

P5-16...R40-17

Model: E01

tr Montaj ve İşletme Talimatı

Panjurlar için t p motorlar

Aşağıdaki kiřilere yönelik önemli bilgiler:

- Montaj elemanı / • Elektrik teknisyeni / • Kullanıcı

Lütfen ilgili kiřilere iletiniz!

Bu talimat kullanıcı tarafından saklanmalıdır.

2010 300 678 0f 15.02.2024

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



BECKER
for you. forever.

İçindekiler

| | |
|--|----|
| Genel | 3 |
| Garanti | 3 |
| 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 |
| Motor başındaki şalterlerle son pozisyonların ayarlanması | 10 |
| Şalterlerle son pozisyonların silinmesi | 12 |
| Son pozisyonların montaj seti ile ayarlanması | 13 |
| Son pozisyonların montaj seti ile silinmesi | 16 |
| Son pozisyonların bir pako şalterle veya bir kilitli tuşla ayarlanması | 17 |
| Son pozisyonların bir pako şalterle veya bir kilitli tuşla silinmesi | 19 |
| Üst donma emniyeti ek fonksiyonu | 20 |
| Engel algılama | 20 |
| Sineklik koruma fonksiyonu | 21 |
| Elektrik teknisyenine yönelik bilgiler | 21 |
| Tork algılama | 21 |
| Tasfiye | 21 |
| Bakım | 21 |
| Teknik veriler Ø35 | 22 |
| Teknik veriler Ø45 | 22 |
| Arıza görüldüğünde ne yapmalı? | 23 |
| Bağlantı örnekleri..... | 24 |
| Uygunluk beyanı | 25 |

Genel

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

- Panjur uygulamalarında kullanılmaya optimum uygunluk
- Stopersiz montaj olanağı (alt nokta üst noktaya)
- «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
- Yukarı doğru harekette tork algılama özelliği donmuş veya bloke olmuş panjur profilinde panjurun hasar görmesini önler
- Son pozisyonların sonradan ayarlanma zorunluluğu bulunmamaktadır: Bir stoper sistemi kullanıldığında tentenin değişiklikleri otomatik olarak dengelenir.
- Motor tahriki yoluyla panjur profiline düşük yük binmesi
- Önemli ölçüde düşürülmüş stoper ve dolayısı ile tente yükü
- Çok sayıda tahrik motoru elektriksel paralel bağlanabilir
- Bugüne kadarki elektronik limit switchli tahrik motorlarına uygunluk (4'lü bağlantı kablosu)
- Motor üreticisinin geniş kapsamlı kontrol ünitesi çeşitleri kullanılabilir
- Takılabilir bağlantı kablosu için

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 kullanımı 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 kapsayamayacağını 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 tehlike altına 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.

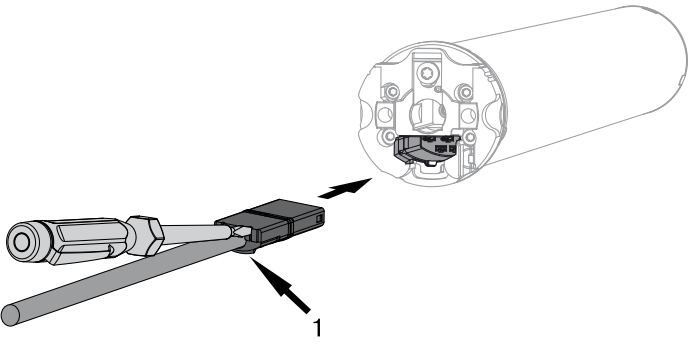
Takılabilir bağlantı kablosunun takılması ve sökülmesi



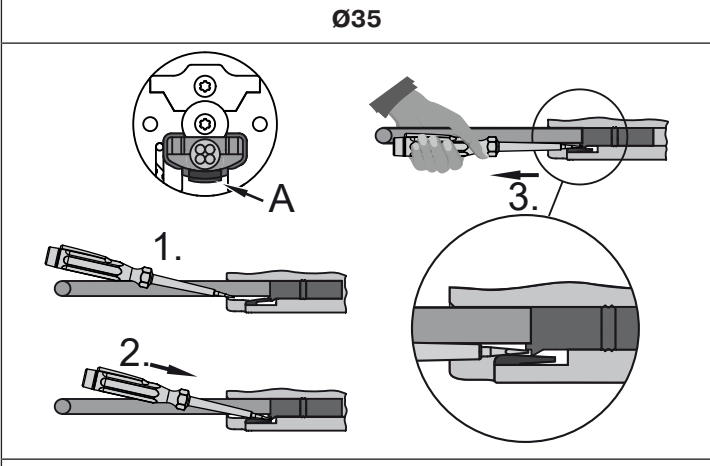
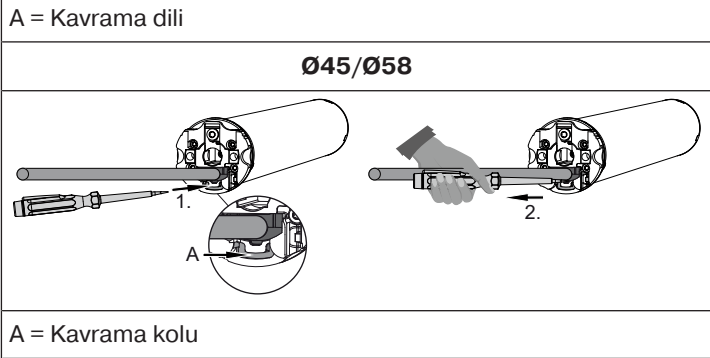
Dikkat

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>A = Kavrama dili</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> |
| <p>A = Kavrama kolu</p> | |

Montaj

Motorun montajı

İkaz

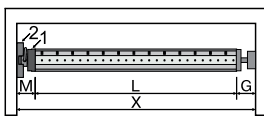
Motorun tahrik edilen parçaya bağlanması için sadece motor üreticisinin güncel ürün kataloğunda bulunan mekanik aksesuar bileşenleri kullanılmalıdır.

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.



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: $L=X-M-G$.

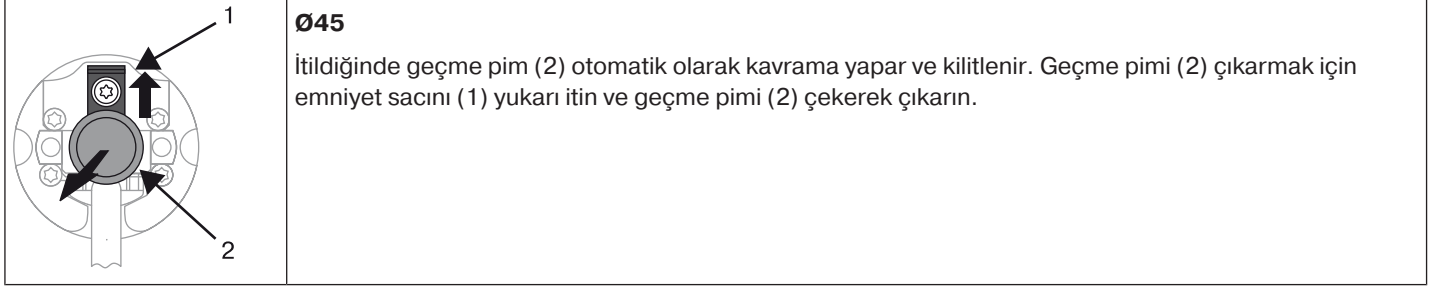
Motor ve duvar montaj braketinin kombinasyonuna göre yanal yer gereksinimi (M) değişir.

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

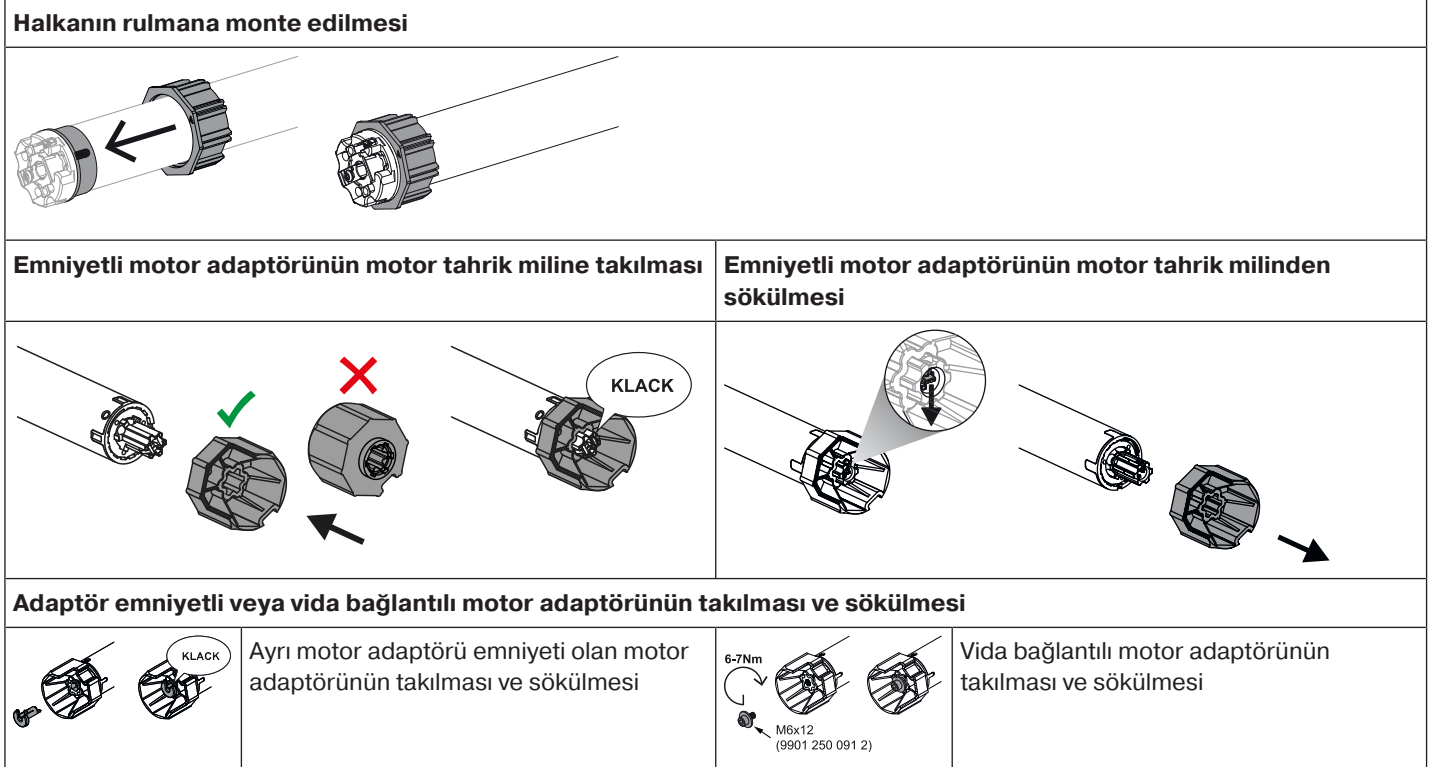
Sabit boru birleştiricilerin kullanıldığı uygulamalarda kapalı yatak yerleri kullanılmalıdır. Tüp motor kapalı panjurlarda profili aşağı iterek aşağıya veya yukarıya doğru hareketi zorlaştırır. Sadece örneğin alüminyum, çelik veya ahşaptan yapılmış yeterli sağlamlıktaki profiller kullanın. Profilin hasar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

Geçme pimin montajı ve sökülmesi

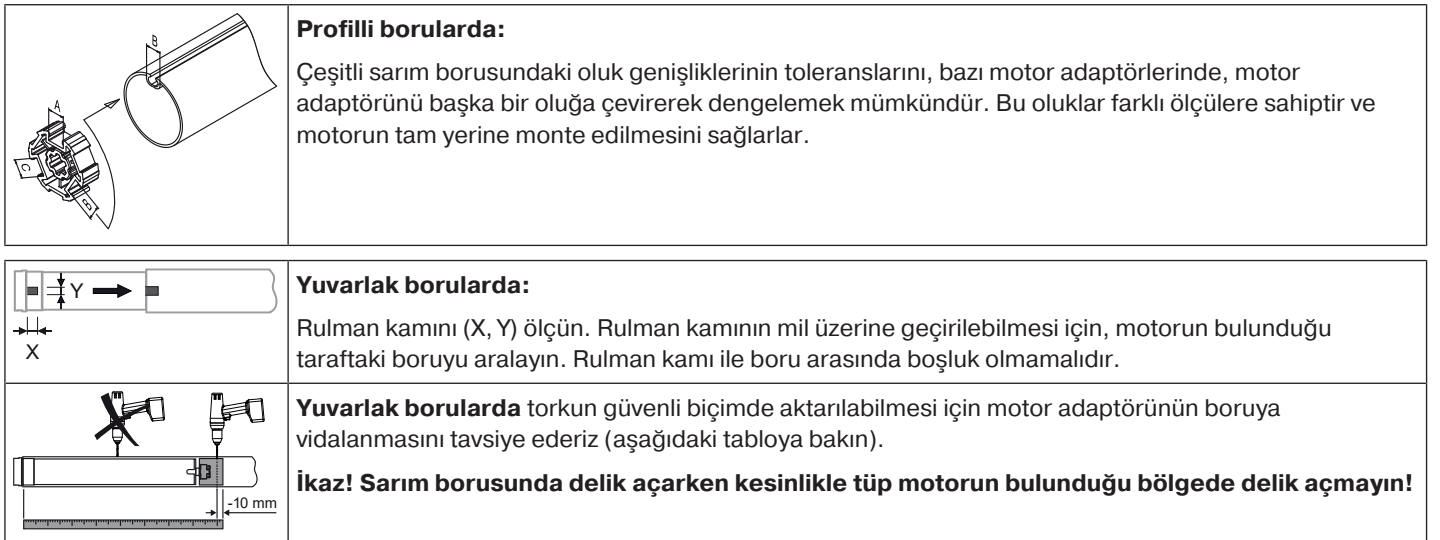


i «Engel algılama» fonksiyonundan yararlanmak istiyorsanız, «Engel algılama için motor adaptörü» kullanmalısınız.

Motor adaptörünün takılması ve sökülmesi



Motorun sarım borusuna monte edilmesi



| 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.

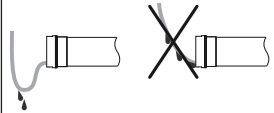


Tüp motoru, ilgili halka (1) ve motor adaptörü (2) ile birlikte monte edin. Halkanın çok sayıda olduğu varsa, uygun olduğu seçin ve halkayı (1) rulmana itin.

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.



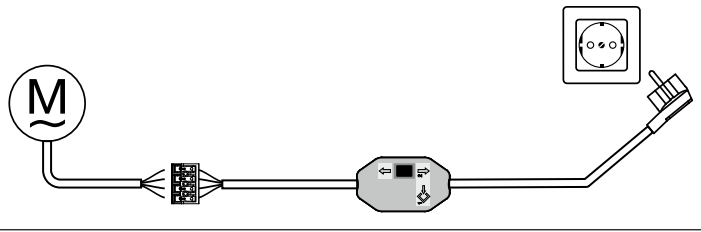
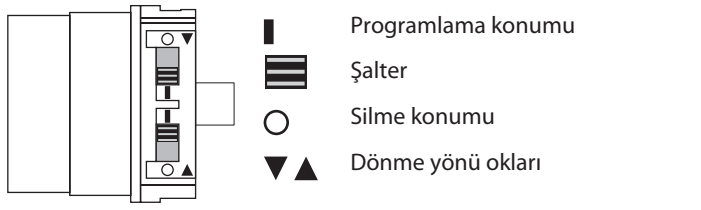
Bağlantı kablosunun döşenmesi

Bağlantı kablosunu tüp motora doğru yükselen biçimde döşeyin ve sabitleyin. Bağlantı kablosu sarım alanına uzanmamalıdır. Eğer varsa, dış kısımda bulunan anten kesinlikle kısaltılmamalıdır veya hasar görmüş olmamalıdır ve sarım alanına uzanmamalıdır. Keskin kenarları kapatın.

Motor başındaki şalterlerle son pozisyonların ayarlanması

İkaz

Kordon düğmesi seti sürekli kullanım için uygun olmayıp, sadece ilk çalıştırma için öngörülmüştür.



Tüp motorun bağlantı kablosu uçlarını, kordon düğmesi setinin veya kumanda elemanının aynı renkteki kablo uçları ile birleştirin ve şebeke gerilimini açın.

Akıllı kurulum yönetimi

“Stoper” otomatik son pozisyon ayarından sonra kurulumun tamamlanması

“Stoper” son pozisyonuna ilk kez hareket edildiğinde, bu pozisyon son pozisyon olarak belirlenir. Son pozisyon, 3 kez arka arkaya bu pozisyonda sorunsuz bir şekilde algılandıktan sonra nihai olarak kaydedilir. Bu genellikle normal işletimde gerçekleşir. Kurulumu hızlı bir şekilde tamamlamak için “stoper” son pozisyonuna yaklaşık 20 cm'lik bir mesafeden arka arkaya 3 kez hareket etmek yeterlidir.

Son pozisyonlar statü endikatörü (ESI)

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

Son pozisyonların ayarlanması

Son pozisyon ayarı için 3 seçenek vardır:

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

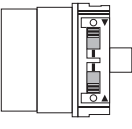
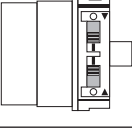
Tüp motor son pozisyon ayarı yapılırken istenilen son pozisyonda kendiliğinden durursa, 3 kez bu noktaya gidildiğinde ayarlama tamamlanmış demektir.



Tüp motor yukarı/aşağı hareket ederken bir blokaj nedeniyle zamanından önce durursa, kısa süre karşı yöne hareketle bu engeli gidermek ve yeniden yukarı/aşağı hareketle istenen son pozisyonun ayarlanması mümkündür.

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 sabit boru birleştiricilerinin veya askıların kullanıldığını algılar. Tüp motor kendiliğinden durur.

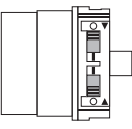
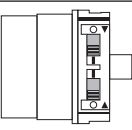
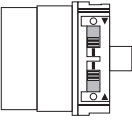
Üst stoper alt stopere

| | |
|---|---|
|  | Her iki şalteri de Silme konumuna itin. |
| ▲ / ▼ 1s | Kısa süreli bir hareket komutu verin. |
|  | Her iki şalteri de Programlama konumuna itin. |
| ▲ | Tüp motor otomatik olarak duruncaya kadar yukarı, sürekli olarak mevcut üst stopere hareket edin. |
| ▼ | Daha sonra hiç ara vermeden sürekli olarak mevcut olan alt stopere hareket edin. Bu hareket esnasında son pozisyona ulaşılmadan önce son pozisyonlar statü endikatörü (ESI) gösterilmelidir. ► Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır. |

Üst nokta alt noktaya



Bu son pozisyon ayarında panjur/tente uzunluğu dengelemesi yapılmaz.

| | |
|---|--|
|  | Her iki şalteri de Silme konumuna itin. |
| ▲ / ▼ 1s | Kısa süreli bir hareket komutu verin. |
| ▲ | İstenen üst son pozisyona hareket edin. |
|  | Şimdi de YUKARI-dönme yönü şalterini silme konumundan programlama konumuna itin. |
| ▼ | İstenen alt son pozisyona hareket edin. |
|  | Şimdi de AŞAĞI-dönme yönü şalterini silme konumundan programlama konumuna itin. ► Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır. |



Üst nokta alt stopere



Bu son pozisyon ayarında panjur/tente uzunluğu dengelenmesi yapılmaz.

| | |
|----------|---|
| | Her iki şalteri de Silme konumuna itin. |
| ▲ / ▼ 1s | Kısa süreli bir hareket komutu verin. |
| ▲ | İstlenen üst son pozisyona hareket edin. |
| | Şimdi de YUKARI-dönme yönü şalterini silme konumundan programlama konumuna itin. |
| ▼ | Daha sonra hiç ara vermeden sürekli olarak mevcut olan alt stopere hareket edin. Bu hareket esnasında son pozisyona ulaşılmadan önce son pozisyonlar statü endikatörü (ESI) gösterilmelidir. ► Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır. |

Şalterlerle son pozisyonların silinmesi

Son pozisyonların tek tek silinmesi



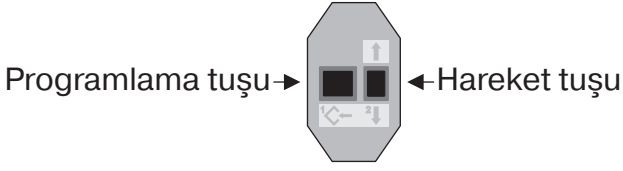
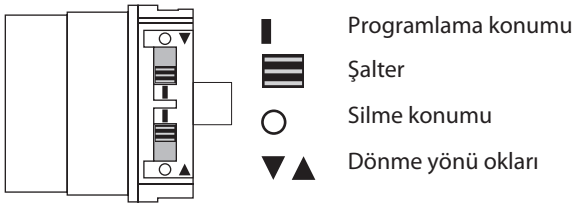
Bir son pozisyonun tek başına silinmesi ancak alt nokta üst noktaya stopersiz şalterlerle programlanmışsa mümkündür.

| | |
|----------|---|
| | İlgili son pozisyonun şalterini programlama konumundan silme konumuna itin. |
| ▲ / ▼ 1s | Kısa süreli bir hareket komutu verin. ► Son pozisyonlar silinmiştir. |

Her iki son pozisyonun silinmesi

| | |
|----------|---|
| | Her iki şalteri programlama konumundan silme konumuna itin. |
| ▲ / ▼ 1s | Kısa süreli bir hareket komutu verin. ► Her iki son pozisyon da silinmiştir. |

Son pozisyonların montaj seti ile ayarlanması



Tüp motorun bağlantı kablosu uçlarını, elektronik limit switchli motorun ayar setinin aynı renkteki kablo uçları ile birleştirin ve şebeke gerilimini açın.

İkaz

Montaj seti sürekli kullanım için uygun olmayıp, sadece ilk çalıştırma için öngörülmüştür.

Akıllı kurulum yönetimi

“Stoper” otomatik son pozisyon ayarından sonra kurulumun tamamlanması

“Stoper” son pozisyonuna ilk kez hareket edildiğinde, bu pozisyon son pozisyon olarak belirlenir. Son pozisyon, 3 kez arka arkaya bu pozisyonda sorunsuz bir şekilde algılandıktan sonra nihai olarak kaydedilir. Bu genellikle normal işletimde gerçekleşir. Kurulumu hızlı bir şekilde tamamlamak için “stoper” son pozisyonuna yaklaşık 20 cm’lik bir mesafeden arka arkaya 3 kez hareket etmek yeterlidir.

Son pozisyonlar statü endikatörü (ESI)

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

Son pozisyonların ayarlanması

Son pozisyon ayarı için 4 seçenek vardır:

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

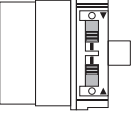


Tüp motor son pozisyon ayarı yapılırken istenilen son pozisyonda **kendiliğinden** durursa, 3 kez daha bu noktaya gidildiğinde ayarlama tamamlanmış demektir.



Tüp motor yukarı/aşağı hareket ederken bir blokaj nedeniyle zamanından önce durursa, kısa süre karşı yöne hareketle bu engeli gidermek ve yeniden yukarı/aşağı hareketle istenen son pozisyonun ayarlanması mümkündür.

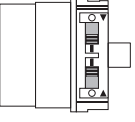




İlk kurulumda, askıların ve son pozisyon ayarının kullanımında «...alt stopere» sarım borusu alt son pozisyonda normalden yaklaşık 1/4 daha fazla döner. Bu yolla tüp motor otomatik olarak sabit boru birleştiricilerinin veya askıların kullanıldığını algılar. Tüp motor kendiliğinden durur.

Üst stoper alt stopere

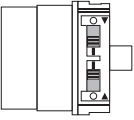



| | |
|--|---|
|  | Her iki şalteri de Programlama konumuna itin. |
|  | Sürekli olarak mevcut üst stopere kadar yukarı hareket edin. ▷ Tüp motor kendiliğinden durur. |
|  | Daha sonra hiç ara vermeden sürekli olarak mevcut olan alt stopere hareket edin. Bu hareket esnasında son pozisyona ulaşılmadan önce son pozisyonlar statü endikatörü (ESI) gösterilmelidir. ▷ Tüp motor kendiliğinden durur. ▶ Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır. |

Üst nokta alt noktaya

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

| | |
|--|---|
|  | Her iki şalteri de Programlama konumuna itin. |
|  | İstlenen üst son pozisyona hareket edin. |
|  | (M) 1x Şimdi montaj setinin programlama tuşuna 3 saniye süre ile basın. ▷ Tüp motor onaylama yapar. |
|  | İstlenen alt son pozisyona hareket edin. |
|  | (M) 1x Montaj setinin programlama tuşuna 3 saniye süre ile basın. ▷ Tüp motor onaylama yapar. ▶ Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır. |

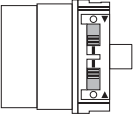



Üst stoper alt noktaya

| | | |
|---|--------|--|
|  | | Her iki şalteri de Programlama konumuna itin. |
|  | | Sürekli olarak mevcut üst stopere kadar yukarı hareket edin. ► Tüp motor kendiliğinden durur. |
|  | | İstenen alt son pozisyona hareket edin. |
|  | (M) 1x | Montaj setinin programlama tuşuna 3 saniye süre ile basın. ► Tüp motor onaylama yapar. ► Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır. |

Üst nokta alt stopere



Bu son pozisyon ayarında panjur/tente uzunluğu dengelemesi yapılmaz.

| | | |
|---|--------|---|
|  | | Her iki şalteri de Programlama konumuna itin. |
|  | | İstenen üst son pozisyona hareket edin. |
|  | (M) 1x | Şimdi montaj setinin programlama tuşuna 3 saniye süre ile basın. ► Tüp motor onaylama yapar. |
|  | | Daha sonra hiç ara vermeden sürekli olarak mevcut olan alt stopere hareket edin. Bu hareket esnasında son pozisyona ulaşılmadan önce son pozisyonlar statü endikatörü (ESI) gösterilmelidir. ► Tüp motor kendiliğinden durur. ► Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır. |


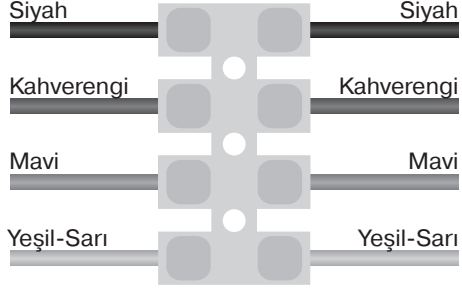
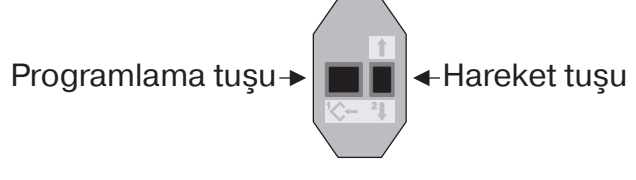
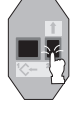


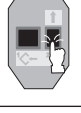

Son pozisyonların montaj seti ile silinmesi








Tüp motorun bağlantı kablosu uçlarını montaj setinin aynı renkteki kablo uçları ile birleştirin ve şebeke gerilimini açın.

Lütfen silme işlemlerine başlamadan önce son hareket komutundan sonra 1 saniyelik bir ara verin. Silme işleminin her adımı arasında da 1 saniye ara verin.

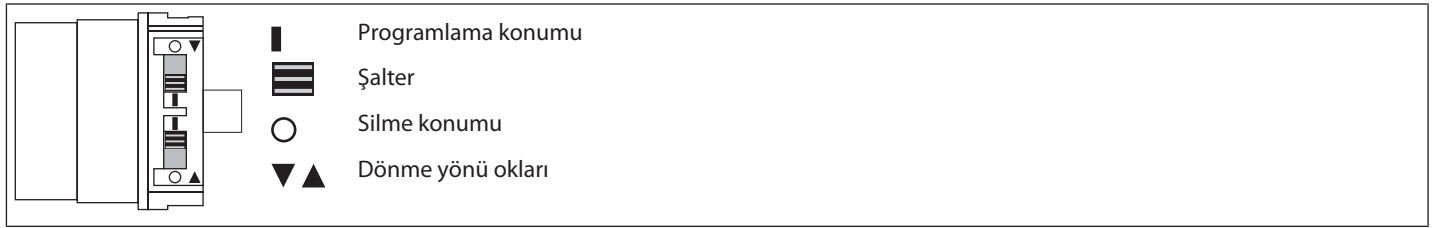
2 son pozisyon programlanmışsa bir son pozisyonun silinmesi

| | |
|--|---|
|    | |
|  | Silmek istediğiniz son pozisyona hareket edin. |
|  | Programlama tuşuna basın ve tuşu basılı tutun. |
|  | Buna ek olarak aşağı hareket tuşunu aşağı bastırın ve tuşu basılı tutun. |
|  | Şimdi programlama tuşunu bırakın ve hareket tuşunu basılı tutmaya devam edin. |
|  | Buna ek olarak programlama tuşuna yeniden basın. <ul style="list-style-type: none">▸ Tüp motor onaylama yapar.▸ Son pozisyonlar silinmiştir. |

Her iki son pozisyonun silinmesi

| | |
|---|--|
|  | Panjuru/tenteyi son pozisyonlar arasında hareket ettirin. |
|  | Programlama tuşuna basın ve tuşu basılı tutun. |
|  | Buna ek olarak aşağı hareket tuşunu aşağı bastırın ve tuşu basılı tutun. |
|  | Şimdi programlama tuşunu bırakın ve hareket tuşunu basılı tutmaya devam edin. |
|  | M 2x Buna ek olarak programlama tuşuna yeniden basın. ▶ Tüp motor onaylama yapar. ▶ Her iki son pozisyon da silinmiştir. |

Son pozisyonların bir pako şalterle veya bir kilitli tuşla ayarlanması



Akıllı kurulum yönetimi

“Stoper” otomatik son pozisyon ayarından sonra kurulumun tamamlanması

“Stoper” son pozisyonuna ilk kez hareket edildiğinde, bu pozisyon son pozisyon olarak belirlenir. Son pozisyon, 3 kez arka arkaya bu pozisyonda sorunsuz bir şekilde algılandıktan sonra nihai olarak kaydedilir. Bu genellikle normal işletimde gerçekleşir. Kurulumu hızlı bir şekilde tamamlamak için “stoper” son pozisyonuna yaklaşık 20 cm’lik bir mesafeden arka arkaya 3 kez hareket etmek yeterlidir.

Son pozisyonlar statü endikatörü (ESI)

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

Son pozisyon ayarı için 4 seçenek vardır:

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

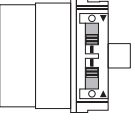
Tüp motor son pozisyon ayarı yapılırken istenilen son pozisyonda kendiliğinden durursa, 3 kez daha bu noktaya gidildiğinde ayarlama tamamlanmış demektir.

i Tüp motor yukarı/aşağı hareket ederken bir engel nedeniyle zamanından önce durursa, kısa süre karşı yöne hareketle bu engeli gidermek ve yeniden yukarı/aşağı hareketle istenen son pozisyonun ayarlanması mümkündür.
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 sabit boru birleştiricilerinin veya askıların kullanıldığını algılar. Tüp motor kendiliğinden durur.

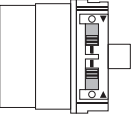
Üst stoper alt stopere

| | |
|--|---|
|  | Her iki şalteri de Programlama konumuna itin. |
| ▲ | Üst noktada yer alan stopere doğru hareket edin. ▷ Tüp motor kendiliğinden durur. |
| ▼ | Daha sonra hiç ara vermeden sürekli olarak mevcut olan alt stopere hareket edin. Bu hareket esnasında son pozisyona ulaşılmadan önce son pozisyonlar statü endikatörü (ESI) gösterilmelidir. ▷ Tüp motor kendiliğinden durur. ▶ Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır. |

Üst stoper alt noktaya

| | |
|---|--|
|  | Her iki şalteri de Programlama konumuna itin. |
| ▲ | Üst noktada yer alan stopere doğru hareket edin. ▷ Tüp motor kendiliğinden durur. |
| ▼ | İstenecek alt son pozisyona hareket edin. |
| Sırayı ara vermeden münferit hareket komutları arasında yürütün. ▷ Tüp motor onaylama yapar. | |
| ▲ 1 s ▲ 1 s ▼ STOP'a kadar ve tutma | (M) 1x |
| Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır. | |

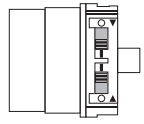
Üst nokta alt stopere

| | |
|---|--|
| i Bu son pozisyon ayarında panjur/tente uzunluğu dengelemesi yapılmaz. | |
|  | Her iki şalteri de Programlama konumuna itin. |
| ▲ | İstenecek üst son pozisyona hareket edin. |
| Sırayı ara vermeden münferit hareket komutları arasında yürütün. ▷ Tüp motor onaylama yapar. | |
| ▼ 1 s ▼ 1 s ▲ STOP'a kadar ve tutma | (M) 1x |
| ▼ | Daha sonra hiç ara vermeden sürekli olarak mevcut olan alt stopere hareket edin. Bu hareket esnasında son pozisyona ulaşılmadan önce son pozisyonlar statü endikatörü (ESI) gösterilmelidir. ▷ Tüp motor kendiliğinden durur. |
| Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır. | |

Üst nokta alt noktaya



Bu son pozisyon ayarında panjur/tente uzunluğu dengelemesi yapılmaz.



Her iki şalteri de Programlama konumuna itin.



İstenen üst son pozisyona hareket edin.

Sırayı ara vermeden münferit hareket komutları arasında yürütün.

▷ Tüp motor onaylama yapar.



1 s

1 s

STOP'a kadar ve tutma

(M) 1x



İstenen alt son pozisyona hareket edin.

Sırayı ara vermeden münferit hareket komutları arasında yürütün.

▷ Tüp motor onaylama yapar.



1 s

1 s

STOP'a kadar ve tutma

(M) 1x

Son pozisyonların ayar işlemi tamamlanmıştır.

Son pozisyonların bir pako şalterle veya bir kilitli tuşla silinmesi



Anahtarlama komutları serisi arka arkaya ve hızla yürütülmelidir.

Aşağıdaki silme serisini ara vermeden münferit hareket komutları arasında yürütün:



1 s

1 s

1 s

1 s

1 s

1 s

1 s

kadar

(M) 2x



STOP

Tüp motor onaylama yapar.

Her iki son pozisyon da silinmiştir.





Üst donma emniyeti ek fonksiyonu

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

i Donma emniyeti ancak panjur üst son pozisyonda sürekli mevcut olan stopere dayandığında tesis edilir. Donma emniyeti ancak panjur/tente alt son pozisyondan 3 kez üst stopere temas ettiğinde görünür. Son pozisyonların montaj seti ile silinirken ayarlanan bu fonksiyon teslimat durumuna resetlenir.

Bu fonksiyon teslimat esnasında pasiftir.

Üst donma emniyetinin aktifleştirilmesi / pasifleştirilmesi

| | | |
|--|-----|--|
|  | | Tenteyi son pozisyonlar arasında hareket ettirin. |
|  | 10s | M 3x Montaj setindeki programlama tuşuna yaklaşık 10 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.

i 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 aktifleştirilebilmesi için her iki son pozisyonun da ayarlanmış olması gerekir.

Sineklik koruma fonksiyonunun aktifleştirilmesi / pasifleştirilmesi

| | |
|---|--|
| ▲ | Panjuru/tenteyi üst son pozisyona getirin. |
|    | Şimdi de hareket tuşunu aşağı bastırın ve 1 saniye içinde ek olarak programlama tuşuna basın. Tüp motor onaylama yapar. |

Elektrik teknisyenine yönelik bilgiler

Elektronik limit switchli tüp motorları paralel olarak bağlanabilir. Bu işlemde anahtarlama donanımında (zamanlayıcı, röle kontrolü, şalter vb.) maksimum anahtarlama kontak yüküne dikkat edilmelidir. Elektronik limit switchli motorları kontrol etmek için sadece motor üzerinde N potansiyeli **olmayan** anahtarlama elemanları (timerler) kullanın. Anahtarlama elemanının çıkışları pasif durumda iken potansiyelsiz olmalıdır.

Motoru yukarı ve aşağı yönde kumanda etmek için dış kablo L1'i kullanın. Diğer cihazlar veya tüketiciler (lambalar, röleler vs.) doğrudan motorun bağlantı kablosuna bağlanmamalıdır. Bunu sağlayabilmek için motorların ve ek cihazların bir röle kumandası kullanılarak birbirinden ayrılması gerekmektedir.

Motorun montajı sırasında, şebeke bağlantısını komple kesebilmek için kutup başına en az 3 mm kontak aralığına sahip bir şalter takılmalıdır.

İkaz

Sadece üzerinde kapalı konumun açık bir şekilde işaretlenmiş olduğu mekanik veya elektrik kilitlemeli şalter elemanları kullanın! Bu, bir sistem içinde elektronik ve mekanik limit switchli motorlar kullanılırken de geçerlidir. Hareket yönü değişikliklerindeki çevrim süresi minimum 0,5 saniye olmalıdır. Şalterler ve kumanda üniteleri aynı anda YUKARI veya AŞAĞI komutunu yürütmemelidir. Elektrik bağlantılarını neme karşı koruma altına alın.

Kablo döşeme işlemi tamamlandıktan sonra kontrol ünitesi ile DAİMA motor dönüş yönünün YUKARI ve AŞAĞI veya AÇIK veya KAPALI ve DIŞARI kumanda tuşları ile uyum içinde olup olmadığını kontrol edin.

Motorun, parazit kaynağı içeren cihazlarla birlikte çalıştırılması halinde, elektrik teknisyeni, ilgili cihazın yaydığı paraziti bastırarak bir önlem almalıdır.

Tork algılama

Doğru olarak monte edilip kurulan bir tüp motor son pozisyonlar arasındaki çalışmada olağanüstü zorlanacak olursa, durur ve tüp motorun zorlanmasını önler.

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 | E01 | |
| Tip | CPRO+ | |
| 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 | |
| Emisyon ses basınç seviyesi [dB(A)] | ≤ 70 | |

Teknik veriler Ø45

| Tüp motor | R8-17 | R12-17 | R20-17 | R30-17 | R40-17 |
|---|------------------|--------|--------|--------|--------|
| Model | E01 | | | | |
| Tip | CPRO+ | | | | |
| Anma torku [Nm] | 8 | 12 | 20 | 30 | 40 |
| Çıkış devir sayısı [dak ⁻¹] | 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 | 0,50 | 0,75 | 0,90 | 1,15 |
| Çalışma şekli | S2 4 dak | | | | |
| Koruma türü | IP 44 | | | | |
| Minimum boru iç çapı (mm) | 47 | | | | |
| Emisyon ses basınç seviyesi [dB(A)] | ≤ 70 | | | | |

Arıza görüldüğünde ne yapılmalı?

| Sorun | Giderilme yöntemi |
|--|---|
| Panjur profili yukarı eğri olarak çekiliyor veya yukarı çekilmiyor. | Stoperler ayrılmış veya bir veya çok sayıda askı kopuk. Sistemi onarın; son pozisyonları silin, daha sonra son pozisyonları yeniden ayarlayın. |
| Tüp motor son pozisyonu geçiyor veya ayarlanmış bulunan son pozisyona ulaşmıyor. | Sistemi onarın; son pozisyonları silin, daha sonra son pozisyonları yeniden ayarlayın. Elektrik sistemini kontrol edin, harici tüketicileri çıkarın, son pozisyonları silin, daha sonra son pozisyonları yeniden ayarlayın. |
| 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 öngörülen yönde hareket etmiyor. | Tüp motor aşırı ısınmış durumda. Birkaç dakika sonra tüp motor tekrar işleme hazır. Tüp motor arızalı (uzun süre işletim dışında kaldıktan sonra da çalışmıyor). Tüp motoru değiştirin. Engeli ortadan kaldırın ve istediğiniz yönde çalıştırma yapın. Elektrik bağlantısını kontrol edin. |
| Montaj seti üzerinden son pozisyon ayarı doğru işlev görmüyor. | Her iki şalteri de silme konumuna itin. Kısa süreli bir hareket komutu verin. Her iki şalteri de aynı anda programlama konumuna itin. Son pozisyonları montaj seti ile yeniden ayarlayın. |
| Şalterler üzerinden son pozisyon ayarı doğru işlev görmüyor. | Her iki şalteri de silme konumuna itin. Kısa süreli bir hareket komutu verin. Son pozisyonları yeniden 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: Bölüm Son pozisyonların silinmesi) ve son pozisyonları "Alt noktaya" göre ayarlayın (bakınız: Bölüm Son pozisyonların ayarlanması), bu işlemi yaparken önce alt son pozisyonu (Alt nokta) ayarlayın ve 2. adımda üst son pozisyonu ayarlayın. |

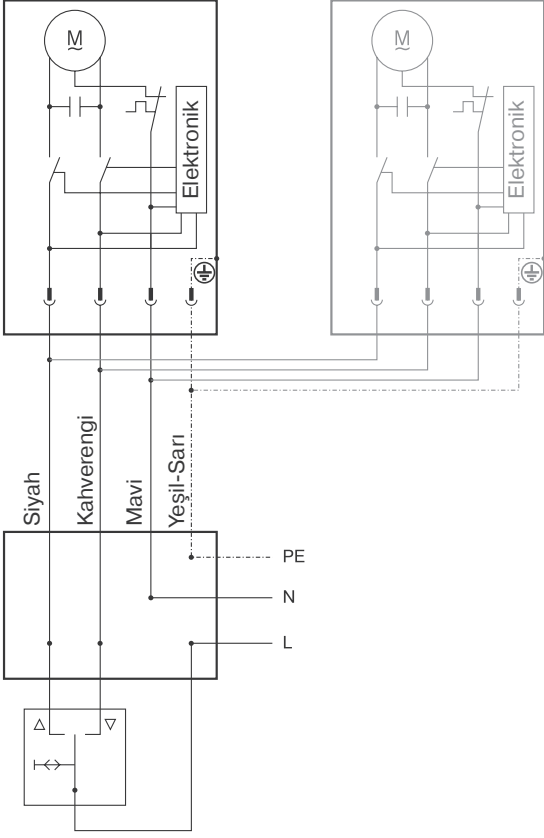


Bağlantı örnekleri

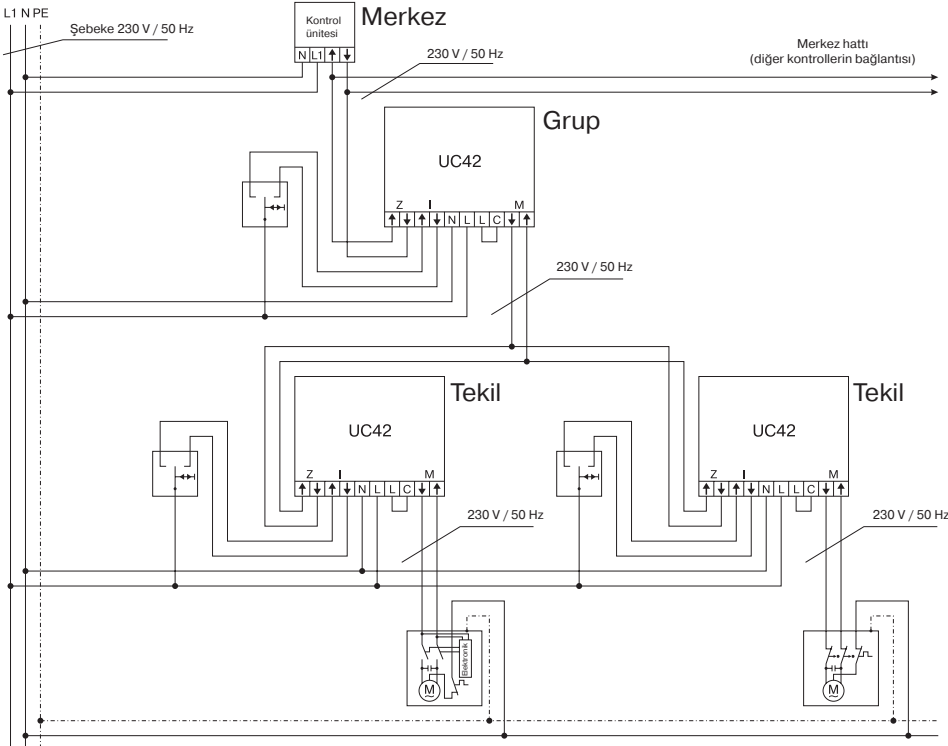


Siyah ve kahverengi kabloların bağlantıları montaj yönü göz önünde bulundurularak yapılmalıdır.

Bir veya çok sayıda motorun kontrolü şalter/tuş üzerinden



Merkezi, grup ve tekil kontrol Centronic UnitControl UC42 üzerinden



Uygunluk beyanı

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



BECKER

- Orijinal -

AB Uyumluluk Beyanı

Doküman No.: **5100 310 020 0**

Aşağıdaki ürün serisinin

Ürün adı: **Tüp motor**

Tip tanımı: **P3/30..., P4/16..., P4/17..., P5/16..., P5/30..., P5/20..., P9/16..., P13/9..., R4/17..., R7/17..., R7/85..., R8/17..., R12/11..., R12/17..., R15/17..., R20/11..., R20/17..., R25/17..., R30/11..., R30/17..., R40/11..., R40/17..., R50/3,5..., R50/11..., L44/14..., L50/11..., L50/17..., L60/11..., L60/17..., L70/17..., L80/11..., L80/17..., L100/11..., L120/11..**

Tip: **C, EVO, M, HK, R, S, F, P, E, O, SMI, A0...Z9, mute, +**

Seri numarası: **232300001'den itibaren**

aşağıdaki yönetmeliklerin ilgili hükümlerine uygun olduğunu beyan ederiz:

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

Yönetmelik 2014/30/AB (EMC) L96, 29.03.2014

Yönetmelik 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

EN 61000-6-1:2019

EN 61000-6-3:2022

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, 02.06.2023

Yer, tarih

Maik Wiegelmann, müdür

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

CE Antriebe M+E_ 5100 310 020 0 _tr

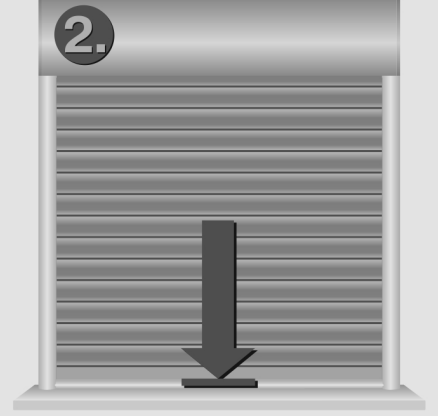
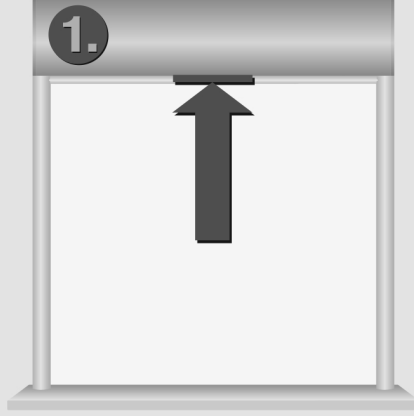
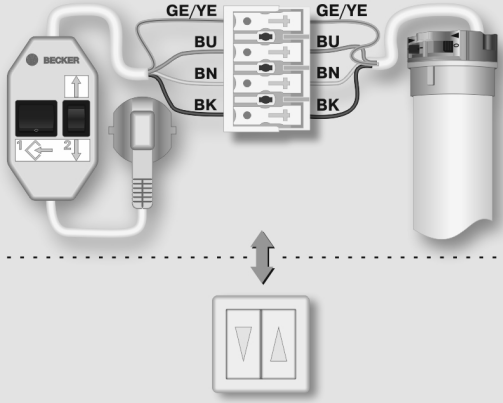


BECKER

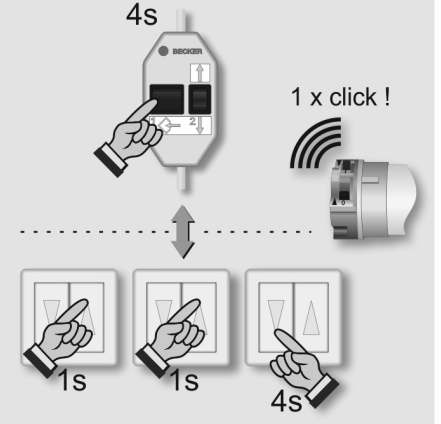
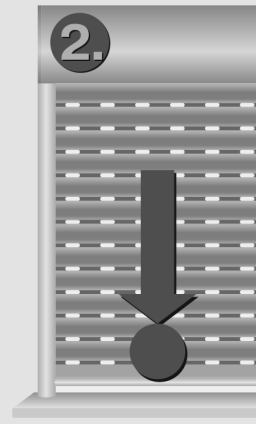
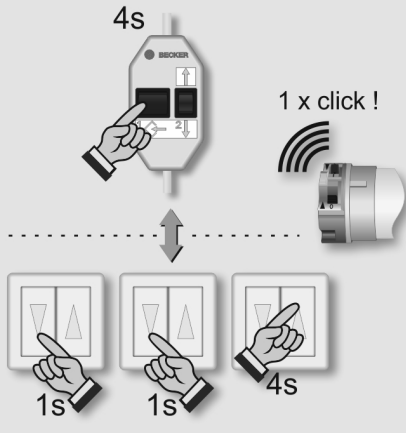
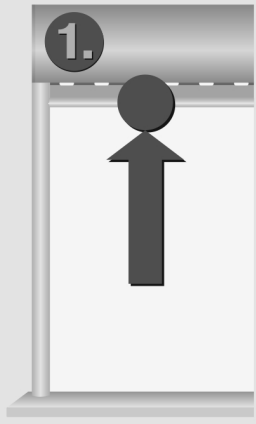
25 - tr

Kurulum - Tüp Motoru - Tip E01

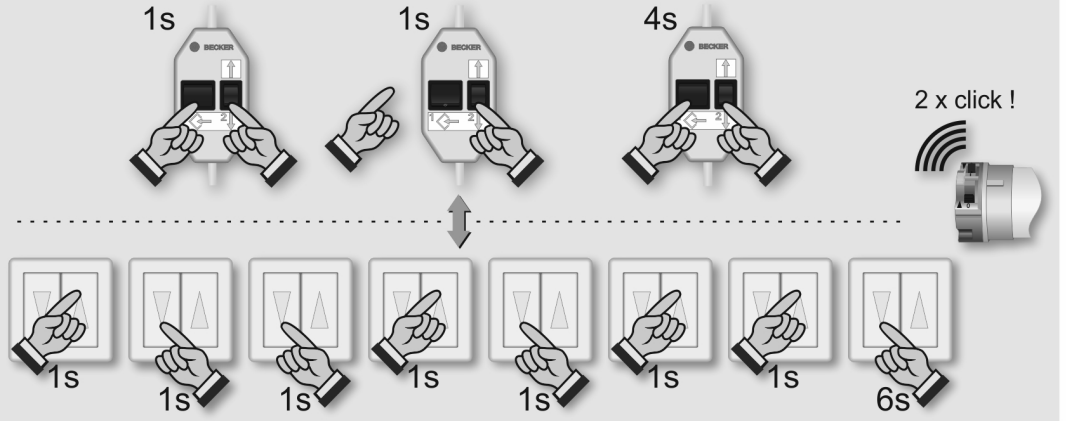
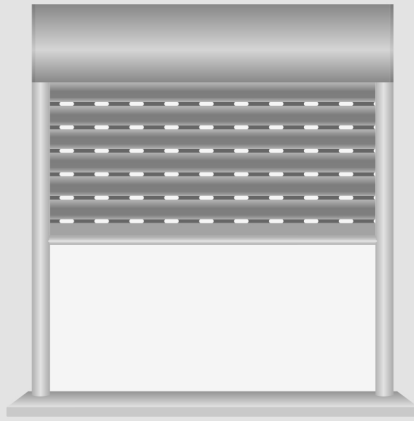
Otomatik Algılama ile Limit Noktalarının Belirlenmesi



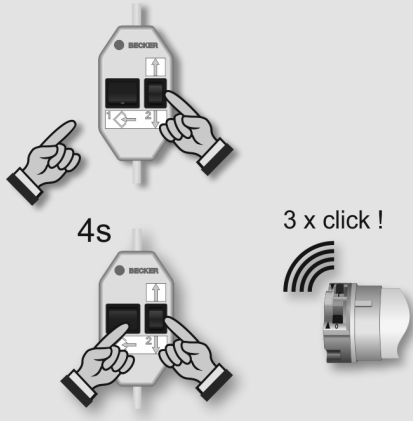
Kumanda ile Limit Noktalarının Belirlenmesi



Limit Noktalarının Silinmesi



Üst limit donma önleme fonksiyonu



Açılır Kanat Koruma Fonksiyonu

