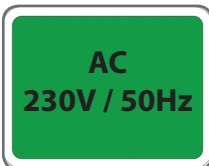


INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKÓW RUROWYCH DM SERII EV/Y

1. SPECYFIKACJA TECHNICZNA



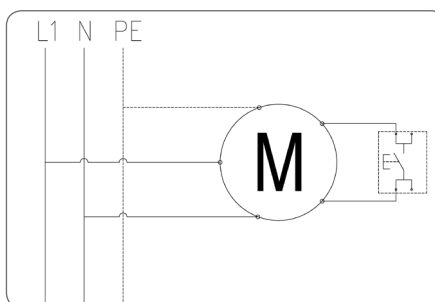
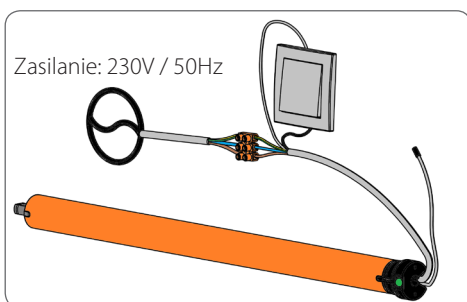
- zasilanie: 230 VAC / 50 Hz
- elektroniczne wyłączniki krańcowe
- reaguje na przeszkody
- wbudowany odbiornik radiowy
- częstotliwość transmisji: 433.92MHz
- moc transmisji: 10 miliwat (mW)
- temperatura użytkowania: ~ -10°C ~ +55°C (stopień ochrony IP44)
- dystans transmisji: 200 metrów (teren otwarty)
35 metrów (teren zabudowany)
- możliwość zaprogramowania do 20 nadajników, kolejne nadajniki powodują nadpisywanie początkowo zaprogramowanych
- możliwość sterowania nadajnikiem radiowym oraz manualnie przełącznikiem klawiszowym w systemie krok po kroku

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

Siłownik współpracuje ze wszystkimi nadajnikami z serii DC znajdującymi się w ofercie ALUPROF S.A.

2. POGLĄDOWE PODŁĄCZENIE SIŁOWNIKA

Po prawidłowym podaniu zasilania siłownik wydaje trzy krótkie dźwięki (x3 BIP), a jeśli w pamięci siłownika zapisany jest jakikolwiek nadajnik to siłownik wykona ruch w obie strony.



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

Aby system działał prawidłowo:

- należy stosować wieszaki WB, WL&P, W OCTOEASY



- należy stosować zatyczki lub bufory w listwie dolnej

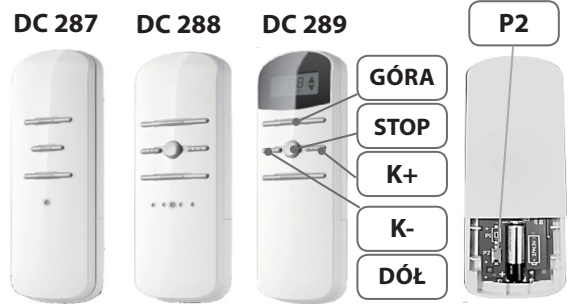


- należy dostosować maksymalny moment obrotowy siłownika (Nm) do wagi pancerza
- należy ustawić górne i dolne położenia krańcowe

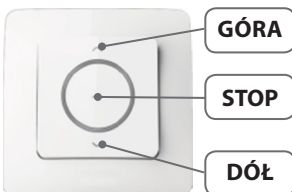


Zgodnie z przepisami Dyrektywy Parlamentu Europejskiego i Rady 2012/19/UE z dnia 4 lipca 2012 r. w sprawie zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego (WEEE) zabronione jest umieszczanie łącznie z innymi odpadami zużytego sprzętu oznakowanego symbolem przekreślonego kosza. Obowiązkiem użytkownika 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.

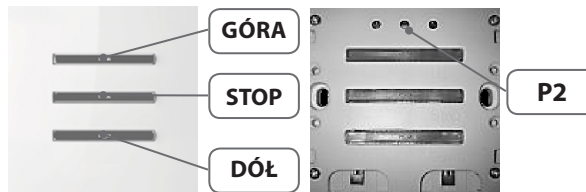
3. OPIS NADAJNIKÓW



DC 315



DC 229



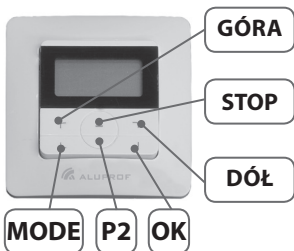
DC 61



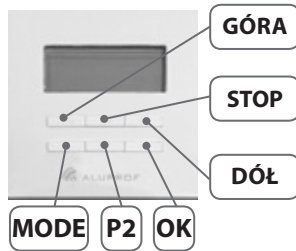
Aktywację przycisku „P2” w nadajniku DC315 wykonujemy poprzez kombinację jednocześnie przyciśniętych przycisków „STOP” i „GÓRA”.

Aktywację przycisku „P2” w nadajniku DC61 wykonujemy poprzez kombinację jednocześnie przyciśniętych przycisków „STOP” i „GÓRA”.

DC 448



DC 661



DC 1600

DC 1602



Aktywację przycisku „P2” w nadajnikach DC1600 oraz DC1602 wykonujemy poprzez kombinację jednocześnie przyciśniętych przycisków „STOP” i „GÓRA”.

DC 1670

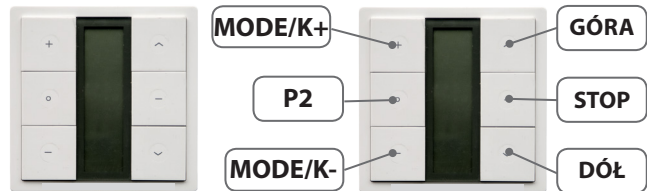
DC 1671



Aktywację przycisku „P2” w nadajnikach DC1670 oraz DC1671 wykonujemy poprzez kombinację jednocześnie przyciśniętych przycisków „STOP” i „GÓRA”.

DC 1675

DC 1676

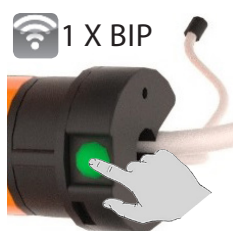


DC 1673



LEGENDA:
GÓRA- aktywacja przycisku spowoduje ruch pancerza w górę.
DÓŁ- aktywacja przycisku spowoduje ruch pancerza w dół.
P2- aktywacja przycisku wywołuje funkcję programowania.
K+- aktywacja przycisku przełącza nadajnik na następny kanał.
K-- aktywacja przycisku przełącza nadajnik na poprzedni kanał.
K1- przyciski kanału pierwszego.
K2- przyciski kanału drugiego.
MODE- przycisk aktywujący ustawienia zegara i datownika.

4. PROGRAMOWANIE PIERWSZEGO NADAJNIKA.



Nacisnąć przycisk „programowania” znajdujący się głowicy siłownika, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



W odstępie około dwóch sekund nacisnąć dwukrotnie przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x2 BIP).



Nacisnąć przycisk „GÓRA”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)

OK

Po prawidłowym zaprogramowaniu nadajnika siłownik wykona ruch GÓRA - DÓŁ.

⚠ Funkcja powoduje usunięcie z pamięci siłownika wcześniej zapisanych nadajników oraz usunięcie ustawionych pozycji krańcowych

5. DODAWANIE KOLEJNEGO NADAJNIKA.



Nacisnąć dwukrotnie przycisk „P2” zaprogramowanego już nadajnika, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x2 BIP)

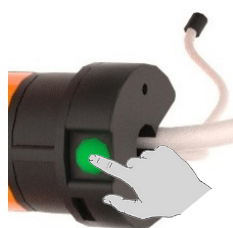


Nacisnąć przycisk „P2” nowego nadajnika.

OK

Po prawidłowym zaprogramowaniu nadajnika siłownik wykona ruch GÓRA - DÓŁ.

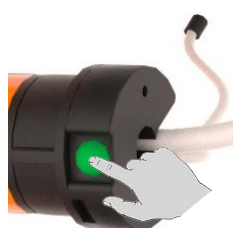
6. ZMIANA BAZOWEGO KIERUNKU OBROTÓW SIŁOWNIKA



Nacisnąć i przytrzymać przez ok 6 sek. przycisk „programowania” znajdujący się na głowicy siłownika

OK

Trzymać przycisk aż do momentu ruchu siłownika GÓRA - DÓŁ co oznacza akceptację procedury zmiany kierunku obrotów siłownika.



Nacisnąć przycisk „programowania” znajdujący się głowicy siłownika, co zostanie potwierdzone ruchem GÓRA - DÓŁ



W odstępie około dwóch sekund nacisnąć dwukrotnie przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x2 BIP).



Nacisnąć przycisk „DÓŁ”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)

OK

Po prawidłowym dokonaniu ustawień siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA i przechodzi w tryb sterowania użytkowego.

7. PROGRAMOWANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH

7.1. Manualne ustawianie pozycji krańcowych



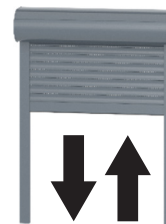
Nacisnąć przycisk „P2”,
co zostanie potwierdzone sygnałem
dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „GÓRA”,
co zostanie potwierdzone sygnałem
dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „P2”,
co zostanie potwierdzone sygnałem
dźwiękowym (x1 BIP)



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

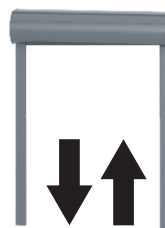
7.1.1. Górna pozycja krańcowa



Nacisnąć przycisk „GÓRA”.



Po osiągnięciu górnego położenia
należy wcisnąć i przytrzymać przycisk
„STOP” przez 6 sekund



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

OK

Górna pozycja krańcowa została
ustawiona. Należy przejść do
ustawienia dolnej pozycji krańcowej.

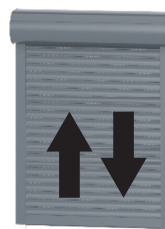
7.1.2. Dolna pozycja krańcowa



Nacisnąć przycisk „DÓŁ”.



Po osiągnięciu górnego położenia
należy wcisnąć i przytrzymać przycisk
„STOP” przez 6 sekund



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

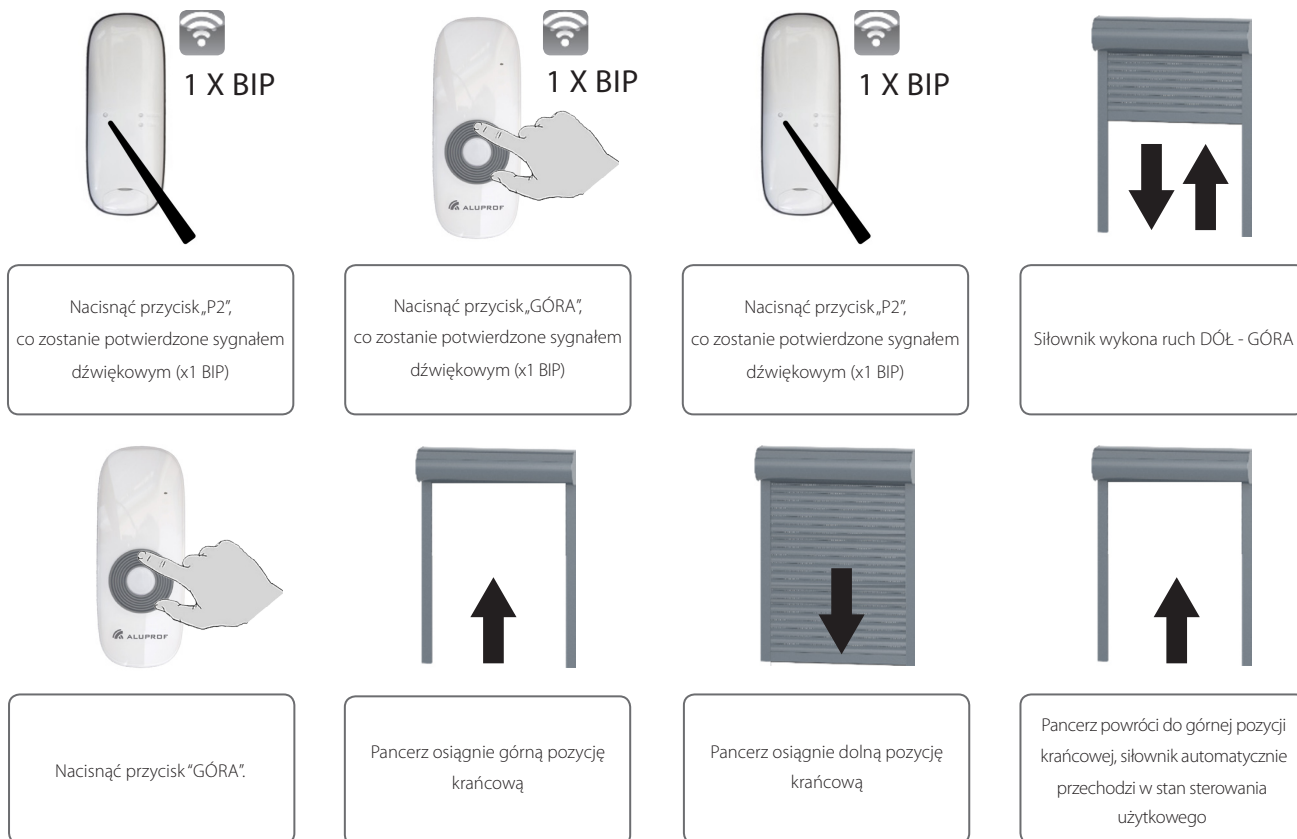
OK

Dolna pozycja krańcowa została
ustawiona. Siłownik automatycznie
wychodzi z funkcji programowania
i przechodzi do stanu sterowania
użytkowego.

7.2. Automatyczne ustawianie pozycji krańcowych

UWAGA

- Aby umożliwić automatyczne ustawienia położenia krańcowych niezbędne jest zastosowanie wieszaków WB, WL&P lub W OCTOEASY wraz z zatyczkami lub buforami w listwie dolnej.
- Opcja automatycznego ustawiania pozycji krańcowych nie działa w siłownikach serii **DM45EV/Y - 40/15**.



7.3. Automatyczna aktualizacja ustawień pozycji krańcowych

UWAGA

- Po aktywacji funkcji napęd automatycznie co 30 dni wykona procedurę aktualizacji pozycji krańcowych co dzieje się samoczynnie bez ingerencji użytkownika
- Aby umożliwić automatyczną aktualizację ustawienia położenia krańcowych niezbędne jest zastosowanie wieszaków WB, WL&P lub W OCTOEASY wraz z zatyczkami lub buforami w listwie dolnej oraz wcześniejsze zaprogramowanie pozycji krańcowych.



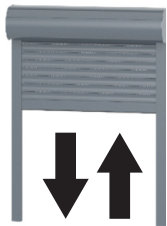
UWAGA

Aby dezaktywować funkcję automatycznego ustawiania położenia krańcowych procedurę należy powtórzyć.

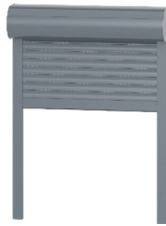
7.4. Ustawienie pozycji komfortowej

UWAGA

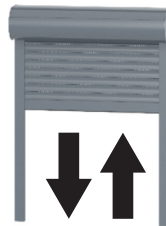
- Przed ustaleniem pozycji komfortowej niezbędne jest wcześniejsze ustawienie pozycji krańcowych.



Ustalić pozycję pancerza



Wcisnąć i przytrzymać przycisk „STOP” przez 6 sekund.



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

OK

Aby ustawić wcześniej ustaloną pozycję (komfortową) w trakcie kiedy pancierz jest ustawiony w jakiegokolwiek pozycji należy przytrzymać przycisk „STOP” na nadajniku aż do momentu ruchu pancerza w kierunku pozycji (komfortowej).

7.5. Kasowanie pozycji komfortowej



Ustawić pancierz w pozycji komfortowej



Pięć razy w odstępach dwu sekundowych wcisnąć przycisk „STOP”

OK

Po prawidłowym dokonaniu ustawień siłownik potwierdzi sygnałem dźwiękowym (x3 BIP).

7.6. Kasowanie pozycji krańcowych



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



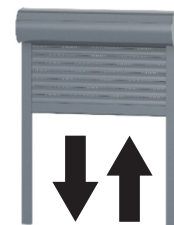
1 X BIP

Nacisnąć przycisk „DÓŁ”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

8. AKTYWACJA TRYBU IMPULSOWEGO



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „GÓRA”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „DÓŁ”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)

OK

Po zakończeniu programowania siłownik potwierdzi opcje sygnałem dźwiękowym:
(x2 BIP) jeśli funkcja automatycznego powrotu jest aktywna
(x1 BIP) jeśli funkcja automatycznego powrotu jest nieaktywna
Aby zmienić tryb operację należy powtórzyć.

9. FUNKCJA AUTOMATYCZNEGO POWROTU SIŁOWNIKA PO NAPOTKANIU PRZESZKODY



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „P2”,
co zostanie potwierdzone sygnałem
dźwiękowym (x1 BIP)



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „DÓŁ”,
co zostanie potwierdzone sygnałem
dźwiękowym (x1 BIP)



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „DÓŁ”,
co zostanie potwierdzone sygnałem
dźwiękowym (x1 BIP)

OK

Po zakończeniu programowania
siłownik potwierdzi opcje sygnałem
dźwiękowym:
(x2 BIP) jeśli funkcja automatycznego
powrotu jest aktywna
(x1 BIP) jeśli funkcja automatycznego
powrotu jest nieaktywna
Aby zmienić tryb operację należy
powtórzyć.

10. 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.



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „P2”,
co zostanie potwierdzone sygnałem
dźwiękowym (x1 BIP)



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „STOP”,
co zostanie potwierdzone sygnałem
dźwiękowym (x1 BIP)



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „DÓŁ”,
co zostanie potwierdzone sygnałem
dźwiękowym (x1 BIP)

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.

11. POWRÓT DO USTAWIEŃ FABRYCZNYCH.

Procedura kasowania jakiegokolwiek nadajnika usuwa wszystkie nadajniki jakie były połączone w systemie z siłownikiem oraz wszystkie pozycje krańcowe.



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „P2”,
co zostanie potwierdzone sygnałem
dźwiękowym (x1 BIP)



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „STOP”,
co zostanie potwierdzone sygnałem
dźwiękowym (x1 BIP)



1 X BIP

Nacisnąć przycisk „P2”

OK

Po prawidłowym dokonaniu ustawień
siłownik zareaguje sygnałem
dźwiękowym (x3 BIP) oraz ruchem
GÓRA - DÓŁ.

