

Produktbeschreibung Dunker Baureihe D370-SMI

Expanded capability profile in comparison with traditional motors based on AC motors with mechanical end limit switches.

- » Slow speed at each start in each direction of rotation enables a sensitive setting of the slat angle thus an optimized controlling of the insolation
- » The load-independent speed control keeps the speed constant for the whole height of the blind. As a result of this the view of the running of the blind is consistent
- » A new concept of the braking system eliminates disturbing braking noises
- » For the comfortable adjustment of the end position it is not necessary to have direct access to the motor by using the manual control device of Dunkermotoren
- » Several motors can be connected in parallel
- » Storage of the travel command after operation of the up or down button for more than 3 seconds
- » Because of the integration of many functions which have been realized in the past with external control devices the motor can be controlled by very easy control devices

Erweitertes Leistungsspektrum gegenüber klassischen Jalousieantrieben auf Wechselstrombasis mit mechanischen Endschaltern.

- » Schleichdrehzahl für ca. 3 Sek. bei jedem Anfahren ermöglicht eine feinfühligere Einstellung des Lamellenwinkels und somit optimale Steuerung der Sonneneinstrahlung
- » Die lastunabhängige Drehzahlregelung hält die Drehzahl über die gesamte Behanghöhe konstant und führt so zu einem einheitlichen Behanglaufbild insbesondere bei großen Fassaden mit vielen Jalousien
- » Ein neues Bremskonzept eliminiert störende Bremsgeräusche
- » Die Einstellung der Endlagen erfolgt komfortabel über ein Steuerkabel, ohne daß der Motor zugänglich sein muß
- » Mehrere Motoren können über einen Taster parallel geschaltet werden
- » Speicherung (Selbsthaltung) der Fahrbefehle nach Drücken der Auf- oder Ab-Taste länger als 3 Sekunden
- » Durch die Intergration vieler Funktionen in den Antrieb, welche bisher in den Motorsteuergeräten enthalten sind, können zur Steuerung des Motors einfachste Steuergeräte verwendet werden



Data/ Technische Daten			
Motortype/ Motortyp			D370 / D370 SMI
Input rated voltage/ Anschlussspannung	VAC		230
Frequenz/ Frequenz	Hz		50
Continuous rated torque/ Nenn Drehmoment	Nm		2x5
Slow speed/ Schleichgang	min ⁻¹		5
Fast speed/ Schnellgang	min ⁻¹		26
Rated continuous current/ Nennstromaufnahme	A~		0.91
Rated input power/ Nennleistungsaufnahme	W		103
Maximum range of revolution/ Max. Anzahl Umdrehungen			140
Starting torque/ Anlaufmoment	Nm		2x5
Maximum current/ Maximale Stromaufnahme	A		0.91
Weight/ Gewicht	kg		1.3
Protection class/ Schutzart	IP		54
VDE mark/ VDE Zeichen			
VDE EMC mark/ VDE-EMV Zeichen			
CE mark/ CE-Zeichen			

Auswahlhilfe für Jalousieantriebe

The parameter diagram is a possibility to identify the maximum surface for venetian blinds in dependence of width, height of the blind and torque of the motor.

Furthermore the resulting surfaces are depending on the current venetian blinds system.

For creating the diagram the following datas are needed:

- » Take-up spindle radius of lifting band (mm)
- » Lifting band thickness (mm)
- » Specific mass of slats (kg/m²)
- » Specific mass of bottom rail (kg/m)
- » Safety margin of motor torque (%)
- » Friction factor (%)

For example:

Take-up spindle radius of lifting band: 10.5 mm
 Lifting band thickness: 0.27 mm
 Specific mass of slats: 1.53 kg/m²
 Specific mass of bottom rail: 0.427 kg/m
 Safety margin of motor torque: 10%
 Friction factor: 10%

On request, Dunkermotoren provides a specific diagram depending on the details (as in the example above mentioned datas) of the venetian blind.

Das Parameter-Diagramm dient zur Ermittlung der maximalen Jalousiefläche in Abhängigkeit von Breite und Höhe der Jalousie sowie vom Motormoment.

Die sich ergebenden Flächen sind darüber hinaus abhängig vom jeweiligen Jalousie-System.

Zur Erstellung eines Diagrammes benötigen wir folgende Daten:

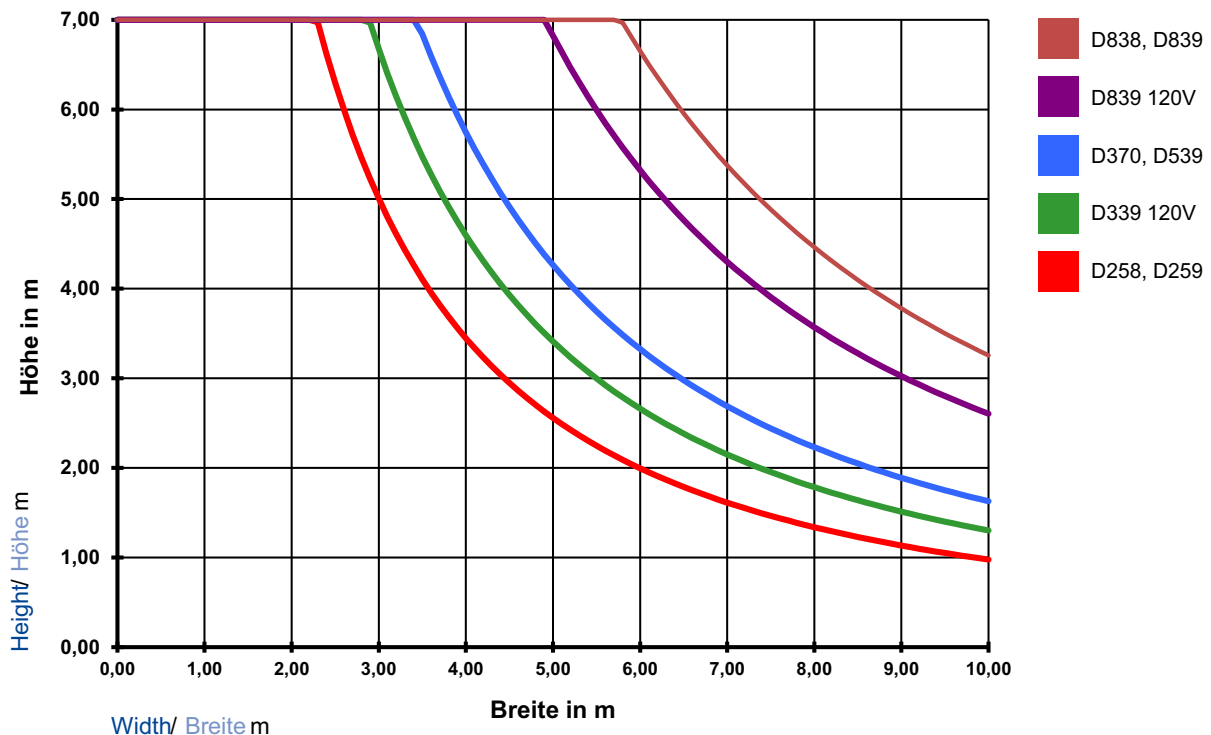
- » Wickelkernradius in mm
- » Zugbanddicke in mm
- » Gewicht der Lamellen in kg/m²
- » Gewicht der Unterschiene (Fallstab) in kg/m
- » Gewünschte Sicherheit des Motormomentes in %
- » Reibungsverluste in %

Beispiel:

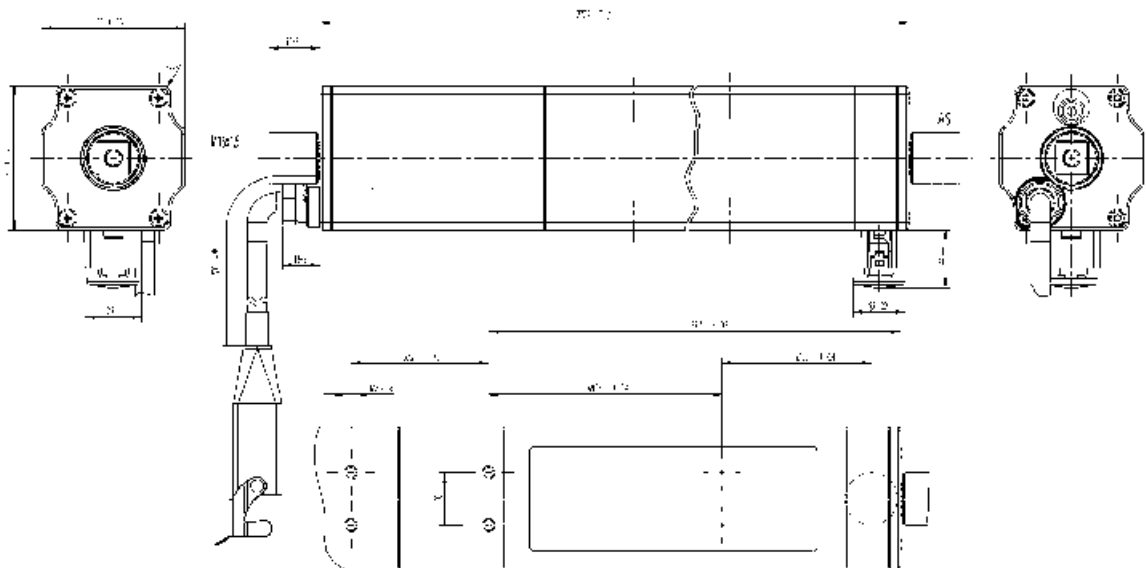
Wickelkernradius: 10,5 mm
 Zugbanddicke: 0,27 mm
 Gewicht der Lamellen: 1,53 kg/m²
 Gewicht der Unterschiene: 0,427 kg/m
 Sicherheit des Motormomentes: 10%
 Reibungsverlust: 10%

Von Dunkermotoren wird auf Anfrage, abhängig von den Daten (wie im Beispiel oben genannte Daten) der jeweiligen Jalousie, ein spezifisches Diagramm erstellt.

Drives/ Antriebe



D370 | D370 SMI





The SMI interface defines a standard and robust link between roller shutter/venetian blind drives and control units. Low cost but effective interface circuits are built into the SMI drive and the SMI control unit. These match up to the building's demanding requirements.

SMI drives have 5-core leads. Three cores are for the power supply and the earthing (L, N and PE) and two cores are for the data transfer. The data transfer is so robust that no special types of leads are required. In addition the power supply and the data transfer (I+ and I-) can coexist in the same lead.

The data signal leads are protected against any polarity reversal so that no incorrect connection can destroy a drive. The input circuit is protected against overvoltage so that no destruction is possible if high interference voltages occur.

Thanks to the ingenious SMI circuit interface, lead lengths of up to 350 m can be accommodated. This means there are virtually no limitations that have to be taken into account during the planning.

Data signal transfers take place at 2,400 bits per second. Together with the very efficient standard commands this ensures fast response times.

A parallel connection of up to 16 drives to the same motor control unit is possible. Thanks to a global addressing it is possible to have just one start-up in a wired system.

The drives can be addressed together or individually, i.e. the allocation of one address per drive is possible, but is not necessary if all the drives are to be controlled together.

For further information please see at www.standard-motor-interface.com

Die SMI-Schnittstelle definiert eine einheitliche und robuste Verbindung zwischen Rollläden-/Jalousieantrieben und Steuerungen. Jeweils im SMI-Antrieb und in der SMI-Steuerung sind kostengünstige, aber wirkungsvolle Interfaceschaltungen eingebaut, die den anspruchsvollen Anforderungen im Gebäude entsprechen.

SMI-Antriebe haben Anschlussleitungen mit 5 Adern. Drei Adern sind für die Stromversorgung und den Schutzleiter (L, N und PE) und zwei Adern sind für die Datenübertragung. Die Datenübertragung ist so robust, dass keine speziellen Leitungstypen erforderlich sind. Zudem können Stromversorgung und Datenübertragung (I+ und I-) in der gleichen Leitung geführt werden.

Die Telegrammleitungen sind so verpolsicher, dass ein Falschanschluss keine Zerstörung eines Antriebes zur Folge haben kann. Die Eingangsschaltung hat eine so hohe Überspannungsfestigkeit, dass auch bei hoher Störspannung keine Zerstörung möglich ist.

Dank dem ausgeklügelten SMI-Schaltungsinterface können Leitungslängen bis zu 350m überbrückt werden. Es sind kaum mehr Einschränkungen bei der Planung zu berücksichtigen.

Die Telegrammübertragung erfolgt mit 2400 Bit pro Sekunde. Zusammen mit sehr effizienten Standardbefehlen ist eine hohe Reaktionsgeschwindigkeit gesichert.

Die Parallelschaltung von bis zu 16 Antrieben an der gleichen Motorsteuerung ist möglich. Dank einer globalen Adresse ist auch eine Inbetriebnahme im verdrahteten System möglich.

Die Antriebe können gemeinsam oder einzeln angesprochen werden, d.h. die Vergabe einer Adresse pro Antrieb ist möglich, ist aber bei gemeinsamer Ansteuerung nicht notwendig.

Weitere Informationen zur SMI-Technik finden Sie bei www.standard-motor-interface.com

