

## INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKÓW RUROWYCH DM SERII EV/Y

Centrala; Zakład w Bielsku – Białej  
ul. Warszawska 153, 43-300 Bielsko Biała, Polska  
tel. +48 33 81 95 300, fax. +48 33 82 28 512

Zakład w Opolu  
ul. Gosławicka 3, 45-446 Opole, Polska  
tel. +48 77 40 00 000, fax. +48 77 40 00 006  
e-mail: Aluprof@aluprof.eu

### 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 ~ +50°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



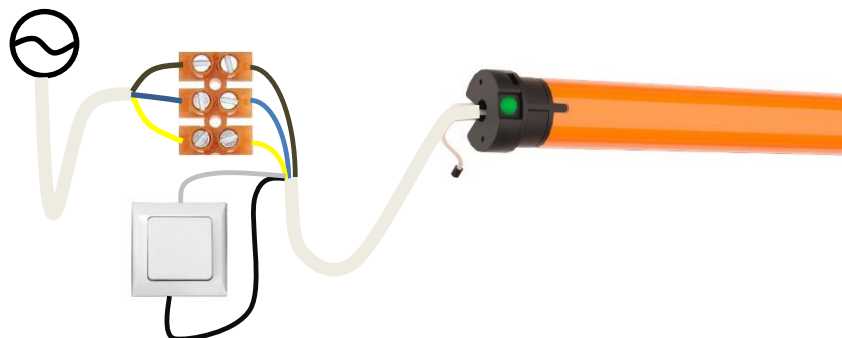
Producent zastrzega sobie tolerancję danych katalogowych ze względu na użytkowanie w różnych warunkach.

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

### 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.

Zasilanie 230V / 50 Hz



### 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

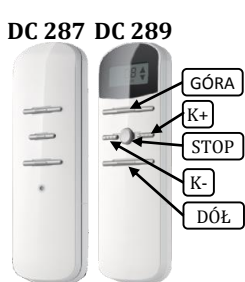


Zgodnie z przepisami Dyrektywy Parlamentu Europejskiego i Rady 2012/19/UE z dnia 4 lipca 2012 r. w sprawie zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego (WEEE) zabronione jest umieszczanie łącznie z innymi odpadami zużytego sprzętu oznakowanego symbolem przekreślonego kosza. Obowiązkiem użytkownika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

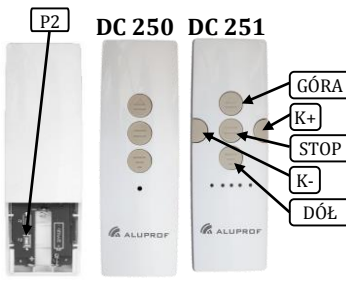
# Opis nadajników



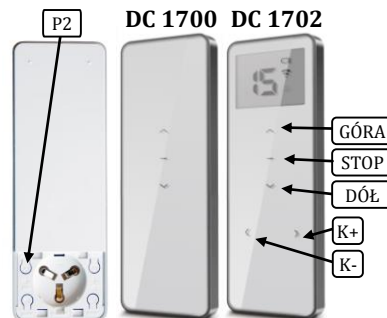
DC 305 DC 306 DC 313



DC 287 DC 289



DC 250 DC 251



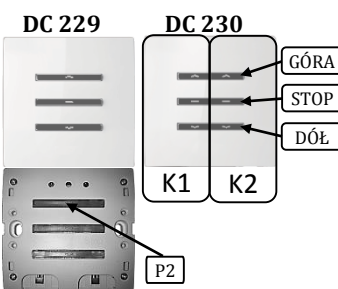
DC 1700 DC 1702



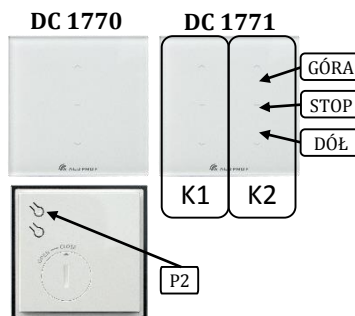
DC 313 DC 920



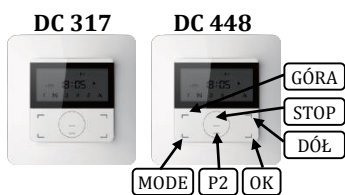
DC 288



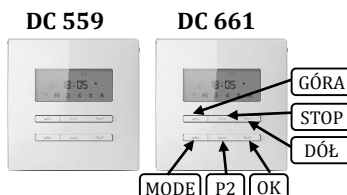
DC 229 DC 230



DC 1770 DC 1771



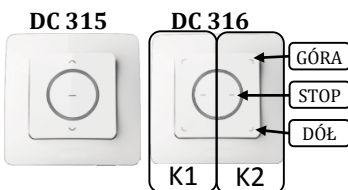
DC 317 DC 448



DC 559 DC 661



DC 115A



DC 315 DC 316

Aktywację przycisku „P2” w nadajnikach DC315 oraz DC316 wykonujemy poprzez kombinację jednocześnie przyciśniętych przycisków „STOP” i „GÓRA”.

Aby zaprogramować zegar wraz z datownikiem należy przytrzymać przycisk „MODE” przez 4 sekundy do momentu migania ikonki "rocznika". Zmianę cyfr wykonujemy przyciskami „GÓRA i DÓŁ” i zatwierdzamy przyciskiem „MODE”, jeśli wszystkie interesujące nas ustawienia zostały wprowadzone to przyciskamy „OK”.

Aktywację przycisku „P2” w nadajnikach DC115A wykonujemy poprzez kombinację jednocześnie przyciśniętych przycisków „STOP” i „GÓRA”.

**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.

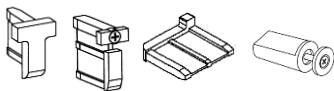
## UWAGA

Aby system przeciążeniowy pracował prawidłowo:

- zalecane jest zastosowanie wieszaków WB lub WL&P,



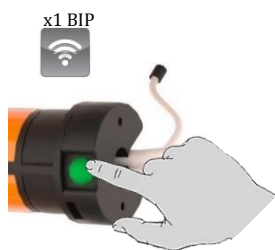
- zalecane jest zastosowanie zatyczek lub buforów w listwie dolnej,



- należy dostosować maksymalny moment obrotowy siłownika (Nm) do wagi pancerza,

- należy ustawić górne i dolne położenia krańcowe.

## 1. 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).



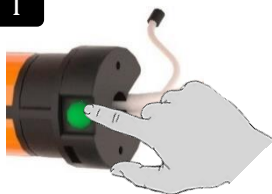
Nacisnąć przycisk „GÓRA”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)

OK

Po prawidłowym zaprogramowaniu nadajnika siłownik wykona ruch GÓRA - DÓŁ.

## 2. Zmiana bazowego kierunku obrotów siłownika

I



OK

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

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

II



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.

### 3. Dodawanie kolejnego nadajnika



Nacisnąć dwukrotnie przycisk „P2” zaprogramowanego już nadajnika, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



Nacisnąć przycisk „P2” nowego nadajnika.

OK

Prawidłowe dodanie kolejnego nadajnika zostanie potwierdzone ruchem DÓŁ - GÓRA

### 4. Programowanie pozycji krańcowych

#### I – manualne ustawianie pozycji krańcowych



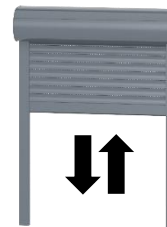
Nacisnąć przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



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

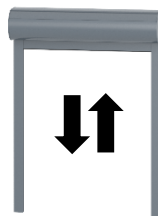
#### Górna pozycja krańcowa



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.

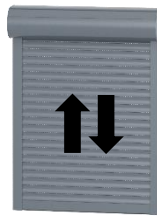
#### Dolna pozycja krańcowa



Nacisnąć przycisk „DÓŁ”,



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



Siłownik wykona ruch GÓRA - DÓŁ

OK

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

## II – automatyczne ustawianie pozycji krańcowych

### UWAGA!

- Aby umożliwić automatyczne ustawienia położenia krańcowych niezbędne jest zastosowanie wieszaków WB lub WL&P wraz z zatyczkami lub buforami w listwie dolnej.

- Opcja automatycznego ustawiania pozycji krańcowych **nie działa** w siłownikach serii **DM45EV/Y - 40/15**.



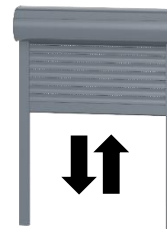
Nacisnąć przycisk „P2”,  
co zostanie potwierdzone  
sygnałem dźwiękowym  
(x1 BIP)



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



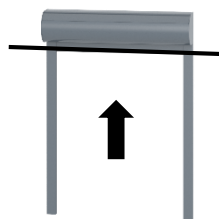
Nacisnąć przycisk „P2”,  
co zostanie potwierdzone  
sygnałem dźwiękowym  
(x1 BIP)



Siłownik wykona ruch  
DÓŁ - GÓRA



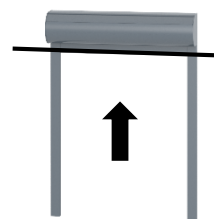
Nacisnąć przycisk „GÓRA”,



Pancerz osiągnie górną pozycję  
krańcową



Pancerz osiągnie dolną pozycję  
krańcową



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

## III – automatyczna aktualizacja ustawień pozycji krańcowych

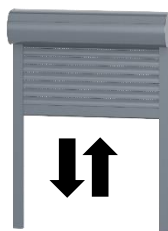
### UWAGA!

- Po aktywacji funkcji napęd automatycznie co 30 dni wykona procedurę aktualizacji pozycji krańcowych co dzieje się samoczynnie bez ingerencji użytkownika.

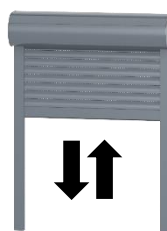
- Aby umożliwić automatyczną aktualizację ustawienia położenia krańcowych niezbędne jest zastosowanie wieszaków WB lub WL&P wraz z zatyczkami lub buforami w listwie dolnej oraz wcześniejsze zaprogramowanie pozycji krańcowych.



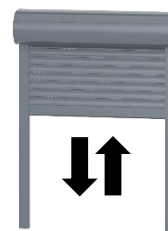
Po ustaleniu pozycji krańcowych należy na głowicy siłownika **nacisnąć i przytrzymać** przycisk programowania przez 12 sekund aż do momentu aktywacji sygnału dźwiękowego (x1 BIP).



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)

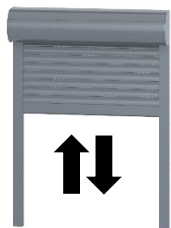
### UWAGA!

- Aby dezaktywować funkcję automatycznego ustawiania położenia krańcowych procedurę należy powtórzyć.

## IV – ustawianie pozycji komfortowej

### UWAGA!

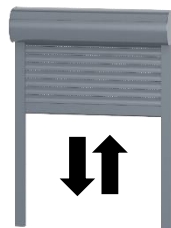
- Przed ustaleniem pozycji komfortowej niezbędne jest wcześniejsze ustawienie pozycji krańcowych.



Ustalić pozycję pancerza



Wcisnąć i przytrzymać przycisk „STOP” przez 6 sekund

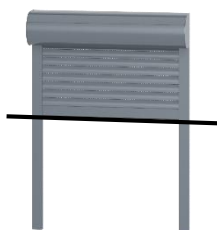


Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

### 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).

## V – kasowanie pozycji komfortowej



Ustawić pancierz w pozycji komfortowej



Pięć razy odstępach dwóch sekund wcisnąć przycisk „STOP”

### OK

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

## VI – kasowanie pozycji krańcowych



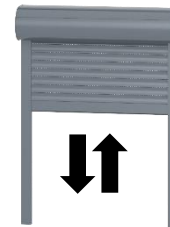
Nacisnąć przycisk „P2”, co zostanie potwierdzone sygnałem dźwiękowym (x1 BIP)



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



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



Siłownik wykona ruch DÓŁ - GÓRA

## 5. Aktywacja trybu impulsowego



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



Nacisnąć przycisk „GÓRA”, 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 trybu impulsowego jest aktywna, (x1 BIP) jeśli funkcja trybu impulsowego jest nieaktywna, Aby zmienić tryb operację należy powtórzyć.

## 7. 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.

## 8. 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.

## 9. 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”

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