АМ 35/45 Мотор с электронными концевыми выключателями

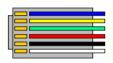


І. Основные свойства

- ❖ Интегрированный коммуникационный интерфейс RS232/RS485 для дистанционного управления (опция)
- Управление через сухой контакт (опция)
- Установка конечных положений с помощью пульта
- Возможность установки дополнительных положений, помимо основных двух (верхнего и нижнего)
- Сохранение установленных положений даже при отключении питания
- Качественные компоненты для обеспечения надежной работы



Коннектор шестиконтактный RG12 (опция)



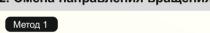
Голубой Линия В (RS232/RS485) Желтый Вниз (сухой контакт) Зеленый Стоп (сухой контакт) Красный Вверх (сухой контакт) Черный Общий (сухой контакт) Белый Линия А (RS232/RS485)

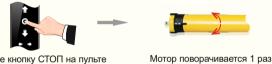
∥. Работа

1. Программирование



2. Смена направления вращения







Удерживайте кнопку СТОП на пульте управления в течении 5 секунд

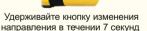
мотор поворачивается т раз

Нажмите кнопку ВНИЗ

Мотор поворачивается 1 раз в другом направлении

Метод 2







Мотор поворачивается 1 раз в другом направлении

3. Настройка конечных позиций

*мотор автоматически выходит из режима настроек при бездействии в течении 30 секунд



положение шторы, далее используйте пункты А. Отрегулируйте нижнее положение шторы, далее используете пункты Б Нажмите на кнопку программирования на пульте 2 раза с промежутком в 1 секунду (на некоторых пультах кнопка расположена под крышкой)

а)нажмите кнопку вверх б)нажмите кнопку вниз

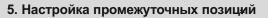
а)отрегулируйте нижнее положение шторы б)отрегулируйте верхнее положение шторы

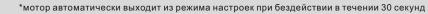
Нажмите кнопку программирования 2 раза с промежутком в 1 секунду

4. Установка промежуточных позиций

- **А**. Максимально может быть настроено 6 различных положений остановки, две крайние позиции называются верхней и нижней, остальные называются промежуточными
- **Б**. Когда первая позиция является верхней (как на рисунке справа), остальные позиции могут быть установлены только ниже первой, в тоже время, если первая позиция является нижней, то все остальные могут быть установлены только выше первой.
- В. Каждое промежуточное положение может быть настроено или удалено отдельно от верхнего и нижнего
- Г. Мотор останавливается в следующем положении после нажатия кнопки вверх или вниз. При достижении верхнего или нижнего конечного положения дальнейшее движение не производится.
- **Д**. Нажмите кнопку вверх или вниз 2 раза на пульте управления с интервалом в 1 секунду, мотор сразу передвинется на верхнее или нижнее конечное положение пропустив промежуточные позиции.









Приведите мотор в нужную вам позицию и нажмите кнопку СТОП



программирования в течение 1 секунды (на некоторых пультах кнопка расположена под крышкой)



Мотор поворачивается 1 раз и переходит в режим программирования



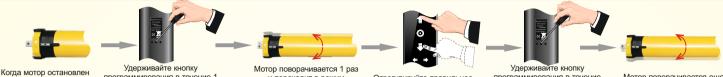
Удерживайте кнопку программирования в течение 1 секунды для сохранения положения остановки



Мотор поворачивается еще

6. Точная настройка конечных положений

*мотор автоматически выходит из режима настроек при бездействии в течении 30 секунд



в нужном положении (верхним или нижним)

программирования в течение 1 секунды (на некоторых пультах кнопка расположена под крышкой) Мотор поворачивается 1 раз и переходит в режим программирования

Отрегулируйте правильное положение и нажмите СТОП

Удерживайте кнопку программирования в течение 1 секунды для сохранения

Мотор поворачивается еще раз. установка завершена

7. Удаление промежуточной позиции

*верхнее и нижнее конечные положения в данном пункте удалить нельзя



8. Вкл/Выкл пошагового вращения привода



9. Добавление нового пульта/радиопередатчика



10. Удаление 1 канала на пульте



11. Удаление всех настроек мотора



Устранение неполадок

Nº	Проблема	Причина	Решение
1	После подключения к питанию привод не работает, либо работает медленно	 а) Подключение к неподходящему напряжению б) Перегрузка по весу в) Некорректная установка и сборка препятствует работе привода 	 а) Сменить на верный уровень напряжения б) Подберите подходящий вес полотна в) Проверьте детали
2	Привод неожиданно останавливается во время работы	 а) Привод превысил допустимый уровень нагрева б) Прекратилась подача питания 	а) При остывании привода естественным путем, он вернется к работе б) Привод снова заработает при подаче питания