
**ИНСТРУКЦИЯ
ПО МОНТАЖУ И ПОДКЛЮЧЕНИЮ
ВНУТРИВАЛЬНЫХ ЭЛЕКТРОПРИВОДОВ
SOMFY СЕРИИ OXIMO 50RTS**

Электроприводы серии OXIMO 50 RTS

1. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

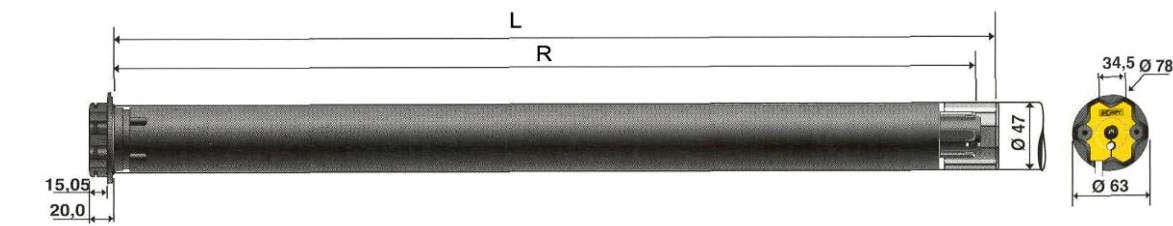
Электроприводы серии Oximo 50 RTS предназначены для оснащения роллетных систем.

Электроприводы представляют собой однофазные конденсаторные двигатели, оснащенные редуктором, тормозом и встроенным приемником радиосигнала, системой обнаружения конечных положений SDC.

Основные характеристики приводов представлены в таблицах, приведенных ниже.

Параметр		Марка					
		Oximo 50 RTS 6/17	Oximo 50 RTS 10/17	Oximo 50 RTS 15/17	Oximo 50 RTS 20/17	Oximo 50 RTS 30/17	Oximo 50 RTS 40/17
Крутящий момент, Нм		6	10	15	20	30	40
Частота вращения выходного вала привода, об/мин		17					
Максимально возможное число оборотов вала		250					
Напряжение питающей электросети, В		207...244					
Частота тока питающей электросети, Гц		50					
Величина силы тока, А		0,45	0,50	0,65	0,75	1,10	1,20
Потребляемая мощность, Вт		90	120	140	160	240	270
Максимальная продолжительность непрерывного рабочего цикла, мин.		4					
Продолжительность включения, %		40					
Степень защиты оболочки		IP44					
Класс защиты от поражения электрическим током		I					
Температурный диапазон эксплуатации, °С		от - 25 до +70					
Длина стандартного кабеля электропитания, м		1,0					
Количество проводов в кабеле электропитания		3					
Сечение провода, мм ²		0,75					
Уровень шума, дБ		47	47	50	53	56	57
Масса, кг		1,72	1,85	1,95	2,15	2,55	2,80
Максимально допустимая масса полотна роллеты, кг (RT60x0,8)	при высоте роллеты 1,5 м	14	24	36	48	71	95
	при высоте роллеты 2,5 м	11	19	29	38	57	76

Габаритные и присоединительные размеры приводов серии Oximo 50 RTS



Параметр		Марка					
		Oximo 50 RTS 6/17	Oximo 50 RTS 10/17	Oximo 50 RTS 15/17	Oximo 50 RTS 20/17	Oximo 50 RTS 30/17	Oximo 50 RTS 40/17
Габаритный размер по длине, L, мм		605	655	655	655	675	745
Расстояние до отверстия для крепления переходника к валу, R, мм		590	640	640	640	660	730

2. МЕРЫ БЕЗОПАСНОСТИ

Монтаж, подключение, регулировка, техническое обслуживание и ремонт электроприводов должны производиться только квалифицированным обученным персоналом.

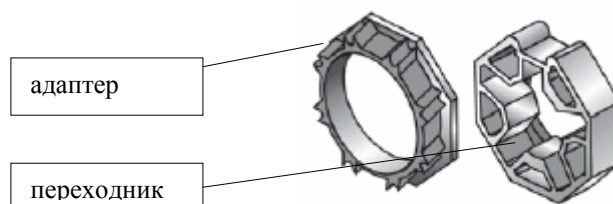
Электромонтажные работы следует выполнять в соответствии с нормами «Правил устройства электроустановок» (ПУЭ) с соблюдением требований «Правил техники безопасности при эксплуатации электроустановок потребителей» (ПТБ при эксплуатации электроустановок потребителей).

После проведения монтажных и регулировочных работ привод должен быть подключен к стационарной электрической цепи, имеющей главный сетевой выключатель, позволяющий производить полное отключение привода в случае аварии, пожара, необходимости проведения ремонтных работ. Главный сетевой выключатель должен находиться в легко доступном месте.

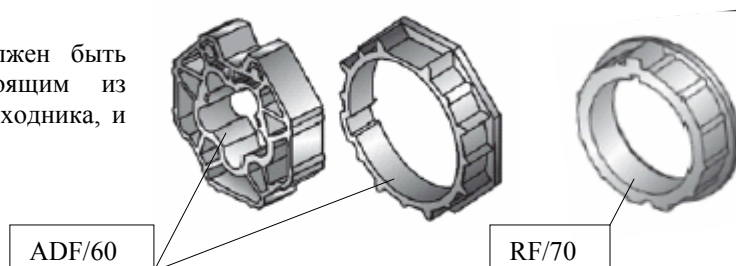
3. МОНТАЖ ПРИВОДА

Приводы серии **Oximo 50 RTS** предназначены для установки в октогональные валы RT60x0,8 и RT70x1,2

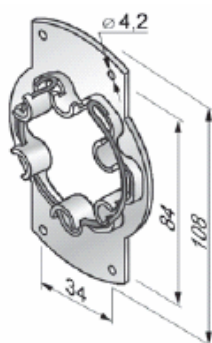
При установке в вал RT60x0,8 привод должен быть укомплектован комплектом **ADF/50**, состоящим из адаптера (кольца конечных положений) и переходника.



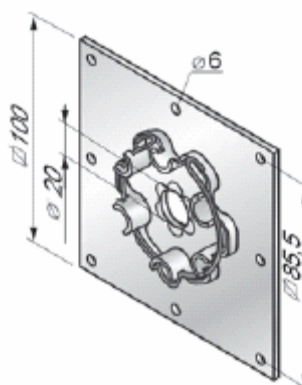
При установке в вал RT70x1,2 привод должен быть укомплектован комплектом **ADF/60**, состоящим из адаптера (кольца конечных положений) и переходника, и дополнительным переходным адаптером **RF/70**



Для монтажа в роллету приводов серии **Oximo 50 RTS** с крутящим моментом до 30 Нм включительно используется крепление **KMF/50**, приводов с крутящим моментом свыше 30 Нм - крепление **KMF/60**.



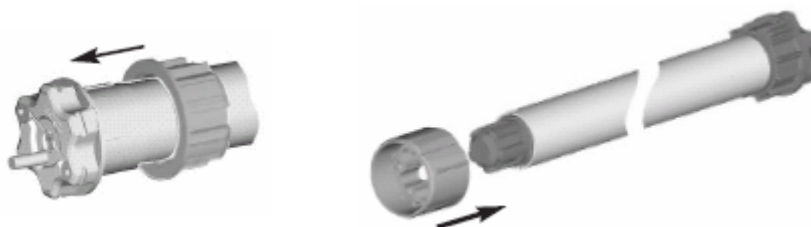
KMF/50



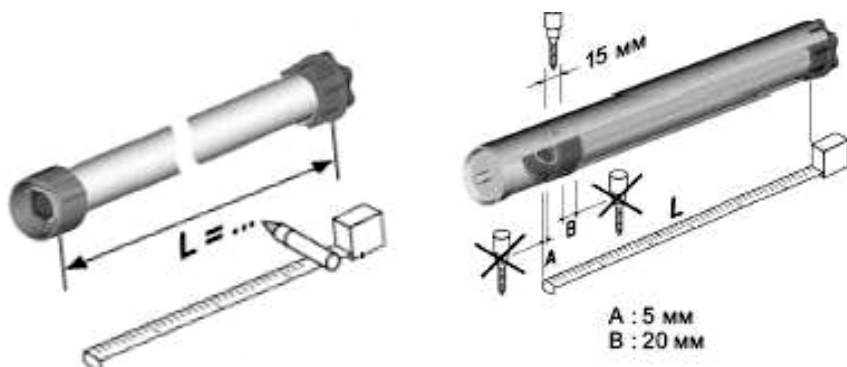
KMF/60

Порядок установки привода в вал.

1. Установить адаптер до упора в буртик базисного адаптера привода, совместив канавку на адаптере с замком на базисном адаптере.
2. Установить переходник на шлицевую посадку редуктора привода до упора, осевая фиксация адаптера происходит автоматически.



3. Установить привод в октогональный вал таким образом, чтобы адаптер полностью вошёл в вал, обращая внимание на совпадение пазов адаптера и замка октогонального вала. Крепление адаптера к валу произвести самонарезающим винтом или заклепкой $d=4$ мм.

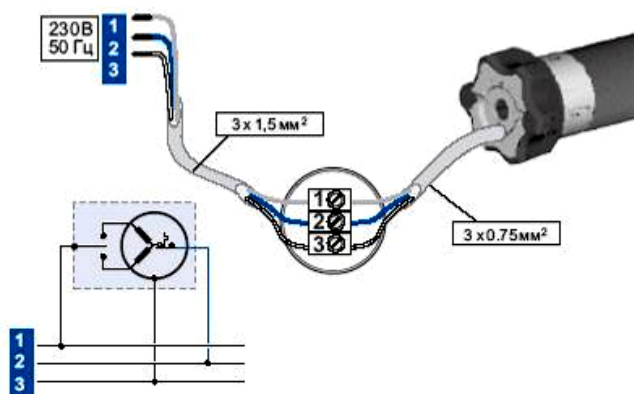


4. Защелкнуть головку привода в креплении KMF/50 или KMF/60, обращая внимание на правильную посадку пружинного кольца и обязательный вывод кабеля в низ с петлёй.

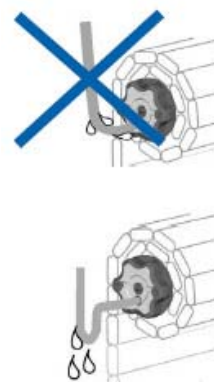
4. ПОДКЛЮЧЕНИЕ ПРИВОДА К ЭЛЕКТРОСЕТИ.

Для подключения приводов серии **Oximo 50 RTS** используется трехпроводной электрический кабель. Цветовая кодировка назначения проводов представлена в нижеприведенной таблице.

Цвет провода	Назначение
1 Синий	Нейтраль
2 Коричневый	Фаза
3 Желто-зеленый	Заземление



Во избежание попадания воды в привод, рекомендуется прокладывать кабель с образованием петли, направленной вниз.



5. ПРОГРАММИРОВАНИЕ ПРИВОДА

5.1 ЗАВОДСКОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

Заводское программирование может производиться изготовителем роллеты в заводских условиях. Заводское программирование включает в себя следующие этапы:

- проверка направления вращения привода;
- установка конечных положений полотна роллеты;

ВНИМАНИЕ. Во избежание ошибок при программировании в сеть должен быть включен только один программируемый привод.

△ - условное обозначение кнопки «ВВЕРХ» заводского передатчика

▽ - условное обозначение кнопки «ВНИЗ» заводского передатчика

□ - условное обозначение кнопки «СТОП» заводского передатчика

Проверка направления вращения привода

1. Подключить программируемый привод к электросети.
2. Одновременно нажать обе кнопки передатчика △ и ▽. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.

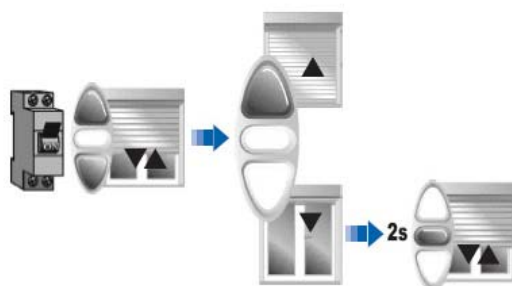
Если при нажатии кнопки передатчика △ полотно роллеты движется вверх, направление вращения вала привода правильное.

Если при нажатии кнопки передатчика △ полотно роллеты движется вниз, следует изменить направление вращения привода.

Изменение направления вращения привода

Нажать и удерживать в течение 2 секунд кнопку □. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.

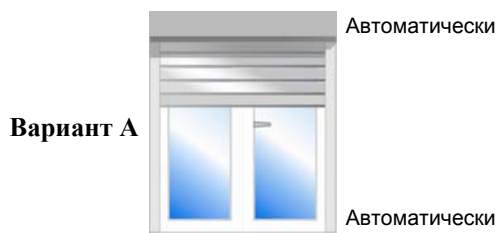
Направление вращения привода изменено.



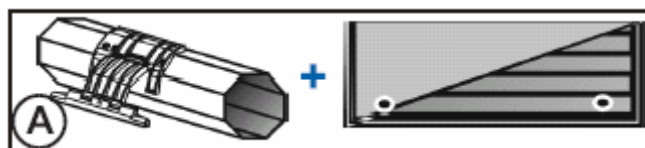
Установка конечных положений.

В зависимости от применяемых в конструкции роллеты элементов подвеса полотна, а также наличия на полотне стопоров ST40, существует 4 варианта установки конечных положений.

Варианты установки конечных положений

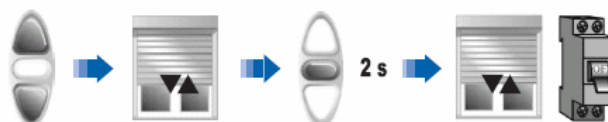


Подвес полотна на ригелях блокирующих RG, RGM, на полотне установлены стопоры ST



Установка конечных положений происходит автоматически при достижении полотном роллеты упоров. Нижнее конечное положение устанавливается вследствие жесткой подвески полотна на блокирующих ригелях (упор в подоконник, нижнее обрамление), верхнее – за счет стопоров ST (упор в короб роллеты). Программирование производится в следующем порядке:

1. Нажать кнопки △ и ▽. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.
2. Нажать и удерживать в течение 2 секунд кнопку □. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.
3. Отключить привод от сети.



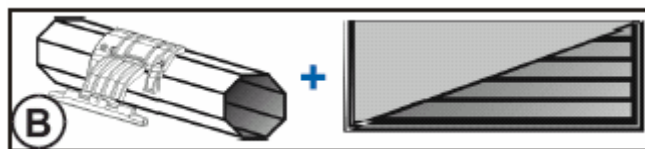
Программирование привода завершено. Полотно роллеты будет останавливаться автоматически по достижении конечных положений.

Данный вариант комплектации (наличие блокирующего ригеля и стопора) является предпочтительным для максимального использования функциональных возможностей привода.

Вариант В



Подвес полотна на ригелях блокирующих RG, RGM, стопоры ST не установлены



Установка нижнего конечного положения роллетного полотна происходит автоматически. Верхнее конечное положение полотна фиксируется в выбранной точке при программировании.

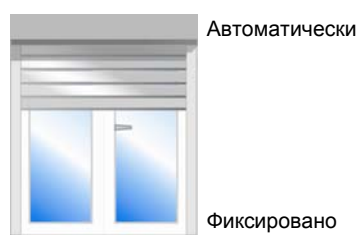
Программирование производится в следующем порядке:

1. Одновременно нажать кнопки Δ и $\square$. Полотно начнет подниматься.
2. При достижении полотном желаемого верхнего конечного положения следует коротко нажать кнопку $\square$. Движение полотна прекратится. Возможна коррекция положения полотна кнопками Δ и ∇ .
3. Нажать и удерживать в течение 2 секунд кнопку $\square$. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.
4. Отключить привод от сети.

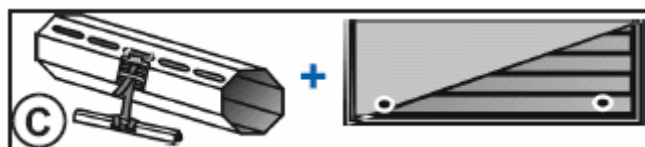


Программирование привода завершено. Полотно роллеты будет останавливаться по достижении установленного верхнего конечного положения. В нижнем положении полотно роллеты будет останавливаться при упоре в подоконник (нижнее обрамление).

Вариант С



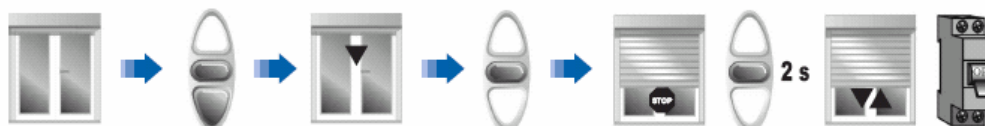
Подвес полотна на тяговых пружинах SS, на полотне установлены стопоры ST



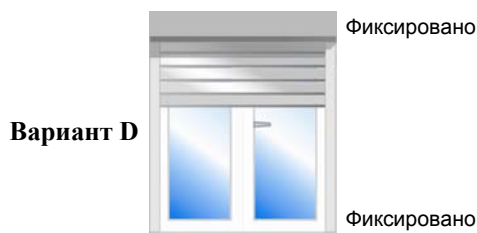
Установка верхнего конечного положения роллетного полотна происходит автоматически. Нижнее конечное положение полотна фиксируется в выбранной точке при программировании.

Программирование производится в следующем порядке:

1. Одновременно нажать кнопки ∇ и $\square$. Полотно начнет опускаться.
2. При достижении полотном желаемого нижнего конечного положения следует коротко нажать кнопку $\square$. Движение полотна прекратится. Возможна коррекция положения полотна кнопками Δ и ∇ .
3. Нажать и удерживать в течение 2 секунд кнопку $\square$. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.
4. Отключить привод от сети.



Программирование привода завершено. Полотно роллеты будет останавливаться в верхнем конечном положении при упоре стопоров ST в короб роллеты. В нижнем положении полотно роллеты будет останавливаться при достижении запрограммированного положения.



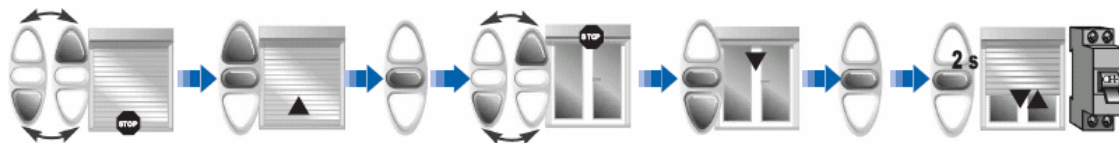
Подвес полотна на тяговых пружинах SS, стопоры ST не установлены



Установка конечных положений производится в требуемых точках при программировании. Программирование производится в следующем порядке:

1. Нажимая кнопки $\triangle$ или ∇ перевести полотно в требуемое нижнее конечное положение.
2. Одновременно нажать кнопки $\triangle$ и $\square$. Полотно движется вверх.
3. Нажатием кнопки $\square$ остановить полотно в требуемом верхнем конечном положении. Корректировка положения полотна производится кнопками $\triangle$ и ∇ .
4. Одновременно нажать кнопки ∇ и $\square$. Полотно движется вниз.
5. Нажать кнопку $\square$ при достижении нижнего конечного положения
5. Повторно нажать и удерживать в течение 2 секунд кнопку $\square$. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.
6. Отключить привод от сети.

Программирование привода завершено. Полотно роллеты будет останавливаться при достижении запрограммированных конечных положений.



После программирования конечных положений заводской передатчик должен быть удален из памяти привода или должен быть в последующем запрограммирован в качестве передатчика, остающегося у конечного потребителя. Другими словами он из состояния мастер пульт должен быть переведен в состояние действующего пульта ДУ.

5.2 ПРОГРАММИРОВАНИЕ ПРИВОДА ПОСЛЕ МОНТАЖА РОЛЛЕТЫ У ПОТРЕБИТЕЛЯ.

Управление электроприводом осуществляется при помощи пультов дистанционного управления Telis 1 RTS, Telis 4 RT, Keytis 2RTS, Keytis 4RTS, настенного передатчика Centralis RTS, радиотаймера семейства Chronis RTS.

Привод подключить к электросети. Во избежание ошибок при программировании в момент записи «первого» передатчика к сети должен быть подключен только один программируемый привод.

$\triangle$ - условное обозначение кнопки «ВВЕРХ» передатчика

∇ - условное обозначение кнопки «ВНИЗ» передатчика

$\square$ - условное обозначение кнопки «СТОП» передатчика

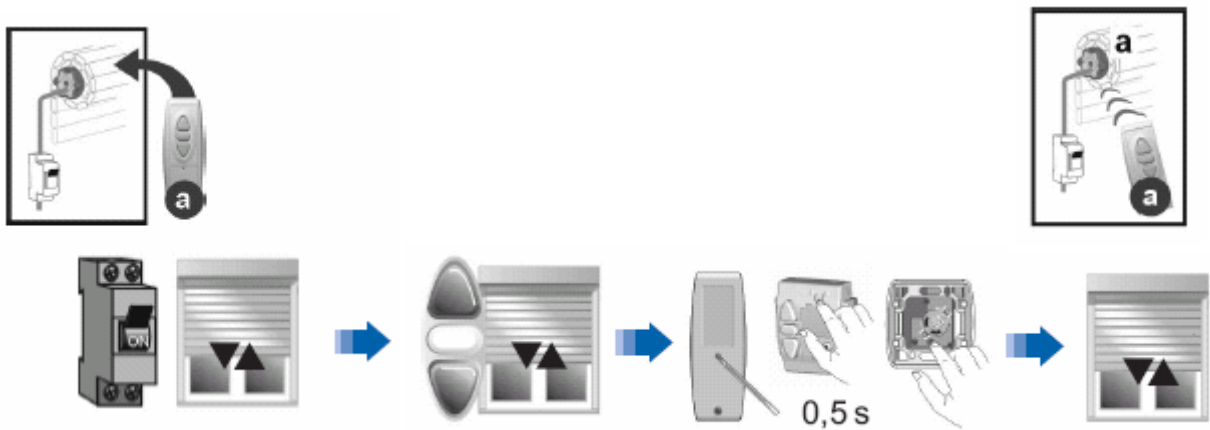
PROG - условное обозначение кнопки «ПРОГРАММИРОВАНИЕ» передатчика

Перед началом программирования изучить расположение кнопок передатчика в соответствии с инструкциями по эксплуатации передатчика.

Запись «первого передатчика»

1. Включить привод в электросеть. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.
2. Одновременно нажать кнопки $\triangle$ и ∇ . Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.
3. Произвести кратковременное нажатие кнопки **PROG** (0,5с). Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.

Запись передатчика в память привода выполнена.

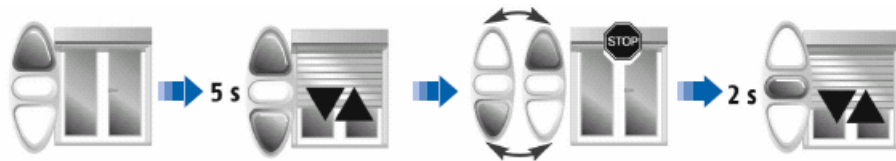


Изменение конечных положений полотна роллеты.

В том случае, если заводская установка фиксированных конечных положений полотна роллеты не соответствует фактическому состоянию на объекте потребителя, следует произвести их корректировку. Для этого следует выполнить следующие операции:

а) Изменение верхнего конечного положения. Варианты В и D

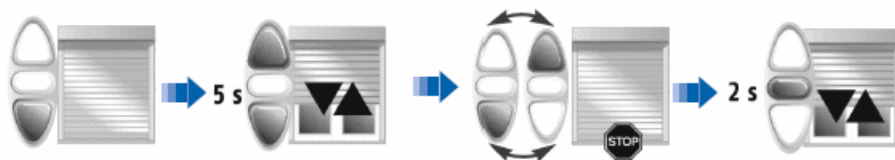
1. Нажать кнопку передатчика $\triangle$. Полотно движется вверх и останавливается в ранее запрограммированном конечном положении.
2. Одновременно нажать и удерживать в течение 5 секунд обе кнопки передатчика $\triangle$ и ∇ . Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.
3. Нажатием кнопок передатчика $\triangle$ или ∇ и перевести полотно роллеты в новое (откорректированное) конечное положение.
4. Нажать и удерживать в течение 2 секунд кнопку $\square$. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.



Новое верхнее конечное положение полотна роллеты запрограммировано.

б) Изменение нижнего конечного положения. Варианты С и D

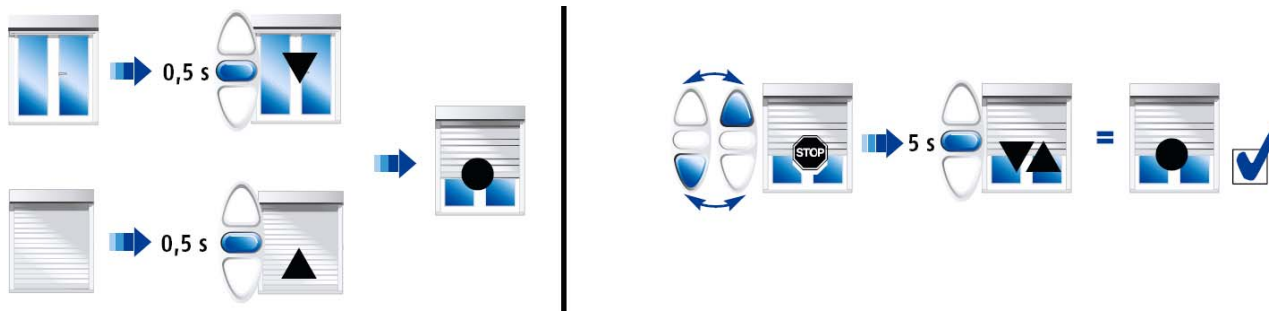
1. Нажать кнопку передатчика ∇ . Полотно движется вниз и останавливается в ранее запрограммированном конечном положении.
2. Одновременно нажать и удерживать в течение 5 секунд обе кнопки передатчика $\triangle$ и ∇ . Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.
3. Нажатием кнопок передатчика $\triangle$ или ∇ и перевести полотно роллеты в новое (откорректированное) конечное положение.
4. Нажать и удерживать в течение 2 секунд кнопку $\square$. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.



Новое нижнее конечное положение полотна роллеты запрограммировано.

Программирование промежуточного положения

Для программирования промежуточного положения необходимо перевести полотно роллеты в крайнее верхнее или нижнее положение. Следует кратковременно нажать кнопку передатчика $\square$. Полотно роллеты начнет перемещаться. Необходимое промежуточное положение полотна корректируется кнопками $\triangle$ и ∇ . Нажмите кнопку $\square$ на 5 с. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях. Промежуточное положение запрограммировано.



Перемещение полотна роллеты в промежуточное положение.

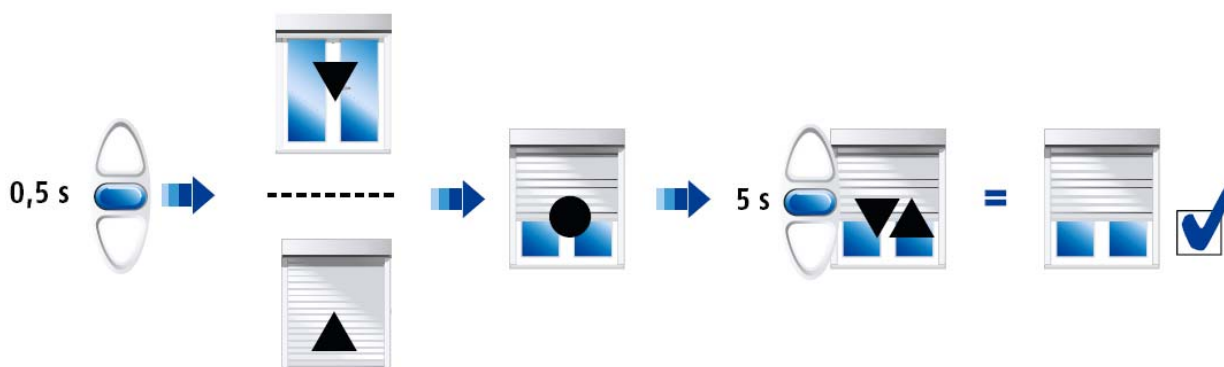
Для перемещения в промежуточное положение полотно роллеты должно находиться в одном из крайних положений. Следует кратковременно нажать кнопку передатчика . Полотно роллеты переместится в запрограммированное промежуточное положение.

Удаление промежуточного положения полотна роллеты.

Информация о промежуточном положении полотна, занесенная в память привода, при необходимости, может быть удалена. Полотно роллеты должно находиться в одном из крайних положений.

Для удаления промежуточного положения полотна следует выполнить следующие операции:

1. Кратковременным нажатием кнопки передатчика . Перевести полотно роллеты в необходимое промежуточное положение.
2. Нажать и удерживать в течение 5 секунд кнопку . Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.



Запись о промежуточном положении удалена.

Программирование дополнительных передатчиков или удаление из памяти привода ранее запрограммированных передатчиков

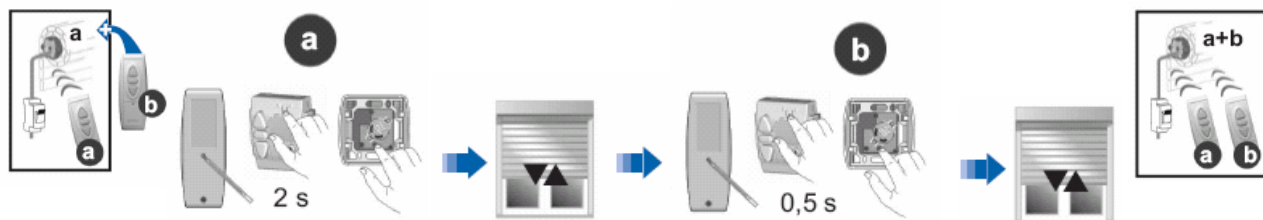
В память одного привода Oximo RTS могут быть записаны 12 передатчиков RTS и 3 радиодатчика RTS.

Для записи дополнительного передатчика или удаления записанного ранее передатчика требуется один ранее записанный передатчик. В случае отсутствия ранее записанного передатчика (утерян или вышел из строя) следует руководствоваться требованиями раздела 5.3. В обязательном порядке дополнительно ознакомьтесь с инструкцией по эксплуатации передатчика.

Программирование передатчика

Для записи дополнительного передатчика требуется выполнить следующее:

1. Нажать и удерживать в течение 2 секунд кнопку **PROG** передатчика **a**, записанного ранее в память привода. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.
2. Произвести выбор канала и последующее кратковременное нажатие кнопки **PROG** передатчика **b**, который необходимо записать в память привода. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.

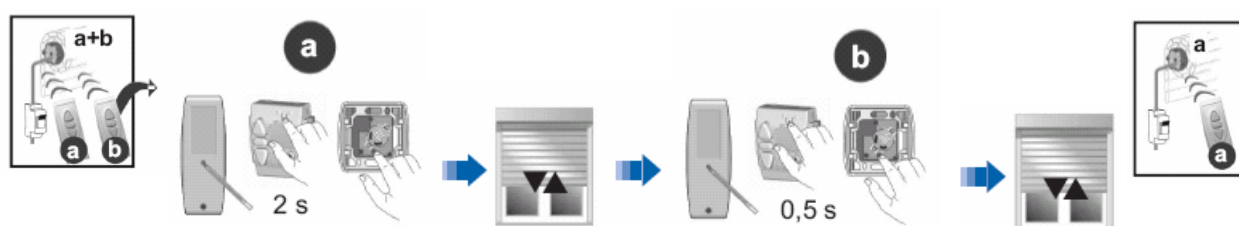


Запись нового передатчика произведена.

Удаление из памяти передатчика

Для удаления записанного ранее передатчика требуется выполнить следующее:

1. Нажать и удерживать в течение 2 секунд кнопку **PROG** передатчика **a**, запись которого в памяти привода должна остаться. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.
2. Произвести выбор канала и последующее кратковременное нажатие кнопки **PROG** передатчика **b**, который необходимо удалить из памяти привода. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.



Удаление записи передатчика произведено

Программирование нового передатчика взамен утерянного

Для записи нового передатчика требуется выполнить следующее:

1. Произвести последовательные включения и выключения сетевого выключателя с соблюдением определенных интервалов времени:

- Выключатель в положении «ВЫКЛ.». Выдержка 2 с.
- Выключатель в положении «ВКЛ.». Выдержка 5-15 с.
- Выключатель в положении «ВЫКЛ.». Выдержка 2 с.
- Выключатель в положении «ВКЛ.».

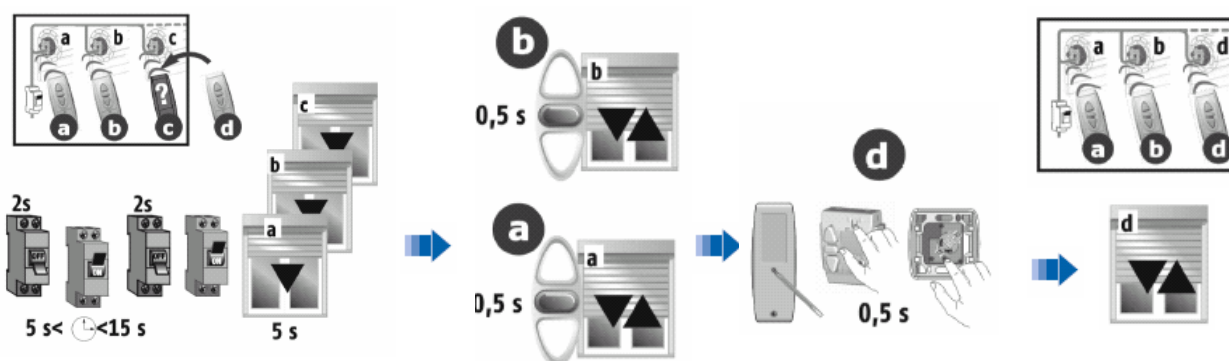
Полотна роллет движутся вниз в течение 5 с.

2. Кратковременно нажать кнопки ☐ имеющихся передатчиков (**a** и **b**).

Полотна роллет совершат импульсное движение в двух направлениях.

3. Кратковременно нажать кнопку **PROG** нового передатчика **d**.

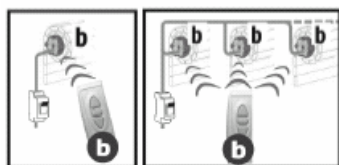
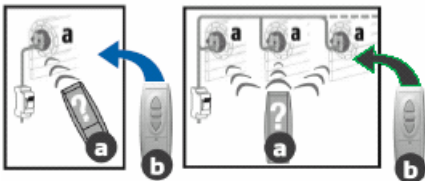
Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.



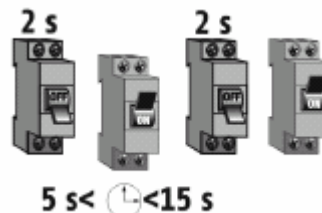
Запись нового передатчика взамен утерянного произведена.

5.3 ЧТО ДЕЛАТЬ, ЕСЛИ...

... передатчик утерян и не имеется ни одного записанного передатчика



1. Если вследствие утери или поломки у Вас не осталось ни одного записанного передатчика, то необходимо произвести последовательные включения и выключения сетевого выключателя с соблюдением определенных интервалов времени:

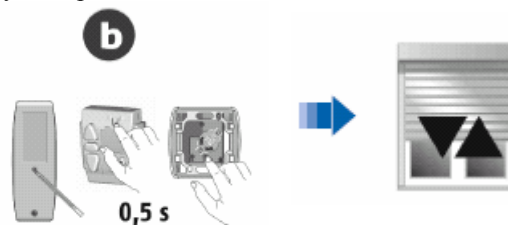


1. Выключатель в положении «ВЫКЛ.». Выдержка 2 с.
2. Выключатель в положении «ВКЛ.». Выдержка 5-15 с.
3. Выключатель в положении «ВЫКЛ.». Выдержка 2 с.
4. Выключатель в положении «ВКЛ.».



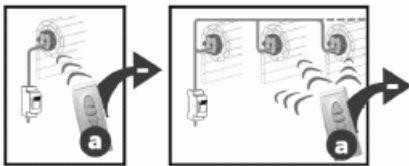
2. Полотно роллеты движется вниз в течение 5 с.

3. Кратковременно нажать кнопку **PROG** нового передатчика **b**. Полотно роллеты совершит импульсное движение в двух направлениях.

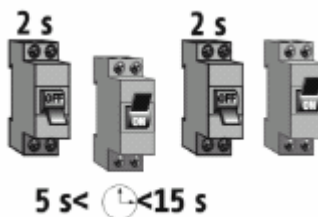


Новый передатчик занесен в память привода. Ранее установленные конечные положения роллетного полотна сохранены в памяти привода.

...необходимо перевести все приводы в исходное состояние



1. Произвести последовательные включения и выключения электросети с соблюдением определенных интервалов времени.

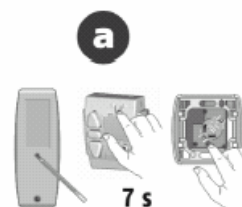


1. Выключатель в положении «ВЫКЛ.». Выдержка 2 с.
2. Выключатель в положении «ВКЛ.». Выдержка 5-15 с.
3. Выключатель в положении «ВЫКЛ.». Выдержка 2 с.
4. Выключатель в положении «ВКЛ.».

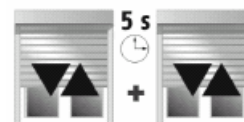
2. Полотно роллеты движется в течение 5 с.



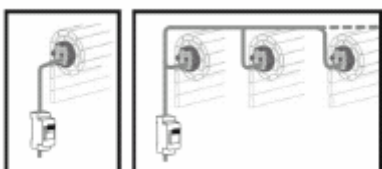
3. Нажать и удерживать в течение 7с кнопку **PROG** передатчика



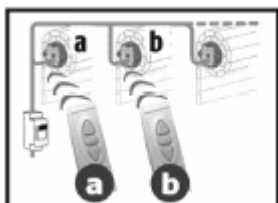
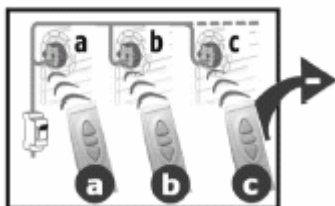
Полотно роллеты дважды совершит импульсное движение в двух направлениях с пятисекундным интервалом.



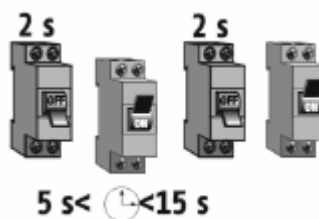
Привод переведен в исходное заводское состояние.



...необходимо перевести один привод в исходное состояние



1. Произвести последовательные включения и выключения электросети с соблюдением определенных интервалов времени.

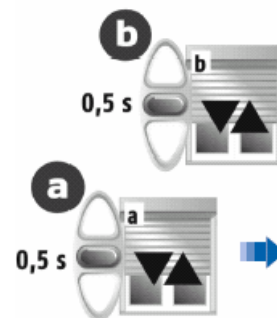


1. Выключатель в положении «ВЫКЛ.». Выдержка 2 с.
2. Выключатель в положении «ВКЛ.». Выдержка 5-15 с.
3. Выключатель в положении «ВЫКЛ.». Выдержка 2 с.
4. Выключатель в положении «ВКЛ.».

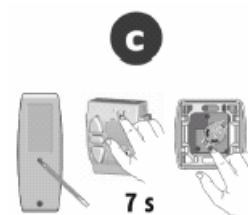
2. Полотна роллет движутся в течение 5 с.



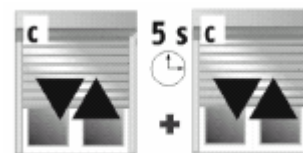
2. Кратковременно нажать кнопки ☐ имеющихся передатчиков (a и b). Полотна роллет совершат импульсное движение в двух направлениях.



4. Нажать и удерживать в течение 7с кнопку **PROG** передатчика (передатчик C), управляющего приводом, который необходимо перевести в исходное состояние



Полотно роллеты дважды совершит импульсное движение в двух направлениях с пятисекундным интервалом.



Привод переведен в исходное заводское состояние.

6. ВОЗМОЖНЫЕ НЕИСПРАВНОСТИ И ИХ УСТРАНЕНИЕ

Неисправность	Возможная причина	Способ устранения
Электропривод не функционирует	Отсутствует напряжение в электросети	Подать электропитание
	Пониженное напряжение в электросети	Обеспечить значение напряжения электросети в установленном рабочем диапазоне
	Сработала термозащита привода	Дать возможность приводу остыть в течение нескольких минут
	Обрыв в цепи питания	Проверить электрические соединения
	Разрядился элемент питания передатчика	Заменить элемент питания
	Не запрограммирован передатчик	Произвести программирование передатчика
	Помеха прохождению радиосигнала	Изменить расположение передатчика либо устранить помеху прохождения радиосигнала

Если привод не работает после проведения операций, перечисленных выше, это говорит о наличии серьезной неисправности. В данном случае следует обращаться в сервисную службу Продавца.