A-OK AM35/AM45 MEL Funkmotor mit elektronischen Endlagen – Bedienungsanleitung

Deutsche Übersetzung der englischen Originalanleitung des Herstellers A-OK. Die Abbildungen der Originalanleitung finden Sie im Anhang. Maßgeblich für technische Details sind die Angaben des Herstellers.

Hersteller: Guangdong A-OK Technology Grand Development Co., Ltd., Hexing Road South Side, Sanhe Economic Development Zone, Huiyang, 516213 Huizhou, Guangdong, China
Importeur / Ansprechpartner in der EU: Vent Systems HDI GmbH, Alaskaweg 8, 22145 Hamburg, Deutschland, Tel. 040 50694631, info@ventsystems.de

Sicherheitshinweise

Lesen Sie diese Anleitung vor Montage und Gebrauch vollständig und bewahren Sie sie auf. Montage und elektrischer Anschluss dürfen nur von Fachkräften ausgeführt werden; der Anschluss an 230 V gehört in die Hände einer Elektrofachkraft. Vor Arbeiten am Antrieb die Spannung abschalten. Den Antrieb nur bestimmungsgemäß verwenden. Motor nicht anbohren, nicht fallen lassen oder anschlagen, nicht in Wasser tauchen und von korrosiven Stoffen fernhalten. Das Anschlusskabel mit einer Tropfschlaufe nach unten führen, damit kein Wasser in den Motor läuft.

1. Merkmale

- Bis zu 6 Endlagen: obere und untere Endlage sowie 4 Zwischenpositionen
- Trockenkontakt-Schnittstelle für Schaltersteuerung und Gebäudeleittechnik
- RS232/RS485-Schnittstelle mit bidirektionaler Kommunikation
- Tippbetrieb und Dauerbetrieb, Drehrichtung umschaltbar
- Hohe Wiederholgenauigkeit der Endlagen
- Stopp bei Blockade zum Schutz von Anlage und Behang
- Empfangsempfindlichkeit -110 dBm

2. Elektrischer Anschluss (230 V AC, 50/60 Hz)

Ader	Funktion
Blau	Neutralleiter (N)
Braun	Phase (L)
Grün-Gelb	Schutzleiter (PE)

Optional: Anschluss A für RS232/RS485.

3. Einstellungen über RS485 (Software)

- ID und Kanal hinzufügen bzw. löschen (Standard: 0)
- Schaltart festlegen (Standard: 4-Draht-Schalter)
- Wendewinkel (Standard: Stufe 4)
- Empfindlichkeit bei Hindernis (Standard: mittel)
- Zurückfahren bei Hindernis ein/aus und Rückfahrzeit (Standard: 0,1 s)
- Baudrate der seriellen Schnittstelle (Standard: 2400, mit RS485-Software V2.5)

4. Bedienung und Einstellung

4.1 Programmiervorbereitung

- Programmiertaste am Motor 1 s drücken: Der Motor ruckt einmal.
- Oder: STOP am angelernten Sender 5 s halten: Der Motor ruckt einmal.

4.2 Sender anlernen

1. Spannung am Motor 5 s ausschalten.
2. Taste AUF am Sender gedrückt halten und die Spannung wieder einschalten; AUF 3 s halten. Der Motor ruckt einmal und ist in der Programmiervorbereitung.
3. In der Programmiervorbereitung AUF drücken. Der Motor ruckt einmal: Der Sender ist angelernt.

4.3 Drehrichtung ändern

In der Programmiervorbereitung AB am Sender drücken (Motor ruckt einmal) oder die Taste „Richtung ändern“ am Motor 7 s halten (Motor ruckt einmal).

4.4 Regeln für die Endlagen

- Es können bis zu sechs Positionen gespeichert werden. Die beiden äußersten sind die obere und die untere Endlage, die übrigen Zwischenpositionen.
- Ist die erste Endlage die obere, können alle weiteren nur darunter liegen; ist sie die untere, nur darüber.
- Jede Endlage kann einzeln feinjustiert oder gelöscht werden. Die erste Endlage kann nur feinjustiert, aber nicht einzeln gelöscht werden.
- Nach einem AUF- oder AB-Befehl hält der Motor an der nächsten Position.
- AUF oder AB zweimal im Sekundenabstand drücken: Der Motor fährt direkt in die obere bzw. untere Endlage.

4.5 Erste Endlage einstellen

1. PROG am angelernten Sender 1 s drücken. Der Motor ruckt einmal.
2. Mit AUF in die gewünschte Position fahren und stoppen (erste Endlage = obere) oder mit AB (erste Endlage = untere).
3. PROG auf der Senderrückseite 1 s drücken. Der Motor ruckt einmal: Die Endlage ist gespeichert.

4.6 Weitere Endlagen

Motor in die gewünschte Position fahren, PROG auf der Senderrückseite 1 s drücken (Motor ruckt einmal), dann PROG erneut 1 s drücken (Motor ruckt einmal): Die Position ist gespeichert. Ohne Eingabe innerhalb von 30 s verlässt der Motor die Einstellung automatisch.

4.7 Tipp- und Dauerbetrieb

In der Programmiervorbereitung STOP drücken. Der Motor ruckt einmal: Die Betriebsart ist umgeschaltet. Ab Werk arbeitet der Motor im Dauerbetrieb.

4.8 Endlage feinjustieren

Motor in die zu korrigierende Endlage fahren, PROG 1 s drücken (Motor ruckt einmal), Position anpassen und STOP drücken, dann PROG 1 s drücken. Der Motor ruckt einmal: Die Feinjustierung ist gespeichert.

4.9 Wendewinkel im Tippbetrieb

- STOP und AUF gleichzeitig drücken: größerer Winkel (bewegt sich nichts, ist der Höchstwert erreicht).
- STOP und AB gleichzeitig drücken: kleinerer Winkel (bewegt sich nichts, ist der Mindestwert erreicht).
- STOP 2 s halten: Der Motor ruckt einmal, die Einstellung ist gespeichert. Ohne Eingabe innerhalb von 30 s verlässt der Motor den Modus.

4.10 Endlage löschen

Motor in die zu löschende Endlage fahren und PROG 7 s halten. Der Motor ruckt nach 1 s und nach 7 s noch einmal: Die Endlage ist gelöscht.

4.11 Einzelnen Sender löschen

Bei Mehrkanalsendern zuerst den Kanal wählen. In der Programmiervorbereitung PROG auf der Rückseite des angelernten Senders drücken. Der Motor ruckt einmal: Der Sender ist gelöscht.

4.12 Alle Codes löschen (Werkseinstellung)

Programmiertaste am Motor 7 s halten oder in der Programmiervorbereitung PROG am angelernten Sender 7 s halten. Der Motor ruckt zweimal: Alle Codes sind gelöscht, der Motor ist auf Werkseinstellung.

5. Fehlerbehebung

Problem	Ursache	Lösung

Motor läuft nicht oder nur langsam	Falsche Spannung; Überlast; fehlerhafte Montage	Passende Spannung anschließen; Motor mit passendem Drehmoment wählen; Bauteile prüfen
Motor stoppt plötzlich	Überhitzungsschutz; Stromausfall	Nach dem Abkühlen arbeitet der Motor wieder; nach Wiederkehr der Spannung arbeitet er wieder

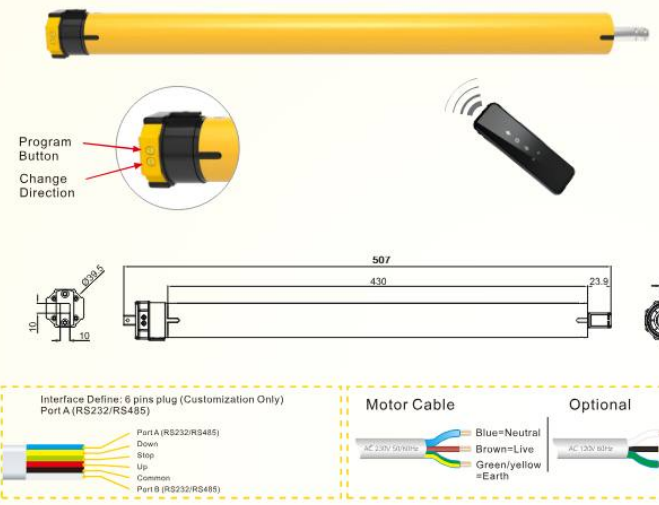
Entsorgung

Gemäß der Richtlinie 2012/19/EU über Elektro- und Elektronik-Altgeräte (WEEE) dürfen Altgeräte, die mit dem Symbol der durchgestrichenen Mülltonne gekennzeichnet sind, nicht mit dem Hausmüll entsorgt werden. Nutzer sind verpflichtet, Altgeräte einer dafür vorgesehenen Sammelstelle zuzuführen. Die Kennzeichnung bedeutet zugleich, dass das Gerät nach dem 13. August 2005 in Verkehr gebracht wurde. Das Gerät enthält keine gefährlichen Bestandteile mit besonders negativen Auswirkungen auf Umwelt und Gesundheit.

Konformität

A-OK erklärt, dass der in dieser Anleitung beschriebene Antrieb bei Kennzeichnung für 230 V, 50 Hz und bestimmungsgemäßer Verwendung die grundlegenden Anforderungen der Richtlinie 2014/53/EU erfüllt. Die Konformitätserklärung mit Angaben zu Normen, Identifikation des Antriebs und den Bevollmächtigten ist beim Kundendienst der A-OK-Zentrale erhältlich (Tel. +86 752 5717888).

AM35/45 MEL Electronic Limit Radio Motor Manual



Ⅰ. Main Features:

- Able to preset 6 limit positions, upper and lower limits and 4 more positions in the middle
- Dry contract interface for switch control, building centre control
- RS232/485 interface for building control, with bi-direction communication
- Available for dot move and continuous move
- Available for direction conversion
- High precision repeated limit position
- Stop by block for prevention of damage of system and object
- Receiving sensitivity -110dBm

RS485 Operations

1.Add and delete ID and Channel (default ID and Channel is "0")
2.Set the switch control way (default is for 4 wires switch)
3.Set the tilting angle (default level 4)
4.Set the motor sensitivity against obstacle(default medium sensitivity)
5.Rebound by obstacle ON/OFF, and set the rebound time(default rebound 0.1s)
6.Set RS485 serial port baud rate (default 2400, work with V2.5 RS485 operation software)

Ⅱ. Operations

1.Programming Preparation

Method 1

Press "program button" for 1s

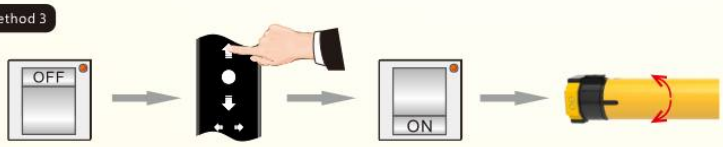
Motor jog once enter into programming preparation

Method 2

Press the programmed remote "STOP" button for 5s

Motor jog once enter into programming preparation

Method 3



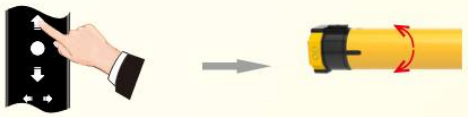
Switch off motor power 5s

Press and hold down remote "UP" button for 3s

Switch on motor power

Motor jog once and enter into programming preparation

2.Pairing the remote

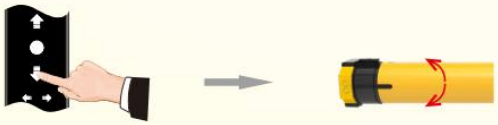


Under the programming preparation, press the remote "UP" button

Motor jog once, remote paired

3.Change Direction

Method 1



Under the programming preparation, press the remote "DOWN" button

Motor jog once, direction changed

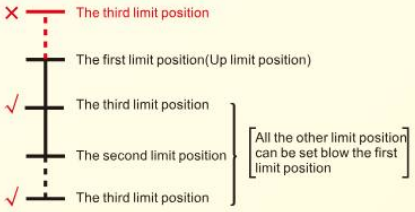
Method 2

Press the motor "change direction" for 7s

Motor jog once, direction changed

4.Limit position setting

A. Maximum six different limit positions can be set,the furthest two positions called the UP and DOWN limit position,others called the middle limit positions;
B. When the first limit position is the UP limit position(as right illustration),all other limit positions can only be set below this position;the same thing,when the first limit position is the DOWN limit position, all other limit positions can only be set above this position;
C. Every limit position can be fine-tuned or deleted separately(The first limit positi on can only be fine-tuned but can't be deleted separately.It can be deleted when delete all memories);
D. The motor stops at the next limit position after accepting once UP/DOWN order. When it reaches the UP limit position, the UP order is no use any more;when it reaches the DOWN limit position,the DOWN order is no use;
E. Press the UP/DOWN button twice on the transmitter at the speed of once a second,motor will go directly to the UP/DOWN limit position without any stop at the middle limit



5.First limit position setting

Press the PROG of the programmed transmitter for 1's

Motor jog once enter into limit setting preparation

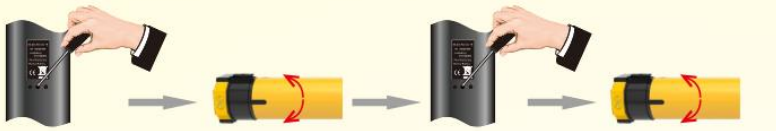
Press UP adjusting the motor to the expected position and stop it to set the up limit position as first limit, Or press DOWN to set the down limits as the first limit.

Press the back PROG for 1's to keep the limit position

Motor jog once and the limit setting finished

6.Other limit position setting

If there's no any action within 30's,the motor will exit from limit position preparation automatically



Move the motor to the expected position and then press STOP. Press back PROG for 1's

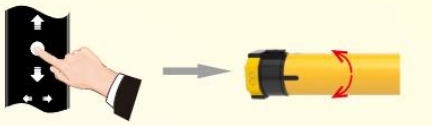
Motor jog once enter into limit setting preparation

Press back PROG for 1's to keep the limit position

Motor jog once and the limit setting finished

7.Dot move & Continuous move convention

Remarks: Motor works at the first in continuous as default



Under the programming preparation, press the remote "STOP" button

Motor jog once, dot move or continuous move converted

8.Limit position fine-tuning

When motor run to the expect fine-tune limit position Press back PROG 1'S to enter into setting condition

Motor jog once enter into limit setting preparation

Adjust to the expected position and press STOP

Press back PROG for 1'S to keep the limit position

Motor jog once and the limit fine-tune setting finished

9.Dot Move Point of View adjustment

Remark: Motor enter into adjustment status, if no operation in 30s and then the motor will exit out of the dot move point of view adjustment

Press down remote UP + DOWN at the same time for 5s

Motor jog once

Press down remote SOTP + UP at the same time

Motor dot move and increase the point of view (if no move by this operation, means reach its maximum view point)

Press down remote STOP + DOWN at the same time

Motor dot move and decrease the point of view (if no move by this operation, means reach its minimum view point)

Press remote "STOP" for 2s

Motor jog once, adjust success

10.Delete the limit position

When motor run to the limit position which need to be deleted Press back PROG for 7's

Motor jog once enter into limit setting preparation

Motor jog once more in 7's, the preset limit position deleted

11.Delete Single Code

Remark:please select the channel to be deleted in advance.

Under the programming preparation, press the "PROG" on the back of programmed remote

Motor jog once, single code deleted

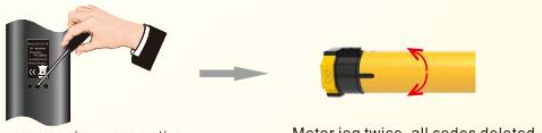
12.Delete All Codes

Method 1

Press the motor " program button" for 7s

Motor jog twice, all codes deleted

Method 2



Under the programming preparation, press the "PROG" on the back of programmed remote for 7s

Motor jog twice, all codes deleted, motor back to factory settings

Ⅲ. Trouble Shooting

Items	Problem	Matter	Shooting
1	After connecting with the power, the motor doesn't work or work slowly	A.Connected with wrong voltage B.Over loading C.Incorrect installation leads to motor stucking	A.Change to matched voltage B.Choose suitable motor torque C.Check the components
2	The motor stops suddenly during working	A.The motor has been exceeded overheating protection, B.Power was cut off	A.After the motor with natural cooling, it will come back to work again B.The motor will come back to work once power on

In accordance with the provisions of the Directive of the European Parliament and of the Council 2012/19 / EU of 4 July 2012 on waste electrical and electronic equipment(WEEE), it is prohibited to place of used equipment together with other wastes, marked with crossed out wheeled bin symbol. The users are obliged to transfer their used equipment to a designated collection point for proper processing. The marking means, at the same time, that the equipment was put on the market after 13 August 2005.These legal obligations have been introduced to reduce the amount of waste generated from waste electrical and electronic equipment and to ensure an appropriate level of collection, recovery and recycling.The equipment does not contain any dangerous components, which would have any particularly negative impact on the environment and human health.

A-0K hereby declares that the drive covered by these instructions, when marked for input voltage 230V 50Hz and used as intended according to these instructions,is in compliance with the essential requirements of Directives 2014/53/EU declaration of conformity detailing standards and specifications used and stating all particulars for identification of the drive,name and address of the person(s)authorised to compile the technical file and empowered to draw up the declaration including place and date of issue can be contacted A-OK headquarters customer service at 0752-5717888.