

Control unit for / Bediengerät für DCD22-2E

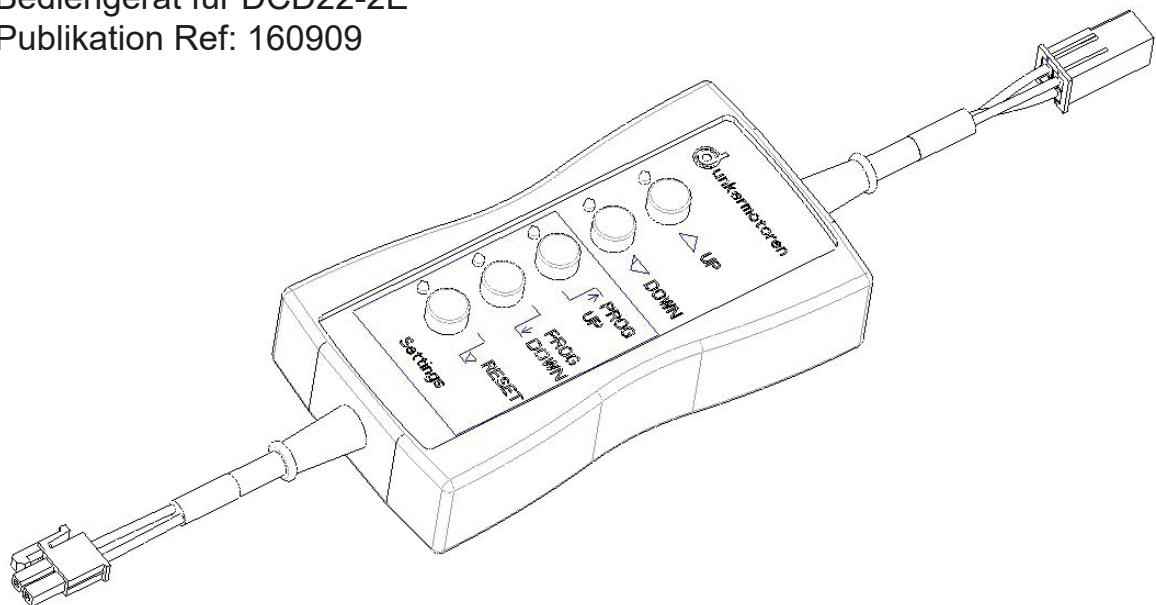
Device: Part No:
Control unit 49797 59790

Operating Manual

Control unit for DCD22-2E
Publication Ref: 160909

Betriebsanleitung

Bediengerät für DCD22-2E
Publikation Ref: 160909



Dunkermotoren GmbH | Allmendstraße 11 | D-79848 Bonndorf/Schwarzwald
Phone +49 (0) 7703 930-0 | Fax +49 (0) 7703 930-210/212 | info@dunkermotoren.com

Version 09/2016

Operating manual control unit for DCD22-2E

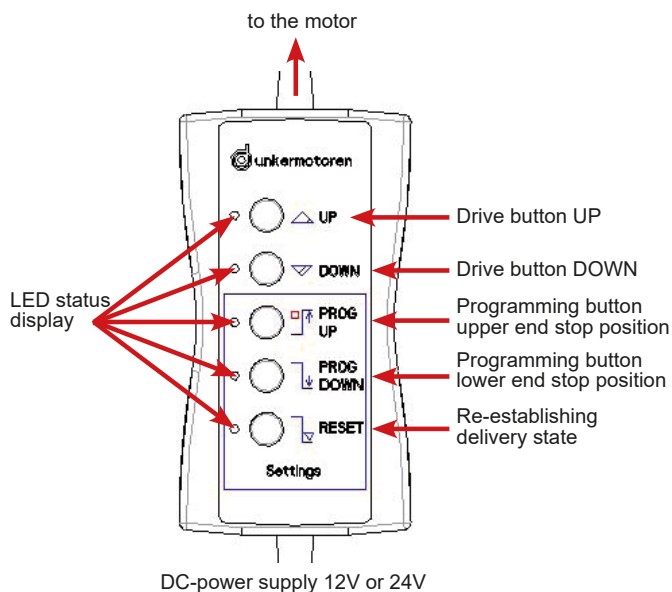
1 General description

The control unit for DCD22-2-E enables to run the drive in UP and DOWN direction and to adjust the end positions and re-establishing of the delivery state as well. By the buttons short command sequences are sent to the drive and indicated by the LED.

The control unit is construed for operating the DC-drives DCD22-2-E for nominal supply voltage of 12V or 24V.

The lower and upper stop positions of DCD22-2-E are adjustable each. In addition, an external limit switch for the upper stop position is available.

2 Layout and connection



Betriebsanleitung Bediengerät für DCD22-2E

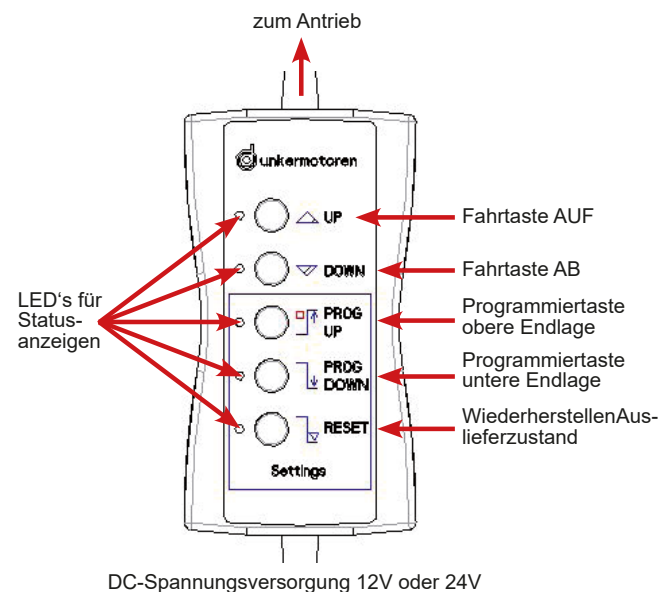
1 Allgemeine Beschreibung

Mit dem Bediengerät für DCD22-2-E sind neben dem Verfahren in AUF- oder AB-Richtung ein einfaches Einstellen der Endlagen sowie ein Wiederherstellen des Auslieferungszustandes möglich. Über die Tasten werden kurze Befehlssequenzen an den Antrieb gesendet welche über LED's angezeigt werden.

Das Bediengerät ist ausgelegt für den wahlweisen Betrieb von Gleichstromantrieben des Typs DCD22-2-E mit 12V oder 24V Nennspannung.

Die Antriebe DCD22-2-E haben je eine einstellbare obere und untere Endlage. Für die obere Endlage steht zusätzlich ein externer Endschalter (Pilztaster) zur Verfügung.

2 Aufbau und Anschluss



3 Normal operation

By the buttons UP and DOWN the drive can be run in the corresponding direction. The drive starts up in each direction of rotation each time at creep speed for approx. 3 sec. and then goes over into fast speed. The running commands are stored once it goes into fast speed. Stopping during storage of the running commands by means of a command in UP or DOWN direction.

3 Normalbetrieb

Über die Fahrtasten UP bzw. DOWN lassen sich die Antriebe in die entsprechende Richtung verfahren. Die Antriebe fahren in jede Drehrichtung jeweils im Schleichgang für ca. 3 Sek. an und gehen anschließend in den Schnellgang über. Mit Übergang in den Schnellgang erfolgt die Speicherung der Fahrbefehle. Stop durch erneutes Betätigen der Fahrtaste UP oder DOWN.

4 Initial commissioning

- » Upon delivery, the drive is in delivery condition: the position of the drive corresponds to the lower stop position.
- » Fit the drive in the lowered venetian blind
- » The UP command initiates the position-learning run. The drive can only be run in the UP direction.
- » The drive changes in lock command after pressing the UP command for more than 3 sec.
- » Run the drive to the external limit switch. By pushing the external limit switch the position-learning run is finished.

After this position-learning run, the upper stop position (corresponds to the external limit switch) and the lower stop position are set. Further adjustments are only necessary if different upper or lower stop positions are required.

Attention: While running in position learning run the drive calculates the distance between lower stop position and pushing the external limit switch. If the external limit switch is going to be pushed during normal operation before the correct position of the external limit switch the drive stops. If the external limit switch isn't pushed anymore the drive can be run into the correct position of the external limit switch. If the drive is going to be run out of this incorrect position in direction DOWN the drive runs the full way learned at the position-learning run. In this case the lower stop position can be overrun. By a following run in UP direction the drives runs in any case to the position of the external limit switch. After that the correct distance to the lower stop position is established again

4 Inbetriebnahme

- » Bei Auslieferung befindet sich der Antrieb im Auslieferungszustand; die Position entspricht der unteren Endlage.
- » Antrieb in die herab gelassene Jalousie einbauen.
- » Für Positionslernfahrt einen Auf-Befehl geben, der Antrieb kann nur in Richtung Auf gefahren werden.
- » Der Antrieb geht nach 3 Sek. in die Selbsthaltung über.
- » Den Antrieb bis auf Pilztaster fahren. Nach Betätigen des Pilztasters ist die Inbetriebnahme abgeschlossen.

Nach dieser Positionslernfahrt sind die obere Endlage (entspricht Pilztaster) und die untere Endlage eingestellt. Weitere Einstellungen sind nur notwendig, wenn abweichende obere oder untere Endlagenpositionen gewünscht werden.

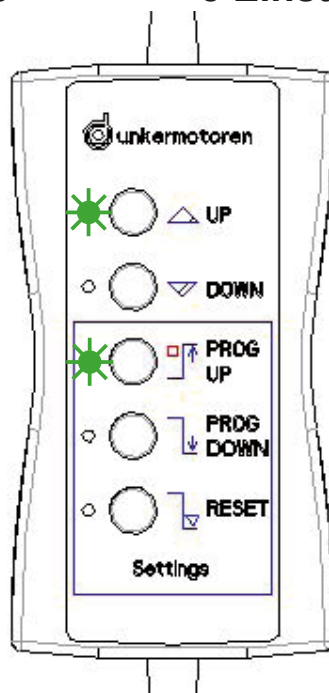
Achtung: Der Antrieb ermittelt bei der Positionslernfahrt den Weg zwischen der unteren Endlage und dem Betätigen des Pilztasters. Wird der Pilztaster im Normalbetrieb bei einer Auf-Fahrt vor Erreichen der eigentlichen Pilzendlage z.B. manuell betätigt, stoppt der Antrieb. Ist der Pilzschalter nicht mehr betätigt, kann weiter in Richtung Auf bis zur eigentlichen Pilzendlage gefahren werden. Wird aus der Position, an welcher der Pilztaster z.B. manuell betätigt wurde, in Richtung Ab gefahren, fährt der Antrieb den vollen Weg, den er bei der Positionslernfahrt ermittelt hat; in diesem Fall kann die untere Endlage überfahren werden. Bei einer anschließend Fahrt in Richtung Auf fährt der Antrieb in jedem Fall bis zur Pilzendlage und hat anschließend wieder den korrekten Weg bis zur unteren Endlage.

5 Setting of the upper stop position

- » The position of the blind has to be below the desired upper stop position.
- » Press the programming button "PROG UP" for more than 3 sec. till the LED is on.
- » LED's "UP" and "PROG UP" are on.
- » Run with the "UP" button (no lock mode) to the required upper stop position.
- » When the required upper stop position is reached, the position is stored by pushing the button "PROG UP".

Attention: The self locking mode is deactivated while setting the upper and lower stop position.

5 Einstellen der oberen Endlage

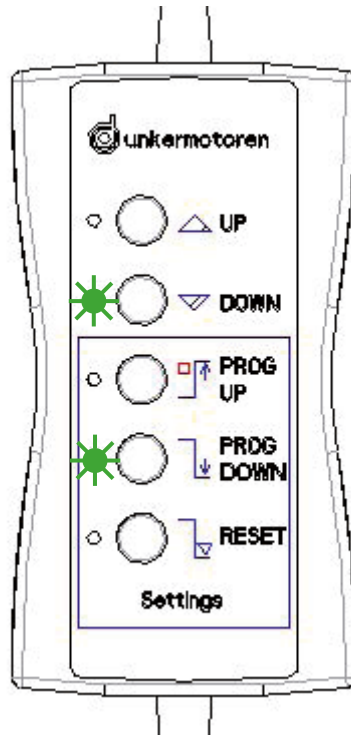


- » Behang muss unterhalb der oberen Endlage stehen.
- » Programmierstaste „PROG UP“ > 3Sek. betätigen bis die LED „PROG UP“ leuchtet.
- » LED's „UP“ und „PROG UP“ leuchten.
- » Obere Endlage über Fahrtaste „UP“ anfahren; Tippbetrieb ist möglich.
- » Nach Erreichen der gewünschten oberen Endlage Programierstaste „PROG UP“ betätigen; der Einstellvorgang ist abgeschlossen.

Achtung: Die Selbsthaltung der Fahrbefehle ist bei der Einstellung der oberen oder unteren Endlage nicht aktiv.

6 Setting of the lower stop position

- » The position of the blind has to be above the desired lower stop position.
- » Press the programming button „PROG DOWN“ for more than 3 sec. till the LED is on.
- » LED's „DOWN“ and „PROG DOWN“ are on.
- » Run with the “DOWN” button (no lock mode) to the required lower stop position.
- » When the required lower stop position is reached, the position is stored by pushing the button “PROG DOWN”.



6 Einstellen der unteren Endlage

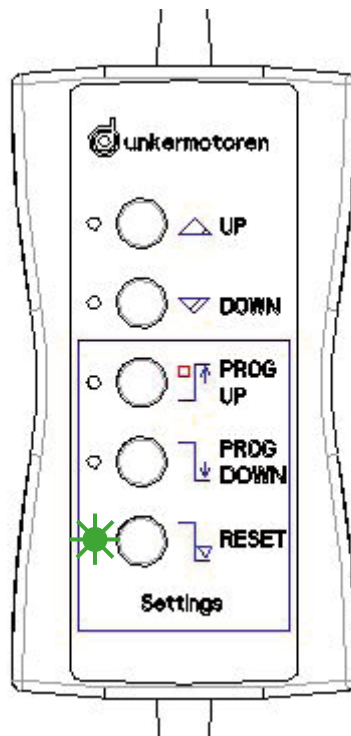
- » Behang muss oberhalb der unteren Endlage stehen.
- » Programmieraste „PROG DOWN“ > 3Sek. betätigen bis LED „PROG DOWN“ leuchtet.
- » LED's „DOWN“ und „PROG DOWN“ leuchten.
- » Gewünschte untere Endlage über Fahrtaste „DOWN“ anfahren; Tipbetrieb ist möglich.
- » Nach Erreichen der gewünschten unteren Endlage Programiertaste „PROG DOWN“ betätigen; der Einstellvorgang ist abgeschlossen.

Attention: The self locking mode is deactivated while setting the upper and lower stop position

Achtung: Die Selbsthaltung der Fahrbefehle ist bei der Einstellung der oberen oder unteren Endlage nicht aktiv.

7 Re-establishing of the delivery state

- » By pushing the button „RESET“ till the LED is on, longer than 3 sec., the delivery state is re-established.
- » If the drive is mounted in the blind it is recommended to run the blind to the desired lower end position before re-establishing the delivery state. After the re-establishing a position learning run can be initiated according to chapter 4



7 Wiederherstellen des Auslieferzustandes

- » Durch Betätigen der Taste „RESET“ bis die LED leuchtet, > 3Sek, wird der Auslieferzustand wieder hergestellt.
- » Bei im Behang eingebautem Antrieb ist es empfehlenswert, vor dem Wiederherstellen des Auslieferzustandes den Behang auf die untere Endlage zu fahren. Nach erfolgtem Wiederherstellen des Auslieferzustandes kann wieder eine Positionslernfahrt ausgelöst werden (siehe Pkt. 4).

7.1 Technical data

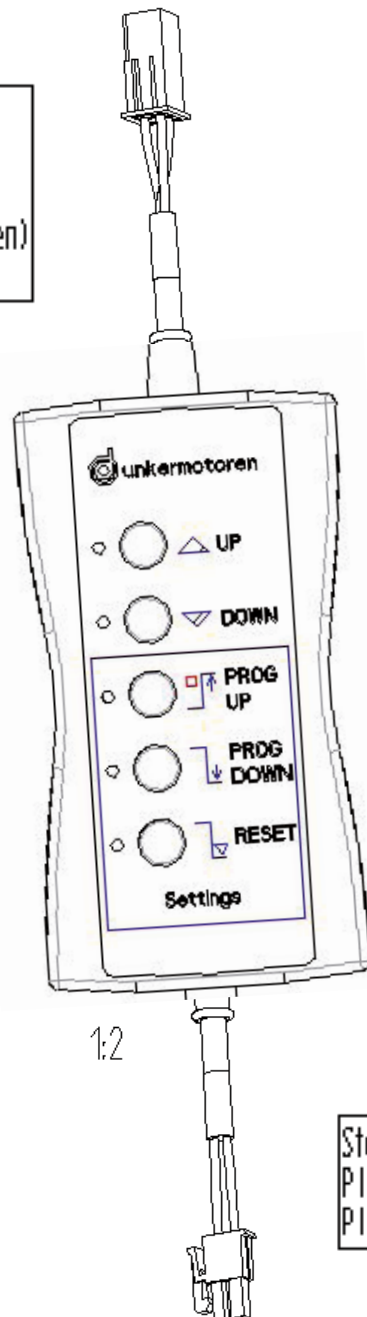
7.1 Technische Daten

<i>Dimension/ Abmessungen:</i>	119 x 65 x 26 mm
<i>Supply voltage:</i> <i>The individual nominal voltage of the drive has to be considered!!</i> <i>Anschlussspannung:</i> <i>jeweilige Nennspannung des Antriebes ist zu beachten!</i>	12VDC or 24VDC
<i>Protection class/ Schutzart:</i>	IP 40
<i>Temperature range/ Temperaturbereich:</i>	-10 up to/ bis +60°C°

8 Electrical connection

8 Elektrischer Anschluss

Stecker 5559:
 PIN1 + (weiß)
 PIN2 - (braun)
 PIN3 Programmier PIN (gruen)
 PIN4 n.c.



Stecker 5557
 PIN1 + (weiß)
 PIN2 - (braun)

9 Safety guidelines



WARNING

If the device is not used in accordance with the designated use, the manufacturer is not liable for personal injury and/or damage to property.



CAUTION

Before commissioning, it is essential that the following safety instructions in the relevant section are read and understood, and then observed! Non-observance can result in danger to persons or damage to the device.



WARNING

Keep children away from the control unit!



WARNING

This device is not intended for persons (or children) with physical, sensory, or mental disabilities, or persons have inadequate experience and knowledge, unless they are instructed in the use of the device, or initially supervised by a person responsible for their safety.



CAUTION

During transportation and storage the control unit have to be protected against humidity.



WARNING

No Work on the electrical system in case of humidity.



CAUTION

Temperature range for normal use:
-10°C to +60°C

9 Sicherheitshinweise



WARNUNG

Wird das Gerät nicht entsprechend der bestimmungsgemäßen Verwendung eingesetzt, haftet der Hersteller nicht für entstandene Personen- und Sachschäden.



VORSICHT

Vor der Inbetriebnahme sind unbedingt die nachfolgenden Sicherheitshinweise zu lesen und zu beachten! Eine Nichtbeachtung kann zu Gefahren bei Personen oder Beschädigungen an dem Gerät führen.



WARNUNG

Halten Sie Kinder von dem Bediengerät fern!



WARNUNG

Dieses Gerät ist nicht dazu bestimmt, durch Personen (einschließlich Kinder) mit eingeschränkten physischen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangels Erfahrung und/ oder mangels Wissen benutzt zu werden, es sei denn, sie werden durch eine für ihre Sicherheit zuständige Person beaufsichtigt oder erhalten von ihr Anweisungen, wie das Gerät zu benutzen ist.



VORSICHT

Das Bediengerät ist bei Transport und Lagerung vor Feuchtigkeit zu schützen.



WARNUNG

Vermeidung von Elektroarbeiten bei Feuchtigkeit.



VORSICHT

Bestimmungsgemäßer Temperaturbereich: -10°C bis +60°C



The control unit must not come into contact with aggressive media.

CAUTION



Das Bediengerät darf nicht mit aggressiven Medien in Berührung kommen bzw. behandelt werden.

VORSICHT



Ensure that all persons maintain a sufficient safety distance from the danger area of the machine as long as the drive is running.

WARNING



Halten Sie Personen solange von der Anlage fern, bis diese still steht.

WARNUNG



Dunkermotoren GmbH | Allmendstraße 11 | D-79848 Bonndorf/Schwarzwald
Phone +49 (0) 7703 930-0 | Fax +49 (0) 7703 930-210/212 | info@dunkermotoren.com
