

Nerespectarea acestui manual poate duce la răni sau la deces. **Păstrați manualul pentru referință.**

## 1. SPECIFICAȚII TEHNICE



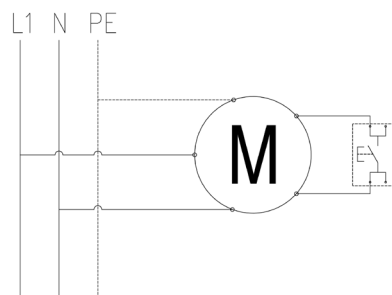
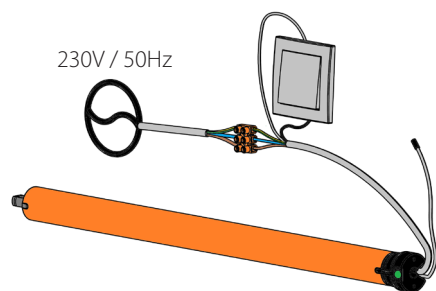
Alimentare electrică:	230 VAC / 50 Hz
limitatoare de cursă:	Electronice
Frecvență transmisie:	433,92 MHz
Putere transmisie:	10 mW
Temperatura de operare:	~ -10°C - ~ +50°C
Grad de protecție:	IP44
Interval mediu:	200 de metri (în spațiu deschis), 35 de metri (în interior)

Detector de obstacole,  
Receptor radio încorporat,  
Capacitatea de a stoca până la 20 de emițătoare într-un motor. Fiecare emițător adăugat îl va șterge pe cel adăugat inițial,  
Posibilitatea de control prin telecomandă sau prin comutator cu două senzori în sistemul pas cu pas,

Producătorul își rezervă toleranța de date din catalog din cauza utilizării în condiții diferite.  
Unitatea de control funcționează cu toate emițătoarele din seria DC care se află în oferta ALUPROF S.A.

## 2. CONEXIUNI ELECTRICE

După conectarea motorului tubular la sursa de alimentare, se vor auzi imediat 3 bipuri (3x BIP), iar dacă este deja asociat cu un transmițător, va face o mișcare scurtă în sus și în jos.



### ATENȚIE

- Instalarea motorului trebuie efectuată de persoane autorizate.
- Motorul este proiectat pentru a fi utilizat în spații uscate și nu trebuie expus la condiții meteorologice directe.
- Motorul trebuie să fie alimentat de un circuit separat și protejat de o siguranță cu acțiune rapidă de ex. Intrerupator de tipul B10

Pentru ca sistemul să funcționeze corect:

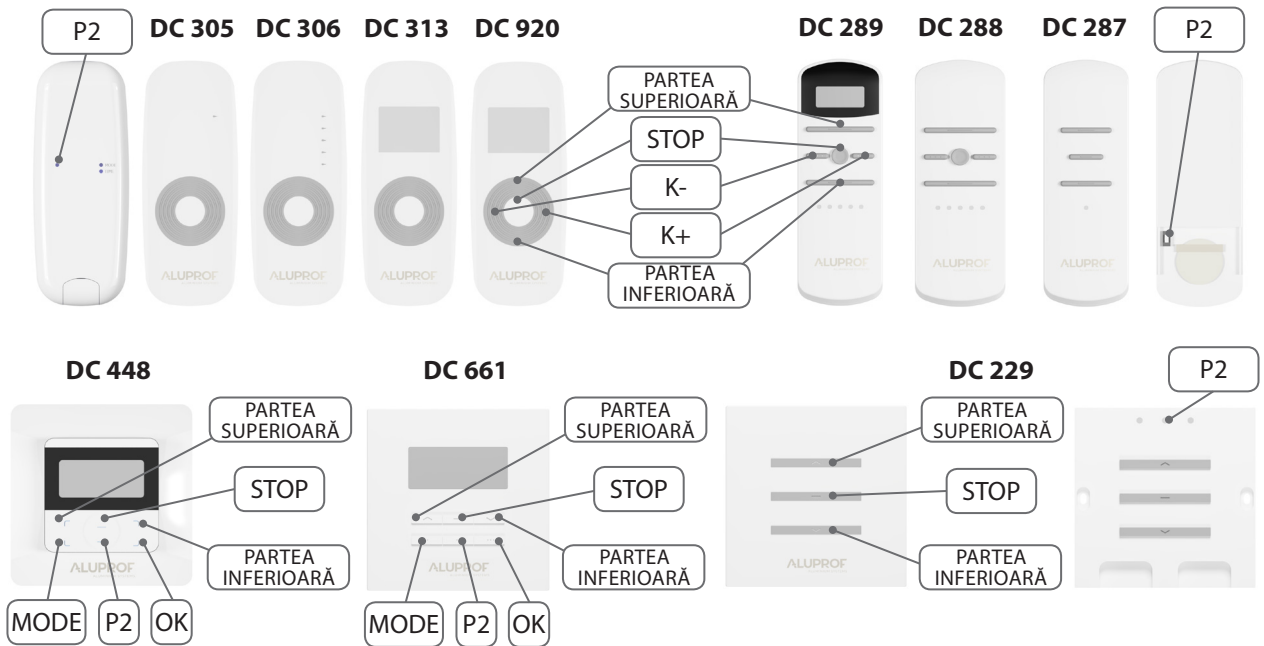
- se recomandă utilizarea inelelor de siguranță WB, WL&P sau W OCTOEASY
- se recomandă folosirea opritorilor pe lamela finală,
- ajustați cuplul maxim al motorului (Nm) la greutatea covorului,
- trebuie setată poziția limită superioară și inferioară



În conformitate cu dispozițiile Directivei Parlamentului European și al Consiliului 2012/19 / UE din 4 iulie 2012 privind echipamentele electrice și electronice uzate (DEEE) este interzis de a plasa echipamente uzate marcate cu simbolul unui coș de gunoi, împreună cu alte deșeuri. Utilizatorul este obligat să transfere echipamentele utilizate către un anumit punct de colectare pentru prelucrare corespunzătoare. Acest marcaj înseamnă, în același timp, că echipamentul a fost introdus pe piață după 13 august 2005. Aceste obligații legale au fost introduse pentru a reduce cantitatea de deșeuri generate de echipamentele electrice și electronice uzate și pentru a asigura un nivel adecvat de colectare, de recuperare și de reciclare. În echipamentul nu mai sunt componente periculoase, care ar avea un impact deosebit de negativ asupra mediului și a sănătății umane.



3. TELECOMENZI



**LEGENDĂ**

**PARTEA SUPERIOARĂ** - apăsarea acestui buton va muta covorul ruloului în sus.

**PARTEA INFERIOARĂ** - apăsarea acestui buton va muta covorul ruloului în jos.

**P2** - apăsarea acestui buton va trece motorul în modul de programare.

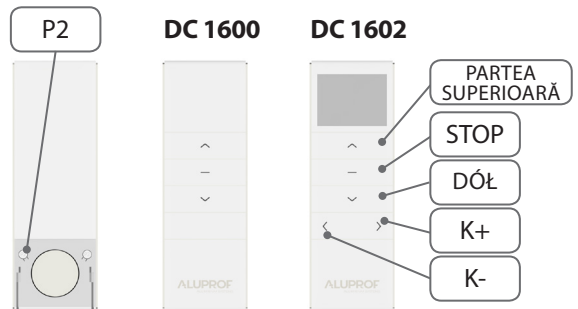
**K+** - apăsarea acestui buton va schimba pe canalul următor.

**K-** - apăsarea acestui buton va schimba pe canalul anterior.

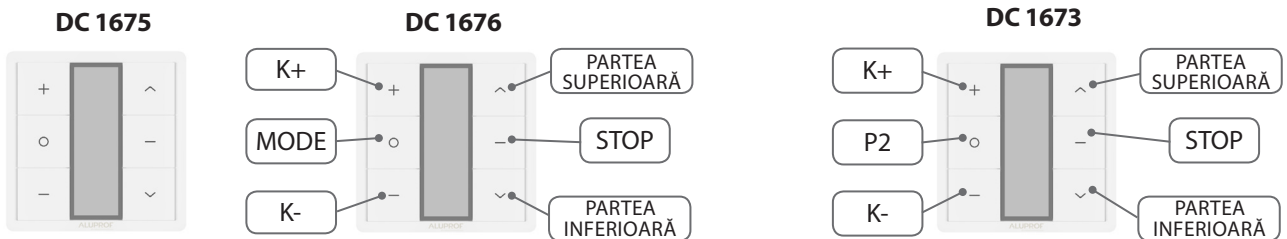
**K1** - butonul primului canal

**K2** - butonul pentru al doilea canal

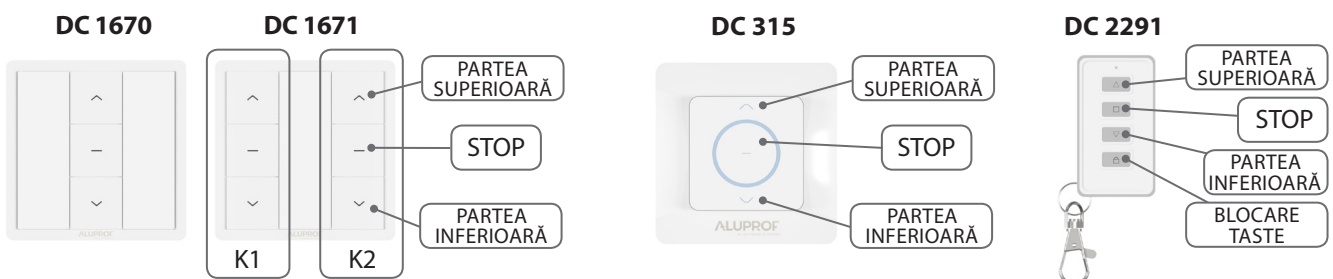
**MODE** - butonul activează setările ceasului și datei



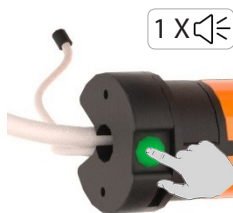
⚠ La comutatoarele montate pe perete DC 1675 și DC 1676 funcția „P2DE SISTEM” este activată prin apăsarea simultană a butoanelor „MODE” și „K+”.



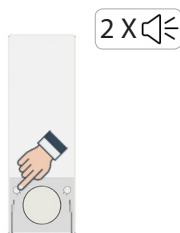
⚠ Activarea tastei „P2” la emițătoarele DC1670, DC1671, DC315, DC61 se realizează printr-o combinație a tastelor apăsate simultan „STOP” și „SUS”.



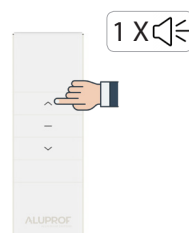
#### 4. PROGRAMAREA PRIMULUI TRANSMIȚĂTOR.



Apăsați butonul SET (de pe capul motorului), se va auzi imediat un semnal sonor (x1 BIP)



Într-un interval de aproximativ două secunde, apăsați de două ori butonul „P2” și veți auzi un semnal sonor (x2 BIP).



Apăsați tasta „SUS” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).

# OK

După programarea corectă, motorul va face o mișcare SUS - JOS.

**⚠ Această funcție șterge din memoria motorului transmiițătoarele memorate anterior și pozițiile limită setate.**

#### 5. ADĂUGAREA UNUI ALT TRANSMIȚĂTOR.



Apăsați de două ori butonul „P2”, programat deja, ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x2 BIP).

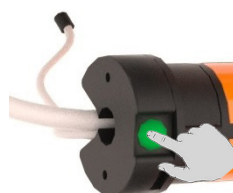


Apăsați butonul „P2” al noului transmiițător

# OK

După programarea corectă, motorul va face o mișcare SUS - JOS.

#### 6. SCHIMBAREA DIRECȚIEI DE MIȘCARE



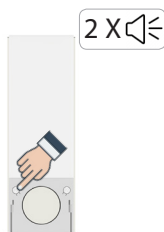
Apăsați și mențineți apăsat butonul SET (de pe capul motorului) timp de aproximativ 6 secunde.

# OK

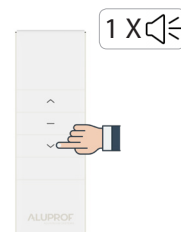
Țineți apăsat butonul până când motorul se mișcă SUS - JOS, asta înseamnă că direcțiile de mișcare au fost schimbate.



Apăsați butonul SET (de pe capul motorului) motorul va face o mișcare SUS - JOS



Într-un interval de două secunde apăsați de două ori butonul „P2” al sistemului, a transmiițătorului, ceea ce va fi confirmat cu un semnal sonor (x2 BIP).



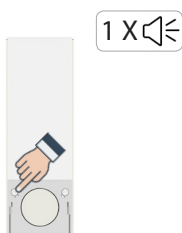
Apăsați tasta „JOS” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).

# OK

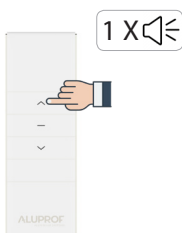
După programarea corectă, motorul tubular va face o mișcare în jos ȘI ÎN SUS și este gata de utilizare regulată.

## 7. PROGRAMAREA POZIȚIILOR LIMITĂ

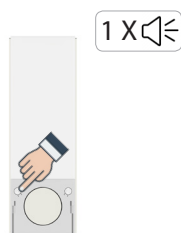
### 7.1. Setarea manuală a pozițiilor limită.



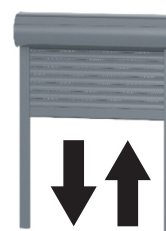
Apăsați butonul „P2”  
ceea ce va fi confirmat printr-un  
semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați tasta „SUS” ceea ce  
va fi confirmat printr-un semnal sonor  
(x1 BIP).



Apăsați butonul „P2”  
ceea ce va fi confirmat printr-un  
semnal sonor (x1 BIP).



Motorul va face o mișcare JOS și SUS

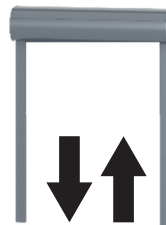
#### 7.1.1. Poziția limită superioară



Apăsați butonul „sus”



Când poziția superioară dorită este  
atinsă apăsați și mențineți apăsat  
butonul „STOP” timp de 6 secunde.



Motorul va face o mișcare JOS și SUS

# OK

Poziția limită superioară a fost setată.  
Continuați să setați poziția limită  
inferioară.

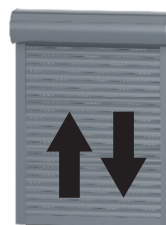
#### 7.1.2. Poziția limită inferioară



Apăsați butonul „Jos”



Când poziția inferioară dorită este  
atinsă apăsați și mențineți apăsat  
butonul „STOP” timp de 6 secunde.



Motorul va face o mișcare JOS și SUS

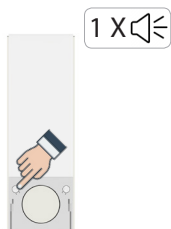
# OK

Poziția limită inferioară a fost setată.  
Motorul va ieși automat din modul de  
configurare și este gata de utilizare  
regulată.

## 7.2. Setarea automată a pozițiilor limită.

### ATENȚIE

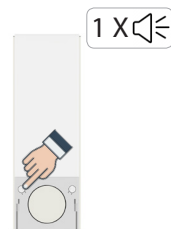
- Pentru a activa setările de actualizare automată a poziției limită, este necesar să folosiți inele de siguranță WB, WL&P sau OCTOEASY, împreună cu opritori în lamela finală.
- Opțiunea de setare automată a poziției limită nu funcționează pe motoarele **DM45EV/Y - 40/15**.



Apăsați butonul „P2” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați tasta „SUS” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul „P2” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



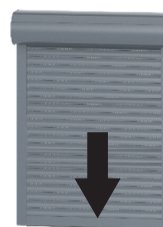
Motorul va face o mișcare JOS și SUS



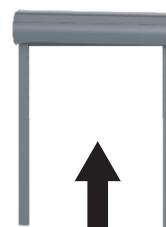
Apăsați butonul „sus”



Covorul va atinge poziția limită superioară



Covorul va atinge poziția limită inferioară



Covorul va reveni la poziția limită superioară, motorul va ieși automat din modul de configurare și este gata de utilizare regulată.

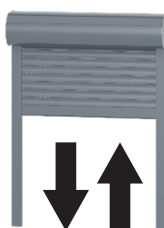
## 7.3. Actualizare automată a pozițiilor limită

### ATENȚIE

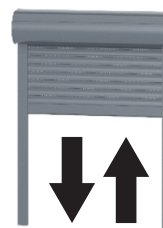
- După activarea funcției, motorul va testa automat pozițiile limită la fiecare 30 de zile, ceea ce se întâmplă automat fără intervenția utilizatorului.
- Pentru a activa setările de actualizare automată a poziției limită, este necesar să folosiți inele de siguranță WB, WL&P sau OCTOEASY, împreună cu opritori în lamela finală și programarea anterioară a pozițiilor limită.



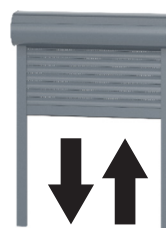
Dacă sunt setate pozițiile limită, apăsați și mențineți apăsat butonul SET (pe capul motorului tubular) timp de 12 secunde, după aceea veți auzi un semnal sonor (x1 BIP).



După 6 secunde motorul va face o mișcare JOS - SUS



După 10 secunde motorul va face o mișcare JOS - SUS



După 12 secunde motorul va face o mișcare JOS ȘI SUS și veți auzi semnalul sonor (1x BIP)

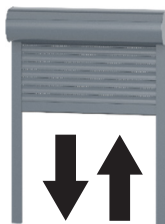
### ATENȚIE

Pentru a dezactiva funcția de reglare automată a pozițiilor limită, repetați procedura. Ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (1xBIP).

#### 7.4. setarea poziției de confort

### ATENȚIE

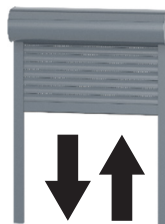
- Înainte de a configura o poziție confortabilă este necesară programarea anterioară a pozițiilor limită.



Determinați poziția covorului



Apăsați și mențineți apăsat butonul „STOP” timp de 6 secunde.



Motorul va face o mișcare JOS și SUS

# OK

Pentru a seta o poziție prestabilită (confortabilă) în timp ce covorul se află în orice poziție, vă rugăm să apăsați și țineți apăsat butonul „STOP” până când covorul începe să se deplaseze spre poziția (confortabilă).

#### 7.5. Ștergerea poziției de confort



Mutați covorul în poziția de confort



Într-un interval de aproximativ două secunde, apăsați butonul „STOP” de cinci ori.

3 X

# OK

După efectuarea setărilor corecte, motorul va scoate un sunet (3xBIP).

#### 7.6. Ștergerea pozițiilor limită.



1 X

Apăsați butonul „P2” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



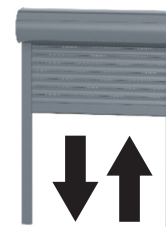
1 X

Apăsați butonul „JOS” care va fi confirmat printr-un semnal sonor (1xBIP).



1 X

Apăsați butonul „P2” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Motorul va face o mișcare JOS și SUS

#### 8. ACTIVAREA MODULUI IMPULS.



1 X

Apăsați butonul „P2” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



1 X

Apăsați butonul „SUS” care va fi confirmat printr-un semnal sonor (1xBIP).



1 X

Apăsați butonul „JOS” care va fi confirmat printr-un semnal sonor (1xBIP).

# OK

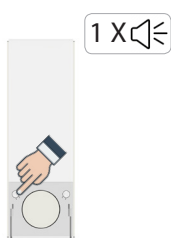
După finalizarea instalării motorul va scoate un sunet:

(x2 BIP) - dacă funcția este activă,

(x1 BIP) - dacă funcția este inactivă.

Pentru a schimba funcția, vă rugăm să repetați procedura.

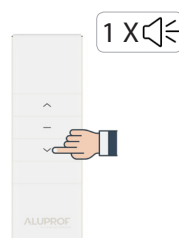
## 9. FUNCȚIA DE ÎNTOARCERE AUTOMĂTĂ ATUNCI CÂND ESTE ÎNTÂLNIT UN OBSTACOL.



Apăsați butonul „P2” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul „JOS” care va fi confirmat printr-un semnal sonor (1xBIP).



Apăsați butonul „JOS” care va fi confirmat printr-un semnal sonor (1xBIP).

# OK

După finalizarea instalării motorului va scoate un sunet:

(x2 BIP) - dacă funcția este activă,

(x1 BIP) - dacă funcția este inactivă.

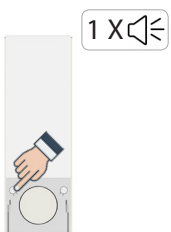
Pentru a schimba funcția, vă rugăm să repetați procedura.

## 10. SELECTAREA MODULUI DE DETECTARE A OBSTACOLELOR

mod I – (sensibilitate medie - setat la fabrică) - sensibilitatea de detectare este scăzută cu o rotație a motorului din poziția finală.

mod II – (cea mai mare sensibilitate) - sensibilitatea de detectare a scăzut cu 1/5 din rotirea axului din poziția finală.

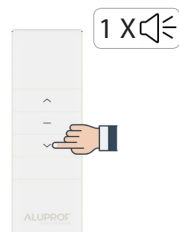
mod III – (cea mai mică sensibilitate) - sensibilitatea de detectare a scăzut pe întreaga înălțime de lucru.



Apăsați butonul „P2” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați tasta „STOP” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați tasta „JOS” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).

# OK

Dacă modul I este activ, motorul efectuează o singură mișcare ușoară în ambele direcții.

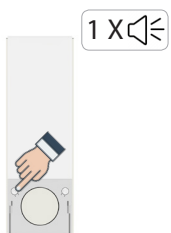
Dacă modul II este activ, motorul efectuează două mișcări ușoare în ambele direcții.

Dacă modul III este activ, motorul efectuează trei mișcări ușoare în ambele direcții.

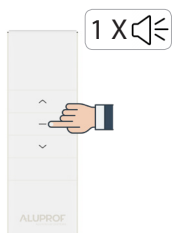
Pentru a schimba funcția, vă rugăm să repetați procedura.

## 11. REVENIȚI LA SETĂRILE DIN FABRICĂ.

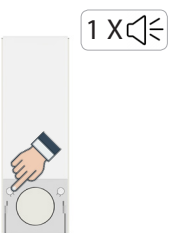
Această procedură șterge întreaga memorie a motorului, inclusiv pozițiile limită și toate telecomenzile.



Apăsați butonul „P2” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați tasta „STOP” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).



Apăsați butonul „P2” ceea ce va fi confirmat printr-un semnal sonor (x1 BIP).

# OK

După efectuarea setărilor corecte, motorul va face o mișcare SUS - JOS.

