

Einstellanleitung Dunker D370-SMI

» Setting instructions/Einstellanweisung

Electronic venetian blind drives D370 | D370 SMI

1. Initial Commissioning

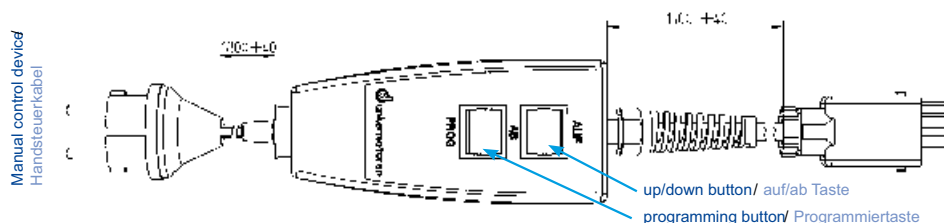
On delivery, the drive is in delivery condition: the position of the drive corresponds to the lower stop position.

Fit the drive in the lowered venetian blind.

Establish power supply. The drive can only be operated in the up direction. The up command initiates the position-learning run; the drive confirms the correct position-learning run by a short stop after 1 sec. Following change-over to fast speed, the drive travels in lock command mode to the external limit switch (push button), whereby this position is stored as the upper end position. After this position-learning run, the upper end position (corresponds to the push button) and the lower stop position are set. Further adjustments are only necessary if different upper or lower end positions are required (see points 2 and 3).
Note on programming: the drive indicates the duration of pushing the programming button by means of a short run both in up and down direction after 2 sec. respectively 5 sec.

2. Setting of the upper end position

Run the drive at least 10cm below the desired upper end position. Press the programming button for 2 to 5 sec.; after 2 sec. the drive carries out a short run in up and down direction. Run with the up button (dead man's mode) to the required upper end position. The drive confirms the correct programming mode by means of a short stop after a run lasting 1 sec. When the required upper end position is reached, the position is stored by means of the down button: press the down button until the drive confirms the correct storage of the end position by a short stop after a run lasting 1 sec.



3. Setting of the lower end position

Run the drive at minimum 10cm above the desired lower end position. Press the programming button for 2 to 5 sec.; after 2 sec. the drive carries out a short run in up and down direction. Run with the down button (dead man's mode) to the required lower end position. The drive confirms the correct programming mode by means of a short stop after a run lasting 1 sec. When the required lower end position is reached, the position is stored by means of the up button: press the up button until the drive confirms the correct storage of the stop position by a short stop after a run lasting 1 sec.

4. Re-establishing the delivery state

Press the programming button for 5 to 10 sec.; after 2 sec. respectively 5 sec., the drive carries out a short run in up and down direction. Briefly release the programming button. Push the programming button for 2 to 5 sec. again; after 2 sec. the drive carries out a short run in up and down direction. Release the programming button. The delivery state is now re-established.

Elektronische Jalousieantriebe D370 | D370 SMI

1. Erste Inbetriebnahme

Bei Auslieferung befindet sich der Antrieb im Auslieferungszustand; die Position des Antriebs entspricht der unteren Endlage.

Antrieb in die herabgelassene Jalousie einbauen.

Netzanschluß herstellen. Der Antrieb kann nur in Richtung AUF gefahren werden. Durch den AUF-Befehl wird die Positionslernfahrt ausgelöst; der Antrieb bestätigt die korrekte Positionslernfahrt durch einen kurzen Stop nach 1 Sek. Fahrt. Nach Übergang in den Schnellgang fährt der Antrieb in Selbsthaltung auf den externen Endschalter (Pilztaster) wodurch diese Position als obere Endlage abgespeichert wird. Nach dieser Positionslernfahrt sind die obere Endlage (entspricht Pilztaster) und die untere Endlage eingestellt; weitere Einstellungen sind nur notwendig wenn abweichende obere oder untere Endlagenpositionen gewünscht werden (siehe Pkt. 2 u. 3).

Hinweis für die Programmierung: Der Antrieb zeigt die Zeitdauer der Betätigung des Programmier-tasters nach 2 Sek. bzw. nach 5 Sek. durch jeweils eine kurze AUF- und AB-Bewegung an.

2. Einstellen der oberen Endlagen

Antrieb mind. 10cm unter die gewünschte obere Endlage fahren. Programmier-taster zwischen 2 Sek. und 5 Sek. betätigen; der Antrieb führt nach Ablauf von 2 Sek. eine kurze AUF- und AB-Bewegung aus. Mit AUF-Taster (keine Selbsthaltung) die gewünschte obere Endlage anfahren. Der Antrieb bestätigt den korrekten Programmiermodus durch einen kurzen Stop nach 1 Sek. Fahrt. Nach Erreichen der oberen Endlage diese durch Betätigen des AB-Tasters speichern. Den AB-Taster so lange betätigen, bis der Antrieb das korrekte Speichern der Endlage durch einen kurzen Stop nach ca. 1 Sek. Fahrt bestätigt.

3. Einstellen der unteren Endlagen

Antrieb mind. 10cm über die gewünschte untere Endlage fahren. Programmier-taster zwischen 2 Sek. und 5 Sek. betätigen; der Antrieb führt nach Ablauf von 2 Sek. eine kurze AUF- und AB-Bewegung aus. Mit AB-Taster (keine Selbsthaltung) die gewünschte untere Endlage anfahren. Der Antrieb bestätigt den korrekten Programmiermodus durch einen kurzen Stop nach ca. 1 Sek. Fahrt. Nach Erreichen der unteren Endlage diese durch Betätigen des AUF-Tasters speichern. Den AUF-Taster so lange betätigen, bis der Antrieb das korrekte Speichern der Endlage durch einen kurzen Stop nach ca. 1 Sek. Fahrt bestätigt.

4. Wiederherstellen des Auslieferungszustandes

Programmier-taster zwischen 5 Sek. und 10 Sek. betätigen. (der Antrieb führt nach 2 Sek. und 5 Sek. jeweils eine kurze AUF- und AB-Bewegung aus) Programmier-taster kurz los lassen. Programmier-taster nochmals zwischen 2 Sek. und 5 Sek. betätigen. (Der Antrieb führt nach 2 Sek. eine kurze AUF- und AB-Bewegung aus.) Programmier-taster los lassen. Der Antrieb befindet sich nun im Auslieferungszustand.

>> Setting instructions/Einstellanweisung

5. Voltage failure

A voltage failure when the drive is stationary has no effect. When the voltage is restored, the stored end positions are available once again in an unchanged state.

A voltage failure when the drive is running can lead to an incorrect storage of the current position. In this case, the drive must be run in the up direction for the purpose of a reference run to the push button. A down command is not possible before activation of the push button. The reference run takes place in lock command mode independently of whether it is in lock command mode or dead man's mode of the running commands. The drive confirms the correct reference run by means a short stop after a run lasting 1 sec. Following activation of the push button, the set end positions are once again available and normal operation can be resumed. Note: unlike the reference run, the upper and the lower end positions are reset in the position-learning run (see point 1).

6. Switching between lock command mode and dead man's mode of the running commands

On delivery, the drives are set as standard to lock command mode of the running commands. Switching from lock command mode and dead man's mode / vice versa is carried out in accordance with the following sequence:

Press the programming button for 2 to 5 sec.; after 2 sec., the drive carries out a short run in up and down direction. Briefly release the programming button. Press the programming button for 2 to 5 sec. again; after 2 sec. the drive carries out a short run in up and down direction. The drive has now changed into the other mode.

5. Spannungsausfall

Ein Netzspannungsausfall bei stehendem Antrieb hat keine Auswirkungen. Nach Wiedereinschalten der Spannung stehen die gespeicherten Endlagen ohne Änderung zur Verfügung.

Ein Netzspannungsausfall während laufendem Antrieb kann zu nicht korrekter Speicherung der aktuellen Position führen. In diesem Fall muß der Antrieb in AUF-Richtung zum Zwecke einer Referenzfahrt auf den Pilztaster gefahren werden. Ein AB-Befehl ist vor Betätigen des Pilztaster nicht möglich. Die Referenzfahrt erfolgt in Selbsthaltung unabhängig ob Selbsthaltung oder Totmann-Betrieb der Fahrbefehle eingestellt ist. Der Antrieb bestätigt die korrekte Referenzfahrt durch einen kurzen Stop nach ca. 1 Sek. Fahrt. Nach Betätigung des Pilztasters stehen die eingestellten Endlagen wieder zur Verfügung und der normale Betrieb kann wieder aufgenommen werden.

Anmerkung: Im Gegensatz zur Referenzfahrt wird bei der Positionslernfahrt (siehe Pkt. 1) die obere und die untere Endlage neu gesetzt.

6. Umschalten zwischen Selbsthaltung und Totmann-Betrieb der Fahrbefehle

Die Antriebe sind bei Auslieferung standardmäßig auf Selbsthaltung der Fahrbefehle eingestellt. Das Umschalten von Selbsthaltung auf Totmann-Betrieb bzw. umgekehrt erfolgt gem. nachfolgendem Ablauf. Programmieraster zwischen 2 Sek. und 5 Sek. betätigen; der Antrieb führt nach 2 Sek. eine kurze AUF- und AB-Bewegung aus. Programmieraster kurz los lassen. Programmieraster nochmals zwischen 2 Sek. und 5 Sek. betätigen. (Der Antrieb führt nach 2 Sek. eine kurze AUF- und AB-Bewegung aus.) Programmieraster los lassen. Der Antrieb ist im anderen Zustand.