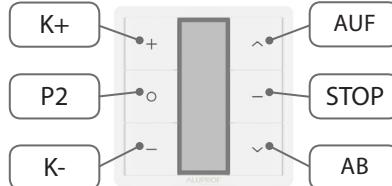
DC 1675



DC 1676



DC 1673

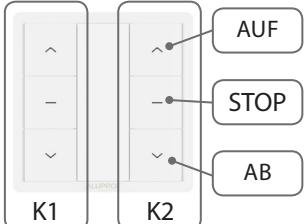


⚠️ Aktivierung der P2-Taste in den Sendern DC1670, DC1671, DC315, DC61 wird durch die gleichzeitige Betätigung der Tasten „STOP“ und „AUF“ ausgerufen.

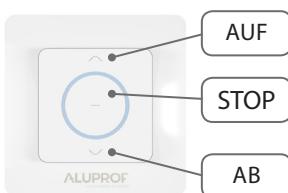
DC 1670



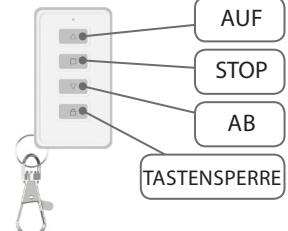
DC 1671



DC 315

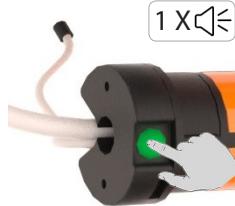


DC 2291

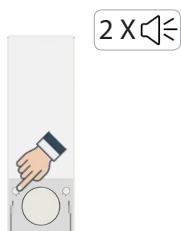


4. PROGRAMMIERUNG DES ERSTEN SENDERS.

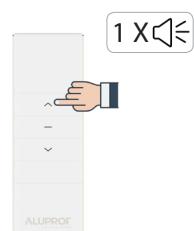
I



1 X



2 X



1 X

OK

Die Programmertaste die sich am Kopf des Motors befindet drücken was durch ein Tonsignal bestätigt wird. (x1 BIP)

In einem Abstand von zwei Sekunden zweimal die P2-Taste drücken was durch ein Tonsignal bestätigt wird (x2 BIP).

Drücken Sie bitte die Taste „AUF“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).

Nach der korrekten Programmierung des Senders wird der Antrieb eine AUF-AB Bewegung machen



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

5. HINZUFÜGUNG EINES NEUEN SENDERS.

2 X



OK

In einem Abstand von zwei Sekunden wird die Taste „P2“ des bereits programmierten Senders zweimal gedrückt, was durch ein Tonsignal (x2 BIP).

Die P2-Taste des neuen Senders drücken.

Nach der korrekten Programmierung des Senders wird der Antrieb eine AUF-AB Bewegung machen

6. ÄNDERUNG DER BASIS DREHRICHTUNG DES ANTRIEBS

I



OK

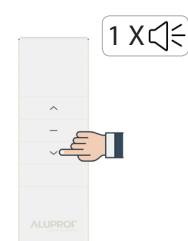
Die Programmertaste etwa 6 sek. lang gedrückt halten die sich am Kopf des Motors befindet

Die Taste gedrückt halten, bis der Antrieb eine AUF-AB Bewegung macht was bedeutet das die Procedur der Richtungsänderung akzeptiert ist

II



2 X



1 X

OK

Die Programmertaste die sich am Kopf des Motors befindet drücken was durch eine AUF-AB Bewegung bestätigt wird

In einem Abstand von zwei Sekunden wird die Taste „P2“ des Senders zweimal gedrückt, was durch ein Tonsignal (x2 BIP).

Drücken Sie bitte die Taste „AB“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).

Nach der korrekten Einstellung bestätigt der Antrieb das mit einer auf- und AB-bewegung und wechselt in den Steuermodus.

7. PROGRAMIERUNG DER ENDPOSITIONEN

7.1. Manuelle einstellung der Endpositionen



Drücken Sie bitte die Taste „P2“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).

Drücken Sie bitte die Taste „AUF“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).

Drücken Sie bitte die Taste „P2“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).

Der Antrieb wird einen AUF-AB Bewegung machen

7.1.1. Obere Endposition



Die AUF-Taste betätigen

Nach dem erreichen der oberen Endposition die STOP-Taste für 6 sek. gedrückt halten

Der Antrieb wird einen AUF-AB Bewegung machen

OK
Die obere Endposition wurde eingestellt.
Jetzt mit der Einstellung der unteren Endposition fortfahren

7.1.2. Untere Endposition



Die AB-Taste betätigen

Nach dem erreichen der unteren Endposition die STOP-Taste für 6 sek. gedrückt halten

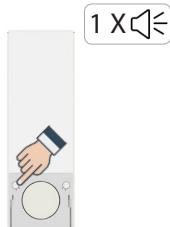
Der Antrieb wird einen AUF-AB Bewegung machen

OK
Die untere Endposition wurde eingestellt. Der Motor verlässt automatisch die Programmierfunktion und wechselt in den Steuermodus

7.2. Automatische Einstellung der Endpositionen

ACHTUNG

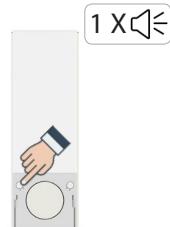
- Um die automatische Einstellung der Endpositionen zu ermöglichen ist erforderlich die Verwendung von WB-, WL&P- oder WOCTOEASY-Sicherungsfedern zusammen mit dem Kunststoffstöpsel für den Endstab oder Anschlagstopfen
- Die automatische Einstellung der Endlagen funktioniert nicht bei **DM45EV/Y- 40/15 Motoren**



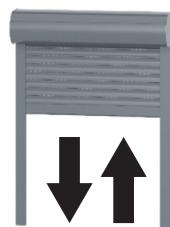
Drücken Sie bitte die Taste „P2“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).



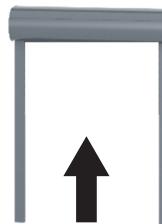
Drücken Sie bitte die Taste „AUF“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).



Drücken Sie bitte die Taste „P2“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).



Der Antrieb wird einen AUF-AB Bewegung machen



Die AUF-Taste betätigen



Der Rolladenpanzer erreicht die obere Endposition



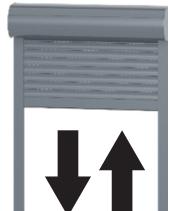
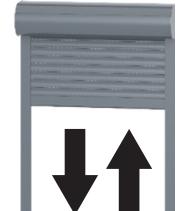
Der Rolladenpanzer erreicht die untere Endposition

Der Rolladenpanzer kehrt zur oberen Endposition zurück, der Motor wechselt automatisch in den Steuermodus

7.3. Automatische Aktualisierung der Endpositionen

ACHTUNG

- Nach der aktivierung dieser Funktion wird der Antrieb jeden Monat automatisch die Endpositionen aktualisieren was sich automatisch ohne Benutzereingriff tut
- Um die Aktualisierung der automatischen Einstellung der Endpositionen zu ermöglichen ist erforderlich die Verwendung von WB-, WL&P- oder WOCTOEASY-Sicherungsfedern zusammen mit dem Kunststoffstöpsel für den Endstab oder Anschlagstopfen und die frühere Programmierung der Endpositionen.



Nach Einstellung der Endpositionen, die Programmierungstaste auf dem Kopf des Motors 12 sek. lang gedrückt halten bis zur aktivierung des Tonsignals (1x PIP)

Nach 6 sekunden wird der Panzer eine AUF-AB bewegung machen

Nach 10 sekunden wird der Panzer eine AUF-AB bewegung machen

Nach 12 sekunden wird sich der Rolladenpanzer auf unD AB BEWEGEN und bestätigt die Operation mit einem Tonsignal. (1x BIP)

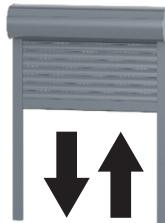
ACHTUNG

Um die automatische Einstellung der Endpositionen zu deaktivieren, muss der Vorgang wiederholt werden.

7.4. Einstellung der Komfortposition

ACHTUNG

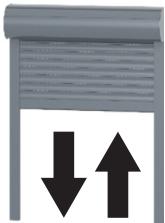
- Vor dem Einstellen der Komfortposition ist es notwendig die Endpositionen einzustellen



Die Position des Rolladenpanzer
bestimmen



Die STOP-Taste 6 sek. lang gedrückt
halten.



Der Antrieb wird einen AUF-AB
Bewegung machen

OK

Wenn man zu der Komfortposition
rückkehren will wenn sich der
Rolladenpanzer in einer anderen
Position befindet, muss man die
STOP-Taste so lange gedrückt
halten bis der Rollladen in die
Komfortposition zurückkehrt.

7.5. Löschen der Komfortposition



Den Rolladenpanzer in der
Komfortposition einstellen



Fünf mal in zwei sekunden abstand
die STOP-Taste drücken



OK

Nach der korrekten Einstellung bestätigt
der Antrieb das mit einem Tonsignal
(x3 BIP).

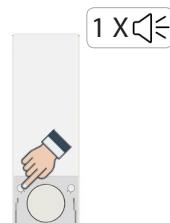
7.6. Löschen der Endpositionen



Drücken Sie bitte die
Taste „P2“ des Senders, dieses wird
Ihnen durch einen kurzen Piepton
bestätigt (x1 BIP).



Die AB-Taste betätigen
was mit einem Tonsignal bestätigt
wird (x1 BIP)



Drücken Sie bitte die
Taste „P2“ des Senders, dieses wird
Ihnen durch einen kurzen Piepton
bestätigt (x1 BIP).



Der Antrieb wird einen AUF-AB
Bewegung machen

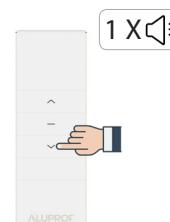
8. AKTIVIERUNG DES IMPULS MODUS



Drücken Sie bitte die
Taste „P2“ des Senders, dieses wird
Ihnen durch einen kurzen Piepton
bestätigt (x1 BIP).



Die AUF-Taste betätigen
was mit einem Tonsignal bestätigt
wird (x1 BIP)



Die AB-Taste betätigen
was mit einem Tonsignal bestätigt
wird (x1 BIP)

OK

Nach Abschluss der Programmierung
bestätigt der Motor die Optionen mit
einem Tonsignal:
(x2 BIP) - wenn die automatische
Rückkehrfunktion aktiv ist,
(x1 BIP) - wenn die automatische
Rückkehrfunktion nicht aktiv ist
Um den Modus zu wechseln den
Vorgang wiederholen

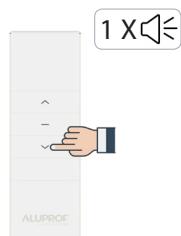
9. AUTOMATISCHE RUCKGANGFUNKTION NACH DER HINDERNISERKENNTUNG



Drücken Sie bitte die Taste „P2“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).



Die AB-Taste betätigen was mit einem Tonsignal bestätigt wird (x1 BIP)



Die AB-Taste betätigen was mit einem Tonsignal bestätigt wird (x1 BIP)

OK

Nach Abschluss der Programmierung bestätigt der Motor die Optionen mit einem Tonsignal:
 (x2 BIP) - wenn die automatische Rückkehrfunktion aktiv ist,
 (x1 BIP) - wenn die automatische Rückkehrfunktion nicht aktiv ist
 Um den Modus zu wechseln den Vorgang wiederholen

10. DIE AUSWAHL DES ÜBERLASTMODUS

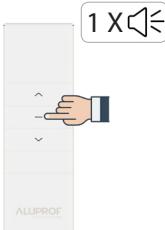
Modus I – (Die mittlere Empfindlichkeit) Reduzierte Empfindlichkeit der Hinderniserkennung um eine Umdrehung von der Endposition

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

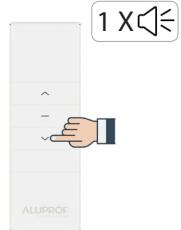
Modus III – (Die kleinste Empfindlichkeit), Reduzierte Empfindlichkeit der Erfassung von Hindernissen auf die gesamte Arbeitshöhe.



Drücken Sie bitte die Taste „P2“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).



Drücken Sie bitte die Taste „STOP“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).



Drücken Sie bitte die Taste „AB“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).

OK

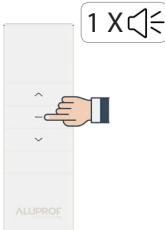
Wenn der Modus I aktiv ist, führt der Antrieb eine kurze **Bewegungen** in beiden Richtungen aus.
 Wenn der Modus II aktiv ist, führt der Antrieb zwei kurze Bewegungen in beide **Richtungen** aus.
 Wenn der Modus III aktiv ist, führt der Antrieb drei kurze Bewegungen in **beide** Richtungen aus.
 Um den Modus zu wechseln den Vorgang wiederholen

11. ZURÜCK ZUR WERKSEINSTELLUNG.

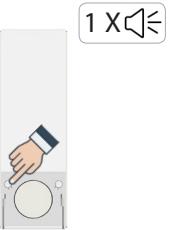
Das Verfahren des Löschens von einem beliebigen Sender, entfernt alle Sender die im System mit diesem Antrieb verbunden waren und alle Endpositionen werden auch gelöscht.



Drücken Sie bitte die Taste „P2“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).



Drücken Sie bitte die Taste „STOP“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).



Drücken Sie bitte die Taste „P2“ des Senders, dieses wird Ihnen durch einen kurzen Piepton bestätigt (x1 BIP).

OK

Nach der korrekten Einstellung bestätigt der Antrieb das mit einer Auf-AB Bewegung.

