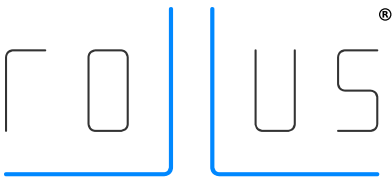


ISTRUZIONI PER L'USO DEI MOTORI TUBOLARI



DETTAGLI TECNICI

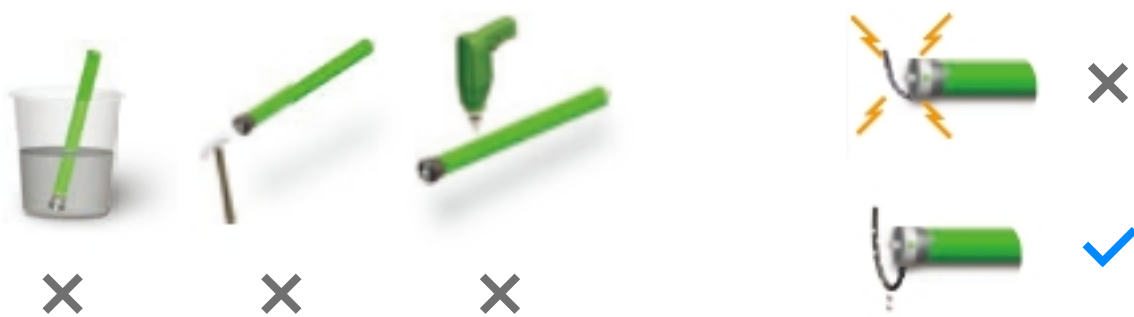
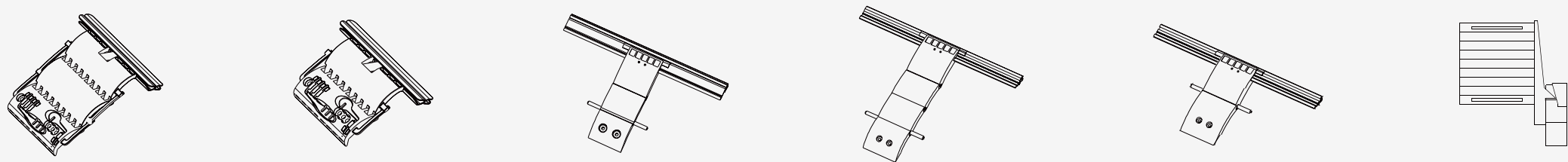
- Tensione: 230 V
- Frequenza: 50 Hz
- Regolazione elettronica dei finecorsa
- Pulsante di programmazione integrato
- Protezione contro il surriscaldamento
- Rilevamento ostacoli
- Temperatura di esercizio: ~ -10°C ~ +50°C (IP44)
- Durata massima di funzionamento continuo: 4 minuti
- I motori possono essere collegati in parallelo

ISTRUZIONI DI MONTAGGIO

La tension di alimentazione deve essere di 230 V $\pm$ 5%. Se la tensione esce da questo intervallo, il motore può arrestarsi. In tal caso, è necessario ridurre il carico della metà. Il tempo massimo di funzionamento continuo è di 4 minuti. Trascorso questo periodo, si attiva la protezione contro il surriscaldamento. Un nuovo avvio può essere effettuato dopo circa 20 minuti, altrimenti il calore generato potrebbe causare un malfunzionamento del sistema di rilevamento ostacoli.

ATTENZIONE!

Per il corretto funzionamento del motore, si consiglia di utilizzare dispositivi di sicurezza anti-sollevamento / molle anti-effrazione.



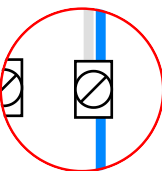
Per evitare infiltrazioni d'acqua, il cavo deve essere posizionato come mostrato nell'immagine durante il montaggio.

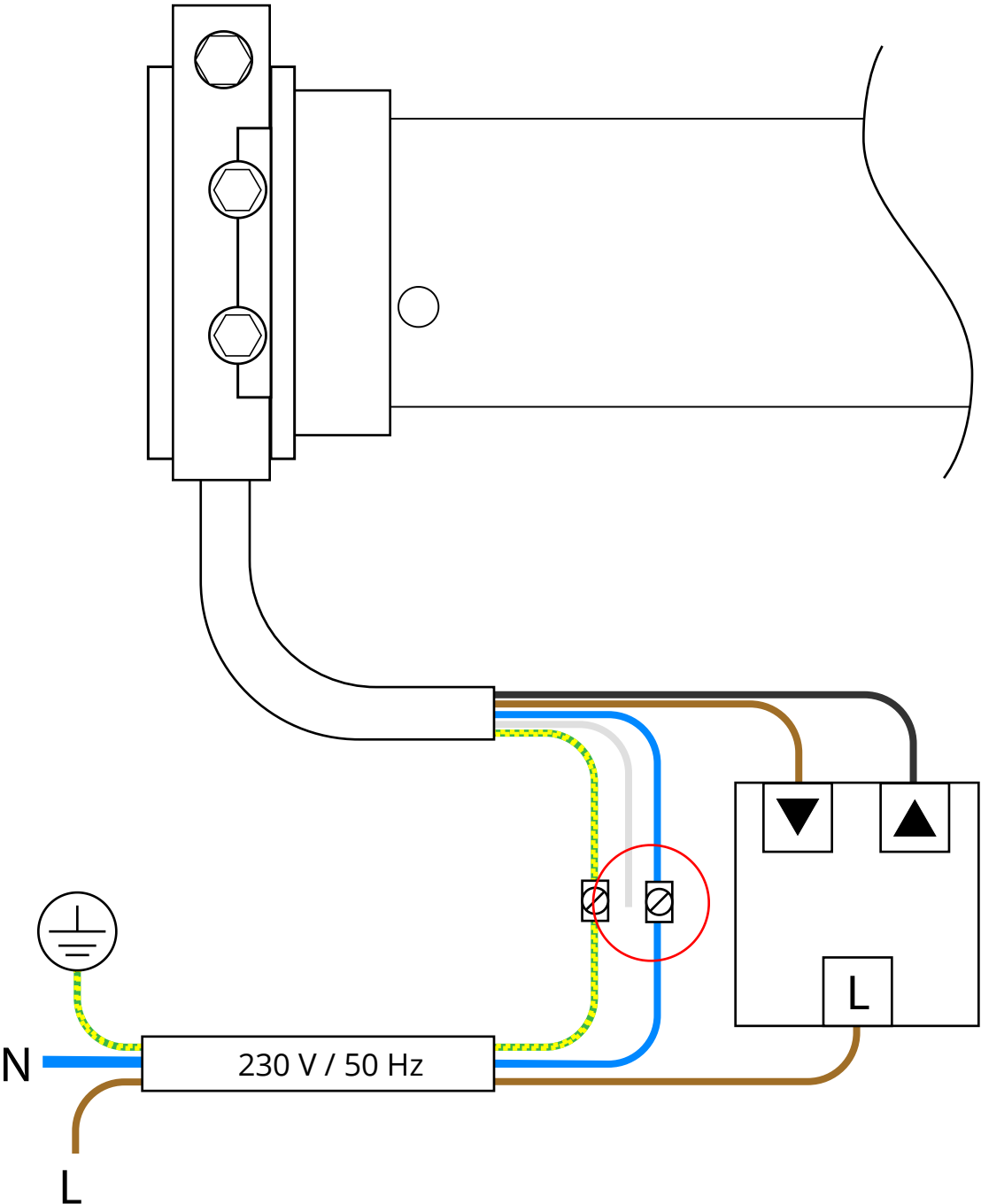


Il cavo è innestabile e può essere collegato o scollegato.

COLLEGAMENTO DEL MOTORE

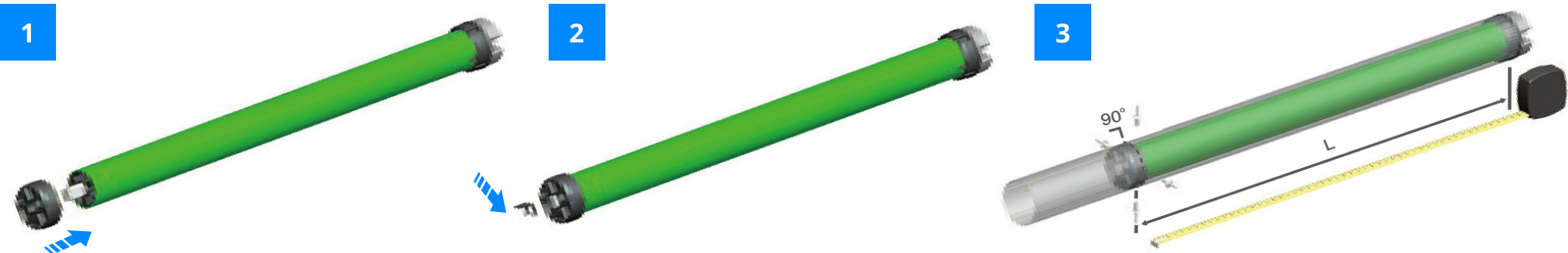
-  Conduttore di terra (verde / giallo)
-  Conduttore neutro (blu)
-  Conduttore di fase (direzione 1) (marrone)
-  Conduttore di fase (direzione 2) (nero)
-  Programmazione dei finecorsa (bianco)

 Dopo aver regolato il punto di finecorsa, collegare il cavo bianco al filo blu.



MONTAGGIO DI UN TRASPINATORE (IN CASO DI SOSTITUZIONE DELL'UNITÀ DI TRASMISSIONE)

 4× / 4× Montare con viti o rivetti.



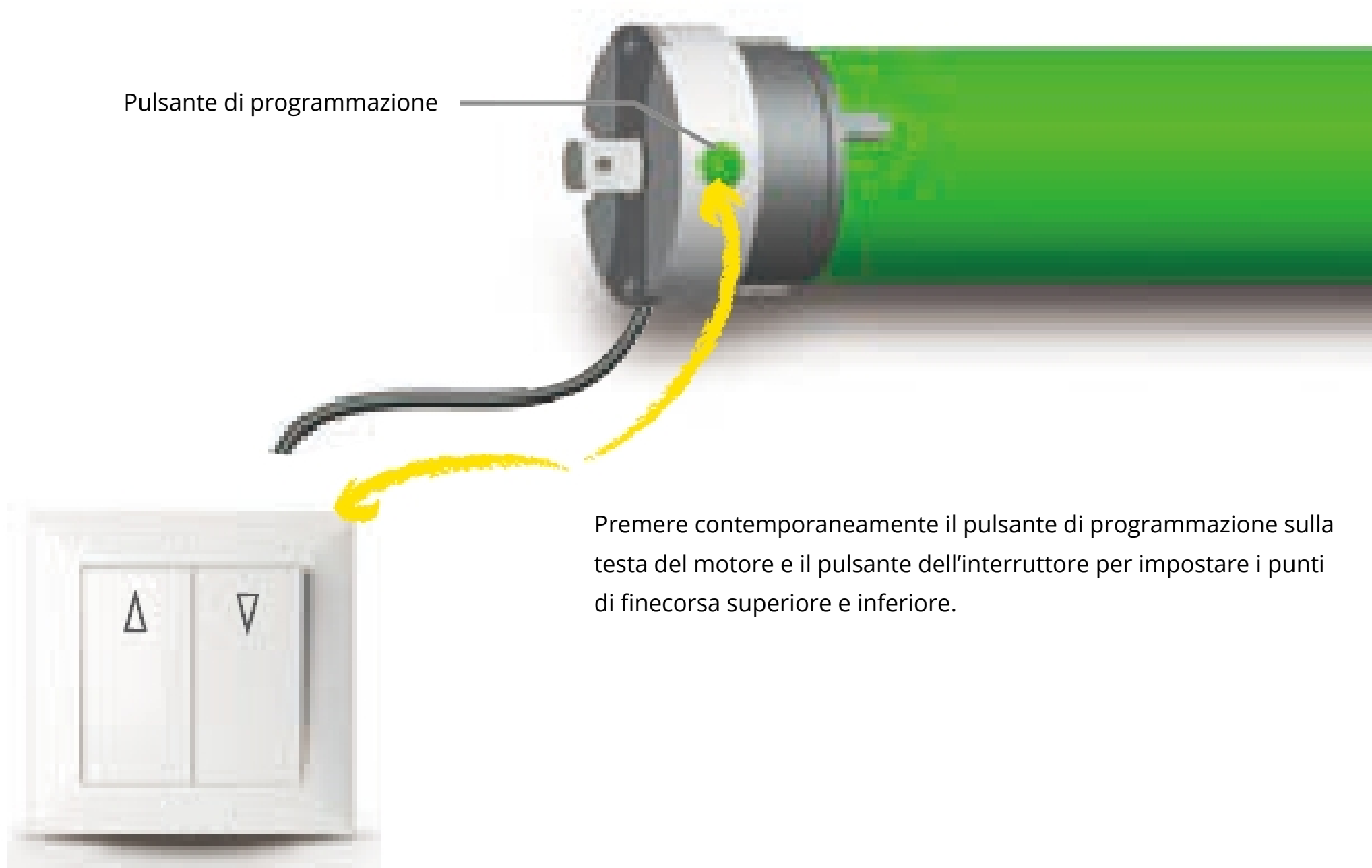
REGOLAZIONE DEI FINECORSA

La regolazione delle posizioni di finecorsa può essere effettuata tramite il pulsante sulla testa del motore oppure utilizzando un cavo di regolazione speciale (opzionale).

La posizione di finecorsa superiore deve essere regolata per prima.

Prima di iniziare la regolazione automatica dei finecorsa, assicurarsi che nel servomotore non siano già stati memorizzati altri finecorsa. In caso contrario, è necessario cancellarli prima di procedere.

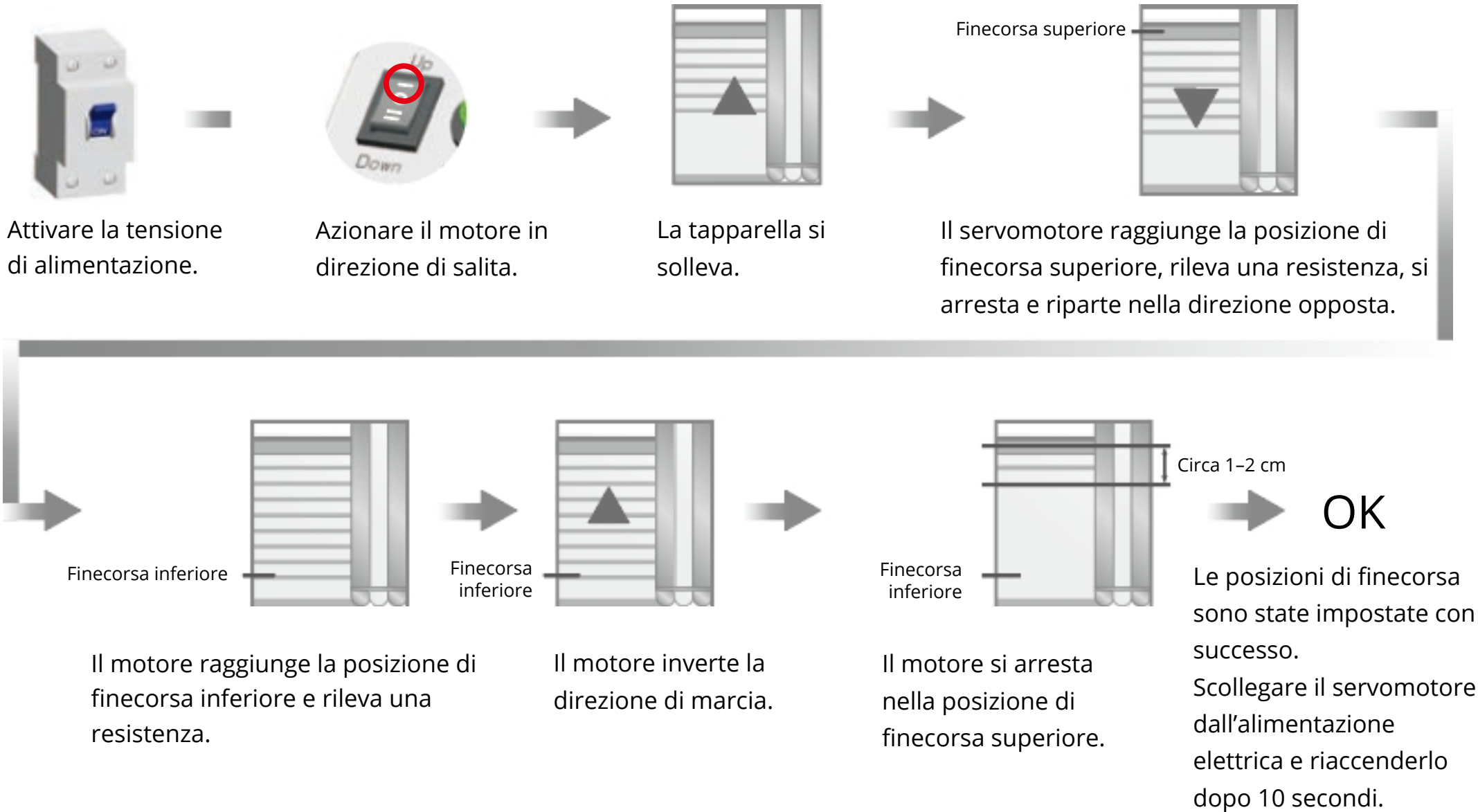
REGOLAZIONE DEI FINECORSA CON IL PULSANTE SULLA TESTA DEL MOTORE



REGOLAZIONE DELLE POSIZIONI DI FINECORSA CON IL CAVO DI REGOLAZIONE (OPZIONALE)



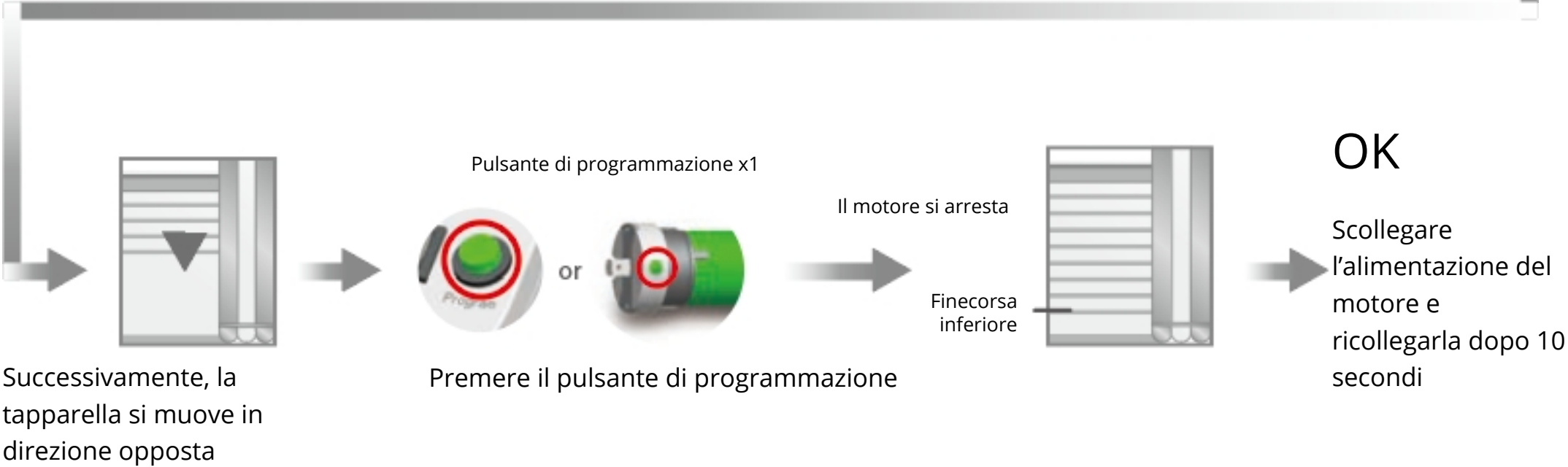
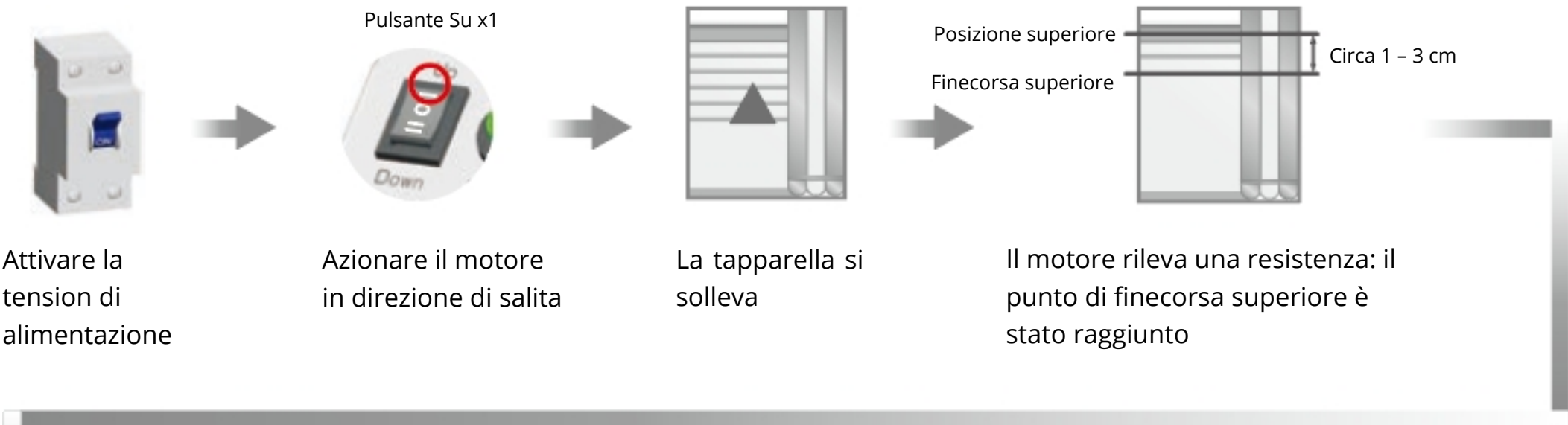
REGOLAZIONE AUTOMATICA DEI FINECORSA



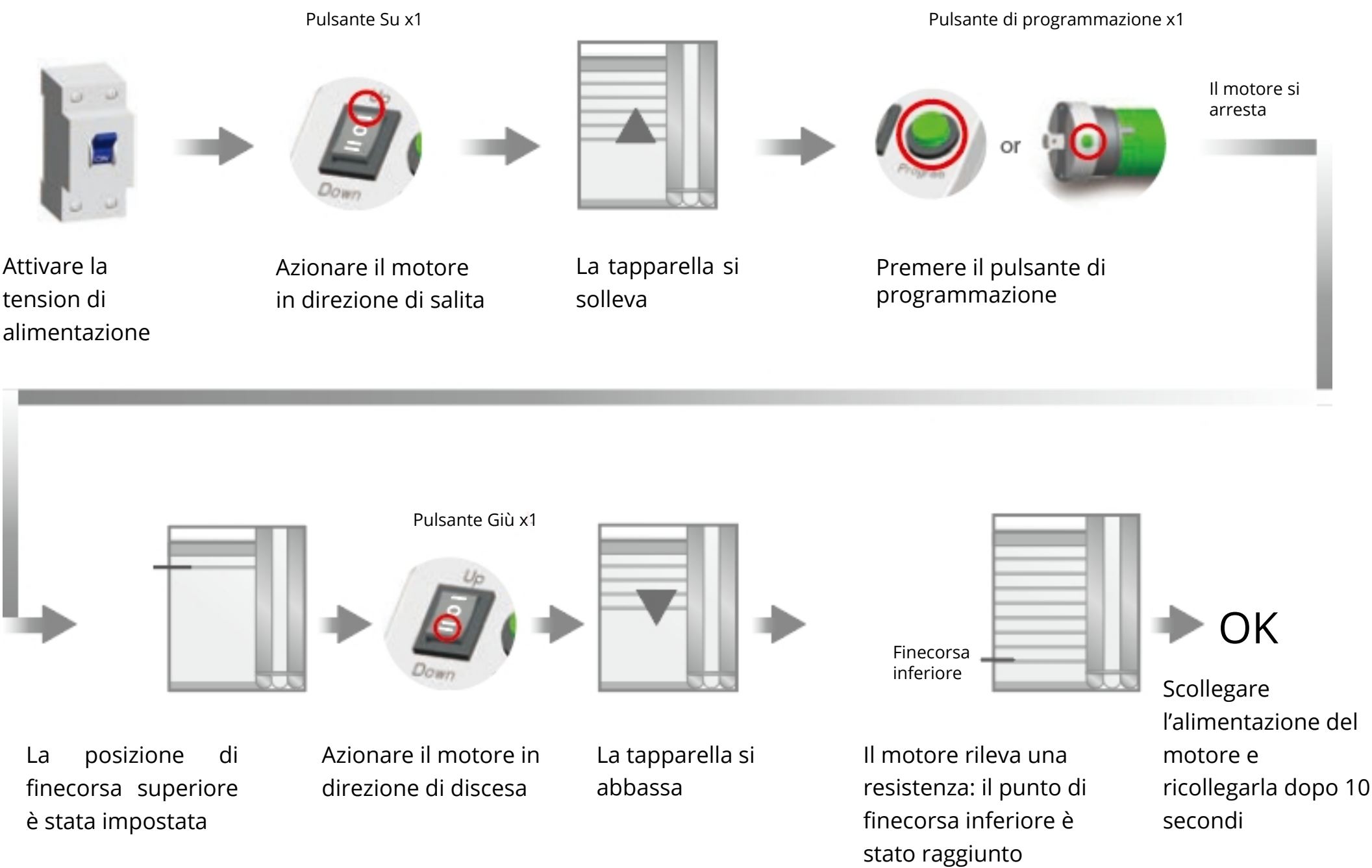
REGOLAZIONE MANUALE DELLE POSIZIONI ESTREME INFERIORE E SUPERIORE



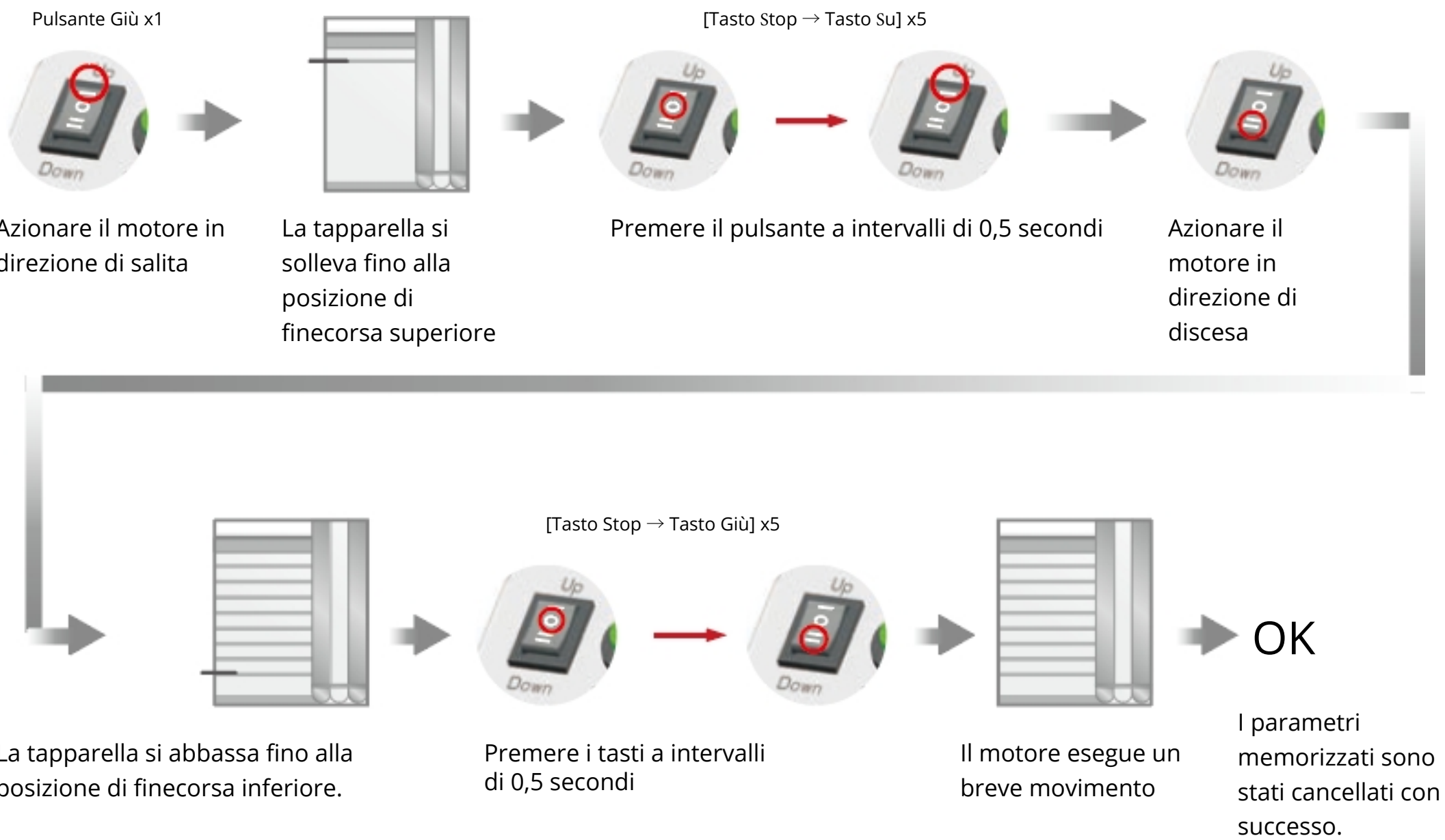
REGOLAZIONE AUTOMATICA DEL FINECURSA SUPERIORE E
REGOLAZIONE MANUALE DEL FINECURSA INFERIORE



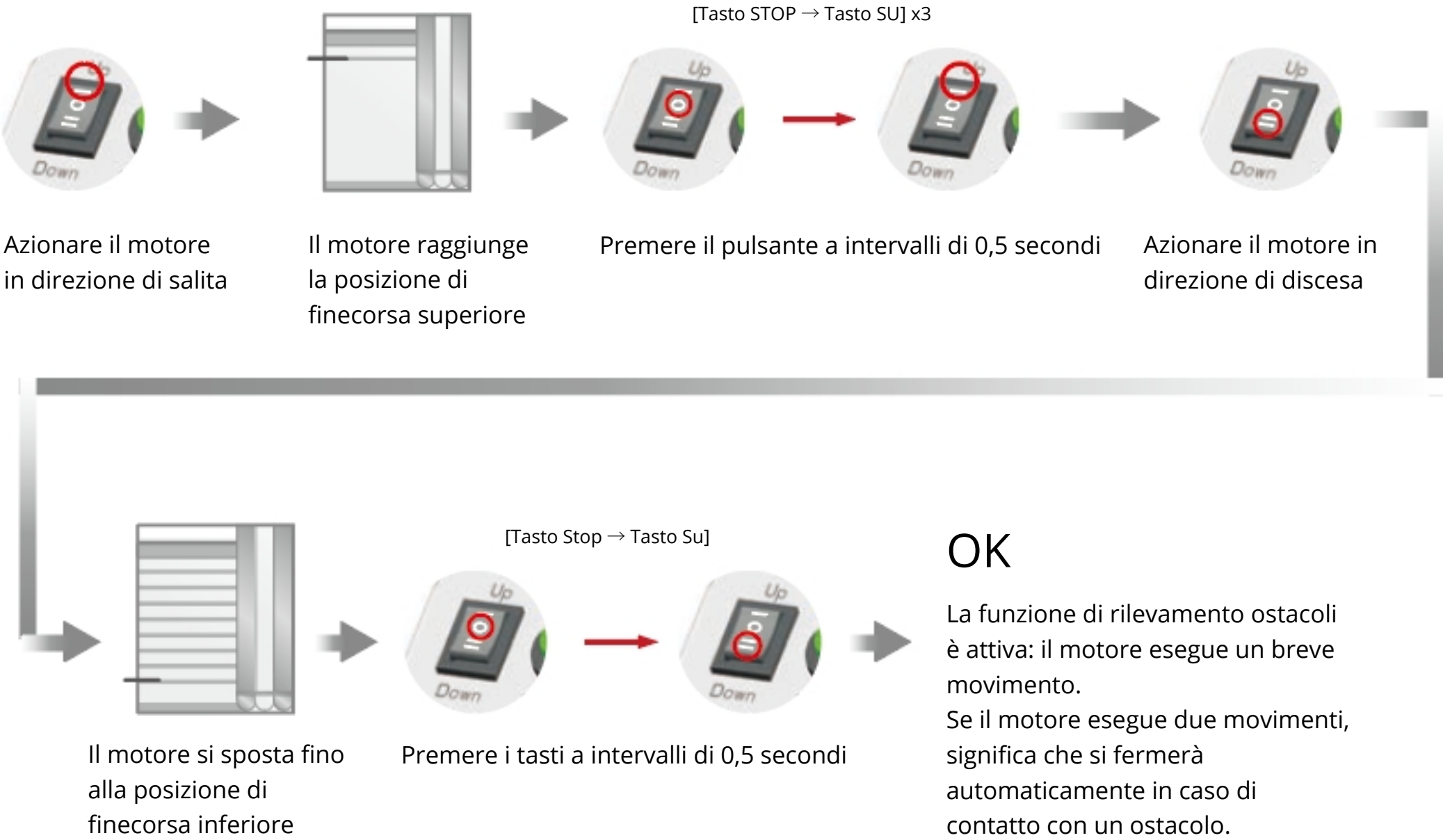
**REGOLAZIONE MANUALE DEL FINECORSO SUPERIORE E
REGOLAZIONE AUTOMATICA DEL FINECORSO INFERIORE**



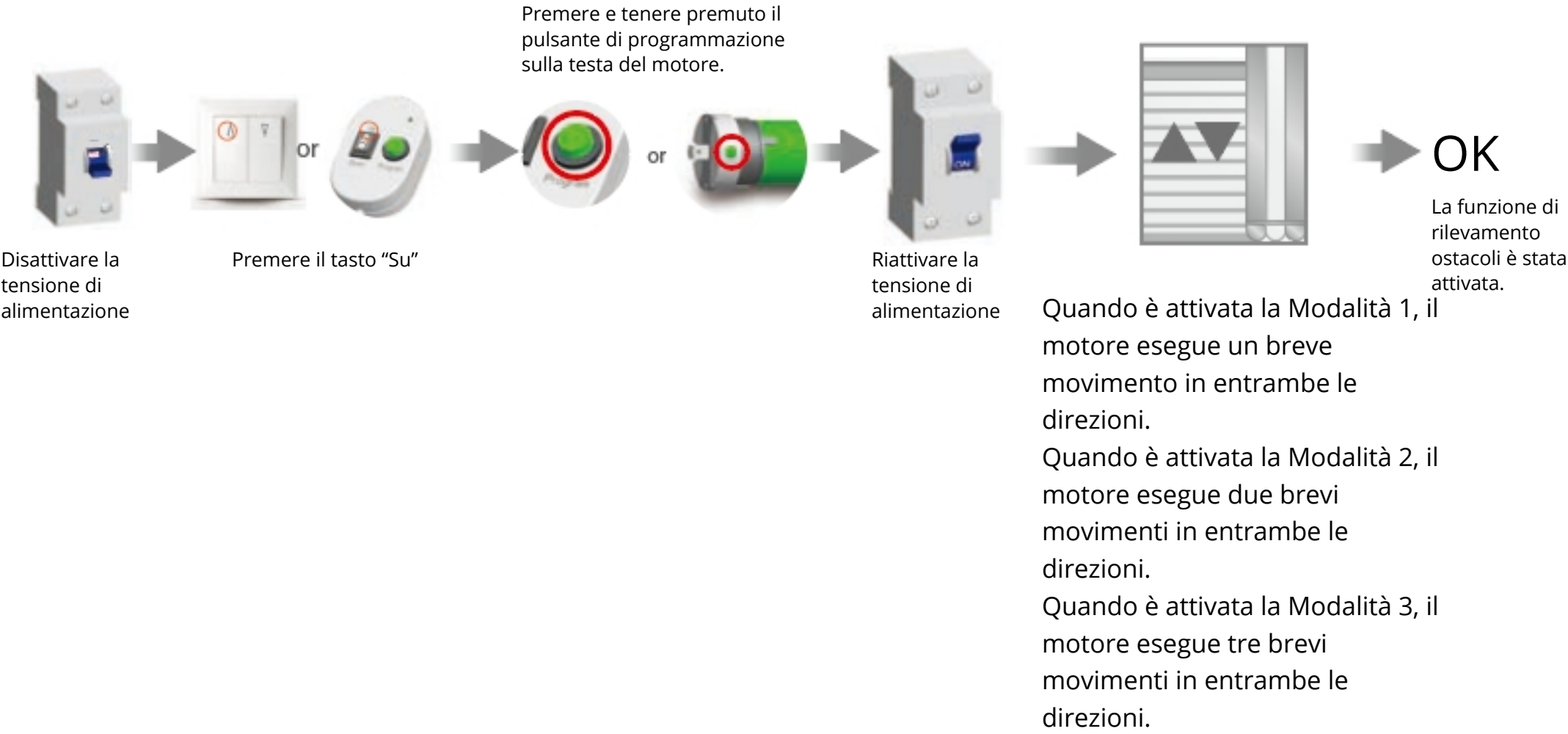
CANCELLAZIONE DEI FINECORSO (RIPRISTINO DELLE IMPOSTAZIONI DI FABBRICA)



FUNZIONAMENTO DELL'INVERSIONE AUTOMATICA DOPO IL RILEVAMENTO DI UN OSTACOLO



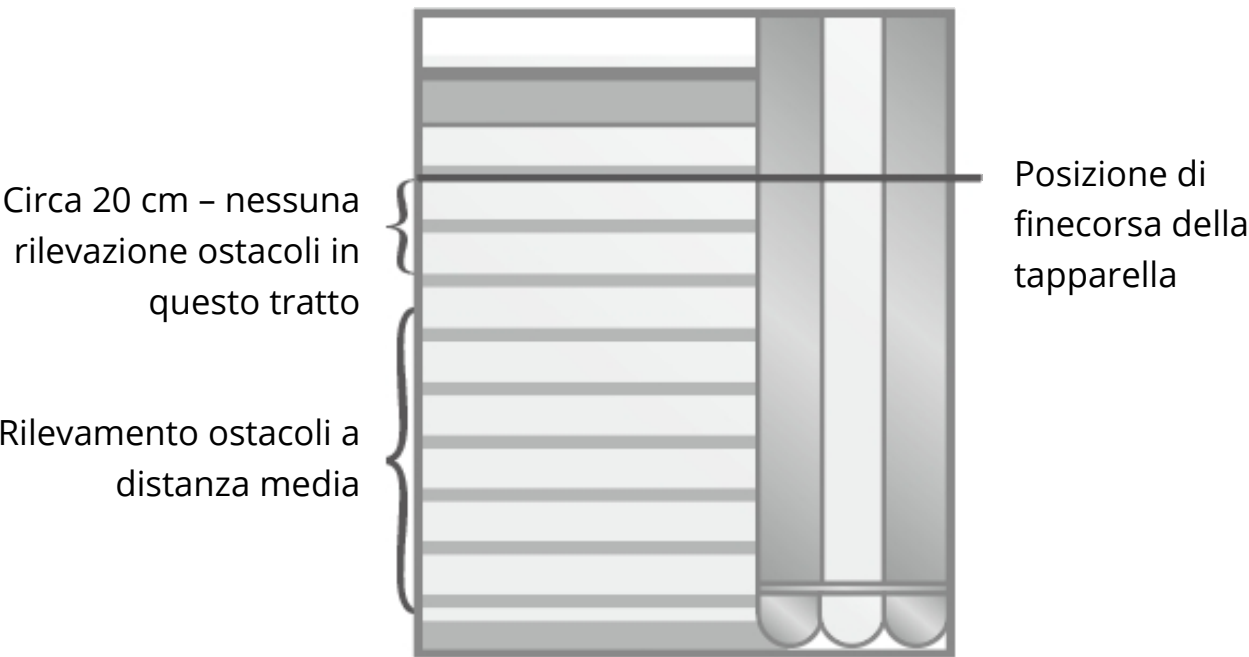
CAMBIO DELLA MODALITÀ DI RILEVAMENTO OSTACOLI



TRE TIPI DI MODALITÀ DI REAZIONE DEL SISTEMA DI RILEVAMENTO OSTACOLI

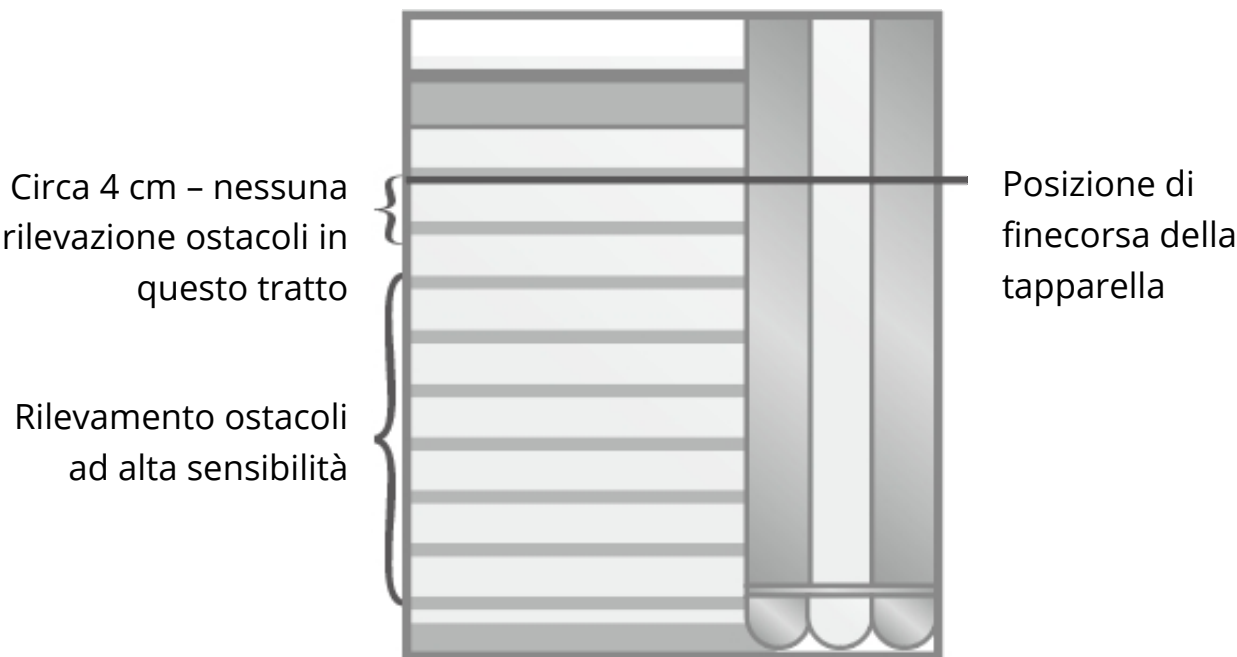
MODALITÀ 1

Questa modalità è impostata in fabbrica e corrisponde a una sensibilità media.



MODALITÀ 2

Questa modalità corrisponde a una sensibilità massima.



MODALITÀ 3

Questa modalità corrisponde a una sensibilità minima.

