

Инструкция для моторов AM45-20/17-ZS-E и AM45-30/17-ZS-E

Основные функции

1. Можно установить верхнее и нижнее конечные положения, а также одно промежуточное положение. Конечные положения сохраняются в памяти мотора при отключении питания.
2. Доступно управление с помощью внешнего сигнала с сухим контактом.
3. Доступна функция RS485 для обмена информацией о состоянии мотора.
4. Предусмотрены пошаговый и непрерывный режимы движения.
5. Доступно переключение направления вращения мотора.
6. Мотор автоматически определяет количество оборотов, обеспечивая высокую точность позиционирования.
7. Датчик положения оснащён защитой от обрыва соединения и короткого замыкания. При блокировке мотор останавливается, предотвращая повреждения.
8. Интеллектуальная система обнаружения препятствий и перегрузки, особенно полезная для наружных рулонных штор типа Zip Screen.
9. Если во время движения вверх или вниз мотор обнаруживает неравномерное движение (сопротивление), он выполняет реверс, а затем продолжает движение в том же направлении. Мотор остановится только после обнаружения сопротивления 3 раза в одном и том же месте, что подтверждает наличие препятствия.

! Notice

Не допускать проникновения воды

Не ранять и не повреждать

Не сверлить

Сделать отвис кабеля питания для предотвращения попадания воды на контакты

Держать подальше от химикатов

Не погружать в растворы

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:

Грузоподъёмность (кг) = Номинальный крутящий момент (Н·м) / Радиус роликовой трубы (мм) × 100

Пример:

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

Грузоподъёмность = 10 / (60 / 2) × 100 = 34 кг

Подключение

Входное напряжение

Беспотенциальное подключение(сухой контакт):

- (Синий)Serial A(RS485/RS232)
- (Желтый)Вниз
- (Зеленый)Стоп
- (Красный)Вверх
- (Черный)Общий
- (Белый)Serial B (RS485/RS232)

Синий=Ноль

Коричневый=Фаза

Желтый/Зеленый=3 емля

Программирование

1. Вход в режим программирования

Method 1

Выключите питание Мотора

Нажмите и удерживайте кнопку Вверх на пульте 3 с.

Продолжайте удерживать кнопку Вверх и включите питание Мотора

Мотор один раз выполнит короткое движение, режим программирования включен

Method 2

Нажмите и удерживайте кнопку СТОП на пульте 5 с.

Мотор один раз выполнит короткое движение, режим программирования включен

2. Сопряжение пульта

Войдите в режим программирования мотора.(см. пункт1) Нажмите кнопку Вверх на пульте.

Мотор один раз выполнит короткое движение, сопряжение завершено

3.Изменение направления движения

Войдите в режим программирования мотора.(см. пункт1) Нажмите кнопку Вниз на пульте.

Мотор один раз выполнит короткое движение, направление изменено

4.Пошаговое и непрерывное движение

Войдите в режим программирования мотора.(см. пункт1) Нажмите кнопку Стоп на пульте.

Мотор один раз выполнит короткое движение, переключение завершено

Примечание: по умолчанию установлен режим пошагового движения. Нажмите и удерживайте кнопку UP или DOWN в течение 1,5 секунды — мотор начнёт двигаться непрерывно. После установки верхнего и нижнего крайних положений мотор автоматически переключится в режим непрерывного движения.

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

Method 1

Нажмите кнопку Программирования на задней стороне пульта

Мотор один раз выполнит короткое движение, режим установки включен

Одновременно нажмите кнопки Стоп и Вверх — мотор дважды переместится вверх и вниз. Верхнее и нижнее крайние положения будут установлены автоматически.

ИЛИ

Одновременно нажмите кнопки Стоп и Вниз — мотор дважды переместится вниз и вверх. Нижнее и верхнее крайние положения будут установлены автоматически.

Method 2

Нажмите и удерживайте кнопку Вверх в течение 1,5 секунды — штора типа ZIP начнёт непрерывно подниматься.

При соприкосновении с препятствием штора типа ZIP остановится и дважды выполнит возвратно-поступательное движение. Верхнее крайнее положение будет установлено автоматически.

Нажмите и удерживайте кнопку Вниз в течение 1,5 секунды — штора типа ZIP начнёт непрерывно опускаться.

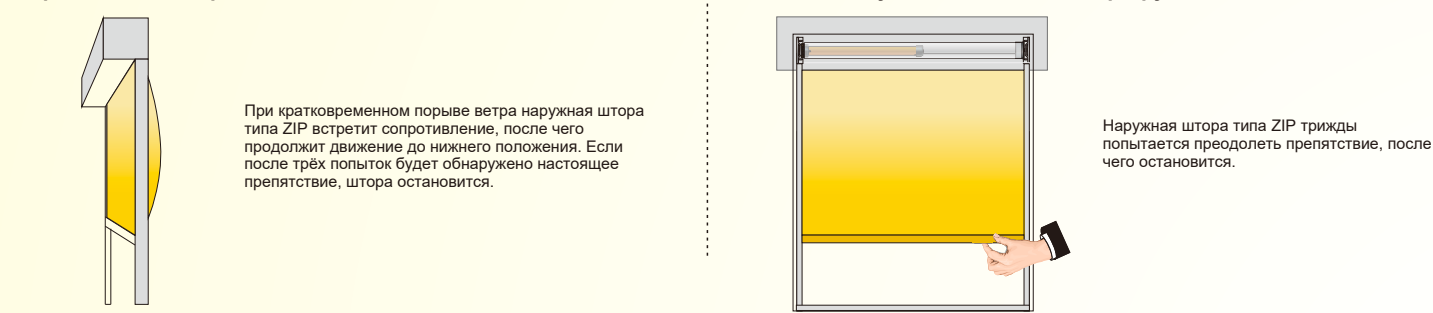
При соприкосновении с препятствием штора типа ZIP остановится и выполнит возвратно-поступательное движение. Нижнее крайнее положение будет установлено автоматически.

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

Обнаружение препятствий

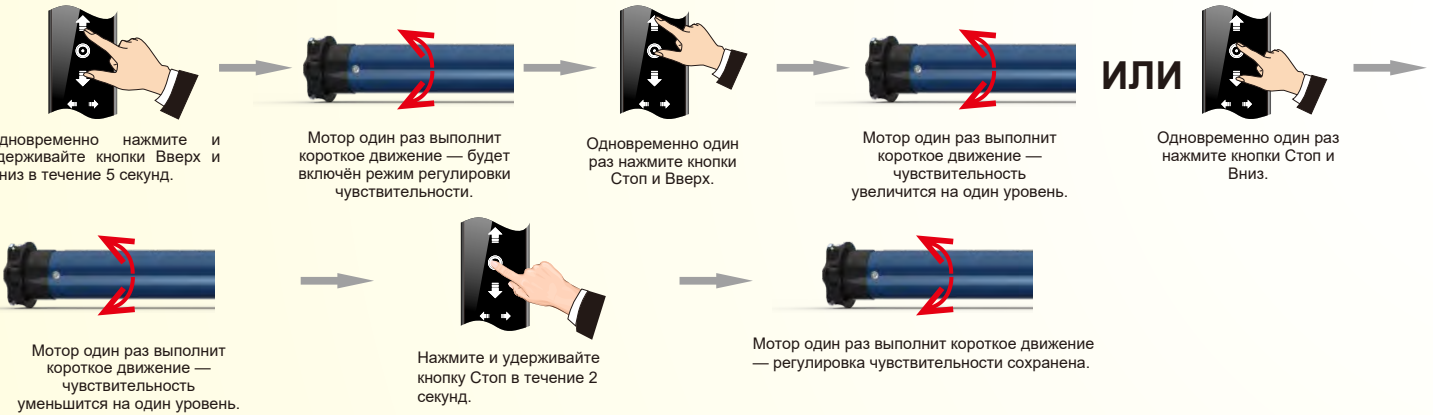


Сопротивление ветра



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.



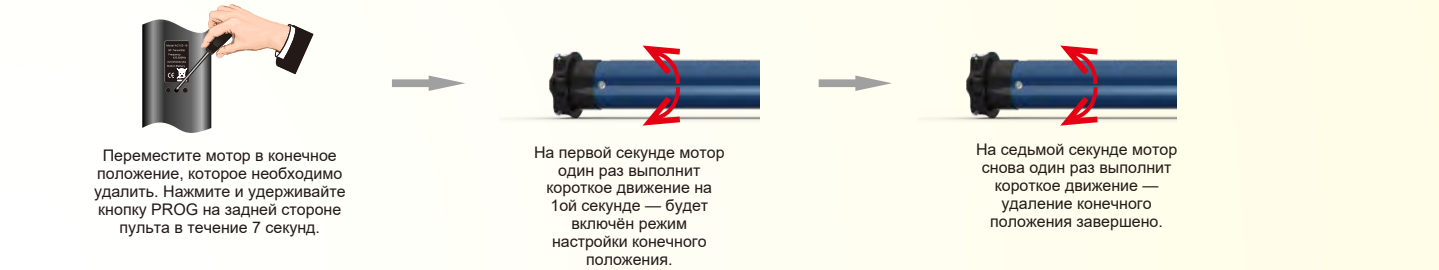
10. Дополнительные пояснения

- A. Можно установить не более 3 различных конечных положений. Два наиболее удалённых положения называются верхним и нижним конечными положениями. Третье положение называется промежуточным.
- B. 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.
- C. 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.
- D. В режиме пошагового движения при нажатии и удержании кнопки UP или DOWN более 1,5 секунды мотор начнёт двигаться непрерывно.
- E. 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.

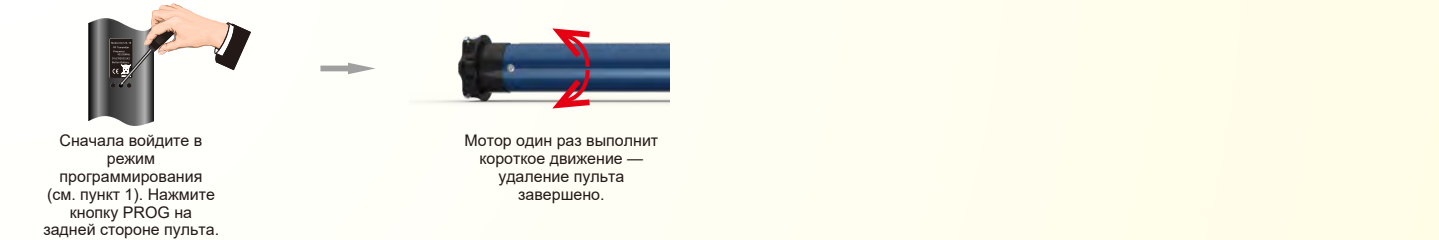
11. Точная настройка конечного положения



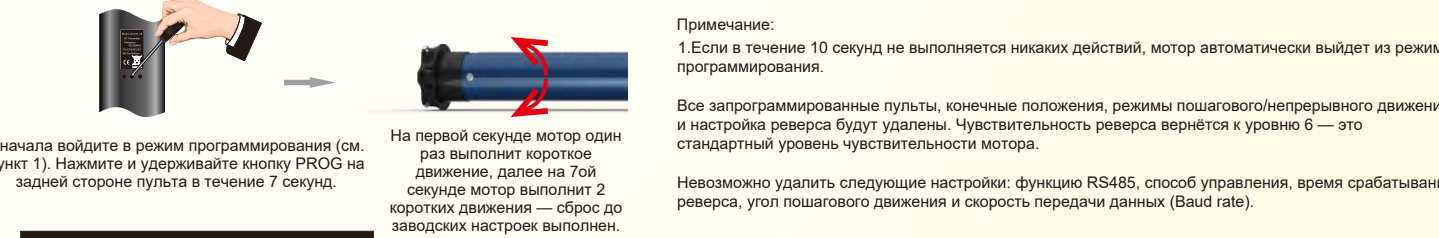
12. Удаление конечных положений



13. Удаление отдельного пульта



14. Сброс до заводских настроек



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.