



Инструкция по монтажу и вводу в эксплуатацию

SOMFY-радиовнутривальные приводы
Altus 50 RTS / 60 RTS

Приводы Altus RTS состоят из однофазного конденсаторного электродвигателя с встроенными концевыми выключателями, электромагнитным тормозом и редуктором. Приводы Altus RTS принимают радиосигналы частоты 433,42 МГц от всех совместимых передатчиков (RTS) Somfy.

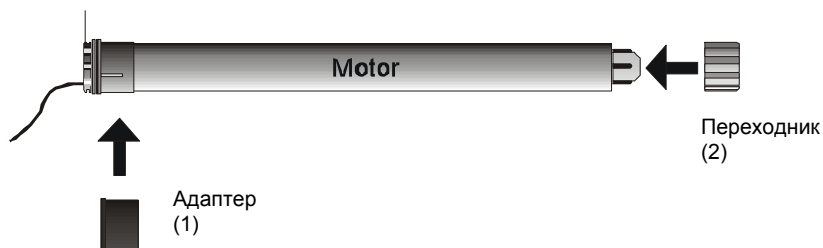
1. Монтаж привода



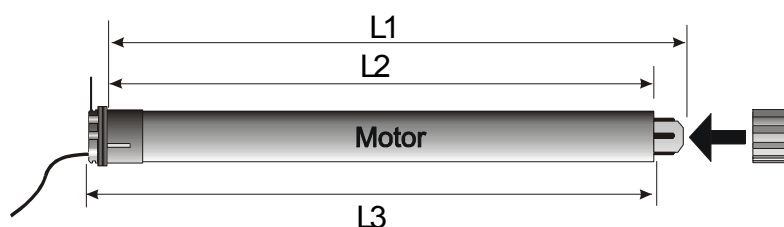
Важное правило!
Привод плавно вставлять в вал. **Ни в коем случае не вбивать!**

Монтаж в стандартный вал

Смонтировать на привод соответствующие адаптеры (1) и переходники (2) и аккуратно вставить в вал.



Размеры приводов



Тип привода	L1	L2	L3
Altus 50 RTS 6/17	605	590	613
Altus 50 RTS 10/17	655	640	663
Altus 50 RTS 15/17	655	640	663
Altus 50 RTS 20/17	655	640	663
Altus 50 RTS 25/17	655	640	663
Altus 50 RTS 30/17	675	660	683
Altus 50 RTS 35/17	675	660	683
Altus 50 RTS 40/17	745	730	753
Altus 50 RTS 50/12	675	660	683
Altus 60 RTS 55/17	734	717	740
Altus 60 RTS 70/17	734	717	740
Altus 60 RTS 85/17	734	717	740



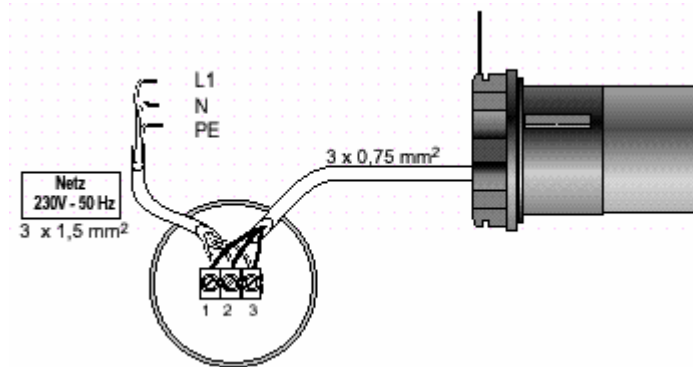
Технические данные радиовнутривальных приводов серии Altus RTS

	Altus 50 RTS 6/17	Altus 50 RTS 10/17	Altus 50 RTS 15/17	Altus 50 RTS 20/17	Altus 50 RTS 25/17	Altus 50 RTS 35/17	Altus 50 RTS 40/17	Altus 50 RTS 50/12	Altus 50 RTS55/17	Altus 50 RTS 70/17	Altus 50 RTS 85/17	Altus 50 RTS 100/17	Altus 50 RTS 6120/17
L1, мм	605	655	655	655	655	675	745	675	734	734	734	734	734
L2, расстояние для сверления, мм	590	640	640	640	640	660	730	660	717	717	717	717	717
Момент крутящий, Нм	6	10	15	20	25	35	40	50	55	70	85	100	120
Скорость вращения, об/мин	17	17	17	17	17	17	17	12	17	17	17	12	12
Напряжение питания, В	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230
Номинальная мощность Вт	90	120	140	160	170	240	270	240	320	410	450	410	450
Номинальный ток, А	0.45	0.5	0.65	0.75	0.8	1.1	1.2	1.1	1.5	1.9	2.1	1.9	2.1
Время непрерывной работы, мин	4	4	4	4	4	4	4	4	3	3	3	3	3
Минимальный диаметр трубы для монтажа, мм	50x1,5	50x1,5	50x1,5	50x1,5	50x1,5	50x1,5	50x1,5	50x1,5	63x1,5	63x1,5	63x1,5	63x1,5	63x1,5
Вес, кг	1,72	1,85	1,95	2,15	2,2	2,55	2,8	2,75	4,39	4,82	5,03	4,82	5,03
Длина стандартного кабеля электропитания, м	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Количество проводов в кабеле электропитания	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
Сечение проводов кабеля, мм ²	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75
Класс защиты	IP44	IP44	IP 44	IP44	IP44	IP44	IP44	IP4	IP44	IP44	IP44	IP44	IP44
Амологация	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р	ГОСТ-Р

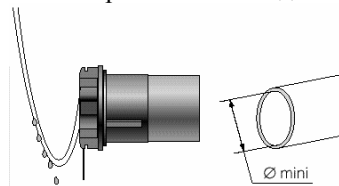
2. Подключение

Привод Altus RTS подключается к сети в соответствии с назначением проводов:


Фаза L1	- коричневый
Нулевой провод N	- синий
Заземление PE	- желто - зеленый.

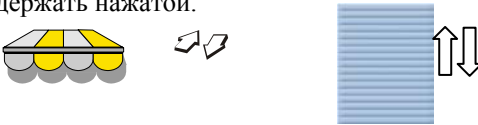
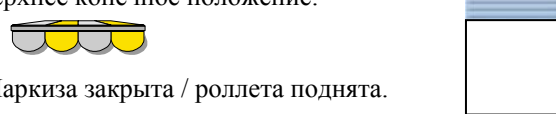


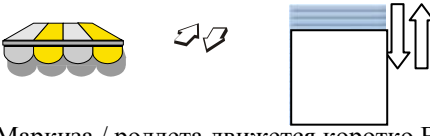


Чтобы избежать протекания воды в мотор, рекомендуется кабель проложить выходом вниз.



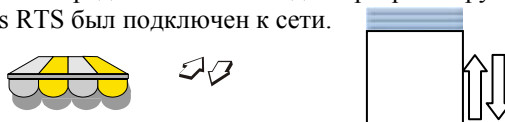
3. „Заводское“ программирование

<p>„Заводское“ программирование (проводится производителем роллеты)</p>	<p>„Заводское“ программирование привода Altus RTS проводится производителем роллеты после монтажа привода в вал. При „заводском“ программировании устанавливаются конечные положения и направление вращения привода.</p>
<p>Запись одного передатчика в Altus RTS</p>	<p><u>Для избежания ошибок при программировании следите за тем, чтобы в момент записи первого передатчика только один программируемый привод Altus RTS был подключен к сети!!!</u></p>
<p>1</p>	<p>Подключить программируемый привод Altus RTS к сети.</p>
<p>2</p>	<p>На нужном передатчике одновременно нажать ВВЕРХ и ВНИЗ.</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз.</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Передатчик записан на привод Altus RTS, другие передатчики не принимаются. Во время нажатия на ВВЕРХ или ВНИЗ маркиза/ роллета движется.

<p>Проверка направления движения привода</p> <p>Изменение направления движения (проводится только по необходимости)</p>	<p>Если маркиза/ роллета при нажатии ВВЕРХ движется в направлении вниз и, соответственно, при нажатии ВНИЗ в направлении вверх, то необходимо менять направление вращения привода.</p> <p>На записаном передатчике примерно 5 сек. кнопку СТОП держать нажатой.</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз. ➤ Направление движения изменилось.</p>
<p>Установка конечных положений</p>	<p>Конечные положения - это те позиции, в которых маркиза /роллета останавливается автоматически.</p>
<p>1</p>	<p>Кнопками ВВЕРХ и ВНИЗ полотно перевести в желаемое верхнее конечное положение.</p>  <p>Маркиза закрыта / роллета поднята.</p>
<p>2</p>	<p>Одновременно нажать ВНИЗ и СТОП/П в течении > 2 сек.</p>  <p>Маркиза /роллета движется вниз. Остановить маркизу / роллету кнопкой СТОП/П. Перевести в желаемое нижнее конечное положение кнопкой ВНИЗ.</p>
<p>3</p>	<p>Одновременно нажать ВВЕРХ и СТОП/П в течение > 2 сек.</p>  <p>Маркиза / роллета движется вверх</p>
<p>4</p>	<p>Маркиза / роллета автоматически останавливается в верхнем конечном положении. Нажать СТОП/П в течение > 2 сек.</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз. ➤ Конечные положения привода Altus RTS запрограммированы.</p>
<p>5</p>	<p>Отключить привод от сети. ➤ „Заводское“ программирование привода Altus RTS закончено.</p>

3.1. Программирование



Привод подключается к сети. (см. п. 2.). Для избежания ошибок при программировании следите за тем, чтобы в момент записи первого передатчика только один программируемый привод Altus RTS был подключен к сети.



Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз.



Запись «первого» передатчика в Altus RTS

Обратите внимание на расположение кнопок (ПРОГаммирования, **ВВЕРХ**, **СТОП/П**, **ВНИЗ**), которое описано в инструкции соответствующего передатчика Somfy.

1	<p>➤ На нужном передатчике одновременно нажать ВВЕРХ и ВНИЗ</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз.</p>
2	<p>➤ Нажать кнопку ПРОГ.</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз.</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Передатчик записан в привод Altus RTS, сигнал от других передатчиков не принимается. ➤ При каждом коротком нажатии кнопок ВВЕРХ и ВНИЗ маркиза / роллета движется до соответствующего запрограммированного конечного положения...

Запись дополнительных передатчиков (или удаление ранее записанных передатчиков)

В один привод Altus RTS можно записать максимально 12 передатчиков (из них макс. 3 датчика Sensor RTS). Для записи дополнительного передатчика (или стирания записанного передатчика) требуется один уже записанный передатчик. Если нет ни одного записанного передатчика (утеря или выход из строя) поступайте по п.4. Обратите, пожалуйста, внимание на инструкцию по эксплуатации данного передатчика.

1	<p>Нажмите на примерно 2 сек. кнопку ПРОГ передатчика, который уже записан в привод Altus RTS.</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз.</p>
2	<p>➤ Привод Altus RTS находится в режиме записи / стирания.</p> <p>Нажмите коротко на кнопку ПРОГ передатчика, который Вы хотите запрограммировать или стирать.</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз.</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Новый передатчик запрограммирован (или старый сброшен).



При применении многоканального пульта Telis 4 необходимо учесть, что при программировании сначала нужно выбрать желаемый канал! С точки зрения программирования «общий канал» (все 4 светодиода горят) является пятым каналом и должен быть запрограммирован в каждый приемник дополнительно.

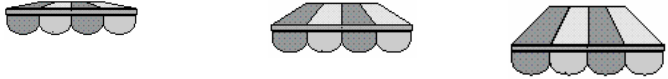
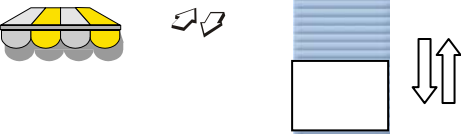
Для удобства рекомендуется следующий алгоритм:

- *подать питание на 1 привод Altus;*

- *записать, например, первый канал, нажав на клавишу выбора каналов (первый светодиод горит)*

- после этого нажать клавишу Prog пока полотно переместится вверх – вниз, подтверждая запись;
- четыре раза нажать кнопку выбора каналов(все 4 светодиода горят)
- снова нажать клавишу Prog, пока полотно переместится вверх – вниз, подтверждая запись в память.
- отключить питание и перейти к настройке других приводов.

Установка конечных положений (производится только при корректировке конечных положений)	Конечные положения - это те позиции, в которых маркиза / роллета останавливается автоматически.
1	Переведите полотно кнопкой ВВЕРХ или ВНИЗ в то конечное положение (верхнее или нижнее), которое необходимо корректировать.
2	<p>Одновременно держать нажатыми кнопки ВВЕРХ и ВНИЗ в течении 5 сек.</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз.</p>
3	<p>Кнопками ВВЕРХ и ВНИЗ полотно перевести в желаемое новое (откорректированное) конечное положение.</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Верхнее и нижнее конечное положения необходимо откорректировать отдельно по аналогичной процедурой.
4	<p>Нажать СТОП/П в течении > 2 сек.</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз.</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Новое конечное положение привода Altus RTS запрограммировано.


Программируемая промежуточная позиция	<p>С приводом Altus RTS у Вас есть возможность запрограммировать любую промежуточную позицию.</p> <p>верхнее конечное положение промежуточное положение нижнее конечное положение</p> 
1	С кнопками ВВЕРХ , ВНИЗ и СТОП/П полотно перевести в желаемое промежуточное положение.
	<p>Нажать СТОП/П в течении > 2 сек.</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз.</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Промежуточное положение привода Altus RTS запрограммировано.

Использование промежуточной позиции

Полотно может передвигаться в промежуточное положение автоматически или по команде, поданной вручную.

Команда вручную: Нажать кнопку СТОП/ПР.

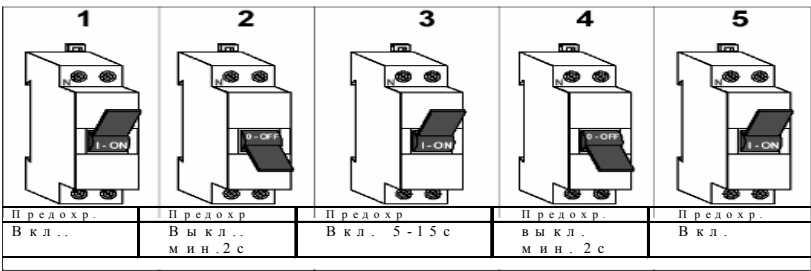
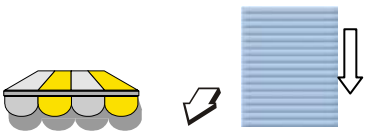
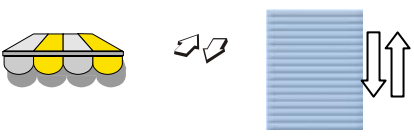
- Маркиза / роллета передвигается в промежуточную позицию.
- Автоматически: При автоматической команде ВНИЗ от датчика Soliris RTS Sensor маркиза автоматически передвигается в промежуточную позицию.

Стирание промежуточной позиции	Записанная в память привода Altus RTS промежуточная позиция может быть сброшена.
1	Переведите полотно нажатием кнопкой СТОП/ПР в промежуточную позицию.
2	<p>СТОП/ПР держать примерно 5 сек. нажатым.</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз.</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Промежуточная позиция сброшена.

4. Что делать, если ...

... не имеется ни одного записанного передатчика

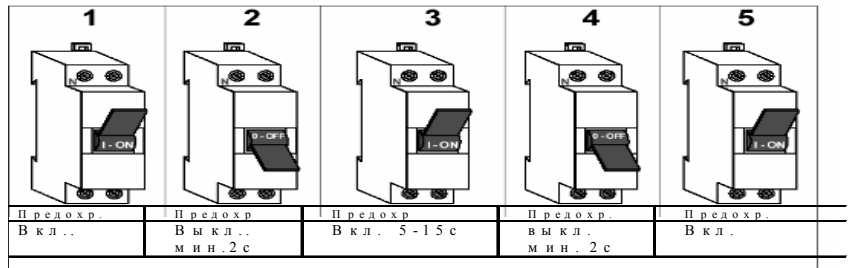
Если вследствие утери или поломки у Вас не осталось ни одного записанного передатчика, то привод Altus RTS необходимо перевести в начальное состояние определенным образом (последовательность выключения / включения сети).

1	 <table border="1" data-bbox="662 1288 1476 1355"> <tr> <td>Предохр.</td> <td>Предохр.</td> <td>Предохр.</td> <td>Предохр.</td> <td>Предохр.</td> </tr> <tr> <td>Вкл..</td> <td>Выкл..</td> <td>Вкл. 5 - 15 с</td> <td>выкл.</td> <td>Вкл.</td> </tr> <tr> <td></td> <td>мин. 2 с</td> <td></td> <td>мин. 2 с</td> <td></td> </tr> </table>  <p>Маркиза / роллета движется примерно 5 сек.</p>	Предохр.	Предохр.	Предохр.	Предохр.	Предохр.	Вкл..	Выкл..	Вкл. 5 - 15 с	выкл.	Вкл.		мин. 2 с		мин. 2 с	
Предохр.	Предохр.	Предохр.	Предохр.	Предохр.												
Вкл..	Выкл..	Вкл. 5 - 15 с	выкл.	Вкл.												
	мин. 2 с		мин. 2 с													
2	<p>Кнопку PROG нового передатчика коротко нажать.</p>  <p>Маркиза / роллета движется коротко Вверх / Вниз.</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Новый передатчик запрограммирован ➤ Конечные положения сохраняются в приводе Altus RTS. 															

... необходимо привод перевести в
изначальное «заводское» состояние

Ниже описанным способом привод Altus RTS может быть переведен в «заводское» состояние.

1



Маркиза / роллета движется, примерно 5 сек.

2

Кнопку **PROG** программирования одного из передатчиков
держат нажатой более 7 сек.



Маркиза / роллета движется **дважды** коротко Вверх / Вниз.
Первый раз – после 2-х секунд, второй раз – после 7 –ми секунд!

➤ Привод Altus RTS переведен в исходное заводское состояние. Все шаги по программированию необходимо проводить сначала (включая «заводское» программирование по п.3.).