

# INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKÓW RUROWYCH DM SERII EV/Y

Nieprzestrzeganie niniejszej instrukcji może stanowić zagrożenie dla życia i zdrowia. Instrukcję należy zachować.

## 1. SPECYFIKACJA TECHNICZNA



Zasilanie:	230 VAC / 50 Hz
Wyłączniki krańcowe:	Elektroniczne
Częstotliwość transmisji:	433,92 MHz
Moc transmisji:	10 mW
Temperatura użytkowania:	~ -10°C - ~ +50°C
Stopień ochrony:	IP44
Zasięg transmisji:	200 metrów (teren otwarty), 35 metrów (teren zabudowany)

Reaguje na przeszkody,

Wbudowany odbiornik radiowy,

Możliwość zaprogramowania do 20 nadajników, kolejne nadajniki powodują nadpisywanie początkowo zaprogramowanych,

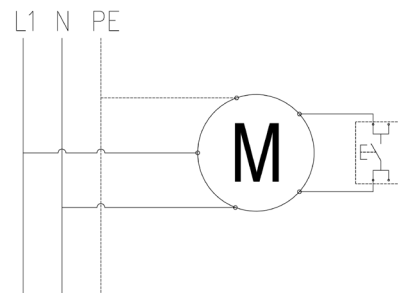
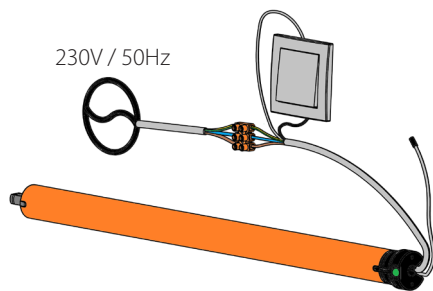
Możliwość sterowania nadajnikiem radiowym oraz manualnie przełącznikiem klawiszowym w systemie krok po kroku,

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

Do siłownika pasują wszystkie nadajniki z serii DC znajdujące się w ofercie ALUPROF S.A.

## 2. POGŁĄDOWE 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



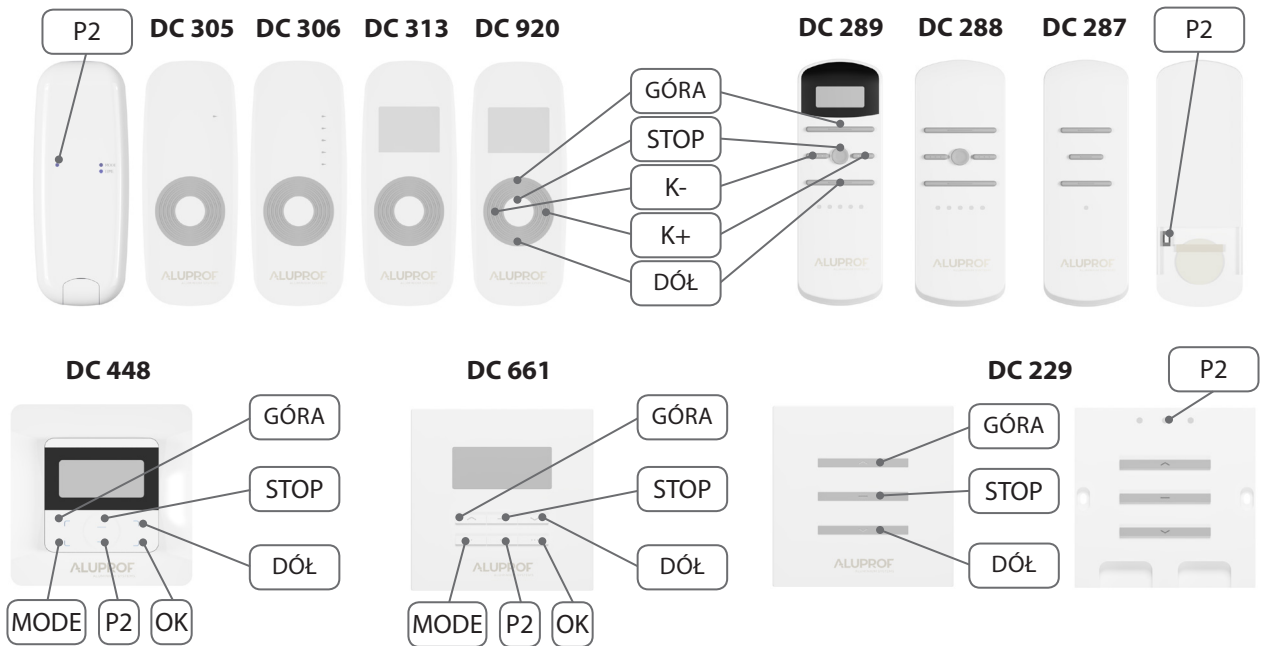
- należy dostosować maksymalny moment obrotowy siłownika (Nm) do wagi panczerza,
- należy ustawić górne i dolne położenia krańcowe



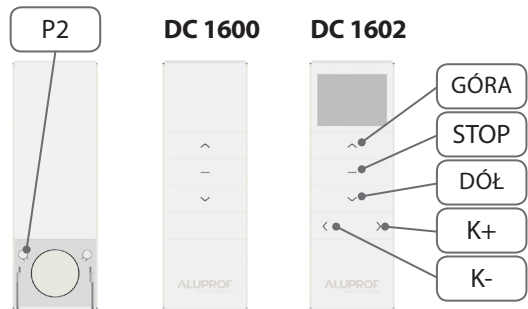
Zgodnie z przepisami Dyrektywy Parlamentu Europejskiego i Rady 2012/19/UE z dnia 4 lipca 2012 r. w sprawie zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego (WEEE) zabronione jest umieszczanie łącznie z innymi odpadami zużytego sprzętu oznakowanego symbolem przekreślonego kosza. Obowiązkiem użytkownika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



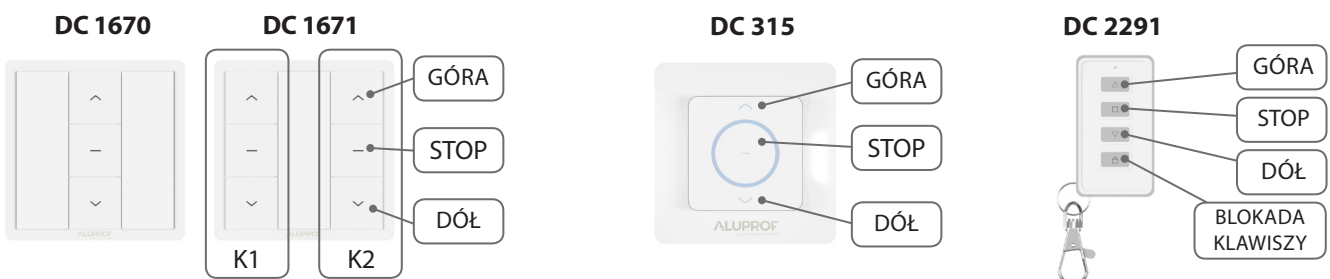
**LEGENDA:**  
**GÓRA** - aktywacja przycisku spowoduje ruch pancerza w górę.  
**DÓŁ** - aktywacja przycisku spowoduje ruch pancerza w dół.  
**P2** - aktywacja przycisku wywołuje funkcję programowania.  
**K+** - aktywacja przycisku przełącza nadajnik na następny kanał.  
**K-** - aktywacja przycisku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



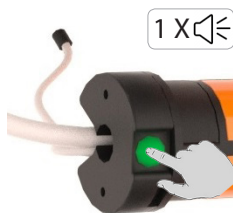
⚠ W nadajnikach DC1675, DC1676 aktywację przycisku „P2” wykonujemy przez jednoczesne wciśnięcie przycisków „MODE” i „K+”.



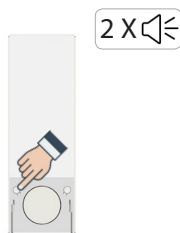
⚠ W nadajnikach DC1670, DC1671, DC315, DC61 aktywację przycisku „P2” wykonujemy przez jednoczesne wciśnięcie przycisków „STOP” i „GÓRA”.



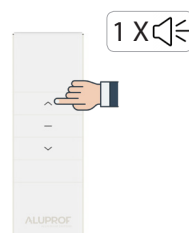
#### 4. PROGRAMOWANIE PIERWSZEGO NADAJNIKA.



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



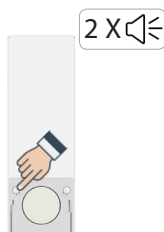
Nacisnąć i przytrzymać przez ok 6 sek. przycisk „programowania” znajdujący się na głowicy siłownika

# OK

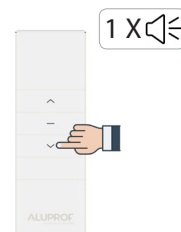
Trzymać przycisk aż do momentu ruchu GÓRA - DÓŁ siłownika co oznacza akceptację procedury zmiany kierunku obrotów siłownika.



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).



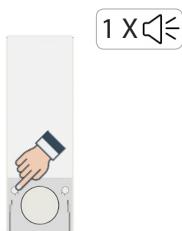
Nacisnąć przycisk „DÓŁ”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP).

# OK

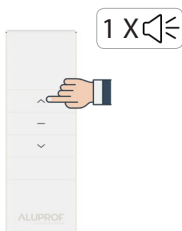
Po prawidłowym dokonaniu ustawień siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA i przechodzi w tryb sterowania użytkowego.

## 7. PROGRAMOWANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH

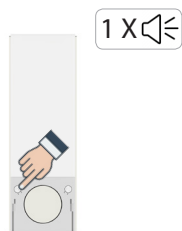
### 7.1. Manualne ustawianie pozycji krańcowych



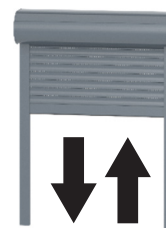
Nacisnąć przycisk „P2”,  
co zostanie potwierdzone sygnałem  
dźwiękowym (x1 BIP).



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

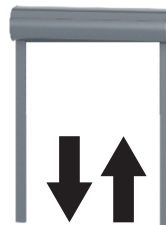
#### 7.1.1. Górna pozycja krańcowa



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.

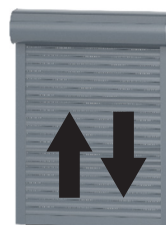
#### 7.1.2. Dolna pozycja krańcowa



Nacisnąć przycisk „Dół”.



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



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

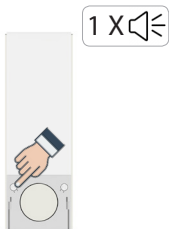
**OK**

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

## 7.2. Automatyczne ustawianie pozycji krańcowych

### UWAGA

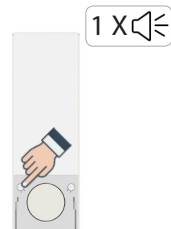
- Aby umożliwić automatyczne ustawienia położenia krańcowych niezbędne jest zastosowanie wieszaków WB, WL&P lub WOCTOEASY wraz z zatyczkami lub buforami w listwie dolnej.
- Opcja automatycznego ustawiania pozycji krańcowych nie działa w siłownikach serii **DM45EV/Y - 40/15**.



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).



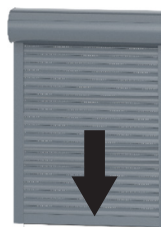
Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA



Nacisnąć przycisk „Góra”.



Pancerz osiągnie górną pozycję  
krańcową



Pancerz osiągnie dolną pozycję  
krańcową

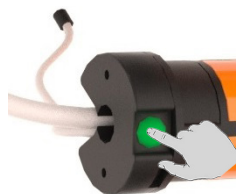


Pancerz powróci do górnej pozycji  
krańcowej, siłownik automatycznie  
przechodzi w stan sterowania  
użytkowego

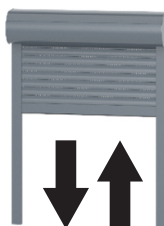
## 7.3. Automatyczna aktualizacja ustawień pozycji krańcowych

### UWAGA

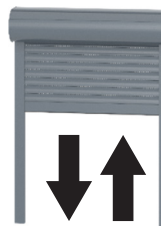
- Po aktywacji funkcji napęd automatycznie co 30 dni wykona procedurę aktualizacji pozycji krańcowych co dzieje się samoczynnie bez ingerencji użytkownika
- Aby umożliwić automatyczną aktualizację ustawienia położenia krańcowych niezbędne jest zastosowanie wieszaków WB, WL&P lub WOCTOEASY wraz z zatyczkami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



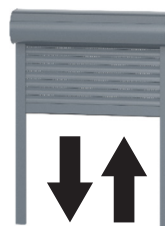
Po ustaleniu pozycji krańcowych  
należy na głowicy siłownika nacisnąć  
i przytrzymać przycisk programowania  
przez 12 sekund aż do momentu  
aktywacji sygnału dźwiękowego (x1 BIP).



Po 6 sekundach pancerz wykona  
ruch DÓŁ - GÓRA



Po 10 sekundach pancerz wykona  
ruch DÓŁ - GÓRA



Po 12 sekundach pancerz wykona  
ruch DÓŁ - GÓRA i zatwierdzi  
operację sygnałem dźwiękowym.  
(1x BIP)

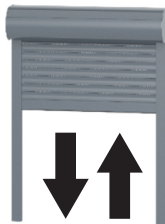
### UWAGA

Aby dezaktywować funkcję automatycznego ustawiania położenia krańcowych procedurę należy powtórzyć. Operacja zostanie zatwierdzona sygnałem dźwiękowym (2xBIP).

## 7.4. Ustawienie pozycji komfortowej

### UWAGA

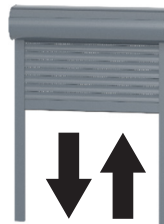
- Przed ustaleniem pozycji komfortowej niezbędne jest wcześniejsze ustawienie pozycji krańcowych.



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 dwóch sekund wcisnąć przycisk „STOP”

3 X

# OK

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

## 7.6. Kasowanie pozycji krańcowych



1 X

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



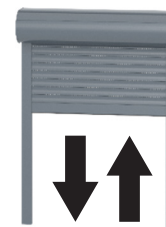
1 X

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



1 X

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



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

## 8. AKTYWACJA TRYBU IMPULSOWEGO



1 X

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



1 X

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



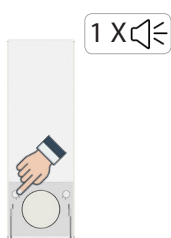
1 X

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.

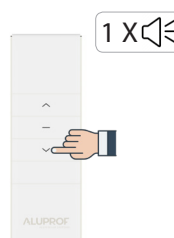
## 9. FUNKCJA AUTOMATYCZNEGO POWROTU SIŁOWNIKA PO NAPOTKANIU PRZESZKODY



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



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



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

# OK

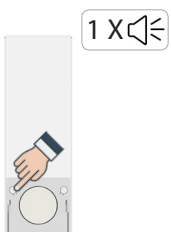
Po zakończeniu programowania siłownik potwierdzi opcje sygnałem dźwiękowym:  
 (x2 BIP) - jeśli funkcja automatycznego powrotu jest aktywna,  
 (x1 BIP) - jeśli funkcja automatycznego powrotu jest nieaktywna  
 Aby zmienić tryb operację należy powtórzyć.

## 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.



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



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



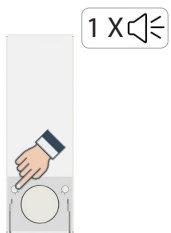
Nacisnąć przycisk „DÓŁ”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP).

# 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.

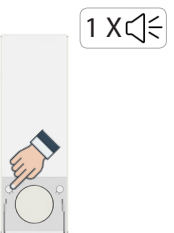
Procedura kasowania jakiegokolwiek nadajnika usuwa wszystkie nadajniki jakie były połączone w systemie z siłownikiem oraz wszystkie pozycje krańcowe.



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



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



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

# OK

Po prawidłowym dokonaniu ustawień siłownik zareaguje ruchem GÓRA - DÓŁ.