



PORTOS Sp.J.
ul. Złota 71
62 - 800 Kalisz
POLEN
tel. +48 62 768 40 52
deutsch@portosrolety.pl
www.portos-rolladen.de

MONTAGE- UND BEDIENUNGSANLEITUNG

SIR



Unterputzrolladensteuergerät

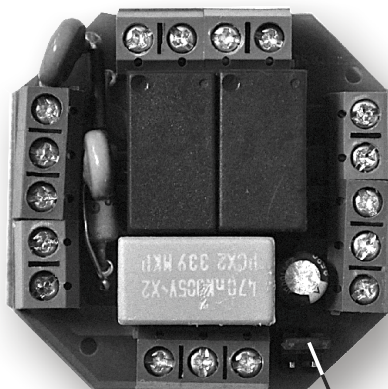
Technische Daten :

Stromversorgung:	230 V~ , 50 Hz
Strombeanspruchung:	5A
Steuerungsspannung:	230 V
Anzahl der unterstützten Stellmotoren:	1
Pulszeitdauer:	solange die Schaltertaste gedrückt ist
- ohne Standby-Funktion	60 Sekunden
- mit Standby-Funktion	festgelegte Zeit
- mit Einlernfunktion	
Verzögerung der Änderung der Drehrichtung:	2 s.
Betriebstemperaturbereich:	-20 °C bis +45 °C
Maße:	44 mm x 44 mm x 25 mm

Funktionen des Geräts:

- Möglichkeit, einen Gruppenschalter und einen individuellen Schalter anzuschließen.
- Möglichkeit, einen Antrieb mit mehreren Schaltern zu bedienen.
- Möglichkeit, mehrere Antriebe parallel zu verbinden und diese mit einem Gruppenschalter* zu bedienen.
- Möglichkeit, eine der Betriebsarten zu wählen: „Klingelschalter“, „ohne Standby-Funktion“, „mit Standby-Funktion“ oder „mit Einlernmöglichkeit“.
- Überspannungsschutz (Varistor) und Schutz gegen gleichzeitiges Einschalten der entgegengesetzten Pole.

* bei der Gruppensteuerung müssen alle Steuergeräte in dem gleichen Betrieb betrieben werden



Wahljumper der Betriebsart

Montage des Geräts:

Vor dem Beginn mit der Installation hat man sich mit den mitgelieferten Schemen vertraut zu machen. Das Steuergerät macht keine zyklische Wartung und Prüfungen erforderlich. Das Steuergerät ist nach der vorliegenden Anleitung anzuschließen.

Nach der Auspackung des Geräts hat man zu prüfen, ob dieses keine sichtbaren Beschädigungen, die z.B. während des Transports entstanden sind, aufweist. Sollten solche Beschädigungen auftreten, ist der Lieferant darüber zu informieren und ist die Installation des Geräts nicht gestattet. Vor dem Gebrauch ist die Bedienungsanleitung gründlich zu lesen. Das Steuergerät SIR ist mit der Spannung 230V-, 50Hz zu versorgen. Deshalb darf seine Installation ausschließlich durch Personen mit elektrischen Befugnissen, nach dem mitgelieferten elektrischen Schema, entsprechend allen geltenden Vorschriften, vorgenommen werden. Das Steuergerät dient zur Steuerung eines Stellmotors im System der Zentralsteuerung der Antriebe von Rolläden, Gittern, Rolltoren usw.

Es sind Leitungen mit doppelter Isolierung und mit nachstehenden Querschnitten zu verwenden:

- 1,5 - 2,5 mm² für Anschluss der Versorgung
- 0,75 - 1,5 mm² für Anschluss des Antriebs
- 0,75 mm² für Anschluss der Lokal- und Gruppenschalter

Bemerkungen über Installation:

- Die örtlichen Vorschriften über Erdung und Schutzmaßnahmen sind zu beachten.
- Kurzschluss zwischen den Richtungsleitungen des Antriebs und der neutralen Leitung ist zu vermeiden, da dies zur Beschädigung der Relais des Geräts führen kann.
- Die Versorgungsleitungen 230V sind an die für den Anschluss des Schalters bestimmten Klemmen nicht anzuschließen.
- Der Anschluss des Schalters direkt an den Antrieb, parallel zu dem Steuergerät, ist nicht vorzunehmen.
- Vor der Installation ist der Jumper einlegen, indem die entsprechende Betriebskonfiguration auszuwählen ist.
- Das Steuergerät z.B. in einem Unterputzkasten unter dem individuellen Schalter einbauen. Bei der Montage im Freien sind zusätzliche Maßnahmen einzuleiten, um das Steuergerät gegen Staub und Feuchte zu sichern (es empfiehlt sich, das Steuergerät in der Dose IP65 anzubringen).
- Beim Einbau ist die Versorgung abzutrennen.

WICHTIG!!!

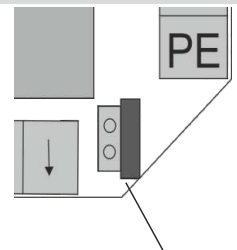
Sollte die Gesamtleistung der Stellmotoren in der zu versorgenden Gruppe 1,5 kW überschreiten ist diese in Gruppen mit der Gesamtleistung 1-1,5 kW zu trennen, wobei jede Gruppe einzeln, auch aus verschiedenen Phasen des 3-Phasen-Netzes zu versorgen ist, sofern dies möglich ist.

Betriebsarten:

Die Betriebsart ist ausgewählt, indem ein Jumper in entsprechenden Pins eingelegt wird. Der Jumper ist bei der abgetrennten Versorgung zu verlegen; sonst darf die neue Betriebsart nicht festgelegt werden. Je nach der Lage des Jumpers kann das Gerät in nachstehenden Betriebsarten betrieben werden:

BETRIEBSART 1: Klingelschalter

In dieser Betriebsart wird der Stellmotor nach dem Drücken und Loslassen der Taste über maximal 60 Sekunden betrieben. Sollte während des Betriebs des Motors in eine irgendwelche Seite eine entgegengesetzte Richtung ausgelöst werden, wird der Motor gestoppt, sofern das Drücken der Taste kurzzeitig ist. Sollte hingegen das erneute Drücken der Taste länger als 2 Sekunden dauern, wird der Motor gestoppt und anschließend wechselt seine Richtung gegen entgegengesetzte Richtung. In der entgegengesetzten Richtung wird dieser über 60 Sekunden betrieben werden. Um diese Betriebsart zu aktivieren, muss der Jumper in der nachstehenden Position eingestellt werden.



Jumper in jeweiliger Position

WICHTIG!!!

In dieser Betriebsart ist NUR die individuelle Steuerung möglich!!!

BETRIEBSART 2:

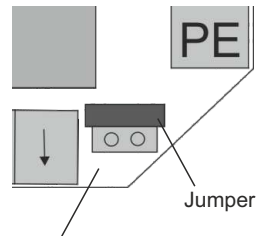


Mit der Möglichkeit, die Betriebszeit zu programmieren

In der Betriebsart mit der Standby-Funktion werden die zweipolige Schalter (AUF/AB) eingesetzt. In der Betriebsart funktioniert das Steuergerät auf eine solche Art und Weise, dass sobald die Taste AUF gedrückt und losgelassen ist, wird der Stellmotor über eine programmierte Zeitdauer betrieben. Sollte während des Betriebs des Motors in eine Seite eine Taste gedrückt, die eine Änderung der Richtung auslöst, wird der Motor gestoppt, sofern das Drücken der Taste kurzzeitig ist. Sollte hingegen das Drücken der Taste in der entgegengesetzten Richtung länger als 2 Sekunden dauern, wird der Motor gestoppt und anschließend wechselt seine Richtung gegen entgegengesetzte Richtung. In der entgegengesetzten Richtung wird dieser über eine festgelegte Zeitdauer betrieben werden.

Programmieren der Standby-Zeit:

In der Betriebsart kann die Standby-Zeit des Betriebs des Stellmotors programmiert werden. Die Rolladen sind in eine, äußerste Position zu verstellen. Aktivierung des Programmierbetriebs: Drücken über circa 4 Sekunden die zwei Tasten gleichzeitig* (AUF und AB) auf dem lokalen Schalter des jeweiligen Stellmotors. Die Aktivierung des Programmierbetriebs wird durch den Stellmotor durch eine kurze Drehbewegung nach links und nach rechts signalisiert. Sollte der Anwender kein Einlernen vornehmen, verlässt das Steuergerät den Programmierbetrieb nach 30 Sekunden, was durch kurze Drehbewegung des Stellmotors signalisiert ist. Wenn sich das Steuergerät bereits im Programmierbetrieb befindet, ist die Taste zu drücken und solange zu halten, wie lange die zu programmierende Zeit ist. Sobald die Taste losgelassen ist, wird die Zeit gespeichert und verlässt das Steuergerät automatisch den Programmierbetrieb.

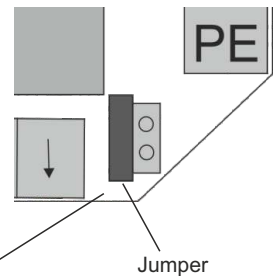


WICHTIG: Werkseitig ist die Standby-Zeit von 60 Sekunden eingestellt.

Um diese Betriebsart zu aktivieren, muss der Jumper in der nachstehenden Position eingestellt werden:

BETRIEBSART 3: mit Standby-Funktion

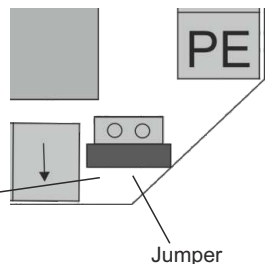
In der Betriebsart mit der Standby-Funktion werden die zweipolige Schalter (AUF/AB) eingesetzt. In der Betriebsart funktioniert der Stellmotor auf eine solche Art und Weise, dass sobald die Taste AUF gedrückt und losgelassen ist, wird der Stellmotor maximal über 60 Sekunden betrieben. Sollte während des Betriebs des Motors in eine Seite eine Taste gedrückt, die eine Änderung der Richtung auslöst, wird der Motor gestoppt, sofern das Drücken der Taste kurzzeitig ist. Sollte hingegen das Drücken der Taste in der entgegengesetzten Richtung länger als 2 Sekunden dauern, wird der Motor gestoppt und anschließend wechselt seine Richtung gegen entgegengesetzte Richtung. In der entgegengesetzten Richtung wird dieser über 60 Sekunden betrieben werden. Um diese Betriebsart zu aktivieren, muss der Jumper in der nachstehenden Position eingestellt werden:



BETRIEBSART 4: Ohne Standby-Funktion

In der Betriebsart ohne Standby-Funktion werden die zweipolige Schalter (AUF/AB) eingesetzt. In dieser Betriebsart besteht die Möglichkeit, ohne Standby-Funktion zu steuern; das kurze Drücken der Taste verursacht den kurzen Betrieb des Stellmotors.

Um diese Betriebsart zu aktivieren, muss der Jumper in der nachstehenden Position eingestellt werden (oder ist kein Jumper vorhanden):



Anschlussschemen:

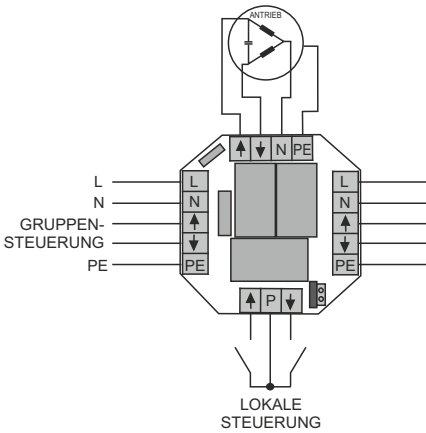


Abb. 1
Anschlusschema des SIR-Steuergeräts
mit Jalousieschalter

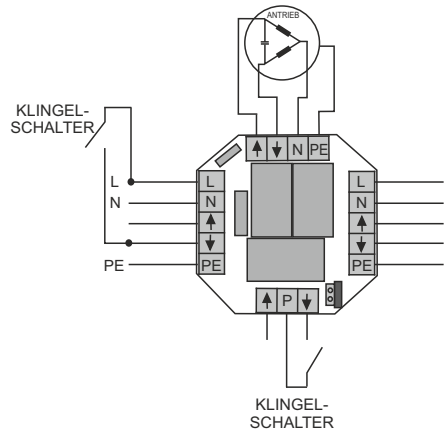


Abb. 2
Anschlusschema des SIR-Steuergeräts
mit Klingelschalter

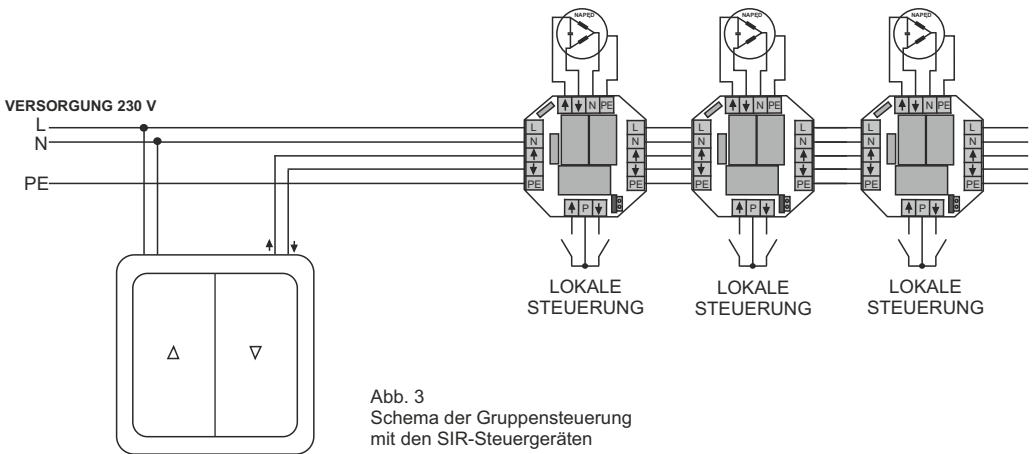


Abb. 3
Schema der Gruppensteuerung
mit den SIR-Steuergeräten