

Anleitung bidirektionaler elektronischer Funkmotor mit Kipphebelstange

Type BTE50

Lesen Sie das Handbuch, bevor Sie mit der Installation beginnen.

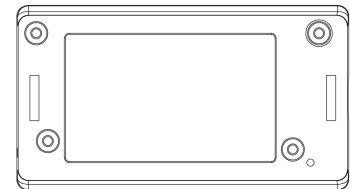
Wenn diese Anweisungen nicht befolgt werden,

Dies kann zu Schäden führen, die jede Garantie in Anspruch genommen werden kann.

Warnung:

Kinder können die Gefahren dieser elektrischen Geräte nicht erkennen und sollten daher nicht damit arbeiten.

1. Arbeiten Sie nicht mit dem Motor in feuchter Umgebung.
2. Der Motor muss korrekt installiert sein.
3. Halten Sie die Antenne in gutem Zustand und verkürzen Sie sie nicht. Die Antenne darf nicht mit anderen Antennen in Berührung kommen. Metallteile, da sonst der Betrieb eingeschränkt wird.
4. Der Motor muss vor direkter Feuchtigkeit geschützt werden.
5. BREL-Motors erklärt, dass dieser Motor nach den Richtlinien der CE-Norm 1999/5/EG hergestellt wurde.

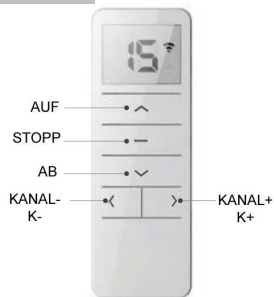


Brel Nederland B.V. ist gemäß der Umsetzung der Richtlinie 2006/66/EG über Batterien und Akkumulatoren registriert (die Batterierichtlinie) in das BattG von Deutschland. Brel Nederland B.V. hat die Verpflichtungen durch die Teilnahme am Kollektivsystem mit GRS Nr. 19071001 und dem Umweltbundesamt (UBA) Nr. 21008959 registriert.



Fernsteuerungsfunktionen

DD-2702H



Wechseln der Batterien



Funktioniert mit allen BREL Sendern:



Überprüfen Sie immer, ob sich die Fernbedienung im bidirektionalen Modus befindet! Gehen Sie zu den Handbüchern für Fernbedienungen:

www.brel-motors.nl

Technische Daten Motor

Type BTE50-0.6

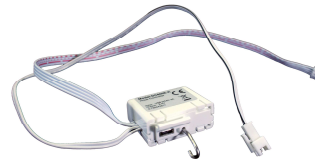
- | | |
|--|---------------|
| • Motor spannung: | 8.4 V |
| • Leistung: | 5 W |
| • Drehmoment: | 0.6 Nm |
| • Geschwindigkeit: | 10 rpm |
| • Strom: | 0.54 A |
| • Feuchtigkeit und Staubbeständigkeit: | IP20 |
| • Speicherkapazität Kanäle beträgt maximal 10 Kanäle | |



MOTOR



ANPASSUNG

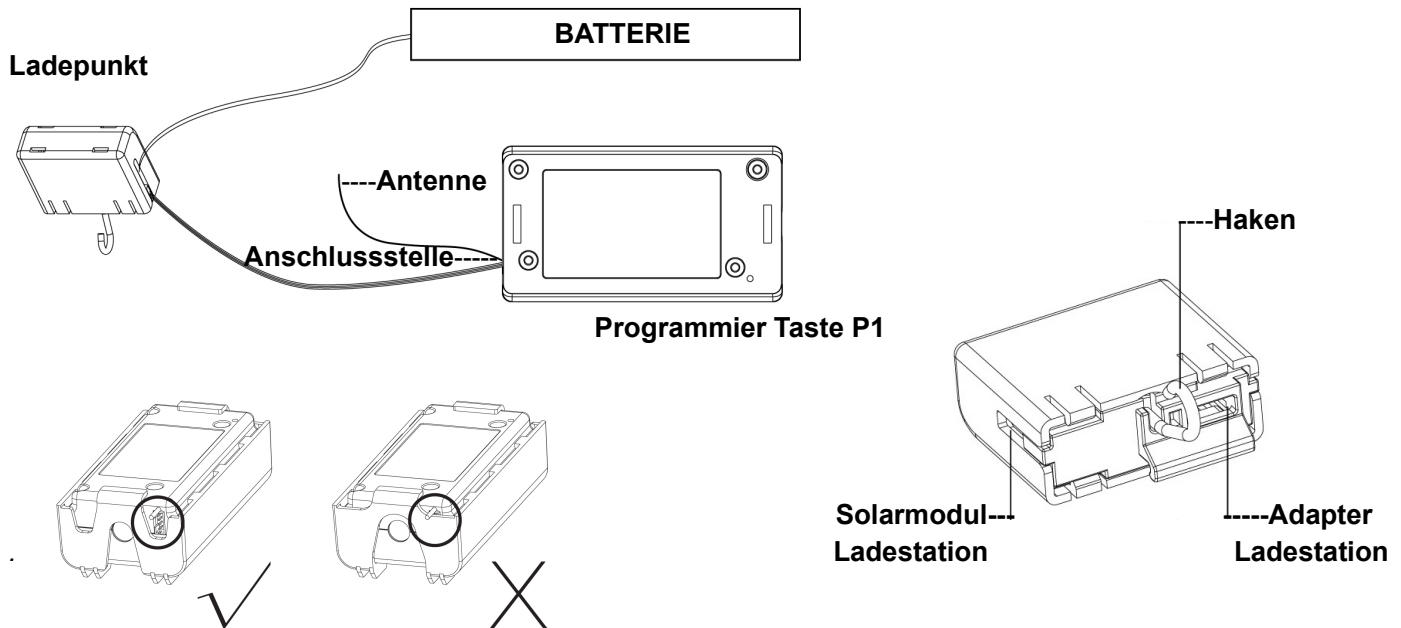


LADEPUNKT



BATTERIE

Schaltschema



Schritt 1 Das Lesen von der ersten Station in dem Speicher des Motors.



Drücken und halten Sie die Taste **P1** oder drücken und halten Sie die Power-Taste der Motor, bis sich das Produkt auf und ab bewegt. Der Motor piept.

Drücken und halten Sie die **STOPP**-Taste gedrückt, bis der Motor sich zweimal auf und ab bewegt und dreimal piept.

Sender/Kanal wurde gelesen.

Wenn **KEINE** Endlagen eingestellt sind, bewegt sich das Produkt im Impuls- / Stufenbetrieb. Dann gehen Sie zu **Schritt 2**. Wenn Endpositionen eingestellt sind, fährt das Produkt bis zur Endposition fort. Gehen Sie zu **Schritt 4**.

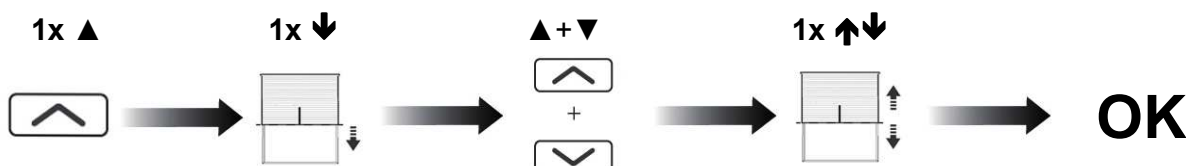


HINWEIS: Es ist möglich, dass nicht die richtigen Endpositionen eingestellt wurden.

Gehen Sie dann zu **OPTION A**.

Schritt 2 Einstellen der Drehrichtung (Nur wenn die Drehrichtung nicht korrekt ist)

Nur möglich, wenn keine Endpositionen eingestellt sind, sonst erste **Option C** (Endpositionen löschen), danach **Schritt 2**.



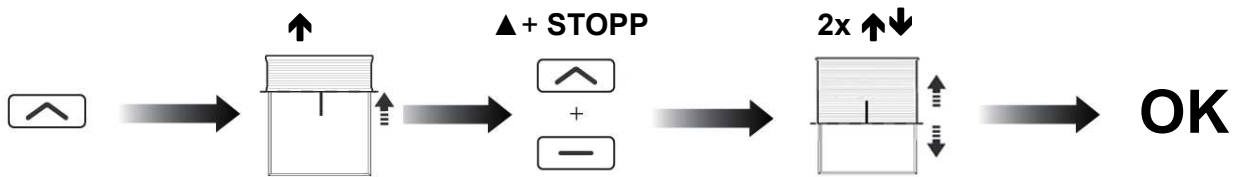
Drücken Sie kurz die Taste **AUF**, bis sich das Produkt nach unten bewegt.

Drücken Sie die **AUF**- und **AB**-Taste, bis sich das Produkt auf und ab bewegt.

Die Drehrichtung des Motors ist in OK.

Schritt 3 Einstellen der Endlagen

1. Stellen Sie die gewünschte obere Endlage ein.

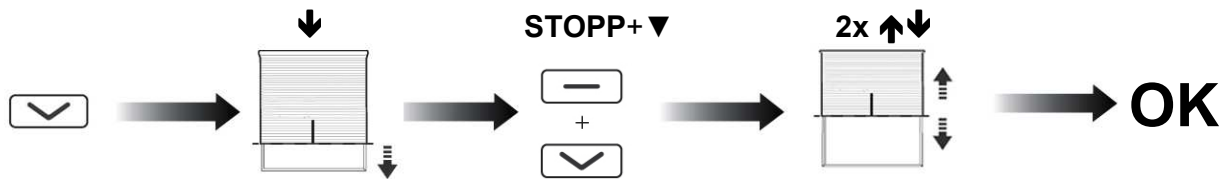


Verwenden Sie die Tasten **OPERATIONEN**, um das Produkt in die gewünschte **obere** Endlage zu bringen.

Drücken Sie die **AUF-** und **STOPP**-Taste, bis sich das Produkt 2x auf und ab bewegt und 3x Signalton.

Die gewünschte **obere** Endlage wird eingestellt.

2. Stellen Sie die gewünschte untere Endlage ein.

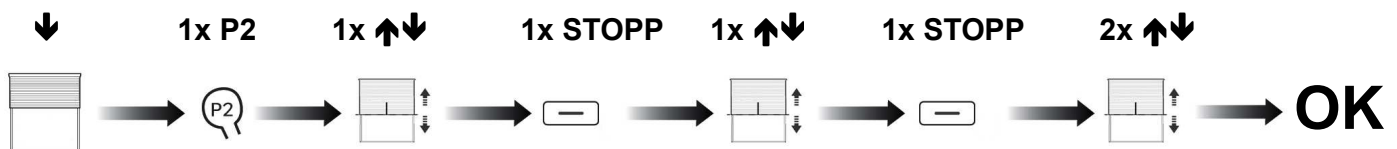


Verwenden Sie die Tasten **OPERATIONEN**, um das Produkt in die gewünschte **untere** Endlage zu bringen.

Drücken Sie die **STOPP-** und **AB**-Taste, bis sich das Produkt 2x auf und ab bewegt und 3x Signalton.

Die gewünschte untere Endlage wird eingestellt.

Schritt 4 Einstellen der Zwischenposition (falls gewünscht)



Gehe zur gewünschten Zwischenposition.

Drücken Sie die **P2** Taste. Das Produkt bewegt 1x auf und ab mit 1x Signalton.

Drücken Sie die **STOPP** Taste. Das Produkt bewegt 1x auf und ab mit 1x Signalton.

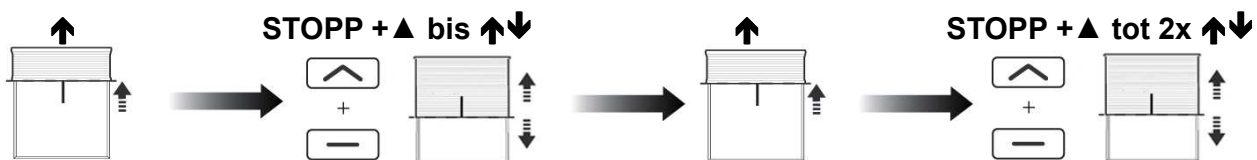
Drücken Sie die **STOPP** Taste. Das Produkt bewegt 2x auf und ab mit 3x Signalton, zur Bestätigung.

Halten Sie STOPP Taste 3 Sekunden lang gedrückt, um zur eingestellten Zwischenposition zu gelangen. Der Motor ist nun einsatzbereit!

Zusätzliche Einstellungen

Option A Einstellung der oberen Position

Wenn die Einstellung nicht möglich ist, gehen Sie zu **Option B** und dann zu **Schritt 3**.



Gehen Sie an die bereits eingestellte obere Position.

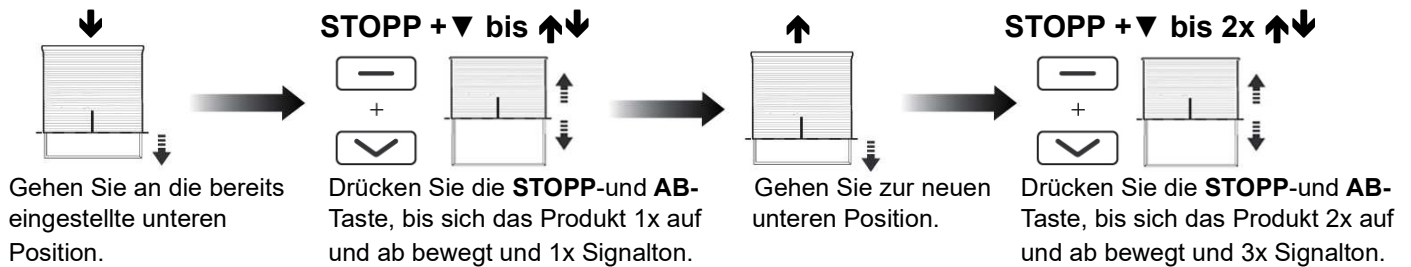
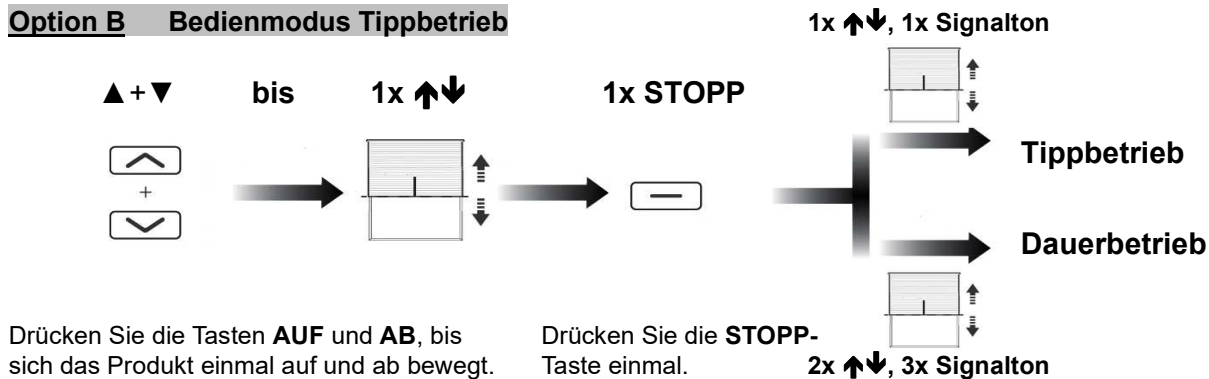
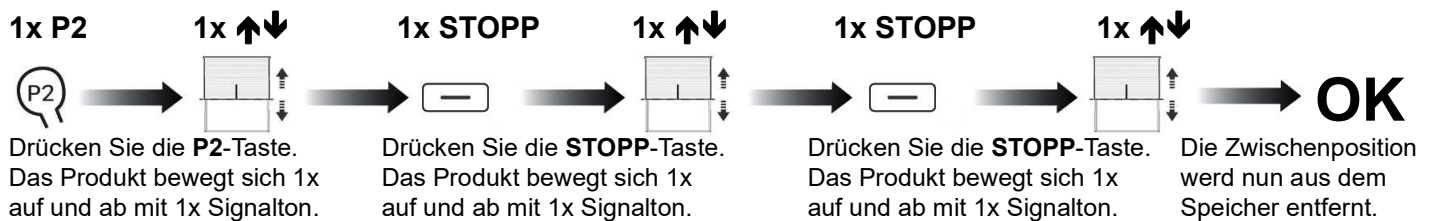
Drücken Sie die **AUF-** und **STOPP**-Taste, bis sich das Produkt 1x auf und ab bewegt und 1x Signalton.

Gehen Sie zur neuen oberen Position.

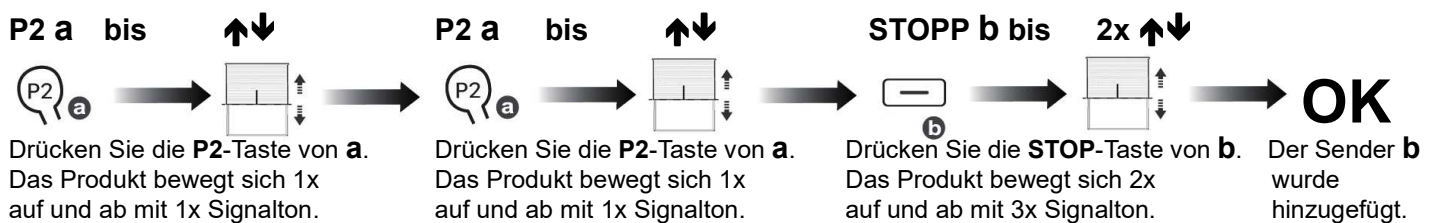
Drücken Sie die **AUF-** und **STOPP**-Taste, bis sich das Produkt 2x auf und ab bewegt und 3x Signalton.

Einstellung der unteren Position

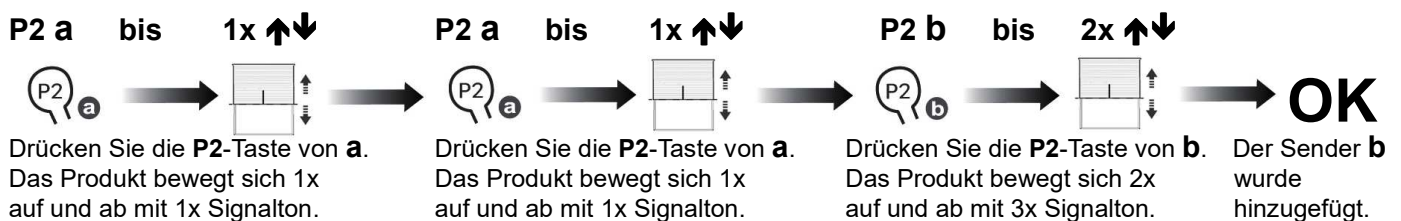
Wenn die Einstellung nicht möglich ist, gehen Sie zu **Option B** und dann zu **Schritt 3**.

**Option B Bedienmodus Tippbetrieb****Option C Zwischenposition löschen****Option D Weitere Fernbedienungen oder Kanäle hinzufügen** *Nur möglich, wenn die Endeinstellung eingestellt ist.*

a = Bereits vorhandener Sender/Kanal **b** = Neuer Sender/Kanal

Methode 1

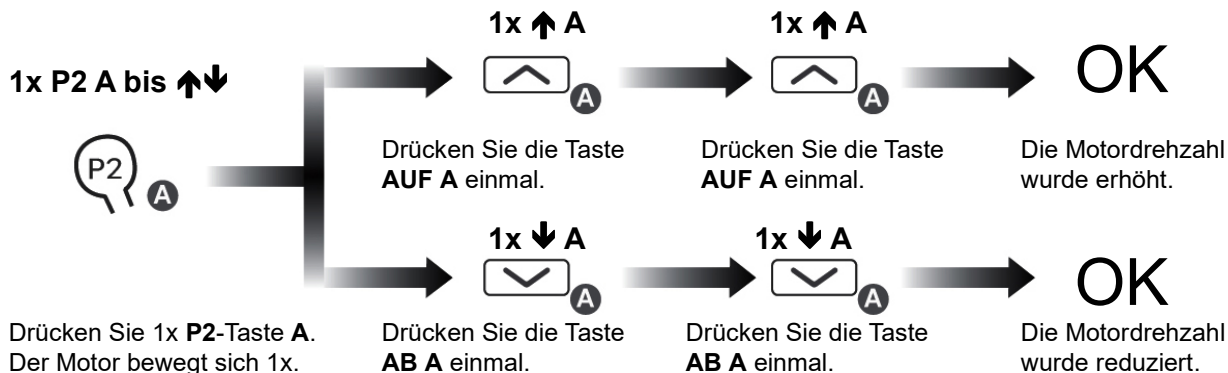
Durch Wiederholung der obigen Schritte wird der neue Sender/Kanal entfernt.

Methode 2

Durch Wiederholung der obigen Schritte wird der neue Sender/Kanal entfernt.

Methode 3 (Im Falle, dass die alte Fernbedienung verloren geht oder defekt ist)

Durch Wiederholung der obigen Schritte wird der neue Sender/Kanal entfernt.

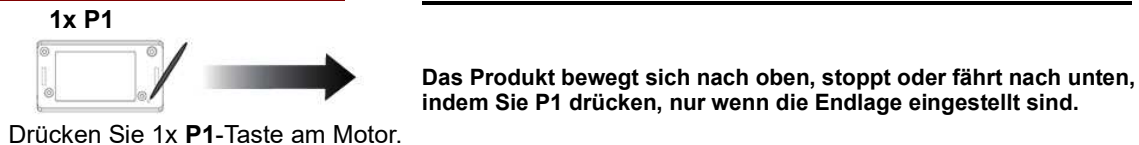
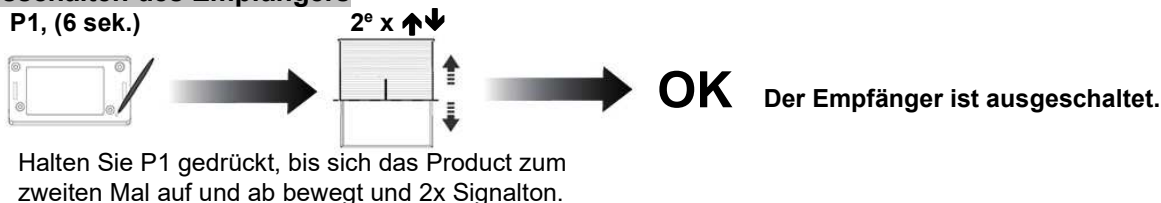
Option E Geschwindigkeitsregelung

Wenn der Motor nach dieser Aktion **NICHT** reagiert, befindet er sich bereits in der höchsten oder niedrigsten Geschwindigkeit.

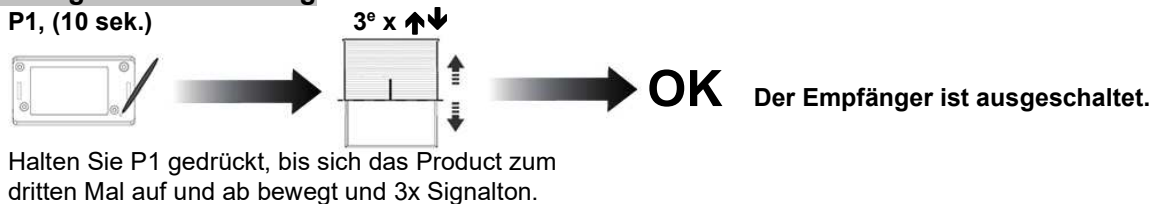
Es gibt 3 verschiedene Drehzahlen, nämlich: 24 U/min → 1x↑↓ - 28 U/min → 2x↑↓ - 32 U/min → 3x↑↓.

Zusatzfunktionen P1-Taste

Kann ohne Sender als Bedientaste verwendet werden.

**Ausschalten des Empfängers**

Um den Empfänger wieder zu aktivieren, drücken Sie einmal kurz P1.

Änderung der Drehrichtung**Zurücksetzen auf Werkseinstellungen**