

DE

Anleitung für Antrieb mit elektronischer Endabschaltung
Garagen-Rolltor

EN

Instructions for operator with electronic limit switch
Roller garage door

FR

Instructions pour motorisation avec coupure électronique en position finale
Porte de garage enroulable

ES

Instrucciones para automatismo con desconexión electrónica
Puerta de garaje enrollable

RU

Руководство для привода с электронными концевыми выключателями
Гаражные рулонные ворота

+

NL	PL	SL	FI	TR	LV	EL
IT	HU	NO	DA	LT	HR	RO
PT	CS	SV	SK	ET	SR	BG

Weitergabe sowie Vervielfältigung dieses Dokuments, Verwertung und Mitteilung seines Inhalts sind verboten, soweit nicht ausdrücklich gestattet. Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadenersatz. Alle Rechte für den Fall der Patent-, Gebrauchsmuster- oder Geschmacksmustereintragung vorbehalten. Änderungen vorbehalten.

Dissemination as well as duplication of this document and the use and communication of its content are prohibited unless explicitly permitted. Noncompliance will result in damage compensation obligations. All rights reserved in the event of patent, utility model or design model registration. Subject to changes.

Toute transmission ou reproduction de ce document, toute exploitation ou communication de son contenu sont interdites, sauf autorisation expresse. Tout manquement à cette règle est illicite et expose son auteur au versement de dommages et intérêts. Tous droits réservés en cas de dépôt d'un brevet, d'un modèle d'utilité ou d'agrément. Sous réserve de modifications.

Doorgeven of kopiëren van dit document, gebruik en mededeling van de inhoud ervan zijn verboden indien niet uitdrukkelijk toegestaan. Overtredingen verpflichten tot schadevergoeding. Alle rechten voor het inschrijven van een patent, een gebruiksmodel of een monster voorbehouden. Constructiewijzigingen voorbehouden.

Quedan prohibidas la divulgación y la reproducción de este documento, así como su uso indebido y la comunicación del contenido, salvo por autorización explícita. En caso de infracción se hace responsable de indemnización por daños y perjuicios. Se reservan todos los derechos, en particular para el caso de concesión de patente, de modelo de utilidad o industrial. Reservado el derecho a modificaciones.

Il trasferimento di dati a terzi e la copia del documento stesso, utilizzando il contenuto per scopi diversi da quelli preposti, è vietato, salvo diversamente accordato per iscritto dalla società. La mancanza di piena adesione a queste condizioni farà scaturire azione legale contro la persona o la società recante l'offesa. Tutti i diritti, riferiti a Certificazioni, già esistenti o in via di applicazione, sono riservati. La Ditta si riserva la facoltà di apportare modifiche al prodotto.

É proibida a divulgação e a reprodução do presente documento, bem como a utilização e a comunicação do seu teor, desde que não haja autorização expressa para o efeito. O incumprimento obriga a indemnizações. Reservados todos os direitos de patentes, modelos registados ou registo de modelos registados de apresentação. Reservados os direitos de alteração.

Zabrania się przekazywania lub powielania niniejszego dokumentu, wykorzystywania lub informowania o jego treści bez wyraźnego zezwolenia. Niestosowanie się do powyższego postanowienia zobowiązuje do odszkodowania. Wszystkie prawa z rejestracji patentu, wzoru użytkowego lub zdobniczego zastrzeżone. Zmiany zastrzeżone.

Tilos ezen dokumentum továbbadásá, sokszorosításá, valamint tartalmának felhasználása és közlése. A tilalmat megszegők kártérítésre kötelezettek. Az összes szabadalmi-, használati minta- és ipari jog fenntartva. Változások jogát fenntartjuk!

Šíření a rozmnožování tohoto dokumentu, zužitkování a sdělování jeho obsahu je zakázáno, pokud není výslovně povoleno. Jednání v rozporu s tímto ustanovením zavazuje k náhradě škody. Všechna práva pro případ zápisu patentu, užitého vzoru nebo průmyslového vzoru vyhrazena. Změny vyhrazeny.

Без наличия специального разрешения запрещено любое распространение или воспроизведение данного документа, а также использование и размещение где-либо его содержания. Несоблюдение данного положения влечет за собой санкции в виде возмещения ущерба. Все объекты патентного права (торговые марки, промышленные образцы и т.д.) защищены. Право на внесение изменений сохраняется.

Posredovanje kakor tudi razmnoževanje tega dokumenta, izkoriščanje in posredovanje njegove vsebine je prepovedano, v kolikor ni izrecno dovoljeno. Kršitve zavezujejo k poravnavi škode. Pridržane so vse pravice za primer registracije patentnih in uporabnih vzorcev. Pridržana je pravica do sprememb.

Videreforlding og distribution af dette dokumentet samt anvendelse og spredning af indholdet er ikke tilladt, med mindre det foreligger uttrykkelig tillatelse. Krenkelse av denne bestemelsen medfører skadeerstatningsansvar. Alle rettigheter forbeholdes mht. patent- design- og mønsterbeskyttelse. Med forbehold om endringer.

Överlåtelse och mångfaldigande av detta dokument, utnyttjande och överföring av dess innehåll är ej tillåtet utan vårt tillstånd. Överträdelse leder till skadestånd. Med förbehåll för ändringar vad gäller patent, användning eller mönster. Vi förbehåller oss också rätten till ändringar.

Tämän dokumentin luovuttaminen kolmansille tahoille tai sen kopioiminen, sen sisällön käyttö tai tietojen välittäminen eteenpäin on kiellettyä, mikäli sitä ei ole nimenomaisesti sallittu. Määräysten vastainen käyttö velvoittaa korvausvaatimusten maksamiseen. Kaikki patentointia ja käyttömallien tai näytelmämallien kirjaamista koskevat oikeudet pidätetään. Oikeus muutoksiin pidätetään.

Det er ikke tilladt at give dette dokument videre eller at mangfoldiggøre det, bruge det i anden sammenhæng eller at meddele dets indhold til andre, medmindre der udtrykkeligt er givet tilladelse hertil. Overtrædelser medfører pligt til skadeserstatning. Alle rettigheder forbeholdes i tilfælde af patenttildeling, registrerede varemærker eller beskyttet design. Ret til ændringer forbeholdes.

Postúpenie, ako aj rozmnožovanie tohto dokumentu, zhodnotenie a sprostredkovanie jeho obsahu je zakázané, pokiaľ to nie je výslovné povolené. Konanie v rozpore s týmto nariadením zaväzuje k náhrade škody. Všetky práva pre prípad registrácie patentu, užitkového vzoru alebo vzorky vyhradené. Zmeny vyhradené.

Bu dokümanın başka kişilere verilmesi ve de çoğaltılması, içeriginden faydalanması ve başka kişilere iletilmesi izin verilmedikçe yasak. Aykırı hareketler tazminat ödenmesini gerektiriyor. Patent, kullanım numuneleri, veya kişisel zevk örnekleri tüm hakları gizlidir. Değişiklik yapma hakkı saklı tutulmaktadır.

Be atskiro aiškaus leidimo, draudžiamas ši dokumentą platinti, kopijuoti, naudoti ir perduoti jo turinį. Pažeidus šiuos reikalavimus gali būti pareikalauta atlyginti žala. Saugomos visos teisės į patentą, modelį arba pavyzdžio ar modelio registravimą. Išsaugoma teisė atlikti pakeitimus.

Käesoleva dokumendi paljundamine, müümine ja selle sisu edastamine on keelatud, kui ei ole meiepoolset ühest luba. Selle rikkumisel tuleb hüvitada meile tekitatud kahju. Kõik õigused patendi, kaubamärgi või tunnuse sissikande tegemiseks reserveeritud. Jätame omale õiguse teha muudatusi.

Šis instrukcijas pavairošana, tās satura realizācija pārdošanas ceļā un izpaušana ir aizliegta, ja vien no ražotāja iepriekš nav saņemta īpaša atļauja. Šī noteikuma neievērošana vainīgajai personai uzliek par pienākumu atīdzināt radušos zaudējumus. Visas tiesības attiecībā uz patenta, rūpnieciskā parauga vai šī parauga rūpnieciskā dizaina reģistrāciju rezervētas. Paturam tiesības veikt izmaiņas.

Ako nije drugačije navedeno, prosljeđivanje i umnožavanje ovih dokumenata te korištenje i objavljivanje njihovih sadržaja nije dopušteno. U suprotnom podliježete plaćanju odštete. Pridržano pravo na unos patenta, uputa za korištenje ili uzoraka po izboru. Pridržavano pravo promjena.

Dalje prenošenje kao i umnožavanje ovog dokumenta, iskorišćavanje i saopštavanje njegovog sadržaja je zabranjeno, ukoliko drugačije nije izričito odobreno. Suprotni postupci obavezuju na naknadu štete. Sva prava su zadržana za slučaj upisivanja patenta, upotrebe uzoraka ili dizajn uzoraka. Pridržano pravo na izmene.

Αταγορεύεται η ανατύπωση του παρόντος εγγράφου, η χρήση και η διανομή του περιεχομένου του χωρίς ρητή άδεια. Οι παραβάτες υποχρεούνται σε αποζημίωση. Με την επιφύλαξη παντός δικαίωματος για την περίπτωση διπλώματος ευρεσιτεχνίας, υποδείγματος ή σχεδίου. Με την επιφύλαξη αλλαγών.

Transferul către terți a prezentului document cât și multiplicarea acestuia, comercializarea cât și dezvăluirea conținutului acestuia sunt interzise atât timp cât nu ați obținut o aprobare expresă în acest sens. Contraindiciile vă obligă la plata de despăgubiri. Toate drepturile referitoare la înregistrarea brevetului, a modelului de utilitate sau a modelului industrial sunt rezervate. Ne rezervăm dreptul la modificări.

Предаването и размножаването на този документ, използването и оповестяването на неговото съдържание са забранени, освен ако не е налице изрично разрешение за това. Нарушаването на тази забрана поражда задължение за обезщетение. Всички права за регистрация на патент, полезен модел или промишлен дизайн са запазени. Правото за нанасяне на промени се запазва..

DEUTSCH

DIL - Schalter 10

10 ON Antrieb mit elektronischer Endabschaltung

Bild 1 – Endlagen einstellen – Totmannbetrieb

Nach 3-maligem Anfahren gegen den Anschlag, ist die Endlageneinstellung gespeichert.

Endlage oben

- ▶ Fahren Sie ohne Zwischenstopp 3 × gegen den oberen Anschlag. Fahren Sie in die Gegenrichtung mind. 300 mm.



Der Antrieb quittiert nach 3-maligem Anfahren der Endlage. Danach ist die Endlage vor dem Endanschlag um ca. 10 mm vorverlagert.

Endlage unten

- ▶ Fahren Sie ohne Zwischenstopp 3 × gegen den unteren Anschlag. Fahren Sie in die Gegenrichtung mind. 300 mm.



Der Antrieb quittiert nach 3-maligem Anfahren der Endlage. Danach ist die Endlage um 20° vorverlagert.

Bild 2 – Korrektur der Lamellenstellung – Endlage unten

Die Korrektur der Lamellenstellung kann in 3 Stufen um 20°, 40° und 60° vorverlagert werden. Nach Endlage 60° beginnt der Vorgang wieder bei 0°.

- ▶ Fahren Sie in die untere Endlage.

Folgen Sie den Schaltbefehlen zügig.



Der Antrieb quittiert.

Falls erforderlich, wiederholen Sie diese Eingabe für die nächsten Vorverlagerungsstufen.

Bild 3 – Löschen der Endlagen

Folgen Sie den Schaltbefehlen zügig.



Der Antrieb quittiert. Die Endlagen sind gelöscht.

Bild 4 – Nothandkurbel

Das Tor fährt nicht bis in die Endlage, nach dem Einsatz der Nothandkurbel.

- ▶ Fahren sie das Tor in die entgegengesetzte Endlage, um die Endlagen neu zu referenzieren.

ENGLISH

DIL switch 10

10 ON Operator with electronic limit switch

Figure 1 – Adjusting the end-of-travel positions – press-and-hold operation

The end-of-travel position is saved after three approaches against the stop.

Upper end-of-travel position

- ▶ Approach the upper stop 3 × without intermediate stop. Move at least 300 mm in the opposite direction.



After the 3rd time the end-of-travel position is approached, the operator acknowledges. The end-of-travel position is then set approx. 10 mm before the end stop.

Lower end-of-travel position

- ▶ Approach the lower stop 3 × without intermediate stop. Move at least 300 mm in the opposite direction.



After the 3rd time the end-of-travel position is approached, the operator acknowledges. The end-of-travel position is then displaced forward by 20°.

Figure 2 – Correcting the section positioning – lower end-of-travel position

The section positioning can be corrected in 3 levels by 20°, 40° and 60°. After the end-of-travel position 60°, this process begins back at 0°.

- ▶ Travel to the lower end-of-travel position.

Quickly follow the switching commands.



The operator acknowledges.

If necessary, repeat this step for the following forward displacement steps.

Figure 3 – Deleting the end-of-travel positions

Quickly follow the switching commands.



The operator acknowledges. The end-of-travel positions are deleted.

Figure 4 – Emergency crank handle

The door does not move to the end-of-travel position after the emergency crank handle is actuated.

- ▶ Move the door to the opposite end-of-travel position to re-reference the end-of-travel positions.

FRANÇAIS

Commutateur DIL 10

10 ON Motorisation avec coupure électronique en position finale

Figure 1 – Réglage des positions finales – Service en pression maintenue

Après 3 trajets contre la butée, le réglage de positions finales est enregistré.

Position finale supérieure

- ▶ Déplacez 3 x la porte dans le sens de la butée supérieure, sans arrêt intermédiaire. Déplacez-la dans le sens opposé sur au moins 300 mm.



Après 3 trajets, la motorisation acquitte la position finale. Ensuite, la position finale est avancée d'environ 10 mm devant la butée finale.

Position finale inférieure

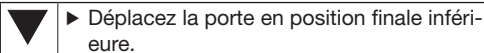
- ▶ Déplacez 3 x la porte dans le sens de la butée inférieure, sans arrêt intermédiaire. Déplacez-la dans le sens opposé sur au moins 300 mm.



Après 3 trajets, la motorisation acquitte la position finale. Ensuite, la position finale est avancée d'environ 20°.

Figure 2 – Correction du positionnement des lames – Position finale inférieure

La correction du positionnement des lames peut être avancée en 3 niveaux, de 20°, 40° et 60°. Après la position finale à 60°, le processus recommence à 0°.



- ▶ Déplacez la porte en position finale inférieure.

Suivez rapidement les ordres de commutation.



La motorisation acquitte le mouvement.

Si nécessaire, répétez ces saisies pour les niveaux d'avancement suivants.

Figure 3 – Suppression des positions finales

Suivez rapidement les ordres de commutation.



La motorisation acquitte le mouvement. Les positions finales sont supprimées.

Figure 4 – Manivelle de secours

La porte ne se déplace pas en position finale après utilisation de la manivelle de secours.

- ▶ Pour effectuer un nouveau référencement des positions finales, déplacez la porte dans la position finale opposée.

ESPAÑOL

Interruptor DIL 10

10 ON Automatismo con desconexión final electrónica

Figura 1 – Ajuste de las posiciones finales – Funcionamiento de hombre presente

Después de 3 desplazamientos contra el tope se guarda el ajuste de posición final.

Posición final superior

- ▶ Realice 3 desplazamientos sin parada intermedia contra el tope superior. Desplácese en el sentido contrario al menos 300 mm.



El automatismo reconoce la posición final después del tercer desplazamiento. Entonces, la posición final antes del tope final se desplaza unos 10 mm.

Posición final inferior

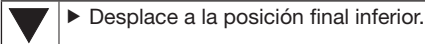
- ▶ Realice 3 desplazamientos sin parada intermedia contra el tope inferior. Desplácese en el sentido contrario al menos 300 mm.



El automatismo reconoce la posición final después del tercer desplazamiento. Entonces, la posición final se desplaza unos 20°.

Figure 2 – Corrección de la posición de los paneles – Posición final inferior

La corrección de la posición de los paneles se traslada 20°, 40° y 60°, en tres niveles. Después de la posición final a 60° el proceso empieza de nuevo a 0°.



- ▶ Desplace a la posición final inferior.

Siga el orden de conmutación rápidamente.



El automatismo reconoce.

En caso necesario, repita la introducción para los siguientes niveles de desplazamiento.

Figure 3 – Borrar las posiciones finales

Siga el orden de conmutación rápidamente.



El automatismo reconoce. Se borran las posiciones finales.

Figure 4 – Manivela de emergencia

La puerta no se desplaza hasta la posición final después de introducir la manivela de emergencia.

- ▶ Desplace la puerta hasta la posición final opuesta para volver a referenciar las posiciones finales.

DIL-переключатель 10

10 ON Привод с электронным отключением в конечном положении

Рис. 1 – Настройка конечных положений – режим Totmann

После 3-кратного движения до упора настройка конечных положений сохраняется.

Верхнее конечное положение

▶ Произведите движение ворот без промежуточной остановки 3 раза до верхнего упора. Передвиньте ворота в противоположном направлении как минимум на 300 мм.



Привод подтверждает операцию после 3-кратного достижения конечного положения. Затем конечное положение устанавливается примерно за 10 мм до конечного упора.

Нижнее конечное положение

▶ Произведите движение ворот без промежуточной остановки 3 раза до нижнего упора. Передвиньте ворота в противоположном направлении как минимум на 300 мм.



Привод подтверждает операцию после 3-кратного достижения конечного положения. Затем конечное положение сдвигается вперед на 20°.

Рис. 2 – Корректировка положения секции – нижнее конечное положение

Корректировка положения секции может производиться в 3 ступени для сдвига вперед на 20°, 40° и 60°. После конечного положения 60° регулировка вновь начинается с 0°.



▶ Переведите ворота в нижнее конечное положение.

Быстро выполняйте команды переключения.



Привод подтверждает выполнение операции.

Если необходимо, повторите ввод этих команд для следующих ступеней перемещения вперед.

Рис. 3 – Удаление конечных положений

Быстро выполняйте команды переключения.



Привод подтверждает выполнение операции. Конечные положения удалены.

Рис. 4 – Рукоятка для аварийного открывания ворот

После использования рукоятки для аварийного открывания ворота не достигают конечного положения.

▶ Переведите ворота в противоположное конечное положение, чтобы заново задать конечные положения.

DIL-schakelaar 10

10 ON Aandrijving met elektronische einduitschakeling

Afbeelding 1 – Eindposities instellen – dodemansbediening

Na drie bewegingen wordt de eindpositie-instelling bij de aanslag opgeslagen. Eerst de eindpositie boven instellen.

Eindpositie boven

▶ Beweeg zonder tussenstop 3 x tegen de bovenste aanslag. Rijd minstens 300 mm in de tegenovergestelde richting.



De aandrijving bevestigt na drie bewegingen de eindpositie. De eindpositie voor de eindaanslag wordt dan ca. 10 mm verschoven.

Eindpositie onder

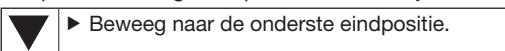
Beweeg zonder tussenstop 3 x tegen de onderste aanslag. Rijd minstens 300 mm in de tegenovergestelde richting.



De aandrijving bevestigt na drie bewegingen de eindpositie. De eindpositie wordt dan 20° verschoven.

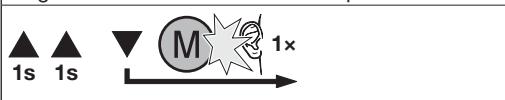
Afbeelding 2 – Correctie van de paneelstand – Eindpositie onder

De correctie van de paneelstand kan in drie stappen van 20°, 40° en 60° voorverschoven worden. Na eindpositie 60° begint de procedure weer bij 0°.



▶ Beweeg naar de onderste eindpositie.

Volg de schakelcommando's snel op.



De aandrijving wordt bevestigd.

Herhaal indien nodig deze invoer voor de volgende voorverschuivingsstappen.

Afbeelding 3 – Wissen van de eindposities

Volg de schakelcommando's snel op.



De aandrijving wordt bevestigd. De eindposities zijn gewist.

Afbeelding 4 – Noodhandzwengel

De deur beweegt niet tot in de eindpositie, na gebruik van de noodhandzwengel.

▶ Beweeg de deur in de tegenovergestelde eindpositie om de eindposities opnieuw te verwijzen.

ITALIANO

Interruttore DIL 10

10 ON Motorizzazione con disattivazione finecorsa elettronica

Figura 1 – Regolazione delle posizioni di finecorsa – Funzionamento a uomo presente

Dopo aver raggiunto per 3 volte la posizione di finecorsa, la relativa regolazione viene salvata come battuta. Regolare sempre prima la posizione di finecorsa superiore.

Posizione di finecorsa superiore

► Raggiungere 3 volte la battuta superiore senza fermarsi. Spostarsi nella direzione opposta per almeno 300 mm.



La motorizzazione si attiva dopo aver raggiunto la posizione di finecorsa 3 volte. Successivamente, la posizione di finecorsa viene spostata di circa 10 mm in avanti, prima della battuta finale.

Posizione di finecorsa inferiore

► Raggiungere 3 volte la battuta inferiore senza fermarsi. Spostarsi nella direzione opposta per almeno 300 mm.



La motorizzazione si attiva dopo aver raggiunto la posizione di finecorsa 3 volte. Successivamente, la posizione di finecorsa viene spostata di 20° in avanti.

Figura 2 – Correzione della disposizione degli elementi – Posizione di finecorsa inferiore

È possibile spostare in avanti la correzione della disposizione degli elementi in 3 fasi di 20°, 40° e 60°. Dopo la posizione di finecorsa a 60°, la procedura riparte da 0°.

▼ ► Portarsi nella posizione di finecorsa inferiore.

Eseguire rapidamente i comandi.



La motorizzazione si attiva.

Se necessario, ripetere questo inserimento per le fasi successive di spostamento in avanti.

Figura 3 – Cancellazione delle posizioni di finecorsa

Eseguire rapidamente i comandi.



La motorizzazione si attiva. Le posizioni di finecorsa sono cancellate.

Figura 4 – Manovella di emergenza

La serranda non raggiunge la posizione di finecorsa dopo aver azionato la manovella di emergenza.

► Portare la serranda nella posizione di finecorsa opposta per calibrare di nuovo le posizioni di finecorsa.

PORTUGUÊS

Interrupor DIL 10

10 ON Acionamento com interrupor final elétrico

Ilustração 1 – Ajustar as posições finais – Funcionamento homem-presente

Após 3 inícios contra o batente, o ajuste da posição final é gravado.

Posição final superior

► Movimente-se sem paragem intermédia 3 vezes contra o batente superior. Desloque-se cerca de 300 mm no sentido contrário.



O automatismo confirma após 3 inícios da posição final. Em seguida, a posição final é avançada em cerca de 10 mm para a frente do batente final.

Posição final inferior

► Desloque-se sem paragem intermédia 3 vezes contra o batente inferior. Desloque-se cerca de 300 mm no sentido contrário.



O automatismo confirma após 3 inícios da posição final. Em seguida, a posição final é avançada em cerca de 20°.

Ilustração 2 – Correção da posição dos painéis – Posição final inferior

A correção da posição dos painéis pode ser avançada em 3 degraus de 20°, 40° e 60°. Após a posição final de 60° o processo começa novamente em 0°.

▼ ► Desloque-se para a posição final inferior.

Siga os comandos de comutação rapidamente.



O automatismo confirma.

Se necessário, repita esta entrada para os próximos passos do processo.

Ilustração 3 – Anulação das posições finais

Siga os comandos de comutação rapidamente.



O automatismo confirma. As posições finais foram anuladas.

Ilustração 4 – Manivela manual de emergência

A porta não se movimenta até à posição final, após a utilização da alavanca manual de emergência.

► Movimente a porta para a posição final oposta para referenciar as posições finais novamente.

Przełącznik DIL 10

10 ON Napęd z elektronicznym odłączaniem krańcowym

Rysunek 1 – Ustawianie położeń krańcowych – tryb czuwakowy

Zapisanie ustawienia położeń krańcowych następuje po 3-krotnym osiągnięciu ogranicznika przez bramę. Zawsze należy rozpoczynać od ustawienia górnego położenia krańcowego.

Górne położenie krańcowe

► Przemieścić bramę 3 x do górnego ogranicznika bez zatrzymania w położeniu pośrednim. Przesunąć w przeciwnym kierunku o co najmniej 300 mm.



Po 3-krotnym osiągnięciu przez bramę położenia krańcowego napęd zatwierdza ustawienie. Wtedy położenie krańcowe jest przesunięte o ok. 10 mm przed ogranicznikiem krańcowym.

Dolne położenie krańcowe

► Przemieścić bramę 3 x do dolnego ogranicznika bez zatrzymania w położeniu pośrednim. Przesunąć w przeciwnym kierunku o co najmniej 300 mm.



Po 3-krotnym osiągnięciu przez bramę położenia krańcowego napęd zatwierdza ustawienie. Wtedy położenie krańcowe jest przesunięte do przodu o ok. 20°.

Rysunek 2 – Korekta ustawienia profili – dolne położenie krańcowe

Korektę ustawienia profili można przeprowadzać 3-stopniowo poprzez przesunięcie do przodu o 20°, 40° i 60°. Po osiągnięciu położenia krańcowego 60° proces rozpoczyna się ponownie od 0°.



Należy postępować szybko w takt poleceń sterowania.



Napęd zatwierdza ustawienie.

W razie konieczności powtórzyć wprowadzenie danych dla następných stopni przesunięcia.

Rysunek 3 – Kasowanie położeń krańcowych

Należy postępować szybko w takt poleceń sterowania.



Napęd zatwierdza ustawienie. Położenia krańcowe zostały skasowane.

Rysunek 4 – Awaryjna korbą ręczną

Brama nie przemieszcza się w położenie krańcowe po użyciu awaryjnej korbą ręcznej.

► Należy przemieścić bramę w przeciwnie położenie krańcowe w celu ponownego ustalenia położeń krańcowych.

10-es DIL kapcsoló

10 ON Meghajtás elektronikus végállással

1. ábra – Végállások beállítása – Totmann üzemmód

A végállásütközőre való 3-szori ráfutást követően a végállás-beállítás elmentésre kerül.

Felső végállás

► Futtassa a kaput a közbenső megállítás nélkül 3 x a felső végállásba. Futtassa ellenirányba min. 300 mm-t.



A meghajtás nyugtazza, ha 3-szori végállásba futtatás megtörtént. Ezt követően a véghelyzet tárolódik a végállásütköző előtt kb. 10 mm-re.

Alsó végállás

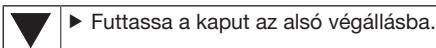
► Futtassa a kaput a közbenső megállítás nélkül 3 x az alsó végállásba. Futtassa ellenirányba min. 300 mm-t.



A meghajtás nyugtazza, ha 3-szori végállásba futtatás megtörtént. Ezt követően a véghelyzet tárolódik ez előtt kb. 20°-re.

2. ábra – A lamellahelyzet javítása – alsó végállás

A lamella helyzetének javítása 3 lépésben, 20°, 40°-és 60°-kal előre megadható. A 60°-os végállást követően a folyamat ismét 0°-kal kezdődik.



Kövesse a kapcsolási parancsokat folyamatosan.



A meghajtás nyugtáz.

Amennyiben szükséges, ismételje meg ezek megadását a következő lépésekhez.

3. ábra – Végállások törlése

Kövesse a kapcsolási parancsokat folyamatosan.



A meghajtás nyugtáz. A végállások törlése megtörtént.

4. ábra – Szükségkurbli

A kapu nem fut a végállásba a szükségkurbli használata után.

► Futtassa a kaput az ellenkező végállásba, hogy a végállások új referenciaértéket vegyenek fel.

Přepínač DIL 10

10 ON | Pohon s elektrickým koncovým vypnutím

Obr. 1 – Nastavení koncových poloh – ovládání stisknutím a přidržením tlačítka

Po 3 cyklech najetí je nastavení koncové polohy na doraz uloženo do paměti. Horní koncová poloha se vždy nastavuje jako první.

Horní koncová poloha

- Najedte 3 x bez přerušení k hornímu dorazu. Pojďte min. 300 mm opačným směrem.



Pohon potvrdí nastavení po 3. najetí do koncové polohy. Koncová poloha před koncovým dorazem se poté přesune asi o 10 mm dopředu.

Dolní koncová poloha

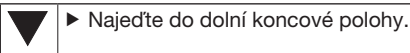
- Najedte 3 x bez přerušení k dolnímu dorazu. Pojďte min. 300 mm opačným směrem.



Pohon potvrdí nastavení po 3. najetí do koncové polohy. Koncová poloha se pak přesune dopředu o 20°.

Obr. 2 – Korekce postavení lamel – dolní koncová poloha

Korekci postavení lamel lze upravit ve 3 stupních o 20°, 40° a 60°. Po dosažení koncové polohy 60° začne postup opět od hodnoty 0°.



Postupujte podle instrukcí řídicí jednotky.



Pohon potvrdí zadání.

Pokud to je zapotřebí, opakujte toto zadání pro další stupně úpravy postavení.

Obr. 3 – Mazání koncových poloh

Postupujte podle instrukcí řídicí jednotky.



Pohon potvrdí zadání. Koncové polohy jsou vymazány.

Obr. 4 – Nouzová ruční klika

Po použití nouzové ruční kliky vrata nedojíždějí až do koncové polohy.

- Najedte s vraty do protější koncové polohy a proveďte nové referencování koncových poloh.

DIL stikalo 10

10 ON | Pogon z elektronskim končnim izklopom

Slika 1 – Nastavitev končnih položajev – sistem obratovanja Totmann

Po 3-kratnem dosegu omejevalnika je kočni položaj shranjen.

Končni položaj zgoraj

- Pomaknite vrata brez vmesne ustavitve 3 x do zgornjega prislona. Pomaknite vrata v nasprotno smer najmanj za 300 mm.



Pogon potrdi pozicijo po 3-kratnem dosegu končnega položaja. Potem se končni položaj premakne za ca. 10 mm pred končni omejevalnik.

Končni položaj spodaj

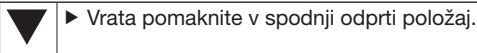
- Pomaknite vrata brez vmesne ustavitve 3 x do spodnjega prislona. Pomaknite vrata v nasprotno smer najmanj za 300 mm.



Pogon potrdi pozicijo po 3-kratnem dosegu končnega položaja. Potem se končni položaj premakne za 20° nazaj.

Slika 2 – Korektura položaja lamel – končni položaj spodaj

Korektura položaja lamel se lahko pomakne v 3 stopnjah za 20°, 40° in 60° nazaj. Po končnem položaju 60° se postopek začne znova pri 0°.



Sledite stikalnim ukazom brez zastojev.



Pogon potrjuje pozicijo

Če je potrebno, ponovite ta vnos za naslednje stopnje pomika nazaj.

Slika 3 – Brisanje končnih položajev

Sledite stikalnim ukazom brez zastojev.



Pogon potrjuje pozicijo Končni položaji so izbrisani.

Slika 4 – ročica za upravljanje v sili

Pogon ne pomakne vrat v končni položaj, po uporabi ročice za delovanje v sili.

- Pomaknite vrata v nasprotni končni položaj, da ponovno preučite končne položaje.

NORSK**DIL-bryter 10**

10 ON	Motor/portåpner med elektronisk endebryter
--------------	--

Bilde 1 – Stille inn endeveisposisjoner – dødmannsstyring

Etter 3 gangers kjøring mot anslaget, er endeveisposisjonsinnstillingen lagret.

Endeveisposisjon oppe

► Kjør uten mellomstopp 3 x mot øvre anslag. Kjør minst 300 mm i motsatt retning.



Motoren kvitterer endeveisposisjonen etter 3 gangers kjøring. Deretter er endeveisposisjonen forskjøvet med ca. 10 mm foran endestoppet.

Endeveisposisjon nede

► Kjør uten mellomstopp 3 x mot nedre anslag. Kjør minst 300 mm i motsatt retning.



Motoren kvitterer endeveisposisjonen etter 3 gangers kjøring. Deretter er endeveisposisjonen forskjøvet med 20° fremover.

Bilde 2 – Korrigering av seksjonsposisjonen – endeveisposisjon nede

Seksjonsposisjonen kan korrigeres i 3 trinn med 20°, 40° og 60° fremover. Etter endeveisposisjonen på 60° starter prosessen igjen ved 0°.

▼ ► Kjør i nedre endeveisposisjon.

Følg koblingskommandoene raskt.



Motoren kvitterer.

Gjenta inntastingen, om nødvendig, for fremoverforskyvningens neste trinn.

Bilde 3 – Slette endeveisposisjonene

Følg koblingskommandoene raskt.



Motoren kvitterer. Endeveisposisjonene er slettet.

Bilde 4 – Manuell nødsviv

Porten kjører ikke til endeveisposisjonen etter bruk av den manuelle nødsviven.

► Kjør porten til motsatt endeveisposisjon for å gjenopprette endeveisposisjonene igjen.

SVENSKA**DIL-brytare 10**

10 ON	Portmotor med elektronisk gränsfrånkoppling
--------------	---

Bild 1 – Ställa in ändlägen – drift med hålldon

Efter körning 3 gånger mot stoppet sparas ändlägesinställningen.

Ändläge upp till

► Kör, utan att stanna emellan, 3 x mot det övre stoppet. Kör minst 300 mm i motsatt riktning.



Drivenheten kvitterar ändläget efter 3 körningar. Då flyttas ändläget till ca 10 mm före stoppet.

Ändläge ned till

► Kör, utan att stanna emellan, 3 x mot det nedre stoppet. Kör minst 300 mm i motsatt riktning.



Drivenheten kvitterar ändläget efter 3 körningar. Då flyttas ändläget fram 20°.

Bild 2 – Korrigering av lamelläge – ändläge ned till

Korrigeringen av lamelläget kan flyttas fram i 3 steg till 20°, 40° och 60°. Efter ändläget 60° börjar förloppet om från 0°.

▼ ► Kör till det nedre ändläget.

Genomför kopplingskommandoerna snabbt.



Drivenheten kvitterar.

Upprepa inmatningen för nästa framflyttningssteg, om det behövs.

Bild 3 – Radera ändlägena

Genomför kopplingskommandoerna snabbt.



Drivenheten kvitterar. Ändlägena raderas.

Bild 4 – Manuell nødsviv

Porten kör inte till ändläget efter användningen av den manuella nødsviven.

► Kör porten till motsatt ändläge för att reglera ändlägena på nytt.

SUOMI**Dippikytkin 10****10 ON** Käyttölaite sähköisellä rajakytkimellä**Kuva 1 – Pääteasentojen säätäminen – pakko-ohjaus**

Pääteasento tallennetaan ajamalla kolme kertaa ovipysäyttimeen.

Pääteasento ylhäällä

▶ Aja ilman välipysäytyksiä kolme kertaa ylemmän ovipysäyttimeen. Aja vastakkaiseen suuntaan vähintään 300 mm.

**Käyttölaite kuittaa pääteasennon kolmen ajon jälkeen. Tällöin pääteasennoksi tallentuu kohta n. 10 mm ennen päätepusäytintä.****Pääteasento alhaalla**

▶ Aja ilman välipysäytyksiä kolme kertaa alemman ovipysäyttimeen. Aja vastakkaiseen suuntaan vähintään 300 mm.

**Käyttölaite kuittaa pääteasennon kolmen ajon jälkeen. Sen jälkeen pääteasennoksi tallennetaan kohta noin 20° ennen pysäytintä.****Kuva 2 – Lamelliasennon korjaus – pääteasento alhaalla**

Lamelliasennon korjausta voi siirtää eteenpäin kolmessa vaiheessa: 20°, 40° ja 60°. Pääteasennon 60° jälkeen prosessi alkaa uudelleen arvosta 0°.

▶ Aja ovi alemmaan pääteasentoon.

Noudata kytkentäkomentoja nopeasti.

**Käyttölaite kuittaa.**

Tarvittaessa voit toistaa nämä asetukset seuraaville siirtovaiheille.

Kuva 3 – Pääteasentojen poistaminen

Noudata kytkentäkomentoja nopeasti.

**Käyttölaite kuittaa. Pääteasennot on poistettu.****Kuva 4 – Hätkäsikampii**

Kun hätkäsikampea on painettu, ovi ei aja pääteasentoon saakka.

▶ Jos haluat määrittää pääteasentojen viitearvot uudelleen, aja ovi vastakkaiseen pääteasentoon.

DANSK**DIL-kontakt 10****10 ON** Åbner med elektronisk slutfrakobling**Fig. 1 – Indstilling af yderstillinger – kørsel med dødmandsprincip**

Efter kørsel 3 gange mod anslaget er indstillingen af yderstillingen gemt.

Yderstilling oppe

▶ Kør 3 x uden mellemstop mod det øverste anslag. Kør min. 300 mm i den modsatte retning.

**Åbneren kvitterer efter 3 gange kørsel mod yderstillingen. Derefter er yderstillingen flyttet ca. 10 mm frem foran endeanslaget.****Yderstilling nede**

▶ Kør 3 x uden mellemstop mod det nederste anslag. Kør min. 300 mm i den modsatte retning.

**Åbneren kvitterer efter 3 gange kørsel mod yderstillingen. Derefter er yderstillingen flyttet ca. 20° frem.****Fig. 2 – Korrektion af lamellernes placering – yderstilling nede**

Lamellernes placering kan korrigeres og flyttes frem i 3 trin på 20°, 40° og 60°. Efter yderstillingen 60° begynder forløbet igen ved 0°.

▶ Kør til den nederste yderstilling.

Følg koblingskommandoerne nøje.

**Åbneren kvitterer.**

Ved behov gentages denne indtastning for de næste trin til flytning fremad.

Fig. 3 – Sletning af yderstillingerne

Følg koblingskommandoerne nøje.

**Åbneren kvitterer. Yderstillingerne er slettet.****Fig. 4 – Nødhåndsving**

Porten kører ikke til yderstillingen efter anvendelse af nødhåndsvinget.

▶ Kør porten til den modsatte yderstilling for at referenceindstille yderstillingerne igen.

SLOVENSKY**DIL spínač 10**

10 ON	Pohon s elektronickým koncovým vypnutím
--------------	---

Obrázok 1 – Nastavenie koncových polôh – Pre-vádzka mŕtvy muž

Po 3-násobnom nabehtnutí na doraz sa nastavenie koncovkej polohy uloží.

Koncová poloha hore

- ▶ Nabehtnite 3 x bez medzizastavenia na horný doraz. Posúvajte do opačného smeru min. 300 mm.



Pohon sa potvrdí po 3-násobnom nabehtnutí do koncovkej polohy. Potom je koncová poloha pred koncovým dorazom posunutá cca o 10 mm vpred.

Koncová poloha dole

- ▶ Nabehtnite 3 x bez medzizastavenia na dolný doraz. Posúvajte do opačného smeru min. 300 mm.



Pohon sa potvrdí po 3-násobnom nabehtnutí do koncovkej polohy. Potom je koncová poloha posunutá o 20° vpred.

Obrázok 2 – Korekcia polohy lamiel – Koncová poloha dole

Korekciu polohy lamiel je možné vykonať v 3 úrovniach o 20°, 40° a 60° vpred. Po koncovkej polohe 60° sa proces začína znova pri 0°.



- ▶ Nabehtnite do dolnej koncovkej polohy.

Postupujte plynulo podľa spínacích príkazov.



Pohon sa potvrdí.

Ak je to potrebné, zopakujte toto zadanie pre ďalšie kroky vpred.

Obrázok 3 – Vymazanie koncových polôh

Postupujte plynulo podľa spínacích príkazov.



Pohon sa potvrdí. Koncové polohy sú vymazané.

Obrázok 4 – Núdzová ručná kľuka

Po použití núdzovej ručnej kľuky sa brána nepresunie až do koncovkej polohy.

- ▶ Na nové referencovanie koncových polôh presuňte bránu do opačnej koncovkej polohy.

TÜRKÇE**DIL sviçi 10**

10 ON	Elektronik nihai kapatmalı motor
--------------	----------------------------------

Resim 1 – Bitiş konumlarının ayarlanması – Bas-çalıştır işletimi

Dayanma noktasına karşı 3 kez hareket ettikten sonra, bitiş konumu ayarı kaydedilmiştir.

Üst bitiş konumu

- ▶ Ara durma olmadan 3 x üst dayanma noktasına karşı hareket edin. En az 300 mm karşı yöne doğru hareket edin.



Bitiş konumuna 3 kez hareket ettikten sonra motor onaylanır. Bitiş konumu bunun ardından bitiş dayanma noktasından önce yakl. 10 mm ön yataklanmıştır.

Alt bitiş konumu

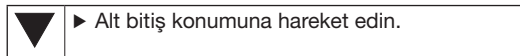
- ▶ Ara durma olmadan 3 x alt dayanma noktasına karşı hareket edin. En az 300 mm karşı yöne doğru hareket edin.



Bitiş konumuna 3 kez hareket ettikten sonra motor onaylanır. Bitiş konumu bunun ardından 20° kadar ön yataklanmıştır.

Resim 2 – Panel konumunun düzeltilmesi – Alt bitiş konumu

Panel konumunun düzeltilmesi 3 kademede 20°, 40° ve 60° kadar ön yataklanabilir. 60° bitiş konumundan sonra işlem tekrar 0°den başlar.



- ▶ Alt bitiş konumuna hareket edin.

Anahtarlama komutlarına hızlıca uyun.



Motor onaylanır.

Gerekiyorsa, sonraki ön yataklama kademeleri için bu girişi tekrarlayın.

Resim 3 – Bitiş konumlarının silinmesi

Anahtarlama komutlarına hızlıca uyun.



Motor onaylanır. Bitiş konumları silinmiştir.

Resim 4 – Manuel kullanım kolu

Manuel kullanım kollu kullanıldıktan sonra kapı, bitiş konumuna kadar hareket etmez.

- ▶ Bitiş konumlarını yeniden referanslamak için kapıyı karşı yönündeki bitiş konumuna doğru hareket ettirin.

LIETUVIŲ KALBA**DIL jungiklis 10****10 ON** Pavara su elektroniniu galiniu jungikliu**1 pav. – Galinių padėčių nustatymas – automatinis budrumo režimas**

Triskart pasiekus atramą išsaugomos nustatytos galinės padėties.

Viršutinė galinė padėtis

▶ Tris kartus be pertraukos privažiukite viršutinę atramą. Važiukite bent 300 mm priešinga kryptimi.



Tris kartus privažiavus galinę padėtį pavara ją patvirtina. Paskui galinė padėtis prieš galinę atramą perkeliama apie 10 mm.

Apatinė galinė padėtis

▶ Tris kartus be pertraukos privažiukite apatinę atramą. Važiukite bent 300 mm priešinga kryptimi.



Tris kartus privažiavus galinę padėtį pavara ją patvirtina. Paskui galinė padėtis perkeliama apie 20°.

2 pav. – Segmento padėties koregavimas – galinė padėtis apačioje

Segmento padėtis gali būti koreguojama perkeliant per 3 pakopas: 20°, 40° ir 60°. Po 60° galinės padėties procesas pradedamas vėl nuo 0°.

▶ Važiukite į apatinę galinę padėtį.

Nedelsdami laikykitės perjungimo komandų.



Pavara patvirtina.

Jei reikia, šią įvestį pakartokite kitose perkėlimo pakopose.

3 pav. – Galinių padėčių pašalinimas

Nedelsdami laikykitės perjungimo komandų.



Pavara patvirtina. Galinės padėties ištrintos.

4 pav. – Rankinis avarinis atjungimas su rankenėle
Panaudojus rankinį avarinį atjungimą su rankenėle, vartai juda ne iki galinės padėties.

▶ Norėdami iš naujo nustatyti galines padėties, vartus vežkite į priešingą galinę padėtį.

EESTI**DIL-lüliti 10****10 ON** Elektroonilise lõppväljalülitusega ajam**Pilt 1 – Lõppasendite seadistamine – õppimisprotsess**

Pärast 3 korda piiriku vastu liikumist salvestatakse lõppasendi seadistus.

Lõppasend ülevaht

▶ Liikuge ilma vahepeatuseta 3 x ülemise piiriku vastu. Liigutage vähemalt 300 mm vastupidises suunas.



Ajam kviteerib pärast 3 korda lõppasendisse liikumist. Seejärel on lõppasend u 10 mm lõppasendi piiraja ette nihutatud.

Lõppasend all

▶ Liikuge ilma vahepeatuseta 3 x alumise piiriku vastu. Liigutage vähemalt 300 mm vastupidises suunas.



Ajam kviteerib pärast 3 korda lõppasendisse liikumist. Seejärel on lõppasend u 20° ette nihutatud.

Pilt 2 – Paneelide asendi korrigeerimine – lõppasend all

Paneelide asendit saab nihutada 3 astmena 20°, 40° ja 60° võrra. Lõppasendi 60° järel algab toiming uuesti 0° juurest.

▶ Liikuge alumisse lõppasendisse.

Järgige kiiresti lülituskāske.



Ajam kviteerib.

Vajaduse korral korrake seda sisestust järgmiste edasinihutamisastmete puhul.

Pilt 3 – Lõppasendite kustutamine

Järgige kiiresti lülituskāske.



Ajam kviteerib. Lõppasendid on kustutatud.

Pilt 4 – Avariivabastusvānt

Vārav ei liigu pārast avariivabastusvānda kasutamist lõppasendisse.

▶ Liigutage vārav vastassuunas asuvasse lõppasendisse, et lõppasendid uuesti määrata.

LATVIEŠU VALODA**DIL slēdzis 10**

10 ON Piedziņa ar elektronisku kustības ierobežotāju

1. att. – Gala stāvokļa iestatīšana – drošības režīms
Kad trīs reizes ir veikta kustība līdz atdurai, gala stāvokļa iestatījums ir saglabāts.

Augšējais gala stāvoklis

► Trīs reizes veiciet nepārtrauktu kustību līdz augšējai atdurai. Pārvietojiet pretējā virzienā vismaz 300 mm.



Kad trīs reizes ir veikta kustība gala stāvoklī, piedziņa apstiprina iestatījumu. Turpmāk gala stāvoklis ir pārvietots par aptuveni 10 mm tālāk no gala atdurās.

Apakšējais gala stāvoklis

► Trīs reizes veiciet nepārtrauktu kustību līdz apakšējai atdurai. Pārvietojiet pretējā virzienā vismaz 300 mm.



Kad trīs reizes ir veikta kustība gala stāvoklī, piedziņa apstiprina iestatījumu. Turpmāk gala stāvoklis ir pārvietots par aptuveni 20° uz priekšu.

2. att. – Sekciju novietojuma maiņšana – apakšējais gala stāvoklis

Sekciju novietojumu var mainīt ar trim vērtībām, attiecīgi 20°, 40° un 60°. Kad ir sasniegts gala stāvoklis 60°, pieejamās vērtības atsākas ar 0°.

► Pārvietojiet apakšējā gala stāvoklī.

Raiti izpildiet iestatīšanas norādījumus.



Piedziņa apstiprina iestatījumu.

Ja ir vajadzīgs, atkārtojiet ievadi, lai lietotu nākamās pārvietošanas vērtības.

3. att. – Gala stāvokļu dzēšana

Raiti izpildiet iestatīšanas norādījumus.



Piedziņa apstiprina iestatījumu. Gala stāvokļi ir dzēsti.

4. att. – Avārijas rokas svira

Kad ir novilkta avārijas rokas svira, vārti nepārvietojas gala stāvoklī.

► Lai atkārtoti iestatītu gala stāvokļus, pārvietojiet vārtus pretējā gala stāvoklī.

HRVATSKI**DIL-sklopka 10**

10 ON Pogon s elektroničkim isključivanjem

Slika 1 – Podešavanje krajnjih položaja – Pogon "pritisni i drži"

Nakon što su vrata 3 puta došla do ruba pohranjen je krajnji položaj.

Krajnji položaj gore

► Do gornjeg ruba pokrećite vrata 3 × bez zaustavljanja. Pokrećite u suprotnom smjeru barem 300 mm.



Pogon nakon trećeg pristajanja pamti krajnji položaj. Potom se krajnji položaj pohranjuje na oko 10 mm prije krajnje granice.

Krajnji položaj dolje

► Do donjeg ruba pokrećite vrata 3 × bez zaustavljanja. Pokrećite u suprotnom smjeru barem 300 mm.



Pogon nakon trećeg pristajanja pamti krajnji položaj. Potom se krajnji položaj pohranjuje na oko 20° prije krajnje granice.

Slika 2 – Podešavanje lamela – krajnji položaj dolje

Podešavanje lamela može se napraviti u 3 stupnja po 20°, 40° i 60°. Nakon krajnjeg položaja 60° postupak ponovo počinje od 0°.

► Dovedite vrata u donji krajnji položaj.

Slijedite naredbe.



Pogon pamti.

Po potrebi ponovite ove unose za sljedeće faze napredovanja.

Slika 3 – Brisanje krajnjih položaja

Slijedite naredbe.



Pogon pamti. Krajnji položaji su obrisani.

Slika 4 – Ručica za slučaj nužde

Nakon uporabe ručice za slučaj nužde vrata se ne kreću do krajnjeg položaja.

► Dovedite vrata u nasuprotni krajnji položaj, kako biste nanovo referencirali krajnje položaje.

SRPSKI**DIL prekidač 10**

10 ON	Motor sa elektronskim graničnim prekidačem
--------------	--

Slika 1 – Podešavanje krajnjih položaja – režim pritisi i drži

Nakon približavanja zaustavljanju 3 puta, podešavanje krajnjeg položaja se memoriše.

Krajnji položaj gore

- Krećite se bez zaustavljanja 3 x do gornjeg graničnika. Krećite se u suprotnom smeru najmanje 300 mm.



Pogon potvrđuje nakon približavanja krajnjem položaju 3 puta. Tada se krajnji položaj ispred krajnjeg graničnika pomera za približno 10 mm napred.

Krajnji položaj dole

- Krećite se bez zaustavljanja 3 x do donjeg graničnika. Krećite se u suprotnom smeru najmanje 300 mm.



Pogon potvrđuje nakon približavanja krajnjem položaju 3 puta. Tada se krajnji položaj pomera za približno 20° napred.

Slika 2 – Korekcija položaja lamele – krajnji položaj dole

Korekcija položaja lamele se može obaviti u 3 koraka za 20°, 40° i 60° prema napred. Nakon krajnjeg položaja od 60° proces ponovo počinje od 0°.

- Pomerite u donji krajnji položaj.

Pratite brzo komande za prebacivanje.



Motor potvrđuje.

Ako je potrebno, ponovite ovaj unos za sledeće korake pomeranja napred.

Slika 3 – Brisanje krajnjih položaja

Pratite brzo komande za prebacivanje.



Motor potvrđuje. Krajnji položaji su izbrisani.

Slika 4 – Ručna kurbila za slučaj nužde

Garažna vrata se ne pomeraju u krajnji položaj nakon upotrebe ručne kurble za hitan slučaj.

- Pomerite vrata u suprotni krajnji položaj da biste iznova referencirali krajnje položaje.

ΕΛΛΗΝΙΚΑ**Διακόπτης DIL 10**

10 ON	Μηχανισμός κίνησης με ηλεκτρονικό τερματικό διακόπτη
--------------	--

Εικόνα 1 – Ρύθμιση τελικών θέσεων – Λειτουργία deadman

Μετά από 3 προσεγγίσεις στην τερματική θέση, η ρύθμιση τελικών θέσεων έχει αποθηκευτεί.

Τελική θέση επάνω

- Μεταβείτε χωρίς ενδιάμεση στάση 3 φορές προς την επάνω τερματική θέση. Κινηθείτε προς την αντίθετη κατεύθυνση τουλάχιστον 300 mm.



Ο μηχανισμός κίνησης επιβεβαιώνεται έπειτα από 3 προσεγγίσεις της τελικής θέσης. Έπειτα η τελική θέση πριν από την τερματική θέση είναι μετατοπισμένη κατά περίπου 10 mm πιο μπροστά.

Τελική θέση κάτω

- Μεταβείτε χωρίς ενδιάμεση στάση 3 φορές προς την κάτω τερματική θέση. Κινηθείτε προς την αντίθετη κατεύθυνση τουλάχιστον 300 mm.



Ο μηχανισμός κίνησης επιβεβαιώνεται έπειτα από 3 προσεγγίσεις της τελικής θέσης. Έπειτα η τελική θέση έχει μετατοπιστεί κατά 20° πιο μπροστά.

Εικόνα 2 – Διόρθωση της θέσης των πτερυγίων – Τελική θέση κάτω

Η διόρθωση της θέσης των πτερυγίων μπορεί να πραγματοποιηθεί με μετατόπιση πιο μπροστά σε 3 βαθμίδες κατά 20°, 40° και 60°. Μετά την τελική θέση των 60° η διαδικασία ξεκινά πάλι από τις 0°.

- Μεταβείτε στην κατώτερη τελική θέση.

Ακολουθήστε γρήγορα τις εντολές εκτέλεσης.



Ο μηχανισμός κίνησης επιβεβαιώνεται.

Εάν απαιτείται, επαναλάβετε την καταχώριση για τις επόμενες βαθμίδες μετατόπισης.

Εικόνα 3 – Διαγραφή των τελικών θέσεων

Ακολουθήστε γρήγορα τις εντολές εκτέλεσης.



Ο μηχανισμός κίνησης επιβεβαιώνεται. Οι τελικές θέσεις έχουν διαγραφεί.

Εικόνα 4 – Μανιβέλα κινδύνου

Η πόρτα δεν μεταβαίνει ως την τελική θέση, μετά τη χρήση της μανιβέλας κινδύνου.

- Μετακινήστε την πόρτα στην αντίθετη τελική θέση, για εκ νέου αναφορά των τερματικών θέσεων.

ROMÂNĂ**Comutator DIL 10**

10 ON Sistem de acționare cu întrerupere electronică la capăt de cursă

Figura 1 – Programare pozițiilor finale – regim de operare „mână moartă”

După apropierea de oprire de 3 ori, setarea poziției finale este salvată.

Poziție finală superioară

► Acționați de 3 ori până la oprirea superioară fără oprire. Deplasați în direcția opusă cel puțin 300 mm.



Motorul recunoaște după apropiere poziția finală de 3 ori. Apoi poziția finală din fața punctului final este mutată cu aprox. 10 mm în față.

Poziție finală inferioară

► Acționați de 3 ori până la oprirea inferioară fără oprire. Deplasați în direcția opusă cel puțin 300 mm.



Motorul recunoaște după apropiere poziția finală de 3 ori. Apoi poziția finală este mutată cu 20° în față.

Figura 2 – Corectarea poziției sleturilor – poziție finală inferioară

Corectarea poziției sleturilor poate fi avansată cu 20°, 40° și 60° în 3 pași. După poziția finală la 60°, procesul începe din nou de la 0°.



► Mutați în poziția finală inferioară.

Urmați rapid comenzile de comutare.



Sistemul de acționare recunoaște.

Dacă este necesar, repetați această intrare pentru următorii pași.

Figura 3 – Ștergerea poziției finale

Urmați rapid comenzile de comutare.



Sistemul de acționare recunoaște. Pozițiile finale sunt șterse.

Figura 4 – Manivelă de urgență

Ușa nu se mișcă spre poziția finală după utilizarea manivelei de urgență.

► Mutați ușa în poziția finală opusă pentru a se raporta din nou la pozițiile finale.

БЪЛГАРСКИ**DIL-прекъсвач 10**

10 ON Задвижване с електронни крайни прекъсвачи

фиг. 1 – Настройване на крайните позиции – Режим „Тотман“

След 3-кратно придвижване до ограничителя, настройката за крайните позиции е запазена.

Крайна позиция горе

► Придвигнете вратата без междинно спиране 3 x до горния ограничител. Придвигнете мин. 300 mm в противоположната посока.



След 3-кратно придвижване задвижването потвърждава крайната позиция. След това крайната позиция е преместена с около 10 mm пред крайния ограничител.

Крайна позиция долу

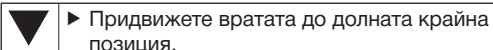
► Придвигнете вратата без междинно спиране 3 x до долния ограничител. Придвигнете мин. 300 mm в противоположната посока.



След 3-кратно придвижване задвижването потвърждава крайната позиция. След това крайната позиция е преместена с 20° напред.

фиг. 2 – Корекция на позицията на ламелите – крайна позиция долу

Корекцията на позицията на ламелите може става с изместване напред на 3 степени, с 20°, 40° и 60°. След крайна позиция 60° процесът започва отново от 0°.



► Придвигнете вратата до долната крайна позиция.

Следвайте командите без прекъсване.



Задвижването потвърждава.

При необходимост повторете това въвеждане за следващите степени изместване напред.

фиг. 3 – Изтриване на крайните позиции

Следвайте командите без прекъсване.



Задвижването потвърждава. Крайните позиции са изтрети.

фиг. 4 – Аварийна ръчна манивела

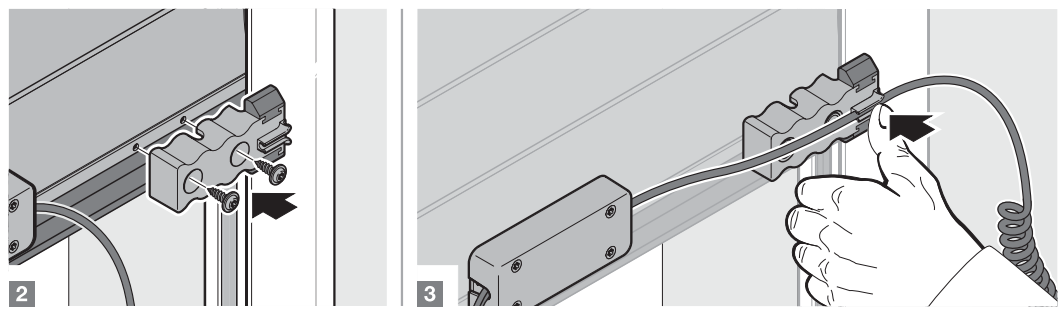
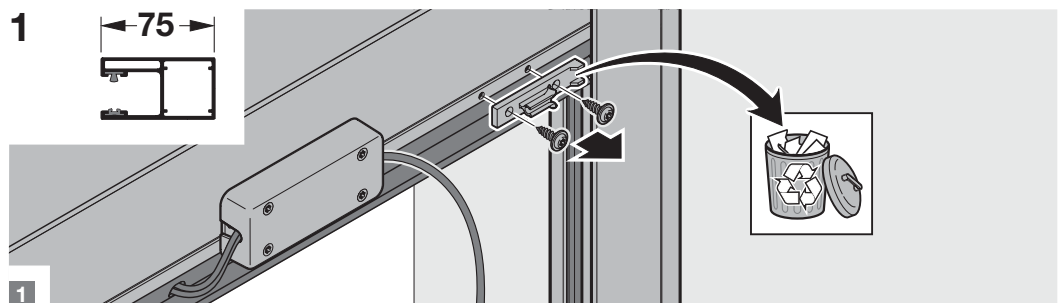
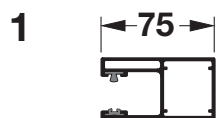
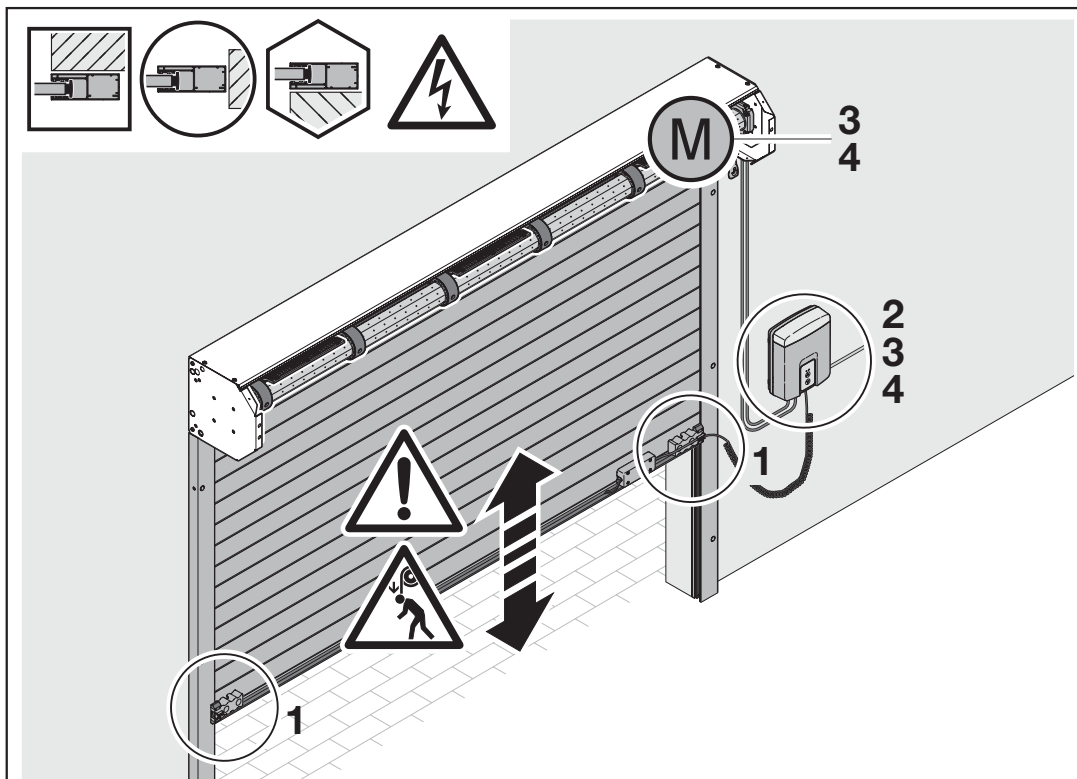
След използване на аварийната ръчна манивела вратата не се придвижва до крайната позиция.

► Придвигнете вратата до противоположната крайна позиция, за да укажете наново крайните позиции.

8 994 620

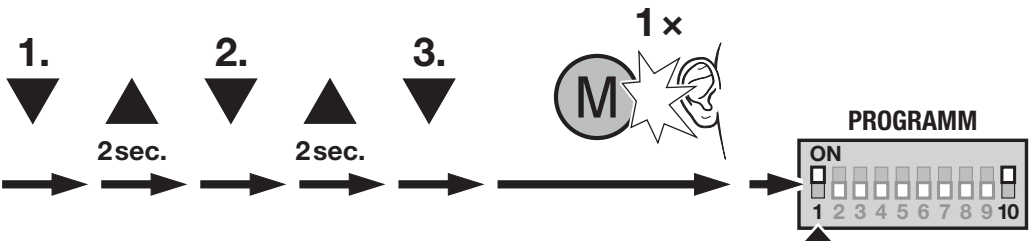
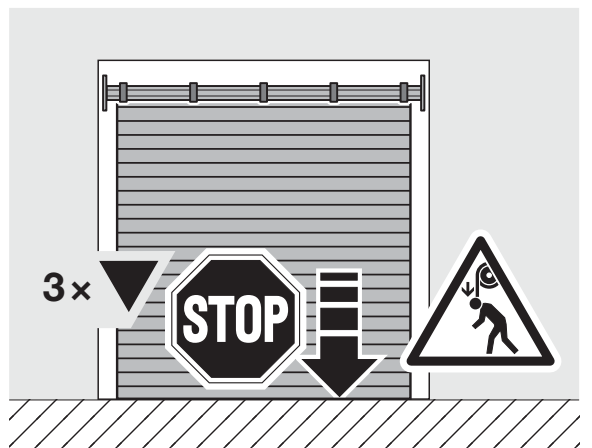
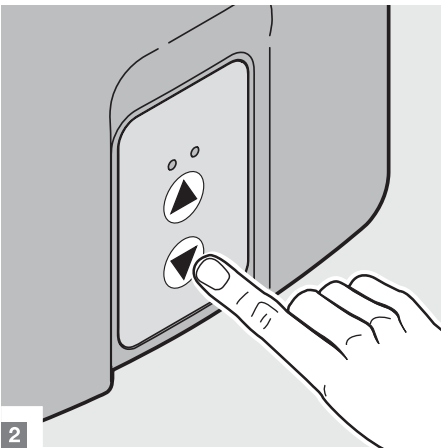
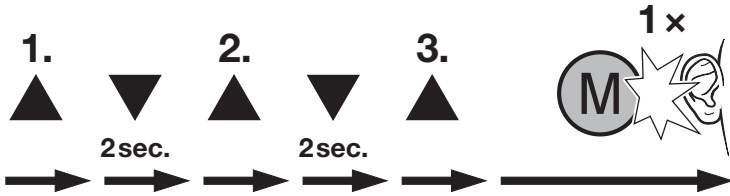
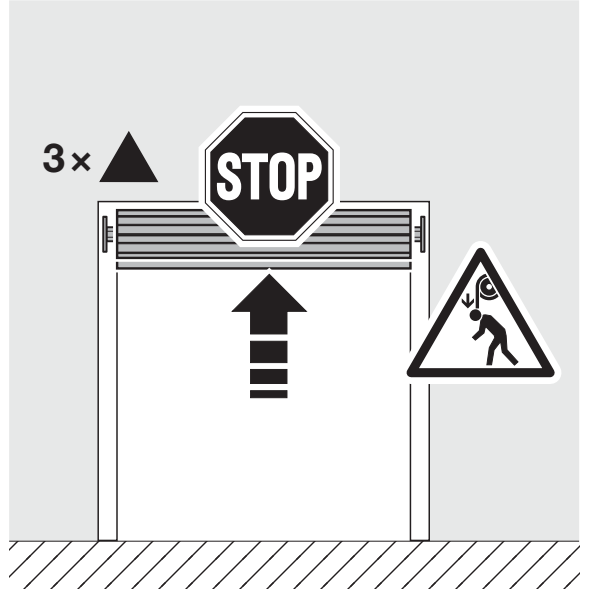
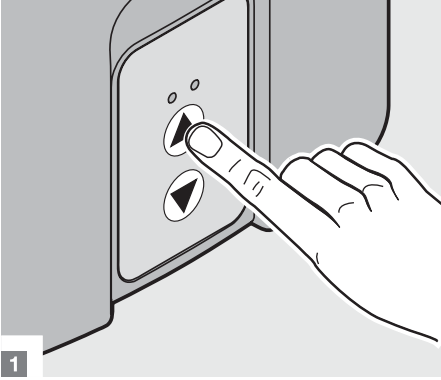
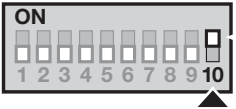


- | | | | | | | | | |
|---|----|-----|---|---|---|---|---|---|
| I | II | III | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 |
|---|----|-----|---|---|---|---|---|---|



2

PROGRAMM

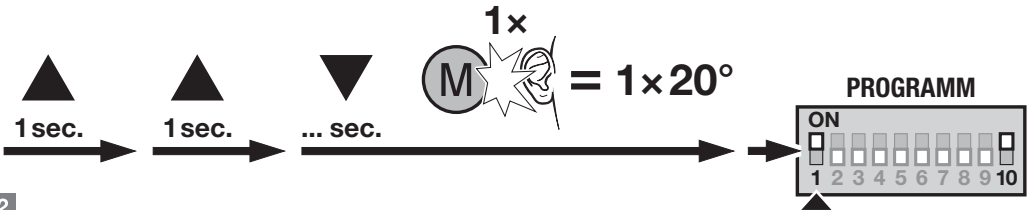
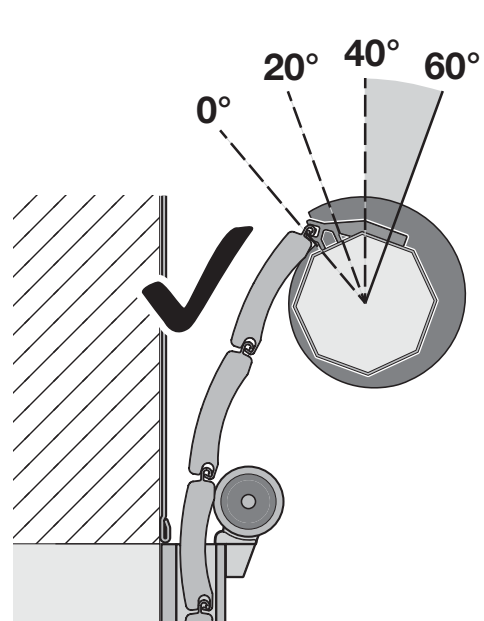
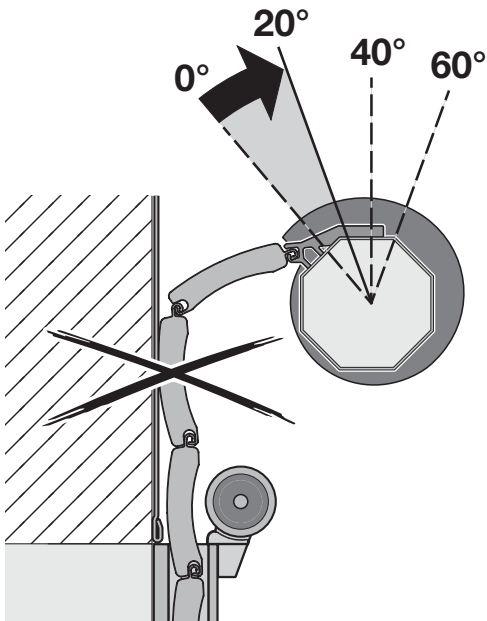


3

PROGRAMM



1



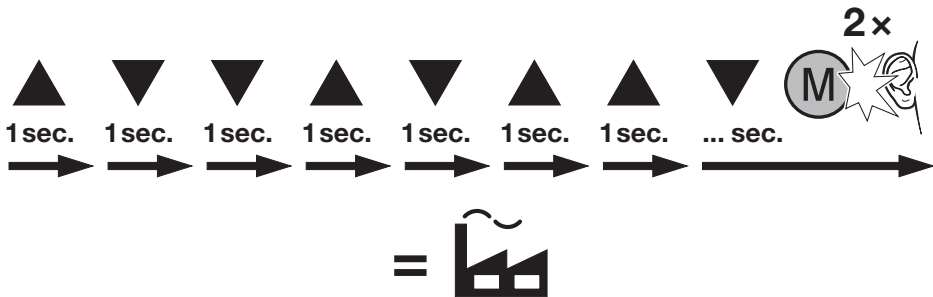
2

4



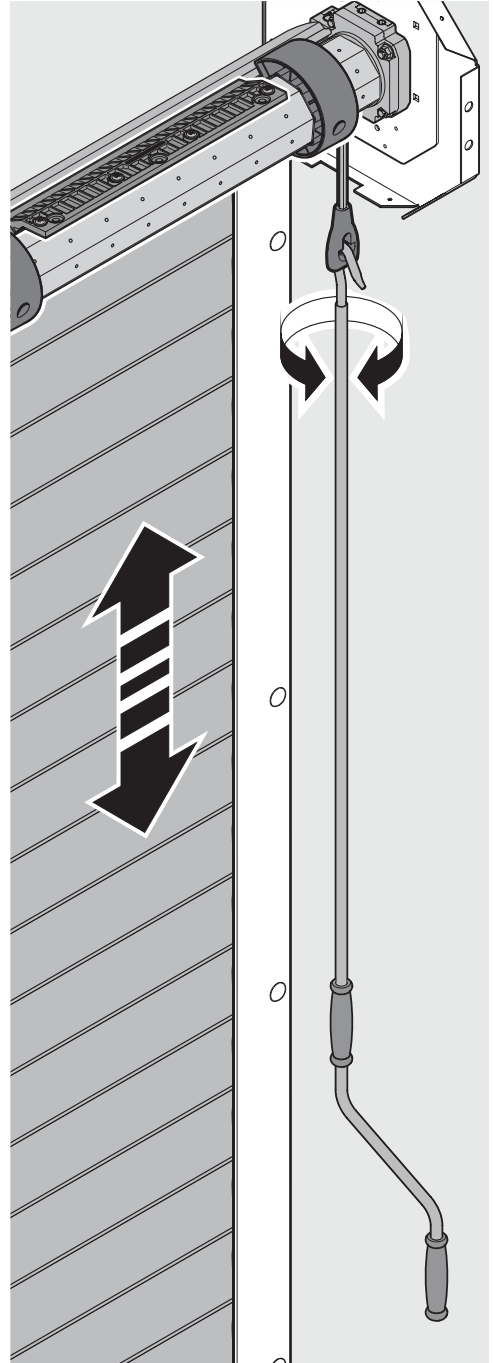
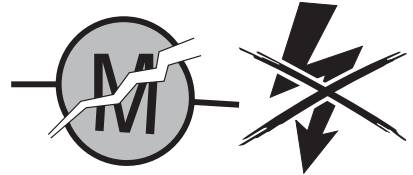
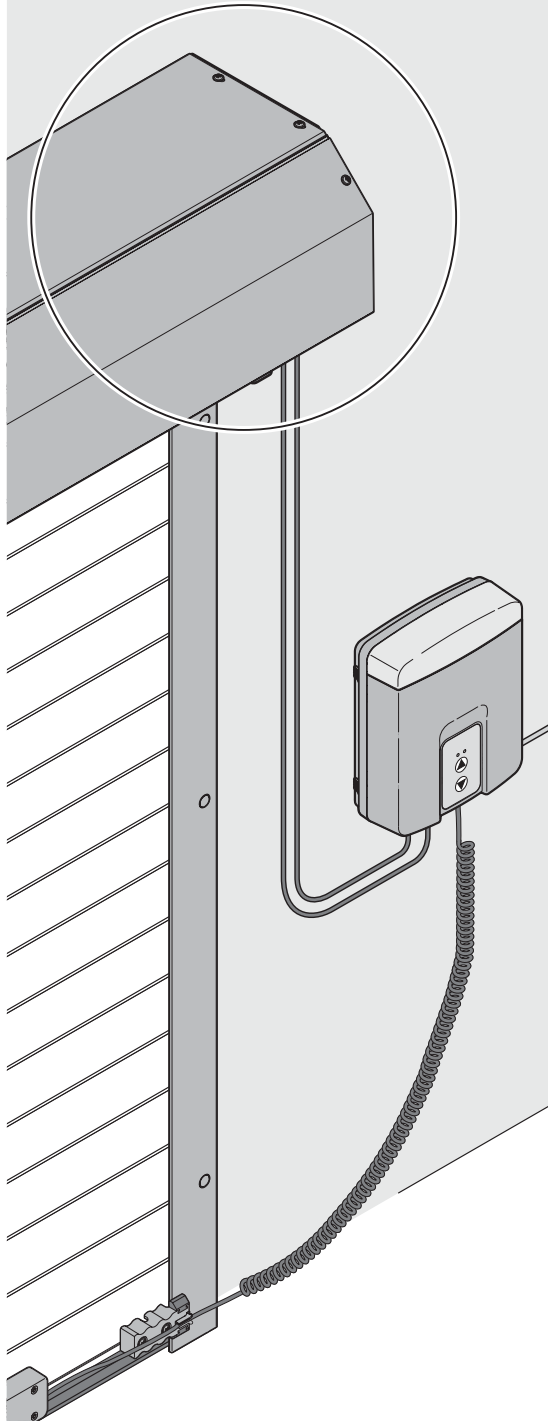
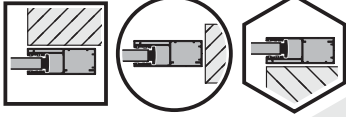
1

PROGRAMM



2

5





8 994 623 RE / 07.2021