

# **ПАСПОРТ**

## **Блок управления роллетной шторы**

**ТУ У 31.2-20297203-001-2004**

**г. Днепр**

**Вер. 01.11.21**

## Назначение

Блок управления роллетной шторой (далее блок управления или устройство), предназначено для местного и удаленного управления реверсивным приводом роллетной шторы с формированием сигналов для удаленных устройств.

## Функции устройства

- Местное управление приводом
- Управление приводом по сигналу с удаленного устройства
- Контроль положения шторы «открыто», «закрыто» по сигналам датчиков конечных положений
- Индикация положения шторы «открыто», «закрыто» (местная)
- Формирование дублирующего сигнала «штора открыта», «штора закрыта» контактами собственного реле (для устройства удаленного управления)
- Световая сигнализация готовности к работе (местная)
- Сигнализация готовности к работе контактами собственного реле (для устройства удаленного управления)
- Световая сигнализация о возникновении неисправности при открытии/закрытии шторы (местная)
- Сигнализация о возникновении неисправности при открытии/закрытии шторы контактами собственного реле (для устройства удаленного управления)

## Подключение

После монтажа устройства, на его клеммы 11-12 необходимо подать напряжение ~220В.

Также, напряжение ~220В необходимо подать на клемму 13 (в случае питания привода напряжением ~220В).

В случае питания привода другим напряжением, на клемму 13 необходимо подать один его полюсов.

К клеммам 14 и 15 подключаются контакты соответствующих направлений вращения привода.

Клемма 1 – общий провод для удаленного управления направлениями вращения электропривода.

Сигналы соответствующих направлений коммутируются устройством удаленного управления и подключаются к клеммам 2 и 3.

Также с клеммы 1 берется питание для двух герконовых датчиков конечного положения шторы.

Сигналы соответствующих положений с датчиков подаются на клеммы 2, 3 блока управления.

Сигнал «готовность к работе» формируется сухим контактом на клеммах 7, 8.

Сигнал «достигнуто конечное положение» формируется сухим контактом на клеммах 17-18, с общим проводом на клемме 16.

Сигнал «АВАРИЯ. Превышено время работы/сработали оба датчика конечных положений», формируется сухим контактом на клеммах 7, 8.

Подключение устройства производить по схеме, приведенной на **Рис.1**

## **Подготовка к работе**

После подачи питания, устройство переходит в рабочий режим. Об этом индицируют сигналы:

- POWER
- RUN
- READY

на передней панели устройства.

Сигнал «READY» также дублируется контактами собственного реле.

После подключения привода шторы, в этом режиме уже доступно местное управление с кнопок на передней панели устройства.

После подключения датчиков конечных положений «открыто», «закрыто», устройство обеспечивает все функции местного управления.

## **Алгоритм работы**

Устройство формирует сигнал «готовность к работе»

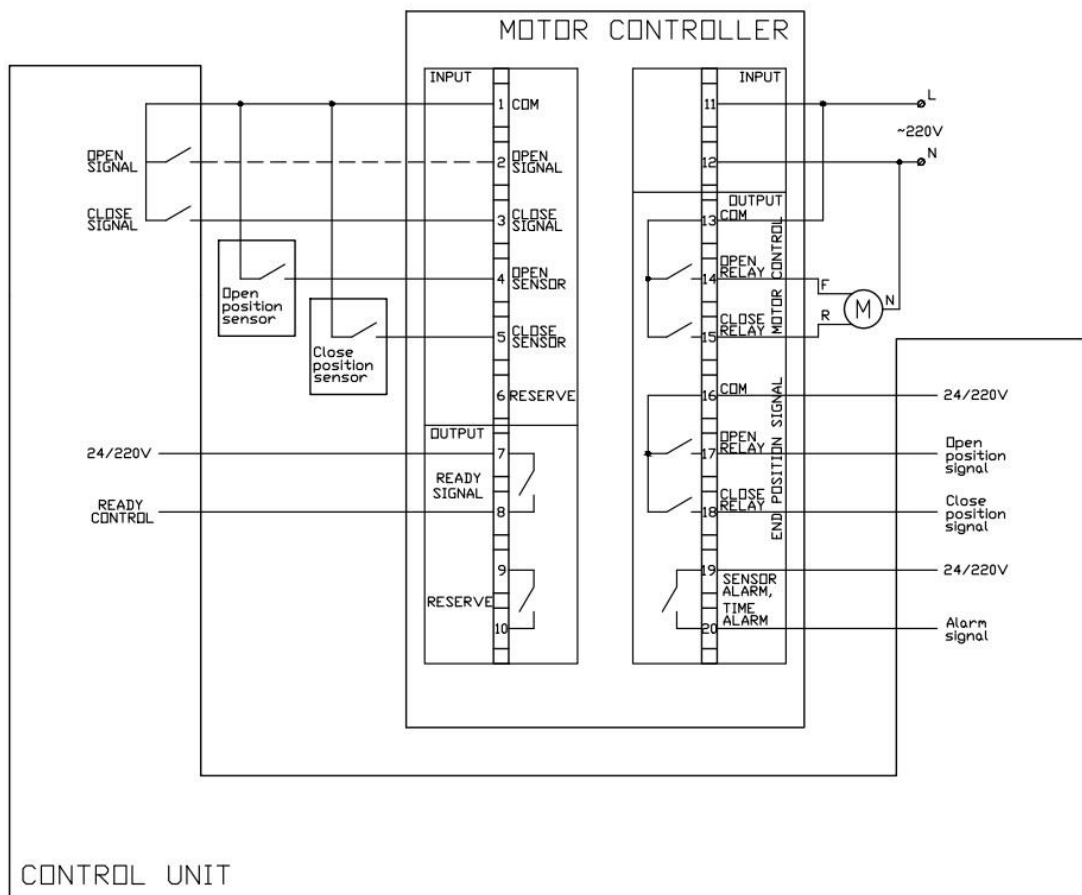
При нажатии кнопки «вверх» устройство подает сигнал на контакт соответствующего направления электропривода. Штора открывается до достижения датчика конечного положения «открыто». После этого устройство останавливает привод. Далее для привода доступно только движение вниз. Также устройство формирует сигнал «открыто».

При нажатии кнопки «вниз» устройство подает сигнал на контакт соответствующего направления электропривода. Штора открывается до достижения датчика конечного положения «закрыто». После этого устройство останавливает привод. Также устройство формирует сигнал «закрыто».

В случае превышения приводом заранее заданного максимального времени работы двигателя электропривода, устройство останавливает привод, формирует сигнал «авария» и отключает сигнал «готовность к работе». В этот состоянии устройство остается до нажатия кнопки «RESET» на его передней панели.

Аналогичные аварийные сигналы формируются устройством при одновременном замыкании двух датчиков конечных положений.

При управлении устройством удаленно, выполняются те же функции, как и при местном управлении и формируются аналогичные сигналы.



**Рис.1 Схема подключения контроллера**

Условные обозначения:

1. MOTOR CONTROLLER - Блок управления роллетной шторой
2. CONTROL UNIT – Устройство удаленного управления
3. M – Реверсивный электропривод
4. Open position sensor - Датчик конечного положения «ОТКРЫТО»
5. Close position sensor - Датчик конечного положения «ЗАКРЫТО»