

Karnisze elektryczne Torro

Electric curtain tracks | Электрические карнизы

torro

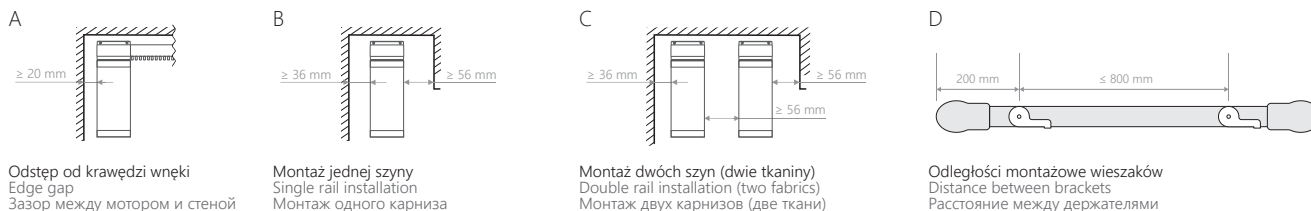
Instrukcja obsługi | Operating instructions | Инструкция по эксплуатации
ver. 3.2

Silniki Motors Моторы	AM75 RF	← →	Piloty Remote controls Пульты	AC116 RF	Przełączniki Switches Выключатели	AC125-01 RF
	AM75 LS			AC127 RF		AC126-01 RF
	AM75 5W RF			AC129 RF		AC128-01 RF
	AM95 RF		Kontroler Controller Контроллер	AC407-01 RF		AC125-02 DCT
	AM95 5W RF			AC126-02 DCT		
				AC133 RF	AC134 RF	

Dane techniczne | Technical data | Технические данные

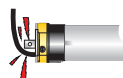
typ type тип	AM75	AM95
moment obrotowy torque крутящий момент	1,5 Nm	1 Nm
prędkość przesuwu sliding speed скорость движения	12,5 cm/s	10/12,5/16 cm/s
wymiary dimensions размеры	297 x 67 x 53 mm	230 x 94 x 57 mm
napięcie znamionowe rated voltage номинальное напряжение	AC 230 V 50 Hz	
moc znamionowa rated power номинальная мощность	65 W	96 W
temperatura pracy operating temperature рабочая температура	0 ÷ 50 °C	0 ÷ 50 °C
stopień ochrony enclosure class степень защиты	IP 20	IP 20

Wymiary montażowe | Installation dimensions | Монтажные габариты



Ad. C. Optymalna odległość pomiędzy dwoma szynami wynosi 15 cm. W zależności od sztywności i sposobu uszycia zasłony odległość optymalna może być inna.
Optimal distance between two curtain rails is 15 cm. Depending on fabric stiffness and sewing method the optimal distance may vary.
Оптимальное расстояние между двумя карнизами 15 см. В зависимости от жесткости и способа пошива ткани, оптимальное расстояние может изменяться.

Ostrzeżenia | Warnings | Предупреждения



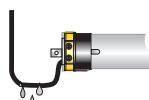
Chronić przed wodą!
Keep away from water!
Избегать попадания воды!



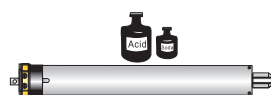
Nie uderzać!
Do not hit motor!
Не ударять!



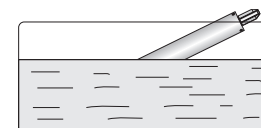
Nie nawiercać!
Do not drill hole on motor tube!
Не просверливать!



Luźny kabel chroni przed napływem wody.
Loose cable protects from water inflow.
Свободновисящий провод защищает от проникновения воды.



Chronić przed środkami powodującymi korozję!
Keep away from corrosive substances!
Избегать попадания средств вызывающих коррозию!



Nie zanurzać!
Do not put into liquids!
Не погружать в жидкости!

Ogólne wytyczne | Before start | Общие положения

- Przed rozpoczęciem użytkowania urządzenia należy dokładnie przeczytać całą instrukcję, jak również zachować ją przez cały okres używania urządzenia.
Before using the product please read all operating instructions carefully. Please keep these operating instructions for future reference.
Перед началом пользования изделием, пожалуйста, внимательно прочитайте всю инструкцию. Храните инструкцию на протяжении всего периода пользования изделием.
- Aby zamontować silnik Torro AM75 w końcówce szyny należy wsunąć silnik do końca oraz przesunąć bolec ze skrajnego położenia do środkowego.
To install the Torro AM75 motor into the rail ending, push the motor up to the rail ending plate holding locking pin on the side. Then pull down and slide it to middle position.
Чтобы установить мотор Torro AM75, необходимо вставить вертикально мотор до упора в окончание карниза, при этом блокирующий штифт должен находиться в боковом положении. Затем потянуть штифт вниз и передвинуть его в центральное положение, после чего мотор будет заблокирован.
- Aby zamontować silnik Torro AM95 należy obrócić silnik o 60 stopni i włożyć pionowo w końcówkę szyny, a następnie obrócić do właściwej pozycji pozwalając na zakłknięcie się zatrzasku.
To install the Torro AM95 into the rail ending, rotate the motor by 60 degrees and slide up into the rail ending. Then rotate the motor back to its terminal position.
Чтобы установить мотор Torro AM95, необходимо повернуть мотор на 60 градусов и вставить вертикально в окончание карниза. Затем повернуть мотор в обратном направлении, пока он не окажется в нужном положении, при котором защелка его заблокирует.
- Podwójne wejście RJ-12 służy do sterowania bezpotencjałowego, a także do rozdzielenia sygnału na drugi silnik w karniszu lub do silnika w karniszu obok.
Double RJ-12 input allows to dry contact control and to split control signal to the second motor installed or to motor in the other curtain track.
Двойной вход RJ-12 служит для управления по сухим контактам, разделения сигнала на другой мотор в этом же карнизе или на другой мотор соседнего карниза.
- Brak pilota w zestawie uniemożliwia dopasowanie pozycji krańcowej w silniku AM75 RF / AM95 RF / AM95 5W RF.
Limit position fine tuning (AM75 RF / AM95 RF) features are unavailable without remote control.
Тонкая настройка крайнего положения для AM75 RF / AM95 RF. невозможны при отсутствии пульта.

Podłączenie zasilania i okablowanie | Power wire and connection | Подключение питания и подведение проводов



Instalacji oraz podłączenia powinna dokonywać wykwalifikowana osoba posiadająca odpowiednie uprawnienia.
Installation and connection should be carry on by a qualified specialist.
Установка и подключение должны осуществляться квалифицированным специалистом.

typ type тип	AM75 LS	AM75 5W RF / AM95 5W RF	AM75 RF / AM95 RF
L - fazowy live фаза N - neutralny neutral нейтральный PE - uziemienie earth заземление L1 - faza 1 line 1 фаза 1 L2 - faza 2 line 2 фаза 2			
fazowe LS (Line Switching) AC 230 V	+	+ (LS/5W)	-
DCT (Dry Contact)	-	+ (3W/5W)	+
RF (Radio Frequency)	-	+ (3W/5W)	+

L - czerwony | red | красный (AM95 RF - brązowy | brown | коричневый)
N - niebieski | blue | синий
PE - zielony/żółty | green/yellow | желтый/зеленый

L1 - brązowy | brown | коричневый
L2 - czarny | black | черный

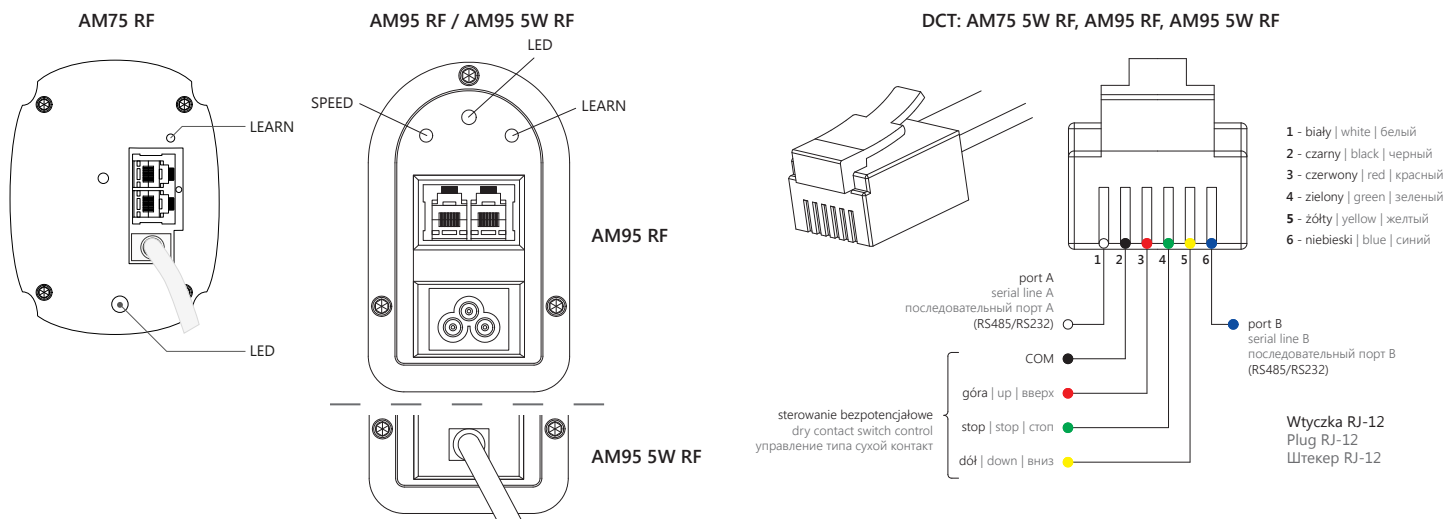


Tabela obciążeń | Maximum system load | Таблица грузоподъемности

obciążenie (waga tkaniny) - kg loading (fabric weight) - kg грузоподъемность (масса ткани) - кг	AM95 RF / AM95 5W RF								AM75 RF / AM75 LS / AM75 5W RF							
	pojedynczy single одиночный				Tandem				pojedynczy single одиночный				Tandem			
typ szyny rail type тип карниза																
do 4 m up to 4 m до 4 м	50	40	30	21	70	50	30	23	50	50	37	26	87	62	37	23
do 8 m up to 8 m до 8 м	45	21	25	16					56	43	31	20				
do 12 m up to 12 m до 12 м	40	30	20						50	37	25					

Silnik AM75 LS nie posiada żadnych dodatkowych funkcji. Pozytcje krańcowe są ustalane przeciążeniowo. Podwójne wejście RJ-12 silnika Torro AM75 LS jest nieaktywne. AM75 LS motor has no additional functions. End positions are set by overloading. Double RJ-12 input of Torro AM75 LS is inactive.

Привод AM75 LS не имеет никаких дополнительных функций. Конечные положения устанавливаются при перегрузке. Двойной вход RJ-12 мотора Torro AM75 LS является не активным.

Aby poprawnie ustawić pozycje krańcowe należy przytrzymać przycisk GÓRA/DÓŁ do momentu, aż napęd samoczynnie się rozłączy (w przypadku przełącznika klawiszowego).

To set end positions correctly it is required to hold UP/DOWN button until the drive turn off automatically (in case of control by push switch).

Чтобы правильно установить конечные положения, необходимо удерживать кнопку ВВЕРХ/ВНИЗ до тех пор, пока мотор не отключится автоматически (в случае, если управление осуществляется с помощью кнопочного переключателя).

Po pierwszym przeciążeniu w ustawieniu pozycji końcowych system miękkiego startu/stopu włączy się automatycznie.

After the first overload end positions setting, the soft start/stop system will be automatically activated.


После первой установки конечных положений от перегрузки, система мягкого старта/остановки активируется автоматически.


AM75 RF, AM75 5W RF, AM95 RF, AM95 5W RF - Programowanie | Programming | Программирование

Przed przystąpieniem do programowania należy dokładnie przeczytać ogólne wytyczne oraz wszystkie uwagi dotyczące danego punktu programowania.

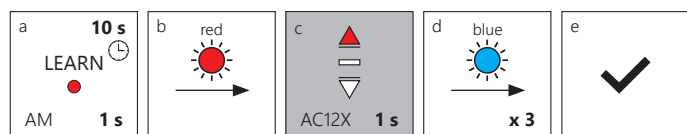
Before programming, please read carefully the general guidelines and all comments related to each stage of programming.

Перед программированием, пожалуйста, прочитайте общие положения и все примечания касающиеся данного этапа программирования.

 dotyczy silnika AM
refers to AM motor
относится к мотору AM

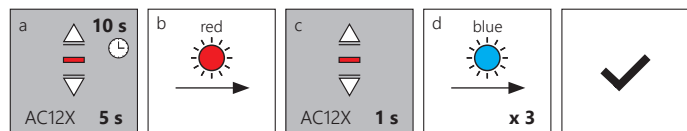
 dotyczy nadajnika AC12X RF
refers to AC12X RF transmitter
относится к передатчику AC12X RF

1. Programowanie nadajnika lub kanału | Programming transmitter or channel | Программирование передатчика или канала



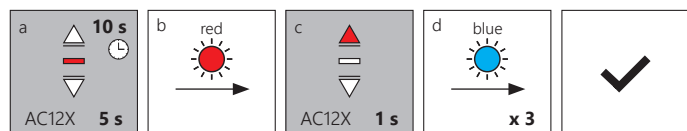
- c) Kiedy dioda na silniku zacznie pulsować na czerwono, w ciągu 10 s wciśnij przycisk ▲ na nadajniku RF.
When the motor indicator starts flashing with a red light, within 10 s press the button ▲ on the RF transmitter.
В течении 10 с., после того, как светодиод на моторе начнет мигать красным цветом, нажмите кнопку ▲ на передатчике RF.
- e) Pierwszy ruch w prawo i w lewo powoduje przeciążeniowe ustawienie pozycji krańcowych.
First move to the right and left cause overload setting of the limit positions.
Первое движение вправо и влево приводит к установке конечных положений от перегрузки.

2. Zmiana kierunku pracy | Changing direction | Изменение направления работы карниза



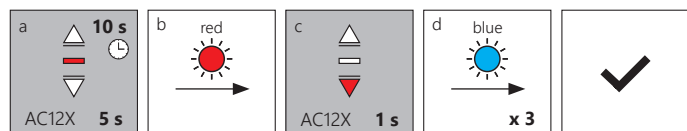
- c) Kiedy dioda na silniku zacznie pulsować na czerwono, w ciągu 10 s wciśnij ponownie przycisk ▬ na nadajniku RF.
When the motor indicator starts flashing with a red light, within 10 s press the button ▬ on the RF transmitter once again.
В течении 10 с., после того, как светодиод на моторе начнет мигать красным цветом,

3. Dodawanie nowego nadajnika lub kanału | Adding the new transmitter or channel | Добавление нового передатчика или канала



- c) Wciśnij przycisk ▲ na nowym nadajniku.
Press the button ▲ on the new transmitter.
Нажмите кнопку ▲ на новом передатчике.

4. Usuwanie nadajnika lub kanału | Deleting transmitter or channel | Сброс передатчика или канала



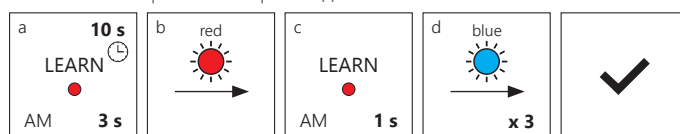
- c) Kiedy dioda na silniku zacznie pulsować na czerwono, w ciągu 10 s wciśnij przycisk ▼ na usuwanym nadajniku RF.
When the motor indicator starts flashing with a red light, within 10 s press the button ▼ on the removable RF transmitter.
В течении 10 с., после того, как светодиод на моторе начнет мигать красным цветом, нажмите кнопку ▼ на удаляемом передатчике RF.

5. RESET - Kasowanie wszystkich nadajników i pozycji | RESET - Deleting all transmitters and positions | RESET - Сброс всех передатчиков и положений

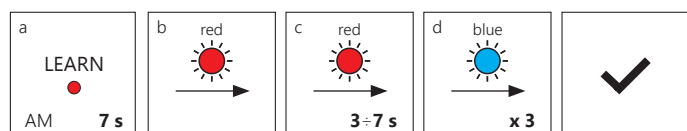
Metoda 1 | Method 1 | Метод 1



Metoda 2 | Method 2 | Метод 2



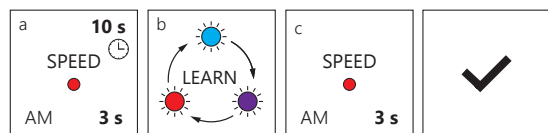
6. Włączanie/wyłączanie funkcji Touch Motion | Touch Motion on/off | Включение/выключение функции Touch Motion



- a) Trzymaj wciśnięty przycisk LEARN do momentu aż dioda zacznie pulsować na niebiesko.
Hold down the LEARN button until the LED flashes with a blue light.
Нажмите кнопку LEARN до тех пор, пока светодиод не начнет мигать синим.

AM95 RF, AM95 5W RF

1. Regulacja prędkości przesuwu | Sliding speed adjustment | Регулировка скорости перемещения

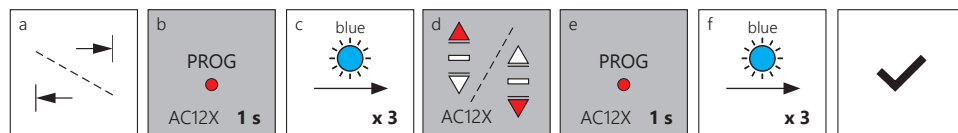


b) Należy wybrać prędkość korzystając z przycisku **LEARN** na silniku.
Select the speed using **LEARN** button on the motor.
Выберите скорость с помощью кнопки **LEARN** на моторе.

niebieski | blue | синий - 16 m/s (130 rpm)
fioletowy | violet | фиолетовый - 12,5 m/s (100 rpm) - domyślna | default | по умолчанию
czerwony | red | красный - 10 m/s (80 rpm)

AM75 RF, AM95 RF, AM95 5W RF

2. Dopasowanie pozycji krańcowej | Limit position fine tuning | Тонкая настройка крайних положений



a) Ustaw silnik w danej pozycji krańcowej.
Set the motor in given limit position.
Установите мотор в данном крайнем положении.
d) Przesuń wózek wiodący do wybranej pozycji.
Move master carrier to the desired position.
Установите ведущую каретку в желаемое положение.

Rozwiązywanie problemów | Troubleshooting | Решение проблем

	Problem Problem Проблема	Przyczyna Cause Причина	Rozwiązanie Solution Решение
1.	<p>Pilot przestał działać.</p> <p>Remote control does not work.</p> <p>Пульт не работает.</p>	<p>Brak zasilania, słabe baterie.</p> <p>Power cut off, low batteries.</p> <p>Отсутствует питание, низкий заряд батареи.</p>	<p>Upewnij się, że karnisz jest podłączony do zasilania. Sprawdź stan baterii, zwróć uwagę czy zapalają się diody na pilocie.</p> <p>Please ensure that motor is powered. Check battery status and ensure that remote indicators flash.</p> <p>Убедитесь, что питание подключено к мотору. Проверьте состояние батареи и обратите внимание, загораются ли светодиоды на пульте.</p>
2.	<p>Wózek wiodący nie dojeżdża do końca szyny.</p> <p>Master carrier does not reach rail end.</p> <p>Ведущая каретка не доезжает до конца карниза.</p>	<p>a. Nastąpiło przesunięcie wózka wiodącego po wyjęciu silnika.</p> <p>b. Pozycje krańcowe ustawione bez obciążenia (zasłony).</p> <p>a. Master carrier has been moved after the motor had been detached from rail end.</p> <p>b. End positions have been set without any load (curtain).</p> <p>a. Мотор был отсоединен от карниза и после этого ведущая каретка была перемещена.</p> <p>b. Конечные положения были установлены без нагрузки (без штор).</p>	<p>Należy zresetować napęd (pkt. 5), a następnie przypisać pilota jeszcze raz (pkt. 1) oraz ponownie ustawić pozycje krańcowe z docelowym obciążeniem (zasłona) (pkt. 1e).</p> <p>Complete reset of the unit is required (sec. 5). Add the remote control (sec. 1) and set the end positions again with the proper load (curtain) (sec. 1e).</p> <p>Необходимо удалить все настройки мотора (ч. 5), после этого добавить еще раз пульт (ч. 1) и вновь установить конечные положения уже с нагрузкой (со шторой) (ч. 1e).</p>
3.	<p>Funkcja Touch Motion nie działa.</p> <p>Touch Motion does not work.</p> <p>Функция Touch Motion не работает.</p>	<p>a. Upewnij się, że dysponujesz silnikiem AM95 RF lub AM75 RF (podłączenie 3 lub 5 żył).</p> <p>b. Ruch wózka nie powoduje dalszego ruchu karnisza.</p> <p>c. Funkcja Touch Motion jest nieaktywna.</p> <p>a. Please ensure that you have AM95 RF or AM75 RF (3 or 5 wires connection).</p> <p>b. Movement of the master carrier does not cause further movement of curtain.</p> <p>c. Touch Motion is off.</p> <p>a. Убедитесь, что у вас установлен мотор AM95 RF или AM75 RF (подключен 3-х или 5-ти жильным кабелем).</p> <p>b. Перемещение ведущей каретки не вызывает работу карниза.</p> <p>c. Убедитесь, что функция Touch Motion активирована.</p>	<p>a. Funkcja działa wyłącznie kiedy silnik ma podłączone przewody L, N, PE na stałe.</p> <p>b. Przesuń wózek wiodący zdecydowanym ruchem (min. 15 cm), do momentu zadziałania silnika.</p> <p>c. Wykonaj pkt. 6 w celu włączenia Touch Motion.</p> <p>a. The function is active only when L, N and PE wires are permanently connected.</p> <p>b. Move master carrier firmly (min. 15 cm) until motor will continue the movement.</p> <p>c. See section 6 to turn the function on.</p> <p>a. Функция активна только когда мотор подключен к проводам L, N, PE.</p> <p>b. Передвиньте ведущую каретку уверенным движением (мин. 15 см) пока мотор не начнет ее перемещать.</p> <p>c. Выполните действия согласно части 6 для активирования функции.</p>