

DM45BD-20/15

**PL**

INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKÓW RUROWYCH DM SERII BD 2

EN

PROGRAMING MANUAL FOR DM MOTORS, SERIES BD 6

DE

ANLEITUNG FÜR DM BD ANTRIEBE 10

CZ

NÁVOD K MOTORŮ DM SERIE BD 14

HU

ÚTMUTATÓ A CSŐMOTOR PROGRAMOZÁSÁHOZ DM SOROZAT BD 18

RO

INSTRUCȚIUNI DE PROGRAMARE A SERVOMOTORULUI TUBULAR DM BD 22

FR

MANUEL DE PROGRAMMATION MOTEURS DM, SERIES BD 26

NL

PROGRAMMEERHANDLEIDING VOOR DE MOTOR DM-SERIE BD 30

ANLEITUNG FÜR DM BD ANTRIEBE

Centrale Wrk in Bielsku – Bialej
ul. Warszawska 153, 43-300 Bielsko Biala, Polska
tel. +48 33 81 95 300, fax. +48 33 82 28 512

Firma in Opole
ul. Goslawicka 3, 45-446 Opole, Polska
tel. +48 77 40 00 000, fax. +48 77 40 00 006
e-mail: Aluprof@aluprof.eu

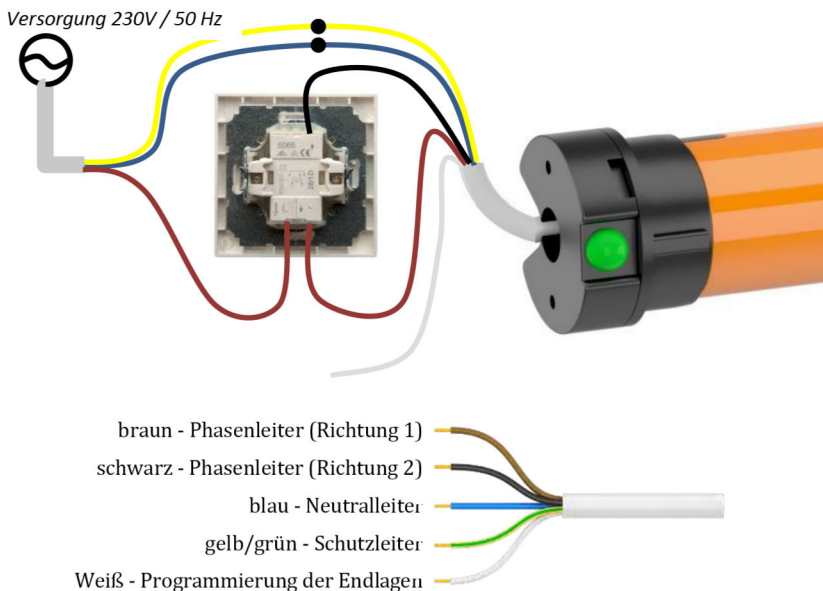
Technische Merkmale:

- Energieversorgung: 230 VAC / 50 Hz
- Elektronische Endschaltersystem
- Reagiert auf Hindernisse
- Betriebstemperatur: ~ -10°C ~ +50°C (Schutzart IP44)
- Maximale Betriebszeit im Dauerbetrieb: 4 Min.
- Die Antriebe können parallel geschaltet werden, was die Steuerung mit einem Schalter ohne Einsatz von zusätzlichen Hilfskreisen ermöglicht.



Der Hersteller behält sich die Toleranzen der Katalogdaten infolge des Einsatzes in verschiedenen Bedingungen vor.

Elektrischer Anschluss des Motors



ACHTUNG !

- Die Montage des Motors sollte durch befähigtes Personal erfolgen.
- Der Motor ist für trockene Räume bestimmt und sollte nicht den direkten Witterungsverhältnissen ausgesetzt werden.
- Der Motor sollte über eine getrennte Leitung versorgt und durch eine schnellwirkende Sicherung abgesichert werden, z.B.: den Leitungsschutzschalter Typ B10.
- Die maximale Anzahl der parallel geschalteten Antriebe hängt von der Kurzschlussleistung des Schalters und von der Dauerbelastung der Versorgungsleitung (max. 10 Stück) ab.



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

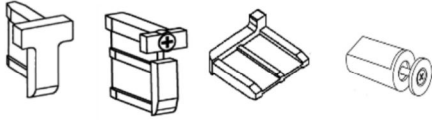
ACHTUNG!

Für den richtigen Betrieb des Überlastungssystems:

- wird der Einsatz der Träger WB, WL&P oder WOCTOEASY



- Einbruchsicherungsfedern:



- man muss die maximalen Drehmomente des Motors (Nm) auf das Gewicht des Panzers anpassen.

- man muss die obere und untere Endlage einstellen.

Anschluss des Motors mit dem Montagekabel

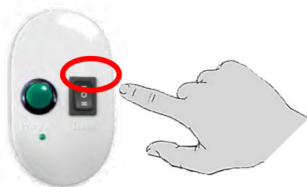
Versorgung 230V/50Hz



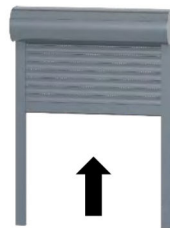
1. Einstellung der Endlagen

I - Einstellung der Endlagen mit dem Montagekabel

Obere Endlage



Den Antrieb in Richtung nach oben einschalten.



Der Rollladen fährt nach oben.



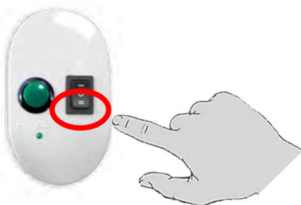
Bei den nächsten Betätigungen der auf der Montageleitung lokalisierten Programmierungstaste wird der Bereich der oberen Endlage vergrößert.



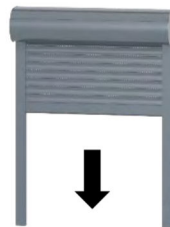
OK

Wenn der Panzer die entsprechende Lage erreicht, wird die Programmierungstaste losgelassen.

Untere Endlage



Den Antrieb in Richtung nach unten einschalten.



Der Rollladen fährt nach unten.



Bei den nächsten Betätigungen der auf der Montageleitung lokalisierten Programmierungstaste wird der Bereich der unteren Endlage vergrößert.

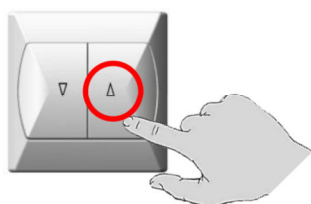


OK

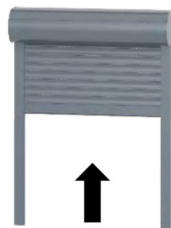
Wenn der Panzer entsprechende Lage erreicht, wird die Programmierungstaste losgelassen.

II - Einstellung der Endlagen mit der Programmierungstaste auf dem Kopf des Motors

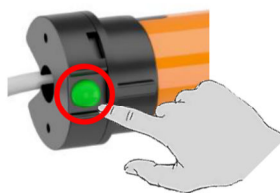
Obere Endlage



Den Antrieb in Richtung nach oben einschalten.



Der Rollladen fährt nach oben.



Bei den nächsten Betätigungen der auf dem Kopf lokalisierten Programmierungstaste wird der Bereich der oberen Endlage vergrößert.



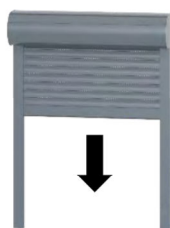
OK

Wenn der Panzer entsprechende Lage erreicht, wird die Programmierungstaste losgelassen.

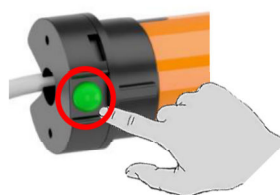
Untere Endlage



Den Antrieb in Richtung nach unten einschalten.



Der Rollladen fährt nach unten.



Bei den nächsten Betätigungen der auf dem Kopf lokalisierten Programmierungstaste wird der Bereich der unteren Endlage vergrößert.



OK

Wenn der Panzer entsprechende Lage erreicht, wird die Programmierungstaste losgelassen.

III - Automatische Einstellung der Endlagen

Für die Funktion der automatischen Einstellung der Endlagen müssen die Träger WB, WL&P oder WOCTOEASY und Steckstifte oder Puffer in der unteren Leiste eingesetzt werden.

Als erste soll die obere Endlage programmiert werden.

Vor der automatischen Programmierung der Endlagen ist zu prüfen, dass im Speicher der Steuerung keine andere Endlage eingetragen worden ist. Wenn ja, soll sie gelöscht werden (siehe Punkt „Löschen der Endlagen“).

Die Endlage wird automatisch in folgenden Schritten eingestellt:

1. Den Antrieb in Richtung nach oben einschalten.
2. Der Antrieb, wenn er nach dem Erreichen der oberen Endlage einen Widerstand registriert, hält an und fährt in Gegenrichtung in einem Kontrollzyklus.
3. Der Antrieb, wenn er nach dem Erreichen der unteren Endlage einen Widerstand registriert, hält an und fährt in Gegenrichtung in einem Kontrollzyklus.
4. Der Antrieb bleibt in der oberen Endlage stehen. Die Endlagen sind eingestellt.

Nach diesen Schritten soll geprüft werden, dass die eingegebenen Einstellungen gespeichert sind.

IV - Löschen der Endlagen



Den Antrieb in Richtung nach oben einschalten



Beim Erreichen der oberen Lage wird die Versorgung in Richtung nach oben in Abständen von 5,5 sec ein- und ausgeschaltet (x5).



Den Antrieb in Richtung nach unten einschalten



Beim Erreichen der oberen Lage wird die Versorgung in Richtung nach oben in Abständen von 5,5 sec ein- und ausgeschaltet (x3).

O. K.
Der Rollladen macht eine kurze Bewegung nach oben. Die Endlagen sind gelöscht

2. Funktion des automatischen Rücklaufs des Motors nach einem Hindernis



Den Antrieb in Richtung nach oben einschalten



Beim Erreichen der oberen Lage wird die Versorgung in Richtung nach oben in Abständen von 5,5 sec ein- und ausgeschaltet (x3).



Den Antrieb in Richtung nach unten einschalten



Beim Erreichen der oberen Lage wird die Versorgung in Richtung nach oben in Abständen von 5,5 sec ein- und ausgeschaltet (x3).

OK.
Bei kurzen Bewegungen des Rollladens in beiden Richtungen fährt der Antrieb bei einem Hindernis 1/4 der vollen Umdrehung in Gegenrichtung.

OK.
Wenn der Rollladen zwei kurze Bewegungen in beiden Richtungen macht, dann hält der Antrieb bei einem Hindernis an.

ACHTUNG!!!

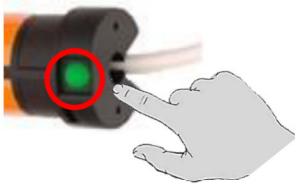
Zum Umschalten der Betriebsart soll der Arbeitsgang wiederholt werden.

3. Auswahl der Reaktionsmodus bei einer Überlastung

Modus I - (mittlere Empfindlichkeit - ab Werk eingestellt) - die Empfindlichkeit der Detektion ist mit einer Umdrehung des Antriebs von der Endlage verringert.

Modus II - (höchste Empfindlichkeit) eine um 1/5 Umdrehung der Welle von der Endlage verringerte Empfindlichkeit,

Modus III - (kleinste Empfindlichkeit) eine in der ganzen Arbeitshöhe verringerte Empfindlichkeit der Detektion.



Bei stehendem Motor wird die Programmierungstaste auf dem Motorkopf betätigt und eingedrückt gehalten



Die Taste betätigen und ca. 5 sec. eingedrückt halten.

O. K.

Bei aktivem Modus I wird der Motor **eine** kurze Bewegung in beiden Richtungen machen.

Bei aktivem Modus II wird der Motor **zwei** kurze Bewegungen in beiden Richtungen machen.

Bei aktivem Modus III wird der Motor **drei** kurze Bewegungen in beiden Richtungen machen.

Zum Umschalten der Betriebsart soll der Arbeitsgang wiederholt werden.