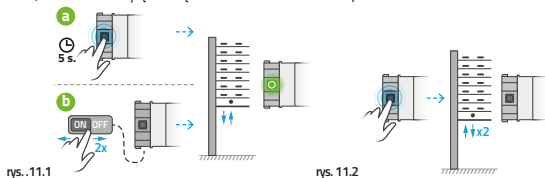


11. RESETOWANIE SIŁOWNIKA - USTAWIENIA FABRYCZNE

UWAGA! PRZYWRÓCENIE USTAWIENI FABRYCZNYCH kasuje z pamięci siłownika ERS wszystkie zaprogramowane piloty oraz usuną zapamiętane położenia krańcowe.

- Wprowadź siłownik w **TRYB PROGRAMOWANIA PILOTA MASTER** - dwa sposoby:
 - Wciśnij na 5 sek. **PRZYCIŚK PROGRAMOWANIA** w siłowniku ERS - rys. 11.1a.
 - lub 2-krotnie wyłącz i włącz zasilanie siłownika ERS - rys. 11.1b.

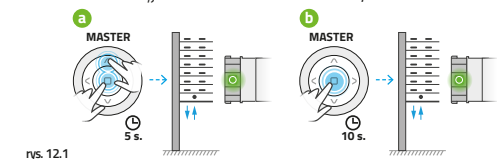


- Naciśnij i przytrzymaj około 5 sek. **PRZYCIŚK PROGRAMOWANIA** zainstalowany w korpusie siłownika ERS do momentu, kiedy siłownik ERS wykona dwie sekwencje ruchów dół/góra. Siłownik ERS zresetował się do ustawień fabrycznych i jest w gotowości do programowania pilota **MASTER** - zielona dioda świeci się światłem ciągłym - rys. 11.2.

12. FUNKCJA WYŁĄCZENIA / WŁĄCZENIA DETEKCI PRZESZKÓD

Istnieje możliwość wyłączenia funkcji detekcji przeszkód (siłownik będzie pracował, jakby był w **TRYBIE RĘCZNYM**).

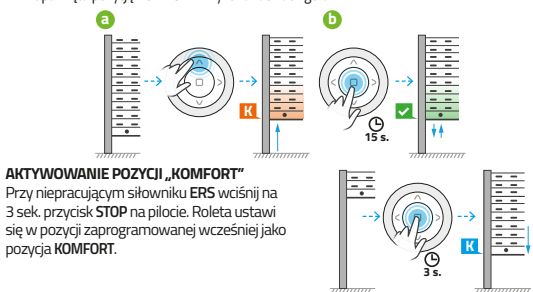
- Wciśnij na 5 sek. przyciski **STOP** i **GÓRA** na pilocie **MASTER**. Siłownik ERS wejdzie w **TRYB PROGRAMOWANIA**, słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra, dioda w przycisku zaświeci się na zielono - rys. 12.1a.
- Wciśnij na 10 sek. przyciski **STOP**. Siłownik ERS włączy/wyłączy detekcję przeszkód, wykona ruch **GÓRA / DÓŁ** i wyjdzie z **TRYBU PROGRAMOWANIA** - rys. 12.1b.



13. FUNKCJA „KOMFORT”

PROGRAMOWANIE POZYCJI KOMFORT:

- Ustaw rolę w położeniu **A**, które chcesz zachować jako pozycję **KOMFORT**.
- W **TRYBIE PRACY** siłownika ERS wciśnij na 15 sek. przycisk **STOP** na pilocie. Siłownik ERS zapamięta pozycję **KOMFORT** i wykona ruch dół/góra.



14. DWUKIERUNKOWOŚĆ, FUNKCJE REPEATERA SYGNAŁU

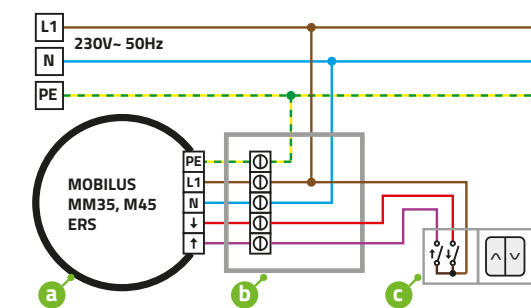
Siłowniki z wbudowanym układem radiowym posiadają dodatkowo następującą funkcjonalność: **DWUKIERUNKOWA KOMUNIKACJA** - umożliwia wymianę informacji pomiędzy siłownikiem oraz pilotem zdalnego sterowania. W zależności od modelu kontrolera radiowego użytkownik może uzyskać bardziej lub mniej rozbudowane komunikaty (położenie rolety, napotkanie przeszkody, itp.). Komunikacja dwukierunkowa jest fabrycznie włączona i nie wymaga żadnych działań ze strony użytkownika.

REPEATER SYGNAŁU - funkcja ta umożliwia rozszerzenie pola zasięgu kontroli radiowej. Siłownik z włączoną funkcją repeatera odbiera sygnały z kontrolera lub siłowników i przekazuje je dalej wzmacniając go. Dzięki temu najdalej zlokalizowane odbiorniki, nie będące w zasięgu kontrolera, mogą odbierać i nadawać informacje poprzez siłowniki zlokalizowane pośrednio.

Włączenie funkcji repeatera:

- Wprowadź siłownik w **TRYB PROGRAMOWANIA**.
- Na pilocie naciśnij sekwencję przycisków: **GÓRA, STOP, DÓŁ, GÓRA, STOP, DÓŁ**. Aktywacja funkcji repeatera spowoduje wykonanie 3 sekwencji mikro ruchów przez siłownik. Dezaktywacja funkcji repeatera spowoduje wykonanie 2 mikro ruchów przez siłownik.

15. SCHEMAT ZASILANIA

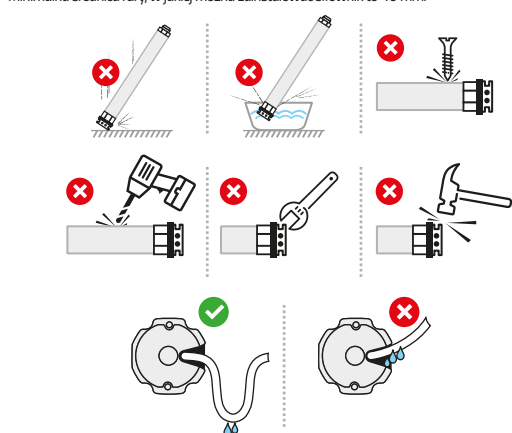


- a) SIŁOWNIK
b) PUSZKA PODŁĄCZENIOWA
c) WYŁĄCZNIK MONOSTABILNY (BEZ PODTRZYMANIA).
- FAZA
— ZERO
— UZIEMIENIE
— WYŁĄCZNIK DÓŁ
— WYŁĄCZNIK GÓRA

16. OSTRZEŻENIA

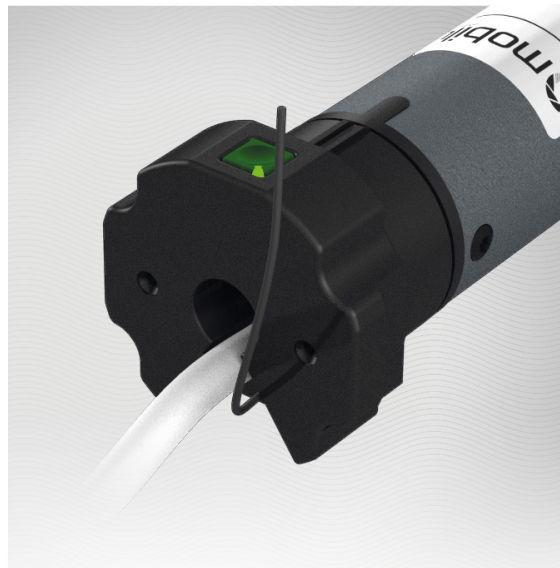
- Nie wolno zbliżać się do poruszającej się zastawy, dopóki ta całkowicie się nie zamknie.
- Należy zachować szczególną ostrożność przy awaryjnej obsłudze ręcznej siłownika, ponieważ otwarta zastawa może nagle gwałtownie opaść z powodu słabych lub zerwanych wieszaków.
- Nie wolno uruchamiać markizy, jeśli w jej najbliższym otoczeniu odbywa się konserwacja budynku, jak np. mycie okien.
- Należy odłączyć zasilanie siłownika markizy sterowanej automatycznie, jeśli w jej najbliższym otoczeniu odbywa się konserwacja budynku, jak np. mycie okien.
- Należy zachować co najmniej 0,4 m odstęp w poziomie pomiędzy całkowicie rozwiniętą markizą a jakimkolwiek przedmiotem.
- UWAGA!!!** Zastosowanie długich przewodów sterujących, poprowadzonych równolegle z przewodami zasilającymi, może skutkować niewłaściwą pracą siłowników spowodowaną zaindukowaniem napięcia w przewodach sterujących. W przypadku zastosowania przewodów sterujących dłuższych niż zastosowane fabrycznie prosimy o kontakt z działem technicznym firmy Mobilus Motor Sp. z o.o.

Dane techniczne siłownika podane są na jego tabliczce znamionowej.
Minimalna średnica rury, w jakiej można zainstalować siłownik to 40 mm.



17. OCHRONA ŚRODOWISKA

Niniejszy urządzenie zostało oznakowane zgodnie z Dyrektywą WEEE (2002/96/EC), dotyczącą zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego. Zapewniając prawidłowe złomowanie przyczyniają się Państwo do ograniczenia ryzyka wystąpienia negatywnego wpływu produktu na środowisko i zdrowie ludzi, które mogłoby zaistnieć w przypadku niewłaściwej utylizacji urządzenia. Symbol umieszczony na produkcie lub dołączonych do niego dokumentach oznacza, że niniejszy produkt nie jest klasyfikowany jako odpad z gospodarstwa domowego. Urządzenie należy oddać do odpowiedniego punktu utylizacji odpadów w celu recyklingu. Aby uzyskać dodatkowe informacje dotyczące recyklingu niniejszego produktu należy skontaktować się z przedstawicielem władz lokalnych, dostawcą usług utylizacji odpadów lub sklepem, gdzie nabyto produkt.



INSTRUKCJA PROGRAMOWANIA SIŁOWNIKA MOBILUS ERS (Z TECHNOLOGIĄ SENSO)

1. SIŁOWNIK ERS – TECHNICZNE WARUNKI INSTALACJI SIŁOWNIKÓW

Od wykonania rolety i właściwego jej montażu zależy prawidłowe funkcjonowanie siłownika ERS. Pancerz musi - na całej wysokości rolety - poruszać się płynnie w przewodnicach, bez jakichkolwiek przeszkód. Należy w szczególności zwrócić uwagę na:

- pionowe zamontowanie przewodnic,
- płynnie pracujące łożysko wału (rury nawojowej),
- ugięcie wału (rury nawojowej) wynikające z przekroczenia szerokości lub ciężaru pancerza,
- wysoką jakość pancerza, a w szczególności pracy profili w zamkach - nawój pancerza nie może ocierać się o skrzynkę lub jej elementy np. izolację cieplną (styropian) w roletach nadstawnych,
- stosowanie wieszaków o wysokiej jakości, nie deformujących się w czasie eksploatacji rolety.

Stosowanie siłowników serii MM35 wymaga spełnienia dodatkowych zaleceń. Wynika to z faktu, że w przypadku stosowania oktagonalnych rur 40mm - pomiędzy rurą nawojową a obudową siłownika pozostaje niewielka przestrzeń. Należy więc dostosować się do następujących zaleceń:

- szew rury nie może w żadnym przypadku ocierać o obudowę siłownika,
- zalecamy stosowanie rur ze szwem zewnętrznym,
- umiejscowienie siłownika w rurze oktagonowej powinno umożliwić montaż wieszaków w miejscu największej przestrzeni pomiędzy rurą a obudową siłownika,
- szczególnie bezpieczny jest wieszak z niskim zaczepem.

Pancerz zamontowany niezgodnie ze sztuką montażu rolet, który nie wykazuje tendencji do samoczynnego opuszczania / rozwijania się może być przyczyną zakłóceń systemu detekcji przeszkód w siłowniku ERS. Należy zwrócić szczególną uwagę na owalizację nawoju pancerza. Sytuacja, kiedy owal pancerza znajdzie się bezpośrednio nad włotami przewodnic jest najbardziej optymalną dla poprawnej pracy siłownika ERS. Niekorzystne zjawisko można niwelować poprzez stosowanie odpowiednich pierścieni zwiększających średnicę lub poprzez dociążanie listwy pancerza.

Należy stosować wyłącznik **bez podtrzymania** (monostabilny).

Nie należy stosować siłowników ERS w roletach składających się z więcej niż jednego pancerza na wspólnym mechanizmie nawojowym - funkcja detekcji przeszkód nie działa prawidłowo w takim układzie.

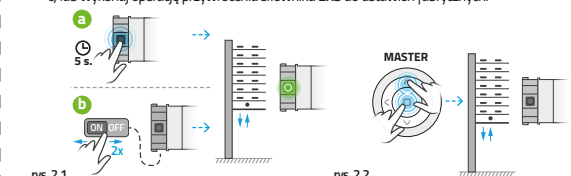
Siłownik ERS umożliwia ustawianie pozycji krańcowych w **TRYBIE AUTOMATYCZNYM** - wymagane jest do tego stosowanie buforów - odbojników. W tym celu należy wziąć pod uwagę następujące kwestie:

- najkorzystniejsze jest stosowanie wewnętrznych buforów instalowanych w listwie dolnej pancerza,
- w przypadku stosowania buforów zewnętrznych instalowanych w listwie dolnej ich umiejscowienie powinno być po stronie prawej pancerza. Umieszczenie punktu-otworu służącego do przykręcenia powinno być w odległości nie większej niż 100 mm od krawędzi pancerza.

2. PROGRAMOWANIE PILOTA MASTER

- Wprowadź siłownik w **TRYB PROGRAMOWANIA** - trzy sposoby:

- Wciśnij na 5 sek. **PRZYCIŚK PROGRAMOWANIA** w siłowniku ERS - rys. 2.1a do momentu, kiedy zaświeci się na zielono - napęd wykona zauważalną, słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra;
- lub 2-krotnie wyłącz i włącz zasilanie siłownika ERS - rys. 2.1b - **PRZYCIŚK PROGRAMOWANIA** zaświeci się na zielono, a napęd wykona zauważalną, słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra;
- lub wykonaj operację przywrócenia siłownika ERS do ustawień fabrycznych.



- Na pilocie **MASTER** równocześnie wciśnij i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA**, aż zgaśnie zielona dioda w głowicy napędu (napęd jednocześnie wykona zauważalną, słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra). Pilot został wczytany. - rys. 2.2.

WSKAZÓWKA W celu przerwania procedury programowania i powrotu do **TRYBU PRACY** 2x wciśnij **PRZYCIŚK PROGRAMOWANIA** na siłowniku max. co 1 sek.

- Sprawdź kierunek obrotu siłownika ERS. Jeżeli naciskamy na pilocie przycisk kierunku **GÓRA**, a pancerz jedzie w **DÓŁ** należy zmienić kierunek obrotu napędu. W tym celu równocześnie wciśnij i przytrzymaj:
 - na pilocie **COSMO** | HT, | H24, | H1, | H5, | G, | W1, | W7, | L1, | L5 przyciski **DÓŁ** i **GÓRA** ;
 - na pilocie **COSMO** | HCT przyciski **GÓRA** i **F3** ;
 - na pilocie **COSMO** | HM, | HB, | G3+, | WT9, | WT przyciski **STOP** i **DÓŁ** ;
 do momentu, aż napęd wykona jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra. Sprawdź poprawność działania przycisków **GÓRA** / **DÓŁ**. Zmiany kierunku można dokonać tylko przed ustawieniem pozycji krańcowych.
- Siłownik ERS pracuje w **TRYBIE SERWISOWYM***, aż do ustawienia pozycji krańcowych. Opuszczanie i podnoszenie rolety za pomocą przycisków **GÓRA** / **DÓŁ** w pilocie.

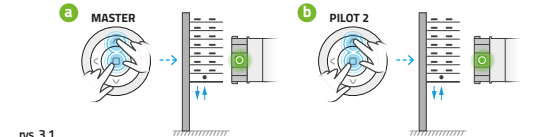
***TRYB SERWISOWY** - opuszczanie (podnoszenie) rolety odbywa się tylko w czasie wciśnięcia i przytrzymania klawisza **DÓŁ** / **GÓRA**.

MOBILUS MOTOR Spółka z o.o.
ul. Miętowa 37, 61-680 Poznań, PL
tel. +48 61 825 81 11, fax +48 61 825 80 52
VAT NO. PL9721078008

www.mobilus.pl

3. PROGRAMOWANIE KOLEJNEGO PILOTA (KANALU)

- Wciśnij na 5 sek. przyciski STOP i GÓRA na pilocie MASTER. Siłownik ERS wejdzie w TRYB PROGRAMOWANIA PILOTÓW, napęd jednocześnie wykona zauważalną, słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra, dioda w przycisku zaświeci się na zielono - rys. 3.1a.
- Wciśnij i przytrzymaj przyciski STOP i GÓRA (około 5 sek.) na kolejnym pilocie/kanale. Siłownik ERS zarejestruje kolejny pilot/kanal i jednocześnie wykona zauważalną, słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra - rys. 3.1b.
- Dodanie kolejnego pilota/kanalu - powtórz pkt 2.



rys. 3.1

- Powrót do TRYBU PRACY - wciśnij na 5 sek. przyciski STOP i GÓRA na pilocie MASTER, siłownik wykona ruch DÓŁ / GÓRA - rys. 3.4.



4. KASOWANIE PILOTÓW Z PAMIĘCI SIŁOWNIKA ERS

- Kasowanie pilota MASTER - dwa sposoby:
 - ponowne wykonanie PROGRAMOWANIA PILOTA MASTER - stary MASTER zostanie zastąpiony nowym. Pozostałe piloty zostaną wykasowane,
 - wykonanie procedury: RESETOWANIE SIŁOWNIKA ERS - PRZYWRÓCENIE USTAWIENI FABRYCZNYCH.
- Kasowanie pozostałych pilotów (nie MASTER):
 - powtórzenie procedury programowania poszczególnego pilota/kanalu powoduje jego wykasowanie,
 - ponowne wykonanie PROGRAMOWANIE PILOTA MASTER - stary MASTER zostanie zastąpiony nowym - pozostałe piloty zostaną wykasowane,
 - wykonanie procedury: RESETOWANIE SIŁOWNIKA ERS - PRZYWRÓCENIE USTAWIENI FABRYCZNYCH.

5. USTAWIANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH

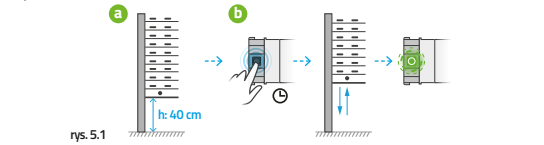
WYBÓR TRYBU USTAWIANIA POZYCJI KRAŃCOWYCH

WAZNE! Wybór trybu ustawiania pozycji krańcowych determinuje sposób pracy siłownika ERS: **TRYB AUTOMATYCZNY** - siłownik ERS wykrywa przeszkodę (tryb ustawiony fabrycznie), **TRYB RĘCZNY** - siłownik ERS nie wykrywa sam przeszkod.

Wejdz w TRYB USTAWIANIA KRAŃCÓWEK - dwa sposoby:

WARIANT 1

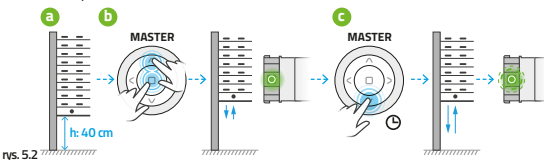
- Ustaw za pomocą pilota panczer rolety na wysokości ok. 40 cm nad poziomem parapetu, podłogi, etc. - rys. 5.1a.
- Następnie przytrzymaj przycisk w głowce napędu do momentu, aż napęd wykona widoczny ruch opuszczenia / podniesienia rolety - dioda w przycisku zacznie migać na zielono. Aktywny jest TRYB AUTOMATYCZNY - rys. 5.1b.



rys. 5.1

WARIANT 2

- Ustaw za pomocą pilota panczer rolety na wysokości ok. 40 cm nad poziomem parapetu, podłogi, etc. - rys. 5.2a.
- Na pilocie MASTER równocześnie wciśnij i przytrzymaj przyciski STOP i GÓRA, aż zaświeci się zielona dioda w głowce napędu (napęd jednocześnie wykona zauważalną, słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra) - rys. 5.2b.
- Na pilocie MASTER wciśnij i przytrzymaj przycisk DÓŁ, do momentu, aż napęd wykona widoczny ruch opuszczenia / podniesienia rolety - dioda w przycisku zacznie migać na zielono - rys. 5.2c.



rys. 5.2

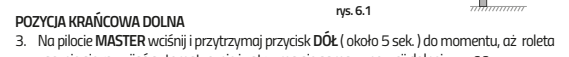
C.D. 5. USTAWIANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH

- W razie konieczności zmiany trybu na TRYB RĘCZNY - wciśnij na 2 sek. przycisk programowania w siłowniku ERS. Dioda zmieni kolor świecenia na czerwony - tryb został zmieniony.

6. USTAWIANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH - TRYB AUTOMATYCZNY

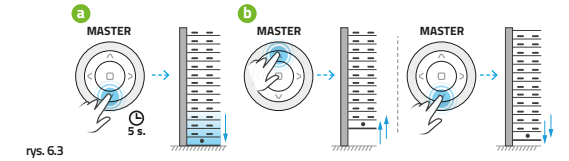
TRYB AUTOMATYCZNY
WAZNE! Zalecamy stosowanie odbojów w listwie dolnej panczerza. Ich brak może doprowadzić do wciągnięcia całego panczerza do skrzynki rolety (np. zimą, gdy oblodzony panczer powoduje zwiększenie się średnicy nawoju).

- Sprawdź czy dioda w przycisku programowania miga w kolorze zielonym (TRYB AUTOMATYCZNY) - jeśli nie - ustaw odpowiedni tryb. - rys. 6.1a.
- Napręż panczer rolety poprzez pociągnięcie listwy końcowej w dół. - rys. 6.1b.



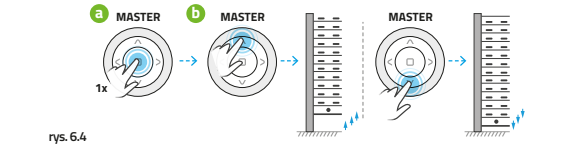
POZYCJA KRAŃCOWA DOLNA

- Na pilocie MASTER wciśnij i przytrzymaj przycisk DÓŁ (około 5 sek.) do momentu, aż roleta zacznie się rozwijać automatycznie i zatrzyma się sama w pozycji dolnej - rys. 6.3a. Jeżeli chciałbyś skorygować położenie dolnej pozycji krańcowej, możesz tego dokonać w następujący sposób:
 - USTAWIENIE ZGRUBNE - naciskając przyciski na pilocie DÓŁ / GÓRA opuszczasz / podnosisz roletę tak długo jak trzymasz wciśnięty przycisk - rys. 6.3b.



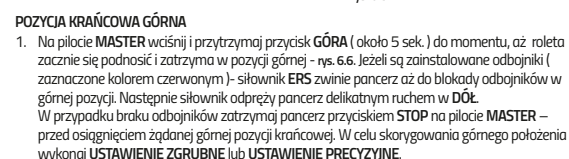
rys. 6.3

- USTAWIENIE PRECYZYJNE - tryb pracy umożliwiający precyzyjne ustawienie pozycji rolety - w celu aktywacji jednokrotnie wciśnij przycisk STOP na pilocie - rys. 6.4a. Naciskając przyciski na pilocie DÓŁ / GÓRA opuszczasz / podnosisz roletę mikro ruchami - rys. 6.4b.
- UWAGA!!!** Ponowne jednokrotne wciśnięcie przycisku STOP na pilocie MASTER spowoduje powrót do USTAWIANIA ZGRUBNEGO.



rys. 6.4

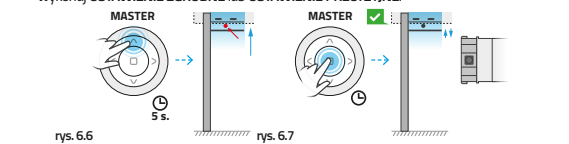
- W celu zatwierdzenia wybranej pozycji krańcowej dolnej na pilocie MASTER wciśnij i przytrzymaj przycisk STOP do momentu, aż napęd jednocześnie wykona słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra. Pozycja krańcowa DOLNA ustawiona - rys. 6.5.



rys. 6.5

POZYCJA KRAŃCOWA GÓRNA

- Na pilocie MASTER wciśnij i przytrzymaj przycisk GÓRA (około 5 sek.) do momentu, aż roleta zacznie się podnosić i zatrzyma w pozycji górnej - rys. 6.6. Jeżeli są zainstalowane odbojniki (zaznaczone kolorem czerwonym) - siłownik ERS zwinnie panczer aż do blokady odbojników w górnej pozycji. Następnie siłownik odpręży panczer delikatnym ruchem w DÓŁ. W przypadku braku odbojników zatrzymaj panczer przyciskiem STOP na pilocie MASTER - przed osiągnięciem żądanej górnej pozycji krańcowej. W celu skorygowania górnego położenia wykonaj USTAWIENIE ZGRUBNE lub USTAWIENIE PRECYZYJNE.



rys. 6.6

- W celu zatwierdzenia wybranej pozycji krańcowej dolnej na pilocie MASTER wciśnij i przytrzymaj przycisk STOP do momentu, aż napęd jednocześnie wykona słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra. Pozycja krańcowa GÓRNA ustawiona. Zgłośnię migająca dioda - siłownik przejdzie w TRYB PRACY Z DETEKcją PRZESZKÓD - rys. 6.7.

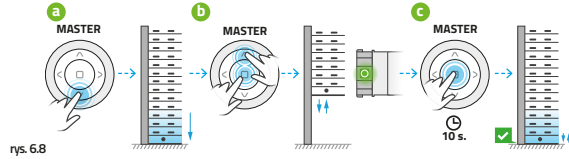
rys. 6.7

C.D. 6. USTAWIANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH - TRYB AUTOMATYCZNY

UWAGA!!! W szczególnych przypadkach: duża wysokość rolety przy rusze o małej średnicy nawoju ($\theta < 40$) lub zawyżona wielkość skrzynki rolety w stosunku do wymiarów panczerza - może wystąpić sytuacja, w której roleta nie opuści się do ustalonej dolnej pozycji krańcowej, ponieważ siłownik ERS zinterpretuje oparcie się rolety na podłożu jako przeszkodę (profile pozostają niedomknięte). Należy wówczas ręcznie ustawić punkt, od którego wyłączy się funkcja detekcji przeszkód.

RĘCZNE USTAWIANIE PUNKTU DETEKCI:

- Wciśnij przycisk DÓŁ na pilocie MASTER - roleta zacznie się opuszczać. Następnie panczer oprze się o podłoże, siłownik podniesie go o część obrotu i ponowi próbę jego opuszczenia. Zatrzymaj roletę przyciskiem STOP w momencie, gdy panczer dotknie podłoża - rys. 6.8a.
- Wciśnij na 5 sek. przyciski STOP i GÓRA na pilocie MASTER - siłownik wejdzie w TRYB PROGRAMOWANIA, wykona zauważalną, słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra - rys. 6.8b.
- Wciśnij na 10 sek. przycisk GÓRA na pilocie MASTER - siłownik zapisze punkt dezaktywacji funkcji detekcji przeszkód i wykona ruch DÓŁ / GÓRA - rys. 6.8c.



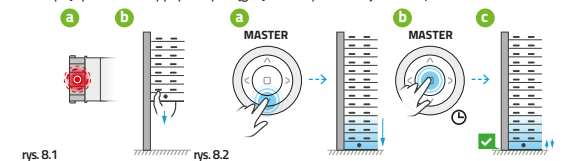
rys. 6.8

7. USTAWIANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH - OPCJA SAMOU CZENIA SIĘ

OPCJA SAMOU CZENIA SIĘ (TYLKO Z ODBOJNIKAMI W LISTWIE DOLNEJ).
Jeśli w przedziale 15 sek. od zatrzymania się rolety w dolnej pozycji (patrz punkt TRYB AUTOMATYCZNY - pkt 3) nie wykonasz kolejnych czynności z punktów TRYB AUTOMATYCZNY 3a, 3b i pkt 4, siłownik automatycznie zatwierdzi dolną pozycję krańcową. Następnie roleta zacznie się podnosić do momentu napotkania oporu stawianego przez odbojniki, siłownik ERS wykona operację „odprężenia” panczerza, odczeka 15 sek. i zapamięta bieżące położenie jako górną pozycję krańcową. Na koniec siłownik ERS przejdzie w TRYB PRACY Z DETEKcją PRZESZKÓD.

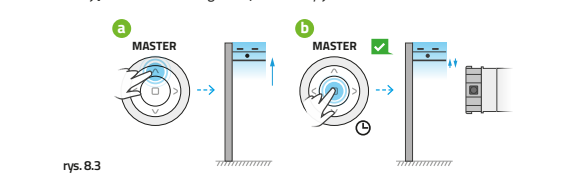
8. USTAWIANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH - TRYB RĘCZNY

- TRYB RĘCZNY.
Sprawdź czy dioda w przycisku programowania miga w kolorze czerwonym - aktywny TRYB RĘCZNY - jeśli nie - ustaw odpowiedni tryb - rys. 8.1a.
- Napręż panczer rolety poprzez pociągnięcie listwy końcowej w dół - rys. 8.1b.



rys. 8.1

- Wciśnij przycisk DÓŁ na pilocie MASTER - roleta zacznie rozwijać się. Jeżeli roleta rozwinie się do wymaganej dolnej pozycji krańcowej - puść przycisk DÓŁ - roleta zatrzyma się - rys. 8.2a. Możesz skorygować położenia panczerza wykonując USTAWIENIE ZGRUBNE lub USTAWIENIE PRECYZYJNE.
- W celu zatwierdzenia wybranej pozycji krańcowej dolnej na pilocie MASTER wciśnij i przytrzymaj przycisk STOP do momentu, aż napęd jednocześnie wykona słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra - rys. 8.2c. Pozycja krańcowa DOLNA ustawiona.



rys. 8.2

- Wciśnij przycisk GÓRA na pilocie MASTER - roleta zacznie się podnosić - rys. 8.3a.
- Jeżeli roleta zwinnie się do wymaganej górnej pozycji krańcowej - puść przycisk GÓRA - roleta zatrzyma się. Możesz skorygować położenia panczerza wykonując USTAWIENIE ZGRUBNE lub USTAWIENIE PRECYZYJNE.
- Nacisnij 2-krotnie - w odstępie max 1 sek. - przycisk STOP na pilocie MASTER - siłownik ERS zapamięta górną pozycję krańcową i jednocześnie wykona słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra, zgłośnię migająca dioda, siłownik ERS przejdzie w TRYB PRACY BEZ DETEKCI PRZESZKÓD - rys. 8.3b.

rys. 8.3

- Wciśnij przycisk GÓRA na pilocie MASTER - roleta zacznie się opuszczać. Następnie panczer oprze się o podłoże, siłownik podniesie go o część obrotu i ponowi próbę jego opuszczenia. Zatrzymaj roletę przyciskiem STOP w momencie, gdy panczer dotknie podłoża - rys. 8.4a.
- Wciśnij na 5 sek. przyciski STOP i GÓRA na pilocie MASTER - siłownik wejdzie w TRYB PROGRAMOWANIA, wykona zauważalną, słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra - rys. 8.4b.
- Wciśnij na 10 sek. przycisk GÓRA na pilocie MASTER - siłownik zapisze punkt dezaktywacji funkcji detekcji przeszkód i wykona ruch DÓŁ / GÓRA - rys. 8.4c.

rys. 8.4

C.D. 8. USTAWIANIE POZYCJI KRAŃCOWYCH - TRYB RĘCZNY

UWAGA!!! Wyjście z TRYBU USTAWIANIA KRAŃCÓWEK odbywa się na trzy sposoby: a) przeprowadzenie całej procedury ustawiania krańcówek - TRYB AUTOMATYCZNY / TRYB RĘCZNY (obie krańcówki zatwierdzone), b) zakończenie opcji samouczczenia (obie krańcówki zatwierdzone), c) dwukrotnie wciśnięcie PRZCISKU PROGRAMOWANIA - w odstępie max 1 sek. (nowe pozycje krańcowe nie zostaną zapamiętane).

Siłownik ERS potwierdzi wyjście z TRYBU USTAWIANIA POŁOŻEŃ KRAŃCOWYCH i powrót do TRYBU PRACY delikatnym ruchem panczerza w DÓŁ i w GÓRĘ - zgłośnię migająca dioda w przycisku programowania.

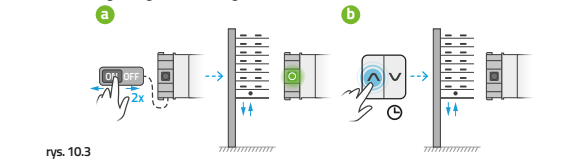
9. FUNKCJA ROZPOZNAWANIA PRZESZKÓD

WARIANT DÓŁ - użytkownik wciśnięciem przycisku DÓŁ - siłownik opuszcza panczer. Panczer trafia na przeszkodę. Siłownik ERS zatrzymuje się i cofa panczer. Następnie ponownie próbuje opuścić panczer. Jeśli w tym samym miejscu wykryje przeszkodę to wykona operację częściowego podniesienia panczerza i zatrzyma się.

WARIANT GÓRA - użytkownik wciśnięciem przycisku GÓRA - siłownik podnosi panczer. Panczer trafia na przeszkodę - zostaje zablokowany (np. przez przymarczenie listwy końcowej) - siłownik ERS zatrzymuje się, następnie niezauważalnie opuszcza panczer - tak jak podczas czynności „odprężania” przy AUTOMATYCZNYM USTAWIANIU GÓRNEJ POZYCJI KRAŃCOWEJ.

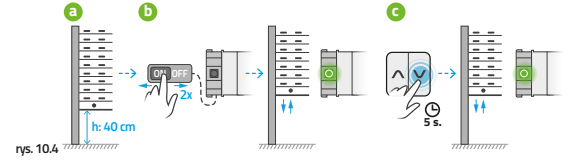
10. USTAWIANIE KRAŃCÓWEK PRZY POMOCY WYŁĄCZNIKA

- Podepnij łącznik zgodnie ze schematem zasilania.
- Sprawdź kierunek obrotu siłownika ERS (UWAGA właściwe podłączenie przewód fioletowy - GÓRA, przewód czerwony - DÓŁ).
- Jeśli konieczna jest zmiana kierunku wykonaj:
 - 2-krotnie wyłącz i włącz zasilanie siłownika ERS - rys. 10.3a. - siłownik jednocześnie wykona zauważalną, słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra,
 - Wciśnij i przytrzymaj klawisz GÓRA (fioletowy przewód) - siłownik potwierdzi zmianę kierunku obrotów wykonując jednocześnie zauważalną, słyszalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra i zgłośnię dioda w głowce - rys. 10.3b.



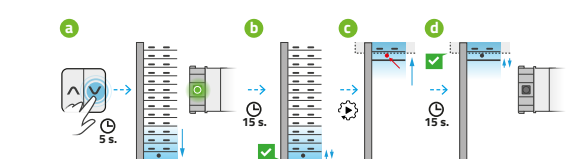
rys. 10.3

- Ustaw za pomocą pilota panczer rolety na wysokości ok. 40 cm nad poziomem parapetu, podłogi, etc. - rys. 10.4a.
- 2-krotnie wyłącz i włącz zasilanie siłownika ERS - siłownik wykona jednocześnie zauważalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra, a dioda zaświeci się na zielono. - rys. 10.4b.



rys. 10.4

- Wciśnij i przytrzymaj przez około 5 sek. klawisz DÓŁ - siłownik wykona jednocześnie zauważalną jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra - rys. 10.4c.
- Wciśnij i przytrzymaj klawisz DÓŁ - po 5 sek. opuszczasz się rolety puść klawisz - siłownik zatrzyma się w okolicach dolnej krańcówki (po napotkaniu podłoża/parapetu - rys. 10.7a). Ewentualne doregulowanie dolnej krańcówki odbywa się poprzez krótkie wciśnięcie klawiszy GÓRA lub DÓŁ.



rys. 10.7

- Po 15 sek. bezczynności siłownik zatwierdzi bieżącą pozycję jako krańcówkę dolną - rys. 10.7b i roleta zacznie się podnosić - rys. 10.7c.
- Jeżeli są zainstalowane odbojniki - siłownik ERS zwinnie panczer aż do blokady odbojników w górnej pozycji. Następnie siłownik odpręży panczer delikatnym ruchem w DÓŁ;
 - W przypadku braku odbojników zatrzymaj panczer przed osiągnięciem żądanej górnej pozycji krańcowej wciskając krótko klawisz DÓŁ.
- Ewentualne doregulowanie dolnej krańcówki odbywa się poprzez krótkie wciśnięcie klawiszy GÓRA lub DÓŁ.
- Po 15 sek. bezczynności siłownik zatwierdzi bieżącą pozycję jako krańcówkę górną i przejdzie do trybu pracy (zgłośnię dioda na głowce siłownika) - rys. 10.7d.

rys. 10.7d