

P5-16...R40-17

Model: C01

tr Montaj ve İşletme Talimatı

Entegre Radyo Alıcılı Panjur Motorları

Aşağıdaki kişilere yönelik önemli bilgiler:

• Montaj elemanı / • Elektrik teknisyeni / • Kullanıcı

Lütfen ilgili kişilere iletiniz!

Bu talimat kullanıcı tarafından saklanmalıdır.

2010 301 117 0a 16.02.2024

Becker-Antriebe GmbH
Friedrich-Ebert-Straße 2-4
35764 Sinn/Germany
info@becker-antriebe.com
www.becker-antriebe.com



BECKER
for you. forever.

İçindekiler

Genel	3
Garanti	4
Güvenlik talimatı.....	4
Kullanıcıya yönelik uyarılar	4
Montaj ve ilk çalıştırma için açıklamalar	4
Usulüne uygun kullanma	6
Takılabilir bağlantı kablosunun takılması ve sökülmesi	6
Montaj	7
Çalıştırma	10
Ana vericinin tanıtılması	11
Dönme yönü düzeninin kontrolü	11
Akıllı kurulum yönetimi	12
Son pozisyonlar statü endikatörü (ESI)	12
Son pozisyonların ayarlanması	12
Üst stoper alt stopere	12
Üst nokta alt noktaya	12
Üst stoper alt noktaya	13
Üst nokta alt stopere	13
Ayarlanan son pozisyonların değiştirilmesi.....	13
Son pozisyonların silinmesi	14
Ara pozisyonlar I + II	15
Diğer vericilerin tanıtılması	15
Vericilerin silinmesi	16
Ana vericinin üzerine yazma	16
Tek işlevli bir tuşla yerinden kumanda	17
Üst donma (blokaj) emniyeti.....	18
Üst donma emniyetinin aktifleştirilmesi / pasifleştirilmesi	18
Engel algılama	18
Sineklik koruma fonksiyonu	19
Hareket zamanlarının programlanması	19
Hareket zamanlarının silinmesi	19
Tasfiye	19
Bakım	19
Teknik veriler Ø35	20
Teknik veriler Ø45	20
Arıza görüldüğünde ne yapılmalı?	21
Bağlantı örneği	22
Uygunluk beyanı	23

Genel

Bu panjur ve tente motorları aşağıdaki özelliklere sahip yüksek kalitede ürünlerdir:

- Panjur uygulamalarında kullanılmaya optimum uygunluk
- Radyo sinyali ile tekil, gruplu ve merkezi kontrol işlevine sahiptirler
- Şaltlere veya röle kumandasına kablosuz bağlantı
- Motor ve uygun verici istendiği gibi birbirine uyarlanabilir
- Son pozisyonlar verici üzerinden basitçe ayarlanabilir
- Stopersiz kullanım imkanı (üst noktadan alt noktaya)
- İstendiği gibi seçilebilen iki ara pozisyonun ayarlanma olanağı
- Radyo sinyali ile esnek gruplandırma, istendiği zaman montaj çalışması gerektirmeden değiştirilebilir
- Entegre memo fonksiyonu iki defaya kadar günlük tekrarlamalı anahtarlama zamanının basit biçimde programlanmasına olarak sağlar.
- «Engel algılama için motor adaptörü» ile bağlantı içinde yayların kullanılması durumunda alt son pozisyonun otomatik olarak algılanması
- Stoper kullanıldığında akıllı elektronik sistem ile son pozisyonların otomatik algılanması
- Sabit boru birleştiricilerinin (aks mili emniyetlerinin) kullanımında da engel algılama özelliği
- Panjur profiline hafif baskı kaldırmayı ve aşağı çekmeyi zorlaştırır
- Güçlü alüminyum, çelik ve ahşap profillere uygun
- Son pozisyonların sonradan ayarlanma zorunluluğu bulunmamaktadır: Bir stoper sistemi kullanıldığında tentenin değişiklikleri otomatik olarak dengelenir.
- Yukarı doğru harekette tork algılama özelliği donmuş veya bloke olmuş panjur profilinde panjurun hasar görmesini önler
- Donma emniyetinin üst son pozisyonda ayarlanması mümkündür
- Önemli ölçüde düşürülmüş stoper ve dolayısı ile tente yükü
- Sistemin ve motorun koruyucu işletimi kullanım ömrünü uzatır
- Takılabilir bağlantı kablosu için
- Sineklik koruma fonksiyonu

Cihazın kurulumunda ve ayarlanmasında lütfen bu montaj ve işletme talimatını dikkate alın.




Üretim tarihi seri numarasının ilk dört rakamından anlaşılır.

1 ve 2 sayıları yılı ve 3 ve 4 sayıları da takvim haftasını belirtir.

Örnek: 2020 yılında 34 takvim haftası

Seri No.:	2034XXXXX
-----------	-----------

Piktogramların açıklaması

	DİKKAT	DİKKAT, kaçınılmadığı takdirde yaralanmalara neden olabilecek bir tehlikeye işaret eder.
	İKAZ	İKAZ, maddi hasarlardan kaçınmak için alınan önlemlere işaret eder.
		Kullanıma yönelik önerilere ve diğer yararlı bilgilere işaret eder.

Garanti

Bu talimatımıza ve diğer direktiflerimize aykırı olarak yapılan yapısal değişiklikler ve hatalı kurulumlar kullanıcıların bedenine ve sağlığına ciddi zararlar verebilir, örneğin ezilmelere yol açabilir, bu nedenle yapısal değişiklikler yalnızca bizimle görüşüldükten ve onayımız aldıktan sonra yapılabilir ve özellikle mevcut montaj ve işletim talimatındaki direktiflerimiz mutlaka dikkate alınmalıdır. Ürünlerin, öngörülmuş kullanım amacı dışında kullanımlarına müsaade edilmez. Ürün imalatçısı ve montajcı, ürünlerimizin kullanımı sırasında – özellikle ürünün imalatı, kurulumu ve müşteri danışmanlığı bakımından – bütün gerekli yasal ve resmi yönetmeliklerin, özellikle de ilgili güncel EMV-yönetmeliklerinin gözetilmesine ve bunlara uyulmasına dikkat etmelidir.

Güvenlik talimatı

Aşağıdaki güvenlik talimatı ve uyarılar tehlikeli durumları önlemek, kişilerin güvenliğini sağlamak ve maddi hasarlardan kaçınmak üzere tasarlanmıştır.

Kullanıcıya yönelik uyarılar

Genel açıklamalar

- Motor, temizlik, bakım ve parça değiştirme işlemleri esnasında akım kaynağından ayrılmalıdır.
- Bakım ve temizlik çalışmaları dahil olmak üzere, elektrik tesisatı ve sistemin geri kalanı üzerinde yapılan çalışmalar ve diğer faaliyetler, sadece uzman bir personel, özellikle de bir elektrik teknisyeni tarafından yapılmalıdır.
- Bu aletler 8 yaşından itibaren çocuklar ve düşük fiziksel, duyuşsal veya zihinsel yetenekleri olan veya deneyim ve/veya bilgi eksikliği olan kişiler tarafından, ancak denetim altında veya aletin güvenli kullanımını hakkında bilgilendirildikleri ve bu kullanımdan kaynaklanabilecek tehlikeleri kavradıkları takdirde kullanılabilir. Çocukların aletle oynamalarına izin verilmemelidir.
- Sistemlerin düzenli olarak uzman bir personel tarafından aşınmaya ve hasara karşı kontrol edilmesi gerekir.
- Hasar görmüş sistemler onarım çalışmaları tamamlanıncaya kadar bir uzman personel tarafından mutlaka devre dışı bırakılmalıdır.
- Tehlike bölgesinde insanlar veya nesnelere bulunduğunda sistemi çalıştırmayın.
- Sistem çalışırken tehlike bölgesini gözlem altında tutun.
- Hareketli parçalar ile bitişikteki nesnelere arasında yeterli bir mesafe (en az 40 cm) bulunmasına dikkat edin.



Dikkat

Ciddi yaralanmalardan kaçınmak için güvenlik talimatı.

- **Ezilme ve takılma yerlerinden kaçınılmalı veya bu tür yerler emniyet altına alınmalıdır.**

Montaj ve ilk çalıştırma için açıklamalar

Genel açıklamalar

- EN 60335-2-97 sayılı standartta yer alan güvenlik talimatı dikkate alınmalıdır. Bu standart tüm tehlike kaynaklarını dikkate alamayacağı için, bu güvenlik uyarılarında sıralanan uyarılarının olası tüm tehlikeleri kapsayamayacağı için lütfen unutmayınız. Bu bağlamda, örneğin motor tarafından tahrik edilen ürünün yapısının, motorun ilgili montaj pozisyonunda yerine getirdiği işlevin veya son kullanıcıya yönelik nihai ürünün piyasaya ne şekilde sunulduğunun motor üreticisi tarafından önceden bilinmesi ve dikkate alınması mümkün değildir. Standart kapsamında yer alan güvenlik uyarılarına ilişkin sorularınız veya emin olmadığınız hususlar olması halinde lütfen ilgili parçanın veya nihai ürünün üreticisine danışın.
- Elektrik tesisatı ile ilgili geçerli tüm standartlara ve yönetmeliklere uyulmalıdır.
- Bakım ve temizlik çalışmaları dahil olmak üzere, elektrik tesisatı ve sistemin geri kalanı üzerinde yapılan çalışmalar ve diğer faaliyetler, sadece uzman bir personel, özellikle de bir elektrik teknisyeni tarafından yapılmalıdır.
- Sadece tahrik motoru üreticisi tarafından kullanımına onay verilen yedek parçalar, aletler ve ek tertibatlar kullanılmalıdır. Kullanımına onay verilmemiş başka üreticilere ait ürünleri kullanarak veya sistem veya aksesuar üzerinde onay almadan değişiklikler yaparak hem kendi güvenliğinizi hem de üçüncü şahısların güvenliğini tehlikeye atabileceğiniz için, kullanımına onay verilmemiş başka üreticilere ait ürünlerin kullanılmasına ve bizim görüşümüz ve onayımız alınmadan değişiklikler yapılmasına müsaade yoktur. Buradan kaynaklanabilecek hasarlar için sorumluluk kabul edilmez.

- KAPALI ön ayarlı şalteri, motor tarafından tahrik edilen ürünün görüş mesafesinde, fakat hareket eden parçalardan uzak olmak üzere, yerden 1,5 m yukarıda duracak şekilde monte edin. Bu şaltere herkes erişememelidir.
- Sabit olarak monte edilmiş kontrol üniteleri görünür biçimde takılmalıdır.
- Anma torkunun ve çalışma süresinin tahrik edilen ürünün özelliklerine uygun olması gerekir. Anma torku ve çalışma süresi gibi teknik verileri tüp motorun etiketi üzerinde bulabilirsiniz.
- Motorun tehlike oluşturan hareketli parçaları yerden 2,5 m'den daha yükseğe veya motora ulaşmaya olanak sağlayacak bir yüksekliğe monte edilmelidir.
- Sistemin güvenli biçimde işletilebilmesi için, sistem işletmeye alındıktan sonra son pozisyonlar hassas biçimde ayarlanmış ve tanıtılmış olmalıdır.
- H05VV-F tipi bağlantı kablosuna sahip motorlar sadece bina içi alanlarda kullanılmalıdır.
- H05RR-F, S05RN-F veya 05RN-F tipi bağlantı kablosuna sahip motorlar açık havada ve bina içi alanlarda kullanılabilir.
- Motorun tahrik edilen parçaya bağlanması için sadece motor üreticisinin güncel ürün kataloğunda bulunan mekanik aksesuar bileşenleri kullanılmalıdır. Bunlar üretici verilerine uygun olarak monte edilmelidir.
- Tente motoru özel olarak tanımlanmış bir alanda (örneğin kaçış yolları, tehlike bölgeleri, güvenlik bölgeleri) kullanılırken ilgili yönetmelik hükümlerine ve standartlara uyulmalıdır.
- Montaj elemanı motorun kurulumunu gerçekleştirdikten sonra "Teknik veriler" bölümünde kullanılan tüp motorunu işaretlemeli ve kurulum yerini not etmelidir.



Dikkat

Ciddi yaralanmalardan kaçınmak için güvenlik talimatı.

- **Elektrikli veya elektronik sistemler veya cihazlar çalışırken, örneğin güç adaptörü gibi belirli parçalarda tehlikeli düzeyde elektrik gerilimi bulunur. Kalifiye olmayan kişiler tarafından müdahalede bulunulması veya uyarılara uyulmaması yaralanmalara veya maddi hasarlara neden olabilir.**
- **Tüp motora dokunulurken dikkatli olunmalıdır, çünkü bu motor yapım teknolojisine bağlı olarak çalışma esnasında ısınır.**
- **Kurulumdan önce sistemin çalıştırılması için mutlaka gerekli olmayan bütün kabloları ve kumanda ünitelerini devre dışı bırakın.**
- **Ezilme ve takılma yerlerinden kaçınılmalı veya bu tür yerler emniyet altına alınmalıdır.**
- **Motorun montajı sırasında, şebeke bağlantısını komple kesebilmek için kutup başına en az 3 mm kontak aralığına sahip bir şalter takılmalıdır (EN 60335).**
- **Hasar gören şebeke bağlantı kablosu sadece üretici tarafından değiştirilebilir. Takılır bağlantı kablosu olan motorlarda bu kablo yerine sadece üreticisinden temin edilen aynı tip bir şebeke bağlantı kablosu konmalıdır.**

İkaz

Maddi hasarlardan kaçınmak için güvenlik talimatı.

- **Hareketli parçalar ile bitişikteki nesnelere arasında yeterli bir mesafe bulunmasına dikkat edin.**
- **Motor şebeke bağlantı kablosundan tutularak taşınmamalıdır.**
- **Yatağın bütün kilitlenebilir bağlantılarının ve tespit vidalarının yerlerine iyice oturup oturmadıkları kontrol edilmelidir.**
- **Tüp motora örneğin panjur askıları, vidalar gibi nesnelere sürtünmediğinden emin olun.**
- **Motor yatay olarak monte edilmelidir.**

Usulüne uygun kullanma

Bu montaj ve işletme talimatında tanımlanan tüp motor tipi sadece panjur sistemlerinin işletilmesi için tasarlanmıştır. Bu tüp motor tipi yaylı çelik askı sistemi yanında sabit boru birleştiricilerin de kullanılmasına olanak sağlar. Bunlar otomatik olarak algılanır.

Yaylar veya en üstteki lamel panjur borusuna vidalanacak veya perçinlenecek olursa, alt son pozisyonda bir noktanın ayarlanması gerekir.

Bağlantı parçalarının Ø35 mm PXX/XX motora tespit edilmesi için sadece EJOT Delta PT 40x12 WN 5454 Torx (9900 000 545 4) vidaları kullanılmalıdır.

Lütfen tente sistemi uygulamalarında sadece bu uygulama için tasarlanan tüp motor tiplerini kullanın.

Bu tüp motor tipi tekli sistemlerde kullanılmak için (her sarım borusuna bir motor) tasarlanmıştır.

Bu tüp motor tipi patlama tehlikesi bulunan alanlarda kullanılamaz.

Bağlantı kablosu motorun taşınmasına uygun değildir. Bu nedenle motoru daima gövde borusundan tutarak taşıyın.

Başka tür uygulamalara, kullanımlara ve değişikliklere kullanıcı ve üçüncü şahısların korunmasına yönelik güvenlik nedenlerinden dolayı müsaade yoktur, çünkü bunlar tesisin güvenliğini aksatabilirler ve böylelikle kişisel zarar ve maddi hasara neden olabilirler.

Bu durumlardan kaynaklanan hasarlardan dolayı motor üreticisi sorumluluk üstlenmez.

Sistemin kullanımı veya onarımı için bu talimattaki veriler dikkate alınmalıdır. Amacına uygun kullanıma aykırı davranışlardan kaynaklanan hasarlardan dolayı motor üreticisi sorumluluk üstlenmez.

İkaz

Sabit boru birleştirici sadece yeterli güç ve dayanıklılıktaki panjur lamellerinde kullanılmalıdır. Profil kapalı konumda kılavuz rayların üzerinden taşmamalıdır, aksi takdirde her iki en üst lamel arasındaki mafsalın zorlanma ve hasar görme tehlikesi vardır.

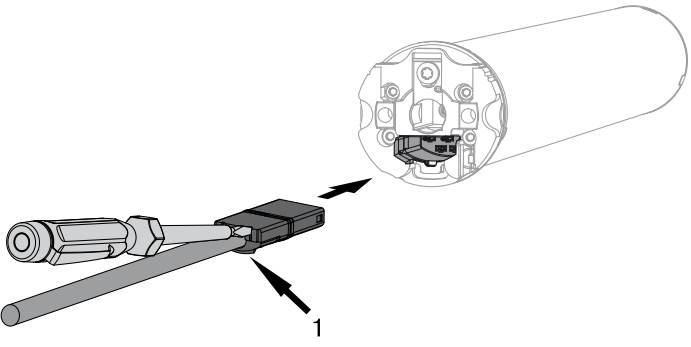
Takılabilir bağlantı kablosunun takılması ve sökülmesi



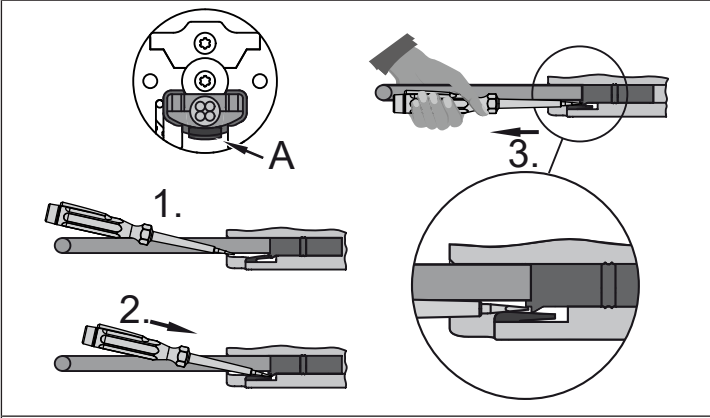
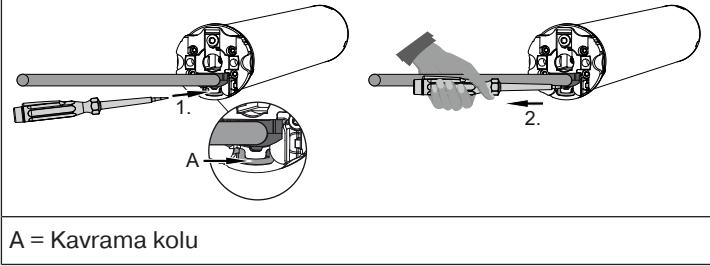
Dikkat

Bağlantı kablosunu monte etmeden / sökmeden önce gerilimi kesin.

Takılabilir bağlantı kablosunun takılması

Ø35/Ø45/Ø58	
	<p>Gerilimsiz bağlantı kablosunu motor başına, motorun kavrama ucu iştilir biçimde kavrama yapıncaya kadar takın. Gerekliyse itmek için uygun bir düz tornavida kullanın. Tornavidayı fişte öngörülen iki oluktan birine yerleştirin.</p> <p>Kilitlenme olup olmadığını kontrol edin.</p>
1 = Kavrama ucu	

Tüp motorlara ait takılabilir bağlantı kablosunun sökülmesi

<p style="text-align: center;">Ø35</p> 	<p>Uygun bir düz tornavidayı kavrama ucu ile kavrama dili arasının ortasına sonuna kadar yerleştirerek kavrama dilinin fişteki kavrama ucunu serbest bırakmasını sağlayın.</p> <p>Bu durumda bağlantı kablosunu düz tornavidayla birlikte dışarı çekebilirsiniz.</p>
<p style="text-align: center;">Ø45/Ø58</p> 	<p>Uygun bir düz tornavidayı kavrama kolunun oluşuna sonuna kadar yerleştirerek kavrama kolunun fişin kavrama ucunu serbest bırakmasını sağlayın.</p> <p>Bu durumda bağlantı kablosunu düz tornavidayla birlikte dışarı çekebilirsiniz.</p>

A = Kavrama dili

A = Kavrama kolu

Montaj

Motorun montajı

İkaz

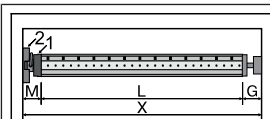
Motorun tahrik edilen parçaya bağlanması için sadece motor üreticisinin güncel ürün kataloğunda bulunan mekanik aksesuar bileşenleri kullanılmalıdır.

Montaj elemanı montaj çalışmasına başlamadan önce duvarın veya motorize sistemin mukavemetini (motor torku artı panjurun/ tentenin ağırlığı) kontrol etmeli ve yeterli olduğundan emin olmalıdır.



Dikkat

Elektrik bağlantıları sadece bir elektrik teknisyeni tarafından yapılmalıdır. Montaja başlanmadan önce şebeke beslemesi kesilmeli ve emniyete alınmalıdır. Lütfen bu talimatın ekinde bulunan bağlantı bilgilerini bağlantıları yapacak olan elektrik teknisyenine verin. Panjur profili üst stopere karşı hareket edecekse aşağıdaki hususlara dikkat edilmelidir: Panjur profili stoperle veya bir son pozisyon köşebendi ile panjur kutusuna çekilmeye karşı emniyete alınmış olmalıdır. Çıkıntı elemanlarında kılavuz raylarda gizli stoperlerin kullanılmasını tavsiye ederiz.



Motor başını (1) ve duvar montaj braketini (2) ölçerek ne kadar yanal yere (M) gereksinim olduğunu belirleyin. Kutunun iç uzunluğu (X) eksi, yanal yer gereksinimi (M) ve karşı yatak (G) sarım borusunun uzunluğunu (L) verir: $L=X-M-G$.

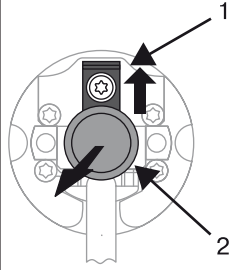
Motor ve duvar montaj braketini kombinasyonuna göre yanal yer gereksinimi (M) değişir.

Duvar montaj braketini ve karşı yatağı tespit edin. Sarım borusunun duvara dik olmasına ve monte edilen sistemin yeterli aksenal boşluğa sahip olmasına dikkat edin.

İkaz

Sabit boru birleştiricilerin kullanıldığı uygulamalarda kapalı yatak yerleri kullanılmalıdır. Tüp motor kapalı panjurlarda profili aşağı iterek aşağıya veya yukarıya doğru hareketi zorlaştırır. Sadece örneğin alüminyum, çelik veya ahşaptan yapılmaya yeterli sağlamlıktaki profiller kullanın. Profilin hasar görmemesi için profil bütün yüksekliği ile kılavuz raylar üzerinde hareket etmelidir.

Geçme pimin montajı ve sökülmesi



Ø45

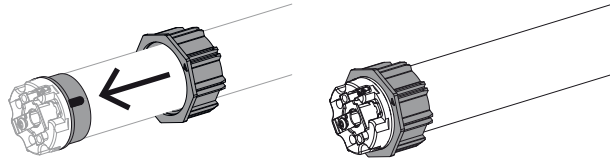
İtiltiğinde geçme pim (2) otomatik olarak kavrama yapar ve kiletlenir. Geçme pimi (2) çıkarmak için emniyet sacını (1) yukarı itin ve geçme pimi (2) çekerek çıkarın.



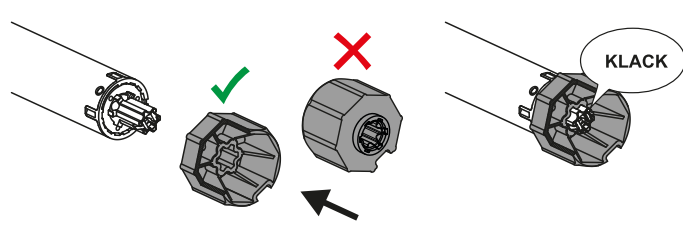
«Engel algılama» fonksiyonundan yararlanmak istiyorsanız, «Engel algılama için motor adaptörü» kullanmalısınız.

Motor adaptörünün takılması ve sökülmesi

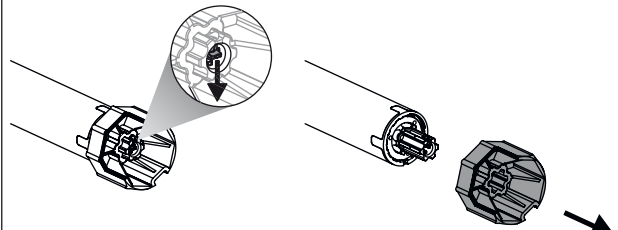
Halkanın rulmana monte edilmesi



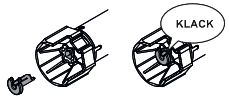
Emniyetli motor adaptörünün motor tahrik miline takılması



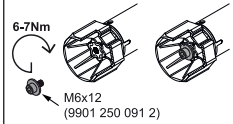
Emniyetli motor adaptörünün motor tahrik milinden sökülmesi



Adaptör emniyetli veya vida bağlantılı motor adaptörünün takılması ve sökülmesi

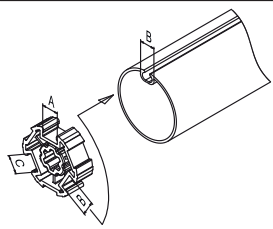


Ayrı motor adaptörü emniyeti olan motor adaptörünün takılması ve sökülmesi



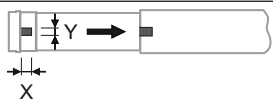
Vida bağlantılı motor adaptörünün takılması ve sökülmesi

Motorun sarım borusuna monte edilmesi



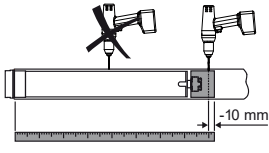
Profilli borularda:

Çeşitli sarım borusundaki oluk genişliklerinin toleranslarını, bazı motor adaptörlerinde, motor adaptörünü başka bir oluğa çevirerek dengelemek mümkündür. Bu oluklar farklı ölçülere sahiptir ve motorun tam yerine monte edilmesini sağlarlar.



Yuvarlak borularda:

Rulman kamını (X, Y) ölçün. Rulman kamının mil üzerine geçirilebilmesi için, motorun bulunduğu taraftaki boruyu aralayın. Rulman kamı ile boru arasında boşluk olmamalıdır.



Yuvarlak borularda torkun güvenli biçimde aktarılabilmesi için motor adaptörünün boruya vidalanmasını tavsiye ederiz (aşağıdaki tabloya bakın).

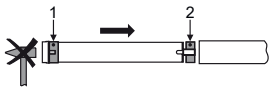
İkaz! Sarım borusunda delik açarken kesinlikle tüp motorun bulunduğu bölgede delik açmayın!

Motor büyüklüğü [mm]	Adaptör	Tork maks. [Nm]	Tespit vidaları (4 adet)
Ø 35-Ø 45	Hepsi	50'ye kadar	Sac vidası Ø 4,8 x 9,5 mm

Karşı yatağın da sarım borusu ile vidalanmasını tavsiye ederiz.

İkaz

Motor, panjur borusunun içine geçirilirken motora çekiçle vurulmamalı ve sarım borusunun üzerine düşecek şekilde bırakılmamalıdır! Profilin tespiti sadece askılar veya sabit boru birleştiriciler ile mümkündür. Sarım borusunun her metresi için en azından 3 adet kullanılmasını tavsiye ederiz.

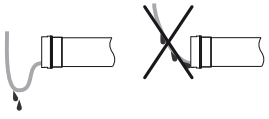


Tüp motoru, ilgili halka (1) ve motor adaptörü (2) ile birlikte monte edin. Halkanın çok sayıda olduğu varsa, uygun olduğu seçin ve halkayı (1) rulmana itin.

Daha sonra tüp motoru, ön montajı yapılmış olan halka (1) ve motor adaptörü (2) ile birlikte, biçimsel kavrama yapacak şekilde borunun içine itin. Halkanın ve motor adaptörünün borunun içine iyi bir şekilde oturmasına dikkat edin.

Boru, tüp motor ve karşı yataktan oluşan ön montajlı üniteyi kutuya yerleştirin ve motoru, duvar montaj braketinin tespit ediliş şekline bağlı olarak bir pim veya gupilya ile emniyete alın.

Sarım borusunu panjur profili çelik askı yardımı ile monte edilebilecek biçimde konumlandırın veya sabit boru birleştiricilerini üretici verilerine göre monte edin.



Bağlantı kablosunun döşenmesi

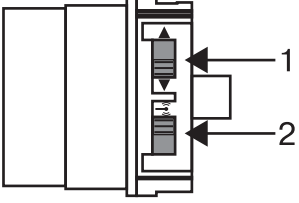
Bağlantı kablosunu tüp motora doğru yükselen biçimde döşeyin ve sabitleyin. Bağlantı kablosu sarım alanına uzanmamalıdır. Keskin kenarları kapatın.

Eğer varsa, dış kısımda bulunan anten kesinlikle kısaltılmamalıdır veya hasar görmüş olmamalıdır ve sarım alanına uzanmamalıdır.

⚠ Dikkat! Hasar görmüş veya kısaltılmış bir antende şebeke gerilimi mevcut olabilir. Temas durumunda hayati tehlike söz konusudur! Anteni hasarlı tesisler derhal şebeke beslemesinden kesilmeli ve onarılmalıdır.

Çalıştırma

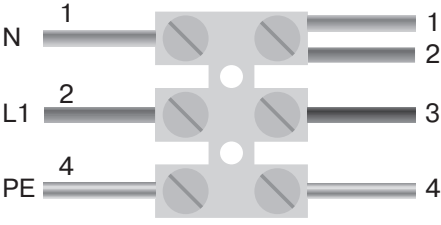
Sembollerin açıklaması

▲	YUKARI tuşu
■	STOP tuşu
▼	AŞAĞI tuşu
●	Tanıtım tuşu (vericide)
(M) ...X	Alıcı bir veya birkaç kez "klak" sesi veya "sallanma" ile onaylar
	1 = Dönme yönü şalteri 2 = Sinyal şalteri

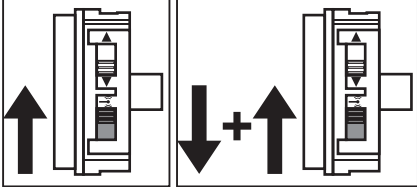
İkaz

Tüp motorlar kısa süreli çalışma için tasarlanmıştır. Takılı bulunan termik koruma şalteri tüp motorun aşırı ölçüde ısınmasını önler. İlk çalıştırma sırasında (uzun tenteli veya uzun süreli çalıştırma) termik koruma şalterinin devreye girmesi söz konusu olabilir. Bu durumda motorun çalışması durdurulur. Kısa bir soğuma süresinin ardından sistem tekrar çalışmaya hazır duruma gelir.

Bekleme süresi, ancak motor sıcaklığı ortam sıcaklığına kadar düştüğünde sona erer. Termik koruma şalterinin arka arkaya devreye girmesini önleyin.

230V AC / 50 Hz	(M)	Tüp motorun bağlanması
		Tüp motoru gerilim kaynağına bağlayın.
1 = Mavi	3 = Siyah	
2 = Kahverengi	4 = Yeşil-Sarı	
		Tüp motorun tanıtıma hazır konumuna getirilmesi
		Gerilimi açarak tüp motorun tanıtıma hazır konumuna getirilmesi
		► Gerilimi açın.
		► Tüp motor 3 dakikalığına tanıtıma hazır konumuna geçer

i Birden fazla tüp motorun paralel olarak bağlanması gerektiğinde, gerilim açıldıktan sonra sinyal şalterini dış pozisyona itmek suretiyle tüp motorlardan birini tanıtıma hazır konumundan çıkarma olanağına sahipsiniz.

	Tüp motorun sinyal şalteri ile tanıtıma hazır konumuna getirilmesi
	Sinyal şalterini iç pozisyona itin. Eğer sinyal şalteri zaten bu pozisyonda ise, şalteri dışarı itin ve sonra tekrar iç pozisyona itin.
	► Tüp motor 3 dakikalığına tanıtıma hazır konumuna geçer

Ana vericinin tanıtılması

● 3s	(M) 2x	Tanıtıma hazır konumunda tanıtım tuşuna 3 saniye süre ile basın. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ▶ Bununla tanıtım işlemi tamamlanır.
------	--------	---



Alicıda bir verici tanıtılmışsa, tanıtım tuşuna 10 saniye süre ile basın.

Dönme yönü düzeninin kontrolü

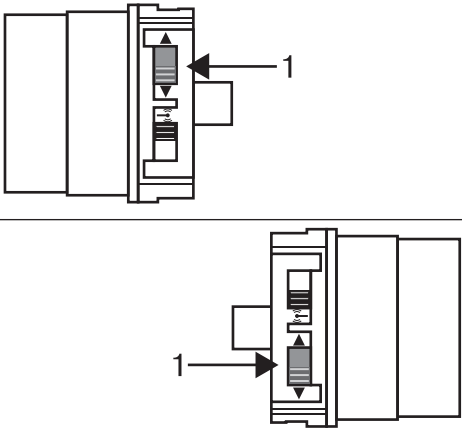


Dönme yönünün değiştirilmesi sadece hiçbir son pozisyon ayarlanmamışsa mümkündür.

Dönme yönü değiştirme için çok sayıda seçenek vardır:

- Dönme yönü şalteri üzerinden dönme yönü değiştirme
- Ana verici üzerinden dönme yönü değiştirme

Dönme yönü şalteri üzerinden dönme yönü değiştirme

▲ veya ▼ tuşuna basın ▷ Tente istenilen yöne hareket eder ▶ Dönme yönü düzeni OK.	
Tente yanlış yöne hareket ederse, dönme yönü düzeni değiştirilmelidir. Aşağıdaki işlem adımlarını uygulayın:	
	Dönme yönü şalterini (1) karşı pozisyona itin. ▷ Dönme yönü düzeni değiştirilmiştir. ▶ Dönme yönü düzenini bir kez daha kontrol edin.

Ana verici üzerinden dönme yönü değiştirme

▲ veya ▼ tuşuna basın. ▷ Tente istenilen yöne hareket eder. ▶ Dönme yönü düzeni OK.	
Tente yanlış yöne hareket ederse, dönme yönü düzeni değiştirilmelidir. Aşağıdaki işlem adımlarını uygulayın:	
●+▲+▼ 3s	(M) 3x Önce tanıtım tuşuna basın ve daha sonra 3 saniye içinde buna ek olarak ▲ ve ▼ tuşuna 3 saniye süre ile basın. ▶ Tüp motor onaylama yapar. Dönme yönü düzenini bir kez daha kontrol edin.



Akıllı kurulum yönetimi

Otomatik son pozisyon ayarından sonra kurulumun sonlandırılması

Her son pozisyona 3 kez gidildikten sonra motor son pozisyon ayarını kalıcı olarak belleğe alır. Bundan sonra kurulum işlemi tamamlanır. Bir son pozisyon bir nokta üzerinden ayarlandığında, bu hemen kalıcı olarak alınır.

Son pozisyonlar statü endikatörü (ESI)

Kısa süreli durdurma ve hareketlerle ilgili hareket yönünde henüz son pozisyona ulaşılmadığı anlamına gelmektedir.

Son pozisyonların ayarlanması

i Son pozisyonların ayarı sadece ana verici üzerinden yapılabilir. Dönme yönü düzeni uyumlu olmalıdır. Son pozisyon ayarında tüp motor ESI (son pozisyonlar statü endikatörü) ile totman işletmesinde hareket eder. Üst son pozisyon daima daha önce ayarlanmalıdır. Üst son pozisyonda panjur profilinin kılavuz raylardan dışarı çekilmemesine dikkat edilmelidir. İlk kurulumda, askıların ve son pozisyon ayarının kullanımında «...alt stopere» sarım borusu alt son pozisyonda normalden yaklaşık 1/4 daha fazla döner. Bu yolla tüp motor otomatik olarak yukarı itme emniyetlerinin veya askıların kullanıldığını algılar. Tüp motor kendiliğinden durur.

İkaz

Tüp motor engel algılama için motor adaptörü olmaksızın çalıştırılırken, yaylar kullanıldığında alt son pozisyonda bir nokta belirlenmelidir.

Son pozisyon ayarı için çok sayıda seçenek vardır:

- Üst stoper alt stopere
- Üst nokta alt noktaya
- Üst stoper alt noktaya
- Üst nokta alt stopere

Tüp motor son pozisyon ayarı yapılırken istenilen son pozisyonda **kendiliğinden** durursa, 3 kez daha bu noktaya gidildiğinde ayarlama tamamlanmış demektir.

Üst stoper alt stopere

▲	Üst noktada yer alan stopere doğru hareket edin. ▷ Tüp motor kendiliğinden durur.
▼	Daha sonra alt noktada yer alan stopere (2) doğru hareket edin. ▷ Tüp motor kendiliğinden durur. ▶ Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır.

Üst nokta alt noktaya

i Bu son pozisyon ayarında panjur/tente uzunluğu dengelemesi yapılmaz.

▲	İstenen üst son pozisyona hareket edin.
●+▲	(M) 1x Şimdi de önce tanıtım tuşuna basın ve 3 saniye içinde buna ek olarak ▲ tuşuna basın ve her iki tuşu da basılı tutun. ▷ Tüp motor onaylama yapar.
▼	Ardından istenen alt son pozisyona hareket edin.
●+▼	(M) 1x Şimdi de önce tanıtım tuşuna basın ve 3 saniye içinde buna ek olarak ▼ tuşuna basın ve her iki tuşu da basılı tutun. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ▶ Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır.

Üst stoper alt noktaya

▲		Üst noktada sürekli mevcut olan stopere doğru hareket edin. ▷ Tüp motor kendiliğinden durur.
▼		Ardından istenen alt son pozisyona hareket edin.
●+▼	(M) 1x	Şimdi de önce tanıtım tuşuna basın ve 3 saniye içinde buna ek olarak ▼ tuşuna basın ve her iki tuşu da basılı tutun. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ▶ Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır.

Üst nokta alt stopere

▲		İstlenen üst son pozisyona hareket edin.
●+▲	(M) 1x	Şimdi de önce tanıtım tuşuna basın ve 3 saniye içinde buna ek olarak ▲ tuşuna basın ve her iki tuşu da basılı tutun. ▷ Tüp motor onaylama yapar.
▼		Daha sonra alt noktada sürekli mevcut olan stopere doğru hareket edin. ▷ Tüp motor kendiliğinden durur. ▶ Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır.

Ayarlanan son pozisyonların değiştirilmesi



Ayarlanan son pozisyonların değiştirilmesi sadece ana verici üzerinden yapılabilir.

1) Hareket aralığının kısaltılması (istenen son pozisyon mümkün olan hareket alanı içinde)

▲/▼		İstlenen son pozisyona hareket edin.
●+▲ veya ●+▼	(M) 1x	Şimdi de önce tanıtım tuşuna basın ve 3 saniye içinde de buna ek olarak alt son pozisyon için ▼ tuşuna veya üst son pozisyon için ▲ tuşuna basın ve her iki tuşu basılı tutun. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ▶ Yeni son pozisyon belleğe alınmıştır.



2) Hareket aralığının genişletilmesi (istenen son pozisyon mümkün olan hareket alanı dışında)

İkaz

Son pozisyonlar tek tek veya her iki son pozisyon silinirken ayarlanmış bulunan bütün fonksiyonlar (ara pozisyon I, ara pozisyon II, donma emniyeti üst, engel algılama, hareket zamanları, sineklik koruma fonksiyonu) birlikte silinir.

▲ / ▼		Hareket aralığını genişletmek istediğiniz yöndeki son pozisyona hareket edin.
● + ■ 10s	(M) 2x	Önce tanıtım tuşuna basın ve daha sonra 3 saniye içinde STOP tuşuna basın ve her iki tuşu da 10 saniye süre ile basılı tutun. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ► Son pozisyon silinmiştir.
▲ / ▼		İstenen son pozisyona hareket edin.
● + ▲ veya ● + ▼	(M) 1x	Şimdi de önce tanıtım tuşuna basın ve 3 saniye içinde de buna ek olarak alt son pozisyon için ▼ tuşuna veya üst son pozisyon için ▲ tuşuna basın ve her iki tuşu basılı tutun. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ► Yeni son pozisyon belleğe alınmıştır.

Son pozisyonların silinmesi

İkaz

Son pozisyonlar tek tek veya her iki son pozisyon silinirken ayarlanmış bulunan bütün fonksiyonlar (ara pozisyon I, ara pozisyon II, donma emniyeti üst, engel algılama, hareket zamanları, sineklik koruma fonksiyonu) birlikte silinir.



Ayarlanan son pozisyonların silinmesi sadece ana verici üzerinden yapılabilir. Silinen son pozisyonlar ESI (statü endikatörü) üzerinden gösterilir.

Son pozisyonların tek tek silinmesi

▲ / ▼		Silmek istediğiniz son pozisyona hareket edin.
● + ■ 10s	(M) 2x	Önce tanıtım tuşuna basın ve daha sonra 3 saniye içinde STOP tuşuna basın ve her iki tuşu da 10 saniye süre ile basılı tutun. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ► Son pozisyon silinmiştir.

Her iki son pozisyonun silinmesi

▲ / ▼		Panjuru/tenteyi son pozisyonlar arasında hareket ettirin.
● + ■ 10s	(M) 2x	Önce tanıtım tuşuna basın ve daha sonra 3 saniye içinde STOP tuşuna basın ve her iki tuşu da 10 saniye süre ile basılı tutun. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ► Son pozisyonlar silinmiştir.

Ara pozisyonlar I + II



Ara pozisyonlar I + II, iki son pozisyon arasında panjur pozisyonunun istendiği gibi seçilebildiği pozisyonlardır. Her hareket tuşu bir ara pozisyonun atanmasını sağlar. Bir ara pozisyon ayarlanmadan önce her iki son pozisyonun ayarlanmış olması gerekir.

İstenen ara pozisyonun ayarlanması/değiştirilmesi

▲ / ▼		Panjuru/tenteyi istenen ara pozisyona getirin.
■ + ▲ veya ■ + ▼	(M) 1x	Şimdi de önce STOP tuşuna basın ve 3 saniye içinde de buna ek olarak istenen hareket tuşuna basın ve her iki tuşu da basılı tutun. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ▶ Ara pozisyon belleğe alınmıştır.

İstenen ara pozisyona gitme

2x ▲ veya 2x ▼		İstenen ara pozisyon tuşuna bir saniye içinde 2 kez basın. ▶ Panjur hareket tuşuna atanmış ara pozisyona hareket eder.
----------------------	--	---

İstenen ara pozisyonunun silinmesi

2x ▲ veya 2x ▼		Panjuru silinecek ara pozisyona getirin.
■ + ▲ veya ■ + ▼	(M) 2x	Şimdi de önce STOP tuşuna basın ve 3 saniye içinde de buna ek olarak ara pozisyona atanmış tuşa basın ve her iki tuşu da basılı tutun. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ▶ Ara pozisyon silinmiştir.

Diğer vericilerin tanıtılması



Ana verici yanında daha 15'e kadar başka verici tüp motora tanıtılabilir.

● 3s	(M) 1x	Tanıtılmış bulunan ana vericinin tanıtım tuşuna 3 saniye süre ile basın. ▷ Tüp motor onaylama yapar.
● 3s	(M) 1x	Şimdi de tüp motorun tanımadığı yeni vericinin tanıtım tuşuna 3 saniye süre ile basın. Bu yolla tüp motorun yeni verici için tanıtıma hazır konumu 3 dakika süre ile aktif hale gelir. ▷ Tüp motor onaylama yapar.
● 3s	(M) 2x	Şimdi de yeni olarak tanıtılacak vericinin tanıtım tuşuna bir kez daha 3 saniye süre ile basın. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ▶ Yeni verici tanıtılmıştır.



Vericilerin silinmesi

Vericilerin tek tek silinmesi

i Tanıtılmış bulunan ana verici silinemez. Sadece üzerine yazılabilir (Bakınız: Ana vericinin tanıtılması [► 11]).

● 3s	(M) 1x	Ana vericinin tanıtım tuşuna 3 saniye süre ile basın. ► Tüp motor onaylama yapar.
● 3s	(M) 1x	Şimdi de silinecek vericinin tanıtım tuşuna 3 saniye süre ile basın. ► Tüp motor onaylama yapar.
● 10s	(M) 2x	Daha sonra silinecek vericinin tanıtım tuşuna bir kez daha 10 saniye süre ile basın. ► Tüp motor onaylama yapar. ► Verici tüp motordan silinmiştir.

Bütün vericilerin silinmesi (ana vericinin dışında)

● 3s	(M) 1x	Ana vericinin tanıtım tuşuna 3 saniye süre ile basın. ► Tüp motor onaylama yapar.
● 3s	(M) 1x	Ana vericinin tanıtım tuşuna bir kez daha 3 saniye süre ile basın. ► Tüp motor onaylama yapar.
● 10s	(M) 2x	Ana vericinin tanıtım tuşuna bir kez daha 10 saniye süre ile basın. ► Tüp motor onaylama yapar. ► Bütün vericiler (ana verici hariç) alıcıdan silinmiştir.

Ana vericinin üzerine yazma

Ana vericinin üzerine yazılma için 2 olanak vardır:

- Gerilimi açarak tüp motorun tanıtıma hazır durumuna getirilmesi
- Tüp motorun sinyal şalteri ile tanıtıma hazır durumuna getirilmesi

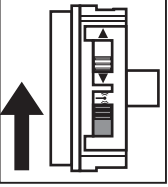
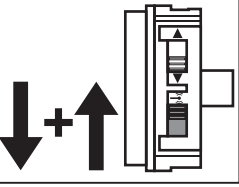
Gerilimi açarak tüp motorun tanıtıma hazır durumuna getirilmesi

i Yeni ana vericinin sadece istenen tüp motora tanıtılması için, aynı gerilim kaynağına bağlı bulunan bütün tüp motorları tanıtıma hazır konumundan çıkarmanız gerekir. Gerilimi tekrar açtıktan sonra bu tüp motorun vericisi ile bir hareket veya stop komutu verin veya sinyal şalterini içeriden dışarı hareket ettirin. Eğer sinyal şalteri zaten bu pozisyonda ise, şalteri içeri itin ve sonra tekrar dış pozisyona itin.

230V AC / 50 Hz	(M)	Tüp motorun gerilim beslemesini kapatın ve 5 saniye sonra tekrar açın. ► Tüp motor 3 dakikalığına tanıtıma hazır konumuna geçer.
N 1	1	
L1 2	2	
PE 4	3	
	4	
1 = Mavi	3 = Siyah	
2 = Kahverengi	4 = Yeşil-Sarı	

● 10s	(M) 2x	Şimdi de yeni ana vericinin tanıtım tuşuna 10 saniye süre ile basın. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ► Yeni ana verici tanıtılmıştır ve eski ana vericinin üzerine yazılmıştır.
-------	--------	---

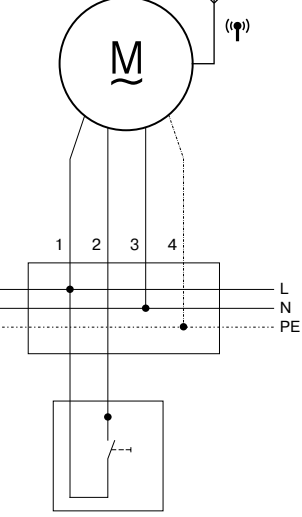
Tüp motorun sinyal şalteri ile tanıtıma hazır duruma getirilmesi

		Sinyal şalterini iç pozisyona itin. Eğer sinyal şalteri zaten bu pozisyonda ise, şalteri dışarı itin ve sonra tekrar iç pozisyona itin. ▷ Tüp motor 3 dakikalığına tanıtıma hazır konumuna geçer.
---	---	--

● 10s	(M) 2x	Şimdi de yeni ana vericinin tanıtım tuşuna 10 saniye süre ile basın. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ► Yeni ana verici tanıtılmıştır ve eski ana vericinin üzerine yazılmıştır.
-------	--------	---

Tek işlevli bir tuşla yerinden kumanda

i Sadece tek işlevli tuş (kapayıcı) kullanın. Her tuşa sadece bir motor bağlayın. Tüp motor ve tuş arasındaki kablo uzunluğu 20 m'yi aşmamalıdır. Tuşa, şebeke gerilimi açıldıktan sonraki ilk 5 saniye içinde basılmamalıdır.

 <p>Tuş (kapayıcı)</p>	Bağlantı	
	1 = Siyah	2 = Kahverengi
	3 = Mavi	4 = Yeşil-Sarı
	Tuş komutları	
	Kumanda, "karşı yön stop'ta hareket-stop-hareket" anahtarlama serisinde yapılır.	
< 1 saniye	Kilitlemeye hareket	
> 1 saniye	Totmann işletmesine hareket	
Çift basma < 1 saniye	Ara pozisyona hareket (her ikisi de programlanmışsa, değişken olarak)	

Üst donma (blokaj) emniyeti

Üst donma emniyeti ile panjurun üst son pozisyonda donması zorlaştırılır, çünkü panjur üst stopere varmadan hemen önce durur. Üst dayamağa olan mesafe otomatik ve döngüsel olarak kontrol edilir ve gerektiğinde düzeltilir. Bu fonksiyon teslimat esnasında pasiftir. Üst donma emniyetinin aktifleştirilebilmesi için her iki son pozisyonun da ayarlanmış olması gerekir.



Donma emniyeti ancak panjur üst son pozisyonda yer alan stopere dayandığında tesis edilir. Donma emniyeti ancak panjur/tente alt son pozisyondan 3 kez üst stopere temas ettiğinde görünür.

Üst donma emniyetinin aktifleştirilmesi / pasifleştirilmesi

	Panjuru/tenteyi üst son pozisyona getirin.
+ + 3 sn	3x Daha sonra tanıtım tuşuna basın ve buna ek olarak STOP ve tuşuna yaklaşık 3 saniye süre ile basın. ► Tüp motor onaylama yapar.

Engel algılama



Dikkat

Engel algılama sadece «Engel algılama için motor adaptörü» ile bağlantı içinde aktiftir. Lütfen ayrıca motorun rulmanın kenarına kadar boru içine itilmiş olmasına dikkat edin. Motorun engel algılama fonksiyonunun kişisel güvenlik olarak kullanılmasına izin yoktur. Bu fonksiyon sadece ve özellikle panjur ve tente sistemlerini hasarlara karşı koruma amacıyla tasarlanmıştır.

Doğru ve kusursuz olarak monte edilmiş bir motor panjurun engelleri veya arızalarını algıladığında durur ve karşı yöne doğru kısa bir tersinme yaparak engeli aşar. Tersinme kesilirse sonraki komut sadece tersinme yönünde mümkündür. Tenteyi tüp motor kendiliğinden duruncaya kadar ara vermeden hareket ettirin. Artık her iki hareket yönü tekrar mümkündür.

Şunlar algılanır:

AŞAĞI harekette

- Profilin aşağı hareket esnasında pencere kenarındaki yabancı nesnelere veya yan kılavuz rayların sıkışması nedeniyle toplanması.



Tüp motor üst son pozisyon alanında durursa, tüp motor bir kez daha herhangi bir engel olup olmadığını kontrol eder.

Panjur profilinin alt son pozisyonda oluklarının kapanmasını optimum düzeye getirmek için, alt son pozisyon önünde yaklaşık 360°'den itibaren geri hareket pasiftir.

Panjur profilinin kılavuz raylar içine güvenli biçimde hareket edebilmesini sağlamak için, sarım borusunun üst son pozisyondan yaklaşık 1,5 dönüşü içinde engel algılama pasifleşir.

YUKARI harekette

- Olağan üstü bir yüklenme artışında (örneğin son pozisyon çubuğunun buzlanmasında)




Sineklik koruma fonksiyonu

Sineklik koruma fonksiyonu aktif durumda iken, engel algılama sarım borusunun üst son pozisyondan yaklaşık 140° dönmesinden sonra aktiftir. Panjur profili açık olan bir sineklikli kapıya hareket ederse, motor durur ve tekrar üst son pozisyona hareket eder. Bu fonksiyon teslimat esnasında pasiftir.

Sineklik koruma fonksiyonunun etkinleştirilebilmesi için her iki son pozisyonun da ayarlanmış olması gerekir.

i Engelleme sadece "Engelleme için motor adaptörü" ile bağlantı içinde aktiftir. Son pozisyonlar tek tek veya her iki son pozisyon silinirken ayarlanan bu fonksiyon da birlikte silinir.

Sineklik koruma fonksiyonunun aktifleştirilmesi / pasifleştirilmesi

		Panjuru/tenteyi üst son pozisyona getirin.
 3s		Daha sonra tanımlama tuşuna basın ve buna ek olarak STOP ve ▼ tuşuna yaklaşık 3 saniye süre ile basın. ► Tüp motor onaylama yapar.

Hareket zamanlarının programlanması

i Bu fonksiyon sadece Becker Kontrol Programı Centronic'e ait «MemoControl»'lü vericiler ile mümkündür.

Bu tüp motor bir YUKARI ve bir AŞAĞI hareket için birer anahtarlama zamanını belleğe alabilir.

«Saat» sürgülü şalter konumunda YUKARI veya AŞAĞI hareket her 24 saatte bir otomatik olarak tekrarlanır.

Manüel/Otomatik sürgülü şalter konumu anahtarlama zamanının programlanmasında bir önem taşımaz. Daha önce belle alınmış anahtarlama zamanlarının üzerine yazım yapılır.

1. AŞAĞI hareket zamanının programlanması için tüp motor üst son pozisyonda ve YUKARI hareket zamanının ayarlanması için de alt son pozisyonda olmalıdır.
2. Otomatik hareket komutunun yerine getirilmesinin istendiği zamana kadar beklenmelidir.
3. İstenen zamanda ilgili yön tuşuna basılmalı ve tüp motor yaklaşık 6 saniye sonra kısa süre durup son pozisyona hareket edinceye kadar tuş basılı tutulmalıdır.
4. Yön tuşu bırakılmalıdır.

Tüp motor bu hareket yönüne ait güncel zamanı belleğe almıştır.

Hareket zamanlarının silinmesi

i Silme işleminde daima iki hareket zamanı silinir.

YUKARI ve AŞAĞI hareket zamanını silmek için STOP tuşuna 10 saniye süre ile basın. Onaylama tüp motorun bir «Klack-Klack» sesi ile yapılır.

Hareket zamanları silinmiştir.

Tasfiye



Ürünün üzerinde bulunan üstü çizili çöp bidonu sembolü, cihazın evsel çöplerden ayrı olarak bertaraf edilmesi gerektiğini belirtir.

Bu ürün kullanım ömrünün sonunda ayrı olarak atık elektrikli ve elektronik eşyalar toplama noktasına teslim edilmelidir.

Ambalaj malzemesi yönetmeliklere uygun olarak tasfiye edilmelidir.

Bakım

Bu motorlar bakım gerektirmez.

Teknik veriler Ø35

Tüp motor	P5-16	P9-16
Model	C01	
Tip	C PROF+ V1	
Anma torku [Nm]	5	9
Çıkış devir sayısı [dak ⁻¹]	16	16
Limit switch aralığı	64 devir	
Şebeke gerilimi	230 V AC / 50 Hz	
Motor gücü [W]	85	110
Anma akım sarfiyatı [A]	0,36	0,47
Çalışma şekli	S2 4 dak.	
Koruma sınıfı	IP 44	
Minimum boru iç çapı [mm]	37	
Frekans	868,3 MHz	
Emisyon ses basınç seviyesi [dB(A)]	≤ 70	

Teknik veriler Ø45

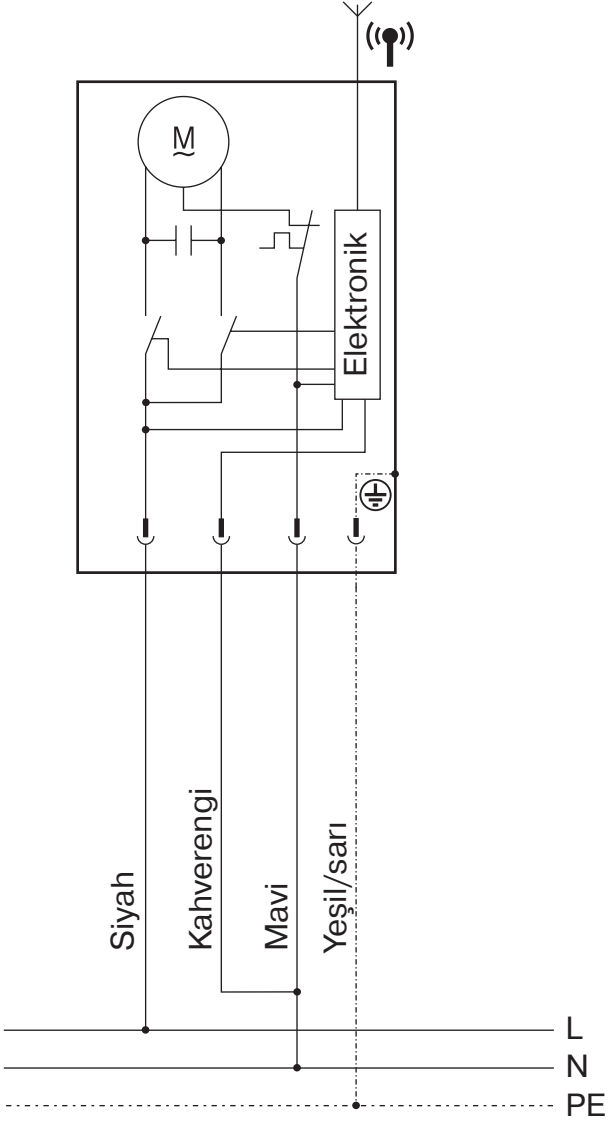
Tüp motor	R8-17	R12-17	R20-17	R30-17	R40-17
Model	C01				
Tip	C PROF+ V1				
Anma torku [Nm]	8	12	20	30	40
Çıkış devir sayısı [dak ⁻¹]	17	17	17	17	17
Limit switch aralığı	64 devir				
Şebeke gerilimi	230 V AC / 50 Hz				
Motor gücü [W]	100	110	160	205	260
Anma akım sarfiyatı [A]	0,45	0,5	0,75	0,9	1,15
Çalışma şekli	S2 4 dak.				
Koruma sınıfı	IP 44				
Minimum boru iç çapı [mm]	47				
Frekans	868,3 MHz				
Emisyon ses basınç seviyesi [dB(A)]	≤ 70				

Arıza görüldüğünde ne yapılmalı?

Sorun	Giderilme yöntemi
Tüp motor hareket etmiyor.	Yeni verici tanıtırın.
	Vericiyi tüp motorun erişim mesafesi içine getirin.
	Vericideki hareket veya stop tuşuna tüp motorun yakınında en azından 5 kez basın.
	Batarya(ları) vericiye doğru olarak yerleştirin veya yeni bataryalar kullanın.
	Elektrik bağlantısını kontrol edin.
	Tüp motordaki termik koruma şalteri devreye girdi. Termik koruma şalteri tüp motoru tekrar serbest bırakıncaya kadar bekleyin.
Tüp motorda dönme yönü düzeni ayarlanamaz.	Son pozisyonları silin (bakınız: Bölüm Son pozisyonların silinmesi) ve dönme yönü düzenini yeniden ayarlayın.
Son pozisyonlar silindikten sonra dönme yönü düzeni doğru değil.	Ana verici ile veya tüp motordaki dönme yönü şalteri ile bir dönme yönü değiştirmesi yapın.
Tüp motor rastgele durur, aynı yönde harekete devam mümkün değil.	Tüp motor bir zorlanma algıladı. Kısa süre karşı yöne hareket edin, daha sonra istediğiniz yöne harekete devam edin.
	Tüp motor uygulama esnasında zorlandı. Daha yüksek torklu tüp motor kullanın.
	Son pozisyonları silin ve daha sonra son pozisyonları yeniden ayarlayın.
Tüp motor çevrim zamanını kabul etmiyor.	Manuel/otomatik sürgülü şalterli Centronic verici kullanın.
Tüp motor ayarlanan çevrim zamanında hareket etmiyor.	Manuelden otomatiğe geçin.
	Bir vericide sürgülü şalteri ⚙ konumundan ⊕ konumuna getirin. Sürgülü şalter ⊕ üzerinde ise, ⚙ üzerine getirilmeli ve tekrar ⊕ üzerine alınmalıdır.
Ayarlanan çevrim zamanları değişiyor.	Sık aralıklarla 230 V AC şebeke kesintisi oluyor. 50 Hz şebeke frekansında dalgalanmalar var. "TimeControl" tipi bir verici kullanın ve bu vericide istenen çevrim zamanını ayarlayın.
Tanıtım hareketinde motor tanıtılacak son pozisyona ulaşmıyor.	Tanıtım hareketi esnasında motor hasarlardan kaçınmak için zorlanmalara karşı hassas tepki veriyor. Üst son pozisyona ulaşınca kadar kısa süre AŞAĞI ve sonra tekrar YUKARI hareket edin.
Panjurun havalandırma aralıkları tam olarak kapanmıyor.	Son pozisyonları silin (bakınız: Son pozisyonların silinmesi) ve son pozisyonları "Alt noktaya" göre ayarlayın (bakınız: Son pozisyonların ayarlanması), bu işlemi yaparken önce alt son pozisyonu (Alt nokta) ayarlayın ve 2. adımda üst son pozisyonu ayarlayın.



Bağlantı örneği



Uygunluk beyanı

BECKER-ANTRIEBE GMBH
Friedrich-Ebert-Str. 2 – 4
35764 Sinn, Almanya



BECKER

- Orjinal -

AB Uyumluluk Beyanı

Doküman No.: **5100 310 070 0**

Aşağıdaki ürün serisinin

Ürün adı: **Tüp Motor**

Tip tanımı: **P3/30.., P4/16.., P5/16.., P5/20.., P5/30.., P9/16.., P13/9.., R7/85.., R8/17.., R12/17.., R18/11.., R20/17.., R30/11.., R30/17.., R35/11.., R40/17.., R50/11.., L44/14.., L50/11.., L50/17.., L60/11.., L60/17.., L70/17.., L80/11.., L80/17.., L100/11.., L120/11..**

Tip: **C, R, S, F, P, E, O, A0...Z9, +**

Seri numarası: **233300001'den itibaren**

aşağıdaki yönetmeliklerin ilgili hükümlerine uygun olduğunu beyan ederiz:

Yönetmeliği 2006/42/AT (MD) L157, 09.06.2006

Yönetmeliği 2014/53/AB (RED) L153, 22.05.2014

Yönetmeliği 2011/65/AB (RoHS) L174, 01.07.2011

Ayrıca **2014/35/AB Alçak Gerilim Yönetmeliğinin** koruma hedeflerine 2006/42/AT Yönetmeliği Ek I No.1.5.1 uyarınca uyulmuştur.

Uygulanan standartlar:

DIN EN 60335-1:2020
DIN EN 60335-2-97:2017

DIN EN 61000-6-3:2022
EN 301489-3:2019

EN 14202:2004

Teknik belgeleri hazırlamaya yetkili olan:

Becker-Antriebe GmbH, Friedrich-Ebert-Str. 2 – 4, 35764 Sinn, Almanya

Uyumluluk beyanının hazırlandığı yer ve tarih:

Sinn, 08.08.2023

Yer, tarih

Maik Wiegmann, müdür

Bu beyan anılan yönetmeliklere uygunluğu belgelemekte, ancak özelliklere ait bir garanti içermemektedir. Birlikte teslim edilen ürün dokümantasyonundaki güvenlik uyarılarına uyulmalıdır!

CE Antriebe C_ 5100 310 070 0- _tr



BECKER

