

## Kullanma kılavuzunu saklayınız!

Motor montajından sonra kılavuzu uzman elektrikçi için kabloya sabitleyin.

## Cihaz fonksiyonları:

- Tesisin koruması (Dönme anının kapanması)
- Motor montaj kablusuyla çalıştırılması

## Teslimat durumu (Çalıştırma modu)

- Nihai pozisyonların ayarlanması



**UYARI!**



### Önemli güvenlik uyarıları!

Aşağıdaki talimatlara uyunuz.

**Elektrik çarpmasından dolayı yaralanma tehlikesi.** 230 V şebeke bağlantıları, yetkili bir uzman elektrikçi tarafından yapılmalıdır.

Tesisi aşınma ve hasarlar açısından düzenli olarak kontrol edin.

Yerel enerji tedarik kuruluşlarının (Elektrik İdareleri gibi) ve VDE 0100'e göre ıslak ve nemli zeminlere yönelik talimatnamelerine elektrik bağlantısı yapılırken uyulmalıdır.

Sadece üzerinde değiştirilmemiş orijinal elero-parçaları kullanın.

Tesisi çalıştırırken kişiler uzak tutun.

Tesis üzerinde çalışırken (bakım, pencerelerin temizlenmesi), her zaman sistemin besleme şebekesiyle olan bağlantısını kesin.

## Montajdan önce dikkat edilecek hususlar:

- Motor, ancak monte edilmiş durumda çalışır durumda.
- Bağlantı işleri sadece cereyanı kestikten sonra yapılır.
- Panjuru sarma borusuna sabitlenmelidir.
- Sarma borusu, motor borusuna yeterli uzaklıkta olmalıdır.
- Aksiyal boşluk payına dikkat ediniz (1-2 mm).

## Profil borularına montaj

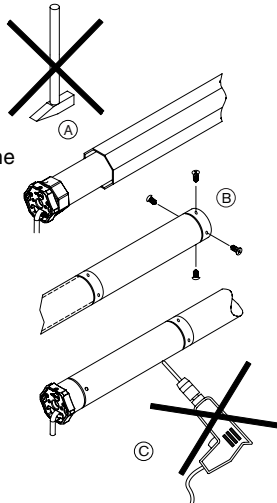
Ⓐ Motora uygun adaptör ve nihai sivic bileziğiyle profil borusunun içine itiniz.

Motor kablolu tesise değinmemesine dikkat ederek döğeyiniz ve bükmeyiniz.

Ⓑ Boru başlığı örneğin, vidalayarak veya perçinleyerek kaymaya karşı emniyete alınız.

Motor aksiyal olarak emniyete alın!

Ⓒ Panjur profili sabitleyiniz!



**Uyarı!**



**Elektrik çarpması nedeniyle yaralanma tehlikesi.**

Motor çevresinde delik delmeyin!

## Montaj



**Uyarı!**

### Aşağıdaki montaj talimatlarını uyunuz!

- Motor kişiler için hiçbir tehlike oluşturmayacak şekilde sabitlenmelidir.
- Motor monte etmeden, çalışma için gerekli olmayan ve kullanılmayan tüm kablolar ve tertibatlar sökülmelidir.
- Montajda, çalıştırma sırasında ve tesis üzerinde çalışmalar yapılırken, elektrik şebekesinden çok kutuplu bir ayırma olanağı mevcut olmalıdır (Hirschmann fişi ve Hirschmann adapteri veya iki kutuplu en az 3 mm temas açılma genişliğine sahip bir şalter veya çok kutuplu ana şalteri).
- **Lütfen tip etiketlerinin üzerindeki teknik verilere dikkat ediniz.**
- Motor ön ayarlı KAPAT (Totmann) bir yaylı buton ile kumanda edilirse, onu 1,50 m yüksekliğe monte etmeli ve hareketli parçalardan ayrı olmalıdır. Çalışma sırasında tesisin hareketleri görme alanında içinde olmalı.
- Motorun harekete geçirdiği üniteleri 2,5 m yüksekliğin altında olduğunda, korunmaya alınmalıdır.
- Motorların, azami dönme anların ve çalışma sürelerinin ölçüleri çalıştıracak tesisleri uymalıdır.
- Dikkat ediniz, M tipi tüp motora en küçük boru, iç çapı 46 mm kullanılabilir.
- Motorlar, üzerine yağmur yağmayacak şekilde monte edilmeli.
- Motorları patlama tehlikesi bulunan ortamlarda veya mobil tertibatlara (örn; motorlu taşıtlar) kullanmayınız.
- Çocukları (telsizli) kumandalardan uzak tutunuz.

## Motor dan soketli kablonun çıkartılması

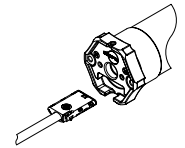


**Uyarı!**



**Elektrik çarpması nedeniyle yaralanma tehlikesi.**

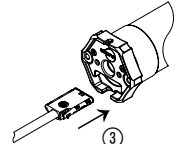
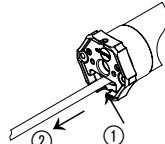
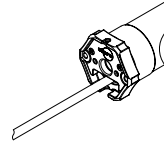
Soketli kablosu motordan çıkarılmış durumda ise, motor dan gelen elektrik hattı gerilimsiz olmalıdır.



Teslimat durumu

Soketin çıkartılması

Soketin takılması



## Soketli kablonun çıkartılması

Motor hattını gerilimsiz duruma getirin.

1. Soketinin kilidini bir tornavidayla kabloya doğru bastırın.
2. Soketi çekin.

## Soketinin takılması

3. Kilit yerine oturana kadar soketi gerilimsiz olarak içeri bastırınız.

# Bağlantı/Montaj/Çalıştırma

## Montaj şekiller

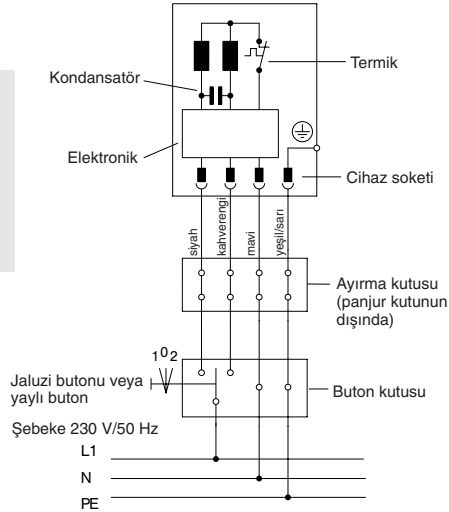
Çeşitli montaj şekiller mümkündür:

| Montaj şekli   | Secenekler   |
|--|--|
| 1. Sabit üst dayanak<br>Serbest ayarlanabilir<br>alt nihai pozisyonu | Asma yayı,<br>bantlar, kemer,<br>dayama tapası, köşebent çitası      |
| 2. Sabit üst ve<br>alt dayanak                                       | Yukarı itme emniyeti (kilitler)<br>dayama tapası,<br>köşebent çitası |
| 3. Serbest ayarlanabilir üst<br>nihai pozisyon<br>sabit alt dayanak  | Yukarı itme emniyeti (kilitler)                                      |

## 230 V/50 Hz RolSmart M-K tüp motoru için bağlantı örneği

### Uyarı:

Yukarı/aşağı yönde motor kumandaları karşılıklı olarak kilitlemiş olmalıdır. En az 0,5 saniyelik bir geciktirme sağlanmalıdır.



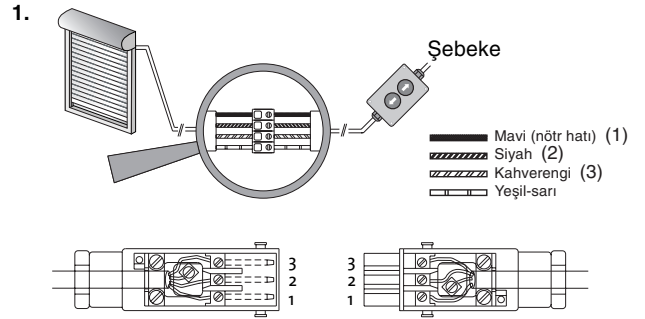
**Uyarı:** Yalnızca ayırma rölesi ile paralel olarak bağlanabilir.

## Çalıştırma

**Lütfen dikkat edin:** Revoline RolSmart M-K tanımlanmış bir dayanak (üst veya alt nihai pozisyonu) gerektirir. Her iki pozisyonu serbest programlamak için lütfen bir Revoline RolTop tüp motoru seçiniz.

**Uyarı:** Motor, teslimatta çalışma modundadır.

## Montaj kablosunun bağlanması



2. Şebeke elektriğini açın.

Şimdi montaj kablosunu kullanarak nihai pozisyonları ayarlayabilirsiniz.

**Lütfen dikkat edin:** Kısa bir durdurma ile kesintiye uğrayan her hareket, motor ayar moduna getirir.

**Uyarı:** Panjur koruması, ancak panjurun tam ve kesintiye uğramamış şekilde yukarı ve aşağı hareket etmesinden sonra adapte olunur.

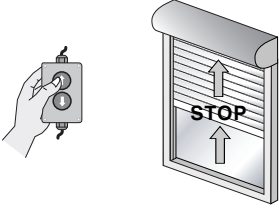
# Nihai Pozisyon Ayarı

## Montaj türü 1: Sabit üst dayanak/Serbest ayarlanabilir alt nihai pozisyonu

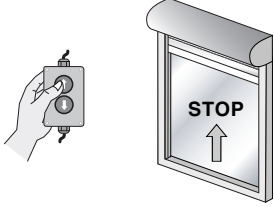


### Montaj türü 1: Sabit üst dayanak/Serbest ayarlanabilir alt nihai pozisyonu

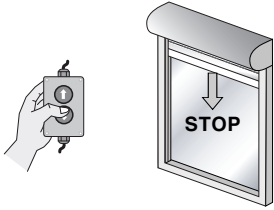
**Uyarı:** Bağlantının doğru olmasına dikkat ediniz.



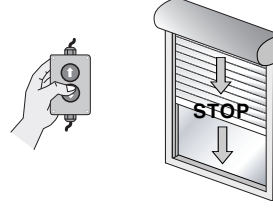
1. Panjuru alttan başlatarak üst dayanağına yaklaşık 5 cm kala hareket ettiriniz.  
Motor kısa bir duraklaması ile yavaşça hareket eder ve daha sonra hızlanır.



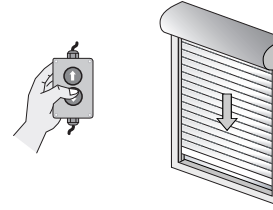
2. **YUKARI** tuşuna tekrar basınız.  
Üst dayanağına kadar hareket ettiriniz.  
Dayanağına ulaştığında motor otomatik olarak durur.



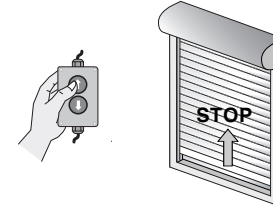
3. Motor otomatik olarak durana kadar **AŞAĞI** tuşuna basınız.  
Üst nihai pozisyonu ayarlanmıştır.



4. **AŞAĞI** tuşuna tekrar basınız.  
İstenen alt nihai pozisyona gelene kadar panjuru hareket ettiriniz.  
Motor kısa bir duraklaması ile yavaşça hareket eder ve daha sonra hızlanır.



5. İstediğiniz alt nihai pozisyonuna hareket ettiriniz.  
Düzeltilmeler tuşlar kullanılarak yapılabilir.



6. Motor otomatik olarak durana kadar **YUKARI** tuşuna basınız.  
Alt nihai pozisyonu ayarlanmıştır.

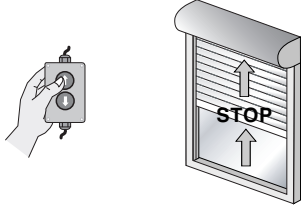
Nihai pozisyon ayarı yapılmıştır.

# Nihai Pozisyon Ayarı

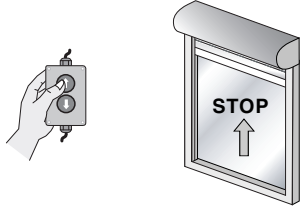
## Montaj türü 2: Sabit üst ve alt dayanak

### Montaj türü 2: Sabit üst ve alt dayanak

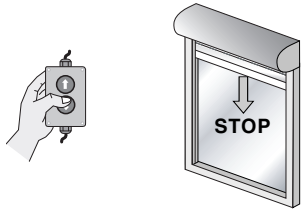
**Uyarı:** Bağlantının doğru olmasına dikkat ediniz.



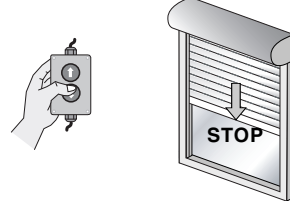
1. Panjuru alttan başlatarak üst dayanağına yaklaşık 5 cm kala hareket ettiriniz.  
Motor kısa bir duraklaması ile yavaşça hareket eder ve daha sonra hızlanır.



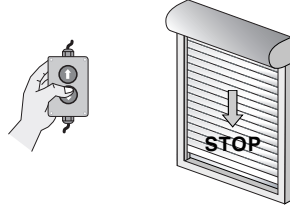
2. **YUKARI** tuşuna tekrar basınız.  
Üst dayanağına doğru hareket ettiriniz.  
Dayanağına ulaştığında motor otomatik olarak durur.



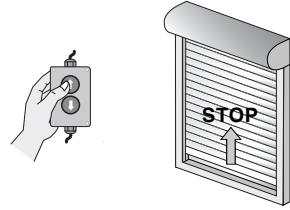
3. Motor otomatik olarak durana kadar **AŞAĞI** tuşuna basınız.  
Üst nihai pozisyonu ayarlanmıştır.



4. **AŞAĞI** tuşuna tekrar basınız.  
İstenen alt dayanağına gelene kadar panjuru hareket ettiriniz.  
Motor kısa bir duraklama ile yavaşça hareket eder ve daha sonra hızlanır.



5. Alt dayanağına doğru hareket ettiriniz.  
Dayanağına ulaştığında motor otomatik olarak durur



6. Motor otomatik olarak durana kadar **YUKARI** tuşuna basınız.  
Alt nihai pozisyonu ayarlanmıştır.

Nihai pozisyon ayarı yapılmıştır.

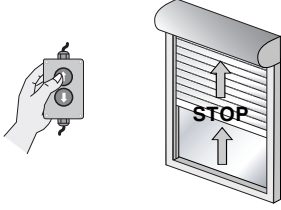
# Nihai pozisyon Ayarı

## Montaj türü 3: Serbest ayarlanabilir üst nihai pozisyonu/sabit alt dayanak

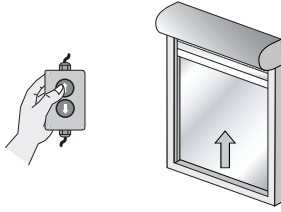


### Montaj türü 3: Serbest ayarlanabilir üst nihai pozisyonu/sabit alt dayanak

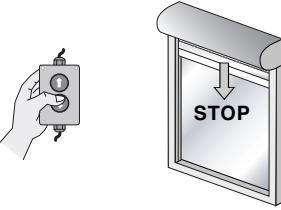
**Uyarı:** Bağlantının doğru olmasına dikkat ediniz.



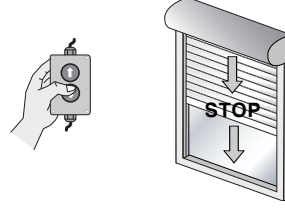
1. Panjuru alttan bağlatarak üst dayanağına yaklaşık 5 cm kala hareket ettiriniz. Motor kısa bir duraklaması ile yavaşça hareket eder ve daha sonra hızlanır.



2. **YUKARI** tuşuna tekrar basınız. İstedığınız üst nihai pozisyonuna hareket ettiriniz. Düzeltmeler tuşlar kullanılarak yapılabilir.

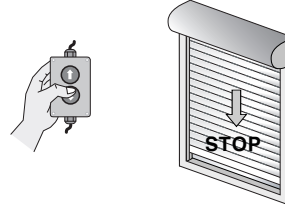


3. Motor otomatik olarak durana kadar **AŞAĞI** tuşuna basınız. Üst nihai pozisyonu ayarlanmıştır.



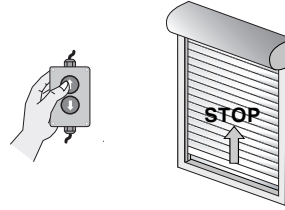
4. **AŞAĞI** tuşuna tekrar basınız.

İstenen alt dayanağına gelene kadar panjuru hareket ettiriniz. Motor kısa bir duraklama ile yavaşça hareket eder ve daha sonra hızlanır.



5. Alt dayanağına doğru hareket ettiriniz.

Dayanağa ulaştığında motor otomatik olarak durur.

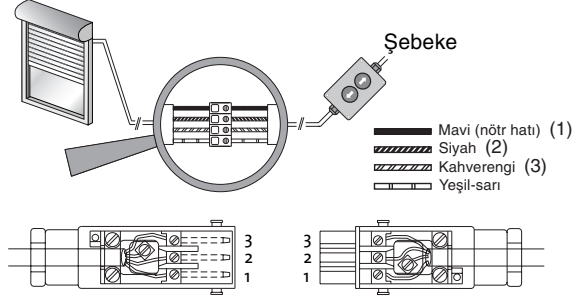


6. Motor otomatik olarak durana kadar **YUKARI** tuşuna basınız. Alt nihai pozisyonu ayarlanmıştır.

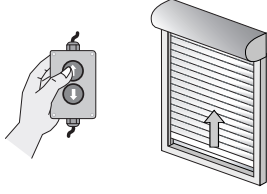
Nihai pozisyon ayarı yapılmıştır.

# Nihai pozisyonların Deđiřtirilmesi/Silinmesi

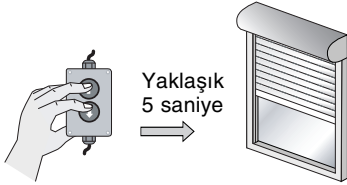
## Nihai pozisyonların Deđiřtirilmesi/Silinmesi



1. Şebeke elektriğini açınız.



2. Panjuru bir orta konuma hareket ettiriniz.



3. Montaj kablosundaki her iki tuşa **aynı anda** basınız.  
Motor yaklaşık 5 saniye sonra kısa bir süre için yukarı ve aşağı hareket eder.

Bu işleme nihai pozisyon silinmesi prosedürü tamamlanmıştır.

şimdi nihai pozisyonları yeniden ayarlayabilirsiniz.

## Hata arama için uyarılar

### Sorun Giderme

| Hata   | Olası neden   | Giderilmesi   |
|--|---|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>Hareket sırasında motor kısa duraklama yapıyor</li> </ul>       | <ul style="list-style-type: none"> <li>Nihai pozisyonları ayarlanmamış</li> <li>Motor ayar modunda</li> </ul>                         | <ul style="list-style-type: none"> <li>Nihai pozisyonları ayarlayın</li> </ul>  |
| <ul style="list-style-type: none"> <li>Motor kısa bir hareketten sonra olduğu yerde kalıyor</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>Nihai pozisyonu kaydedildi</li> <li>Panjur ağır hareket ediyor</li> </ul>                      | <ul style="list-style-type: none"> <li>İkinci nihai pozisyonu programlayınız</li> <li>Panjur kolay hareket edip etmediğini kontrol edin</li> </ul>  |
| <ul style="list-style-type: none"> <li>Motor tepki vermiyor</li> </ul>                                 | <ul style="list-style-type: none"> <li>Şebeke gerilimi yok</li> <li>Termostat devreye girdi</li> </ul>                                | <ul style="list-style-type: none"> <li>Şebeke gerilimini kontrol edin</li> <li>Motorun soğumasını bekleyin</li> </ul>   |
| <ul style="list-style-type: none"> <li>Motor sadece bir yönde hareket ediyor</li> </ul>                | <ul style="list-style-type: none"> <li>Bağlantı hatası</li> </ul>   | <ul style="list-style-type: none"> <li>Bağlantıyı kontrol edin</li> </ul>   |
| <ul style="list-style-type: none"> <li>Motor hiçbir nihai pozisyonu öğrenmiyor</li> </ul>              | <ul style="list-style-type: none"> <li>Rasgele hareket</li> <li>Nihai pozisyonları/dayanağa olan hareket mesafesi çok kısa</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>Nihai pozisyonları silin</li> <li>nihai pozisyonları yeniden ayarlayın</li> <li>Motor kısa süreli STOP konumuna kadar hareket etmelidir</li> </ul> |

