

Инструкция для моторов AM45-20/17-ZS-E-W

Основные функции

- Можно установить верхнее и нижнее крайние положения, а также одно промежуточное положение.
- После отключения питания заданные положения сохраняются в памяти мотора.
- Доступен внешний контактный сигнал управления.
- Поддерживаются пошаговое и непрерывное движение.
- Предусмотрено переключение направления вращения мотора.
- Автоматическое определение времени вращения мотора обеспечивает высокую точность позиционирования.
- Датчик положения оснащён защитой от отключения и короткого замыкания.
- При блокировке мотор останавливается для предотвращения повреждений.
- Интеллектуальное обнаружение препятствий и перегрузки, особенно при работе с наружными ZIP-шторами.
- При обнаружении сопротивления во время движения вверх или вниз штора отскакивает и продолжает движение в том же направлении.
- Мотор останавливается после обнаружения сопротивления несколько раз в одном и том же месте, чтобы подтвердить наличие препятствия.



Установка и подключение

Перед установкой проверьте напряжение и крутящий момент. Установка изделия должна выполняться под руководством квалифицированных специалистов, чтобы предотвратить травмы и избежать повреждений, вызванных неправильным монтажом. Выберите подходящий мотор в соответствии с подъёмной силой, чтобы не допустить его перегрузки.

Формула расчёта грузоподъёмности:

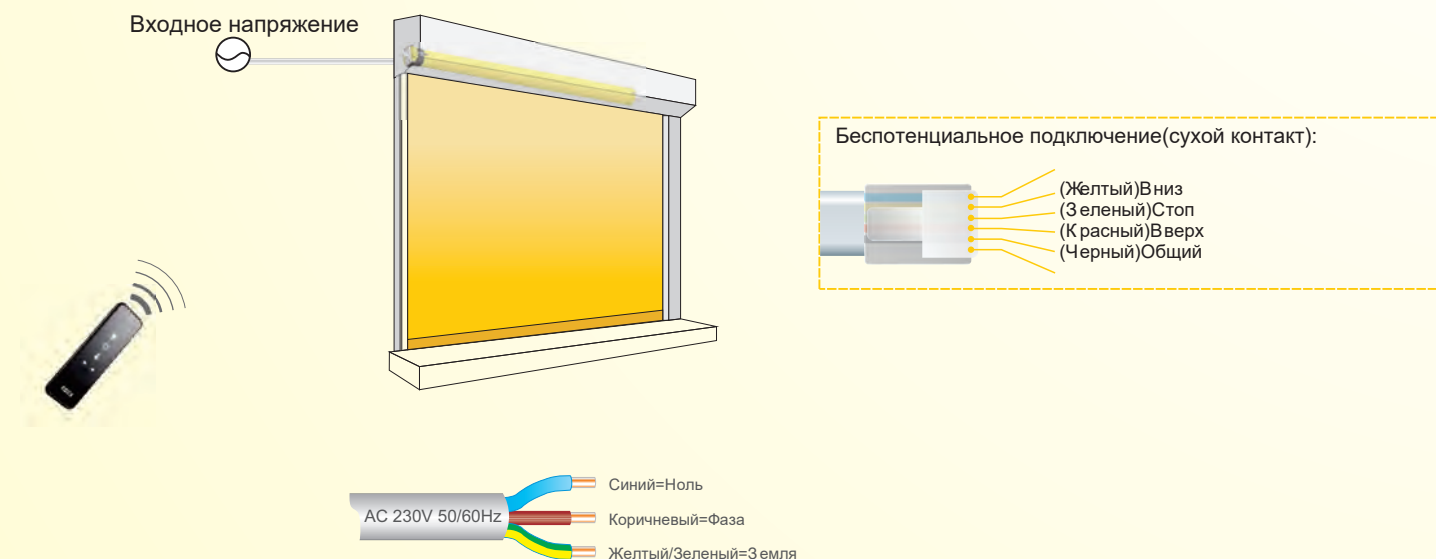
$$\text{Грузоподъёмность (кг)} = \text{Номинальный крутящий момент (Н·м)} / \text{Радиус роликовой трубы (мм)} \times 100$$

Пример:

Диаметр роликовой трубы — 60 мм, номинальный крутящий момент — 10 Н·м.

$$\text{Грузоподъёмность} = 10 / (60 / 2) \times 100 = 34 \text{ кг}$$

Подключение

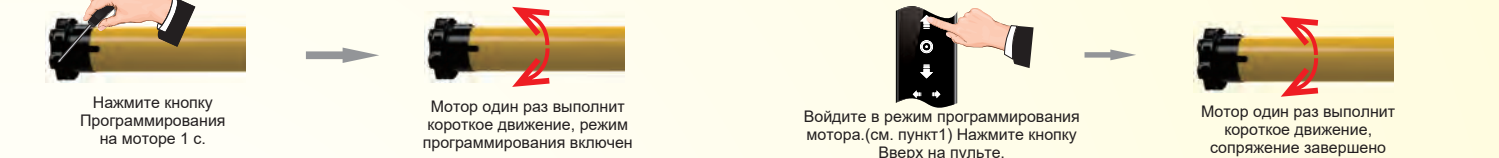


Программирование

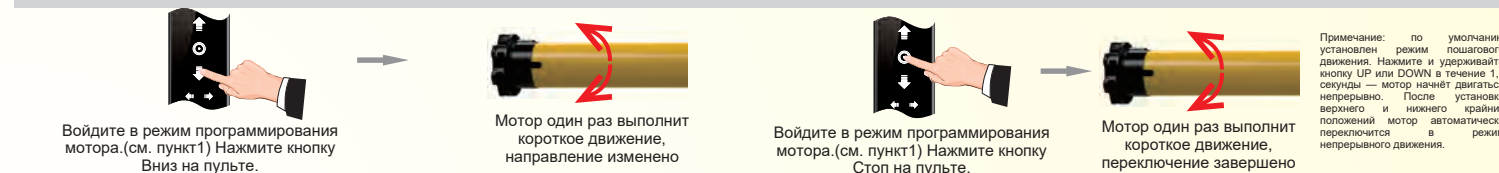
1. Вход в режим программирования



2. Сопряжение пульта

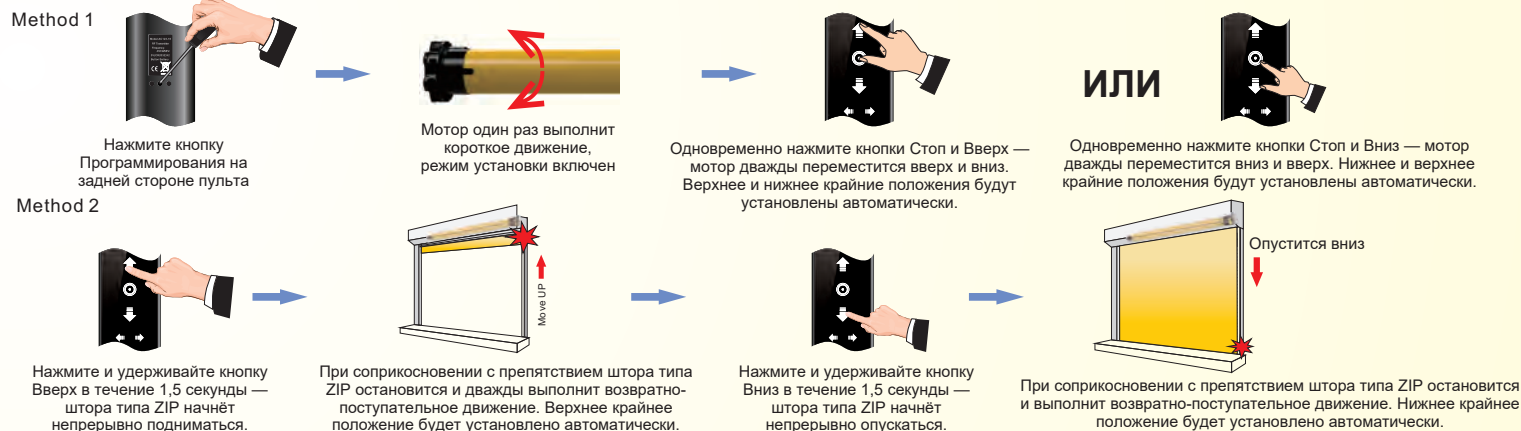


3.Изменение направления движения



5.Автоматическая установка верхнего и нижнего крайних положений

При автоматической установке верхнего и нижнего крайних положений верхнее положение всегда устанавливается первым.

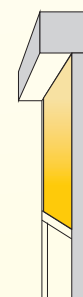


6. Демонстрация интеллектуальной функции обнаружения препятствий. Убедитесь, что верхнее и нижнее крайние положения установлены.

Обнаружение препятствий

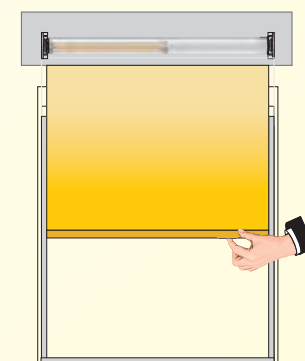


Сопротивление ветра



При кратковременном порыве ветра наружная штора типа ZIP встретит сопротивление, после чего продолжит движение до нижнего положения. Если после трёх попыток будет обнаружено настоящее препятствие, штора остановится.

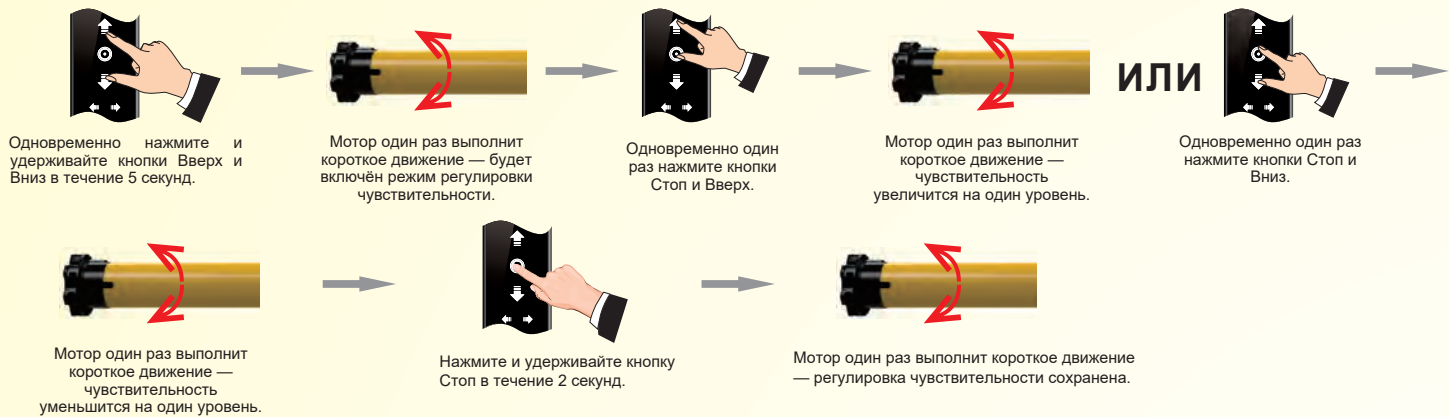
Интеллектуальная защита от перегрузки.



Наружная штора типа ZIP трижды попытается преодолеть препятствие, после чего остановится.

7.Регулировка чувствительности

Примечание: доступно всего 10 регулируемых уровней чувствительности. Уровень 1 — самый чувствительный. По умолчанию установлен уровень 6.

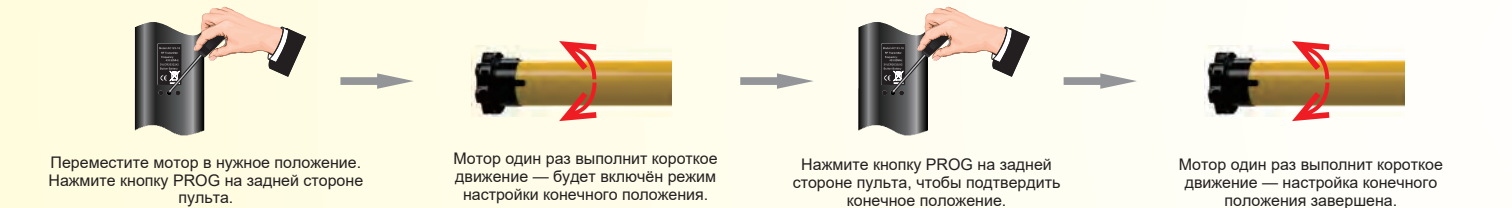


8. Настройка первого конечного положения



9. Настройка других промежуточных конечных положений

Примечание: если в течение 30 секунд не выполнять никаких действий, мотор автоматически выйдет из режима настройки конечных положений.



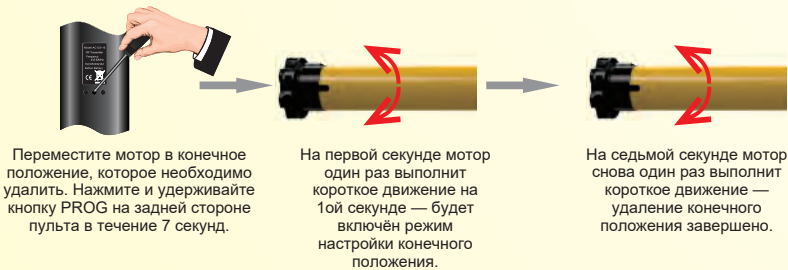
10.Дополнительные пояснения

- А. Можно установить не более 3 различных конечных положений. Два наиболее удалённых положения называются верхним и нижним конечными положениями. Третье положение называется промежуточным.
- В. Если первым установлено верхнее конечное положение, все остальные положения можно задать только ниже него. Если первым установлено нижнее конечное положение, все остальные положения можно задать только выше него.
- С. Каждое конечное положение можно отдельно точно настроить или удалить. Первое установленное положение можно только скорректировать; отдельно удалить его нельзя — оно удаляется при удалении всех настроек.
- Д. В режиме пошагового движения при нажатии и удержании кнопки UP или DOWN более 1,5 секунды мотор начнёт двигаться непрерывно.
- Е. В режиме непрерывного движения при двойном нажатии кнопки UP или DOWN — каждое нажатие длится 1 секунду — мотор напрямую перейдёт к верхнему или нижнему конечному положению, не останавливаясь на промежуточном положении.

11. Точная настройка конечного положения



12.Удаление конечных положений



13.Удаление отдельного пульта



14. Сброс до заводских настроек



APP Control



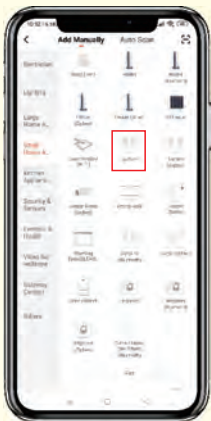
1. Отсканируйте QR-код, чтобы скачать приложение Smart Life. Также приложение можно найти в App Store или Google Play по запросу «Smart Life».



- 2.Нажмите «Добавить устройство» или значок «+» в правом верхнем углу экрана.



- б. Нажмите слева пункт «Мелкая бытовая техника».



- с. Нажмите «Шторы».



- д. Выберите сеть Wi-Fi 2,4 ГГц, введите пароль Wi-Fi для подключения устройства и нажмите «Подтвердить»



- е. Коротко нажмите кнопку PROG на моторе 4 раза, а при пятом нажатии удерживайте её в течение 3 секунд, чтобы войти в режим настройки сети.



- ф. Ожидайте завершения настройки сети.



- г. После завершения настройки можно изменить имя устройства, затем нажмите «Готово».



3. Интерфейс управления устройством в приложении будет отображаться, как показано на следующем рисунке.

Если во время подключения мотор выполнит два коротких движения, настройка Wi-Fi завершена успешно, но мотор не подключился к роутеру.

Если мотор выполнит одно короткое движение, он подключился к роутеру и облачному сервису.

Устранение неисправностей

	Проблема	Возможные причины	Решение
1	При включённом питании мотор не работает или работает медленно.	а. а. Неправильное напряжение питания. б. Перегрузка. в. Мотор заблокирован из-за неправильной установки принадлежностей.	а. а. Замените мотор на модель, соответствующую напряжению питания. б. Замените мотор на модель с подходящим крутящим моментом. в. Проверьте правильность установки всех принадлежностей.
2	Мотор внезапно останавливается во время работы.	а.а. Мотор находится в режиме защиты от перегрева. б. Питание отключено.	а.а. Мотор автоматически возобновит работу после охлаждения (через 3–10 минут). б. Проверьте электропитание.
3	Функция реверса мотора не работает.	а.а. Верхнее или нижнее конечное положение не установлено. б. Используется неподходящий адаптер для мотора.	а. Установите верхнее и нижнее конечные положения. б. Замените адаптер на подходящий для данного мотора.
4	Мотор движется вверх, когда должен двигаться вниз.	а. а. Слишком сильное трение роликовой шторы, из-за чего срабатывает функция реверса. б. Мотор установлен не горизонтально.	а.а. Проверьте, нет ли посторонних предметов на пути движения. б. Переустановите мотор надлежащим образом.