

Elektrische aandrijving J4C - Optie BSR



Diese Zusatzanleitung ist eine Ergänzung zu der Kurzanleitung J4C.
Sie beschreibt nur abweichende Funktionen und Eigenschaften, welche durch das BSR einher gehen.
 Informationen zu Kombinationen mit dem BSR sind am Ende dieser Anleitung zu finden.
 Die Kurzanleitung J4C ist unbedingt zu beachten! Zum Öffnen des Antriebs, befolgen Sie die Beschreibung unter dem Punkt „Einstellanleitung Nockensystem“ in der Kurzanleitung J4C.



Die Bedienungsanleitung ist vor Installation sorgfältig und komplett zu lesen.



Beim Betrieb elektrischer Geräte stehen zwangsläufig bestimmte Teile dieser Geräte unter gefährlicher Spannung. Bei Nichtbeachtung der allgemeinen Elektrosicherheitsregeln können deshalb schwere Körperverletzungen oder Sachschäden auftreten. Nur entsprechend qualifiziertes Personal darf an diesen Geräten oder in deren Nähe arbeiten. Das Personal muss mit allen Sicherheitshinweisen und Instandhaltungsmaßnahmen gemäß der Betriebsanleitungen vertraut sein.

Beschreibung

Mit dem BSR verfährt der Antrieb im Falle eines Stromausfalles in seine vorgegebene Sicherheitsstellung. Die Sicherheitsstellung kann als offen (NO) oder geschlossen (NC) konfiguriert werden (siehe Konfiguration). Diese Sicherheitsfunktion wird über ein Akku im Antrieb realisiert, deshalb muss der Antrieb **unbedingt dauerhaft mit Spannung versorgt werden**. Das Akku ist vorgeladen, um die Sicherheitsfunktion sicherzustellen muss der Antrieb vor Inbetriebnahme für die Dauer der „Ladezeit für 100% Akkuladung“ (siehe technische Daten) geladen werden. Während der Fahrt über das Akku verfährt, sind die Schaltraumheizung und der Drehmomentschutz nicht aktiv. Nach der Fahrt über BSR zeigt der Antrieb durch die blinkende LED ca. 3 Minuten lang an, dass er aufgrund fehlender Versorgungsspannung in seine Sicherheitsstellung gefahren ist (siehe Statusleuchte). Sobald der Antrieb wieder Spannung bekommt ist er sofort einsatzbereit.

Elektrischer Anschluss

Für den elektrischen Anschluss und Beschaltung des Antriebs ist die Kurzanleitung J4C zu verwenden.

Betrieb

Statusleuchte:

| Betriebszustand | Blinktakt der LED | | | | | | | | | | |
|--|-------------------|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|
| Antrieb ohne Spannungsversorgung, BSR NO aktiviert | | | | | | | | | | | |
| Antrieb ohne Spannungsversorgung, BSR NC aktiviert | | | | | | | | | | | |
| Akkuschutz! Maximale Fahrten erreicht, Aufladen erforderlich | | | | | | | | | | | |

Funktionsprüfung:

Es ist eine regelmäßige Funktionsprüfung gemäß der Sicherheitsanforderungen vorzusehen.
Um ungewolltes Öffnen oder Schließen zu vermeiden, kann es nötig sein den Antrieb während der Prüfung von der Armatur zu demontieren !
 Sie wird wie folgt durchgeführt:

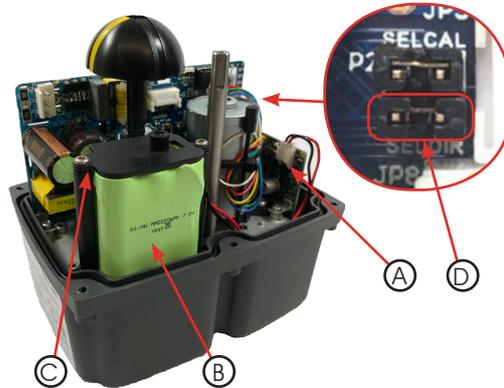
1. De Antrieb per Steuerung oder im manuellen Betrieb in die gegengesetzte Position der Sicherheitsstellung fahren
 (BSR NO: Antrieb in geschlossene Position fahren / BSR NC: Antrieb in die geöffnete Position fahren)
2. Spannung abschalten und somit Stromausfall simulieren (ggf Umschalter wieder auf Automatik stellen)
3. Antrieb fährt über BSR in seine Sicherheitsstellung, danach blinkt er noch ca 3 Minuten um das aktivierte BSR anzuzeigen
4. Nach dieser Zeit sollte die LED dauerhaft aus sein und de Antrieb in der Sicherheitsstellung bleiben
5. Prüfung abgeschlossen Antrieb kann durch Anlegen der Versorgungsspannung wieder in Betrieb genommen werden

Elektrische aandrijving J4C - Optie BSR

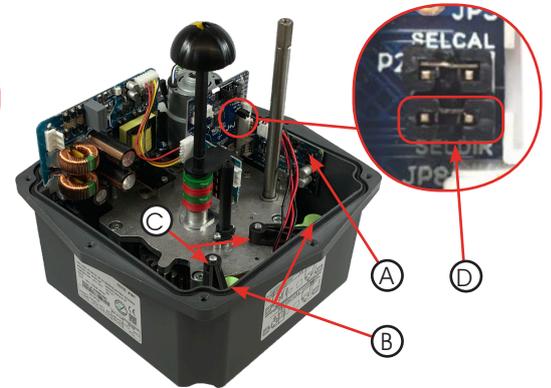
Bezeichnung

- A BSR Platine
- B Akku
- C Akkuhalter
- D Jumper „seldir“

20-35-55-85



140-300



Konfiguration NC / NO

Zum Öffnen des Antriebs, befolgen Sie die Beschreibung unter dem Punkt „Einstellanleitung Nockensystem“ in der Kurzanleitung J4C. Im spannungslosen Zustand wird nun die gewünschte Konfiguration vorgenommen.

Der Jumper „seldir“ (D) wird hierzu entfernt oder aufgesteckt:

Jumper entfernt: NO (Antrieb fährt bei Stromausfall in die offene Position)
 Jumper aufgesteckt: NC (Antrieb fährt bei Stromausfall in die geschlossene Position)

Nun wird der Antrieb wieder geschlossen (Kurzanleitung J4C beachten).
 Danach wird die Funktion, wie unter dem Punkt „Funktionsprüfung“ in dieser Anleitung beschrieben, getestet.

Technische Daten

| Modellgröße | 20 | 35 | 55 | 85 | 140 | 300 |
|--|----------|---------|---------|---------|----------|---------|
| Ladezeit für 100% Akkuladung | 28 h | | | | 54 h | |
| maximale Fahrten mit voller Akkuladung | 5 | | | | 4 | |
| Nachladezeit pro BSR Fahrt | 15 min | 21 min | 48 min | 58 min | 30 min | 50 min |
| Leistungsaufnahme bei BSR Fahrt | 2,2 W | 3,0 W | 6,8 W | 8,3 W | 23 W | |
| Stromaufnahme bei BSR Fahrt | 10,1 mA | 14,0 mA | 31,6 mA | 38,6 mA | 15,1 mA | 25,7 mA |
| Akkukapazität ±10% | 2200 mAh | | | | 4400 mAh | |
| Ladestrom Akku | 40 mA | | | | | |
| Gewicht | 0,27 kg | | | | 0,38 kg | |

Kombinationen

Kombination mit DPS oder Potentiometer

DPS: Der Antrieb kann positioniert werden, gibt seine Istposition als Ausgangssignal aus und fährt bei Stromausfall in die Sicherheitsstellung (NC, NO).

Potentiometer: Der Antrieb fährt Auf/Zu, gibt seine Istposition als ohmschen Wert wieder und fährt bei Stromausfall in die Sicherheitsstellung (NC, NO).

3 Positionen

Der Antrieb kann eine zusätzliche Mittelstellung anfahren, diese kann nicht als Sicherheitsstellung ausgewählt werden.

Der DPS Halter wird durch das Akku ersetzt. Deshalb sollte das BSR zuerst eingebaut werden.

