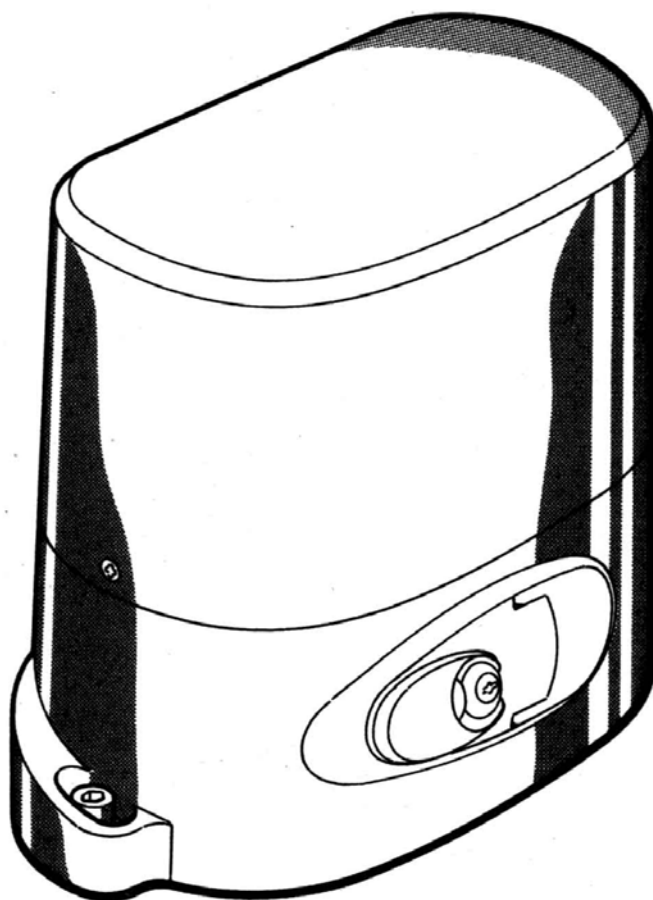


nice

ROBO

*Электромеханический редукторный
двигатель для раздвижных ворот*



**Руководство по эксплуатации и каталог
запасных частей**

Модели и их характеристики

RO 1000	С центральным управлением, 600 кг, с электронным сцеплением.
RO 1010	С центральным управлением, 600 кг, с электрическим сцеплением.
RO 1020	С центральным управлением, 600 кг, с механическим сцеплением.
RO 1024	RoboPlus с интеллектуальным управлением, 400 кг, шифратор (24 В).

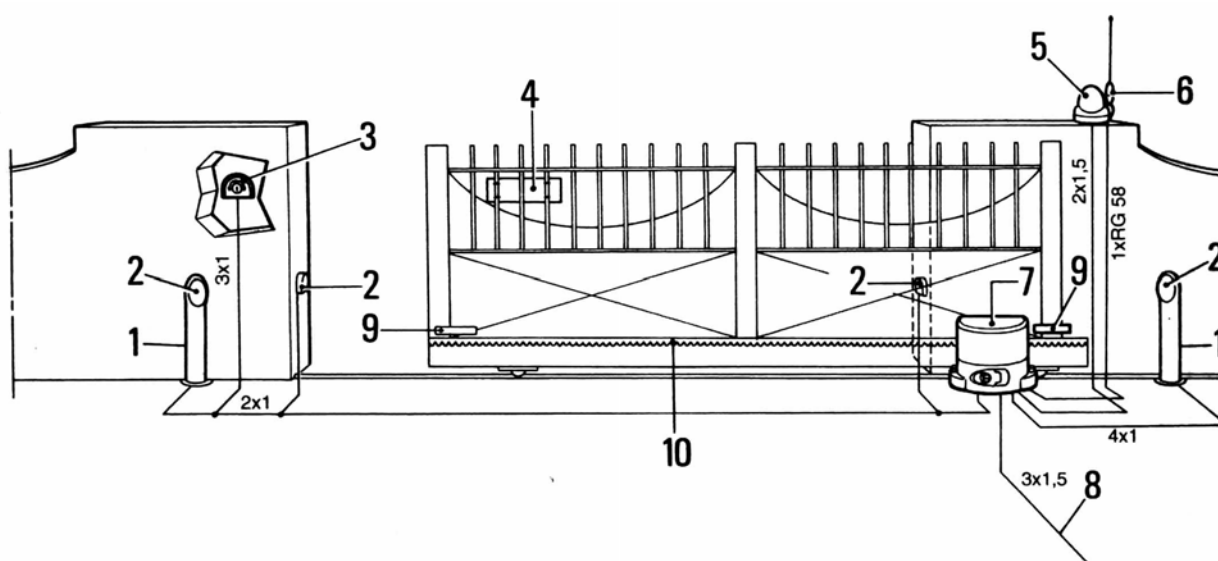
Технические данные

	Единицы измерения	RO 1000 – RO 1010 RO 1020	RO 1024
Питание	Вольт перем. 50/60 Гц	230	
	Вольт пост.		24
Мощность	Вт	400	120
Ток, потребляемый электроникой	А	1,3	0,5
Ток, потребляемый двигателем	А	1,3	5
Встроенный конденсатор	мкФ	14	
Уровень защиты	IP	43	
Крутящий момент	Н·м	17	10
Скорость	м/с	0,14	0,2
Макс. усилие	Н	480	260
Макс. вес ворот	кг	600	400
Рабочая температура	°С (Мин./Макс.)	-20° ... +70°	
Термозащита	°С	130°	
Класс изоляции		1	
Рабочий цикл	%	40	100
Масса двигателя	кг	10	

Проверочные и подготовительные процедуры

- а) Внимательно прочитайте инструкцию.
- б) Перед тем как приступить к установке убедитесь в том, что конструкция ворот прочна и соответствует выбранной модели редукторного двигателя.
- в) Убедитесь в том, что при открывании/закрывании ворот створки не задевают ни за какие препятствия, и отсутствует опасность схода ворот с рельсов (направляющих).
- г) Удостоверьтесь, что присутствуют боковые защитные панели.

Общий вид



- | | |
|--|--|
| <ol style="list-style-type: none"> 1) Стойка фотоэлемента. 2) Фотоэлемент. 3) Селектор ключа или цифровая клавиатура. 4) Предупреждающий сигнал. 5) Мигающая лампа. | <ol style="list-style-type: none"> 6) Антенна. 7) Редукторный двигатель ROBO. 8) Линия подачи питания. 9) Скобы окончания движения. 10) Зубчатая рейка. |
|--|--|

Общие размеры

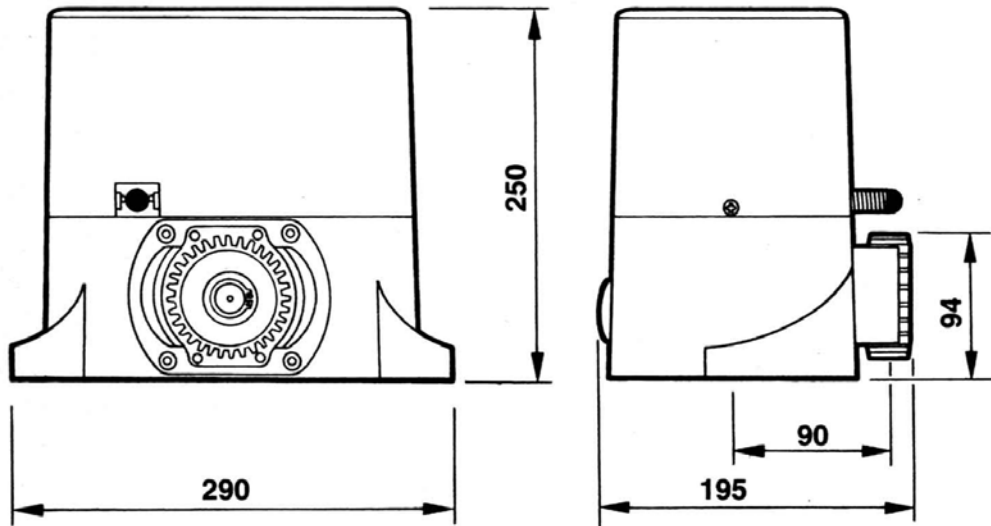


Рис.1

Ручное управление

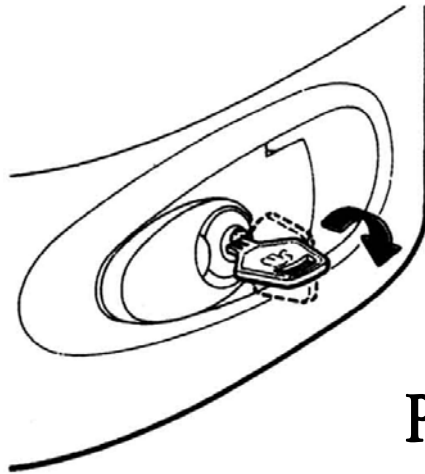


Рис.2

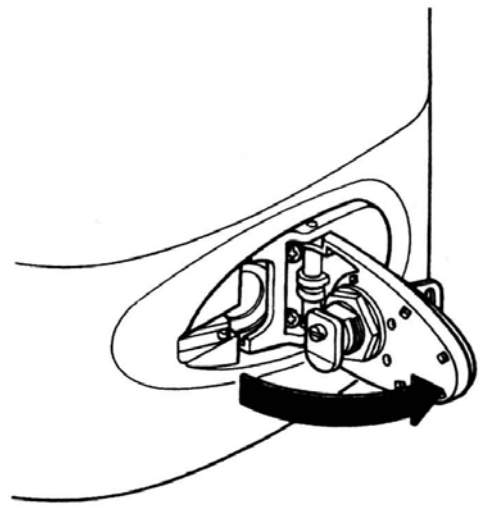


Рис.3

- 1) Сдвиньте лепесток, закрывающий отверстие для ключа.
- 2) Вставьте ключ и поверните его на 90° по часовой стрелке (рис.2).
- 3) Потянув за ключ, откройте крышечку до положения, в котором она будет перпендикулярна двигателю ROBO (рис. 3).

Крепление плиты основания

Соблюдая габаритные размеры (рис. 1), прикрепите основание к земле с помощью 4 дюбелей или заглубите в бетон ответную часть плиты основания.

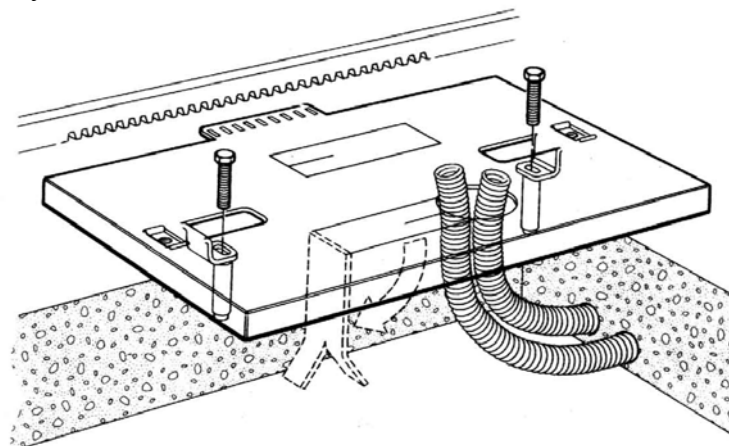


Рис.4

Внимание: Если ворота весят более 200 кг или функционируют в сложных условиях, основание должно быть полностью залито бетоном.

Крепление редукторного двигателя

Снимите кожух, отвинтив винты (рис. 5).
Установите двигатель на основание.
Вставьте 2 винта с головками под шестигранник (рис. 6).
Переведите редукторный двигатель на ручное управление.
Установите зубчатую рейку.
Установите первый элемент зубчатой рейки на зубчатое колесо (шестерню) (рис. 7) и прикрепите его к створке ворот с помощью винтов и проставок, подвигайте ворота по направляющим вперед и назад.

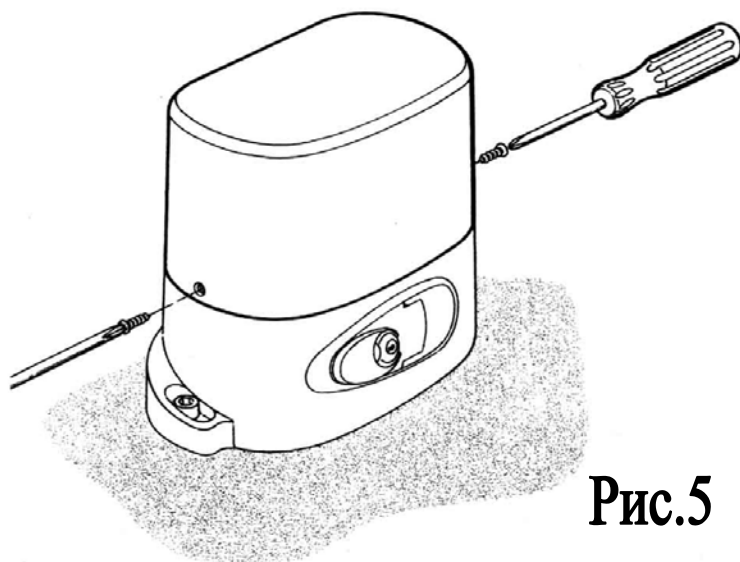


Рис.5

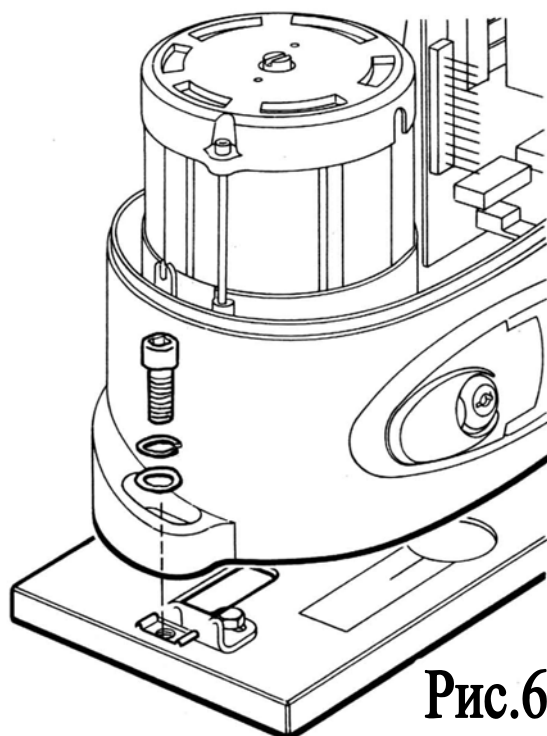


Рис.6

Для правильного расположения других элементов необходимо использовать контррейку (рис. 8).
Между зубчатой рейкой и зубчатым колесом (шестерней) должен быть зазор минимум 1 мм для того, чтобы ворота никогда не давили на редукторный двигатель.
Если не удастся выполнить регулировку зубчатой рейки, то, чтобы увеличить высоту расположения редукторного двигателя, используйте 4 винта (рис. 9).
Очень важно, чтобы 2 винта с головками под шестигранник были крепко затянуты (рис. 6). Удостоверьтесь, что двигатель надежно закреплен во время всего хода ворот.
Расположите 2 стопора на их приблизительные позиции на зубчатой рейке и, передвинув ворота вручную, закрепите стопоры на необходимых местах.

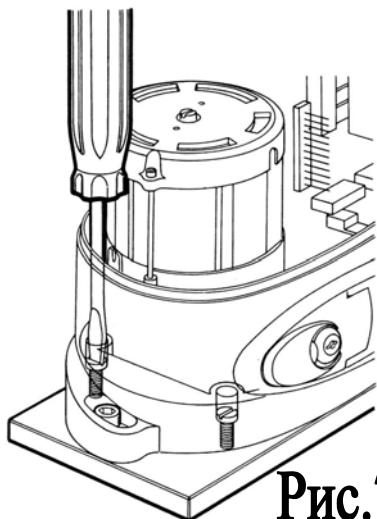


Рис.7

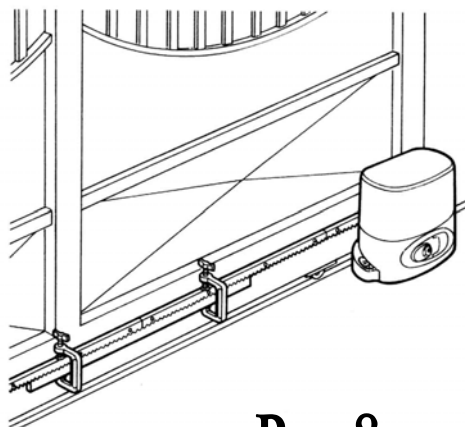


Рис.8

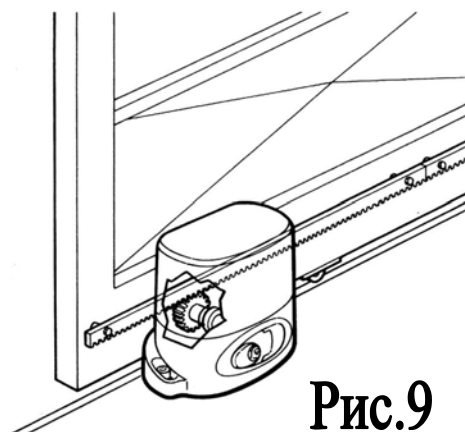


Рис.9

Модель RO 1020. Регулировка механического трения

Отрегулируйте винт с помощью отвертки (рис. 10).

Внимание: Редукторный двигатель поставляется со сцеплением, установленным на максимум; крутящий момент необходимо сначала понизить.

Для увеличения крутящего момента крутите отвертку по часовой стрелке, для уменьшения – против часовой стрелки.

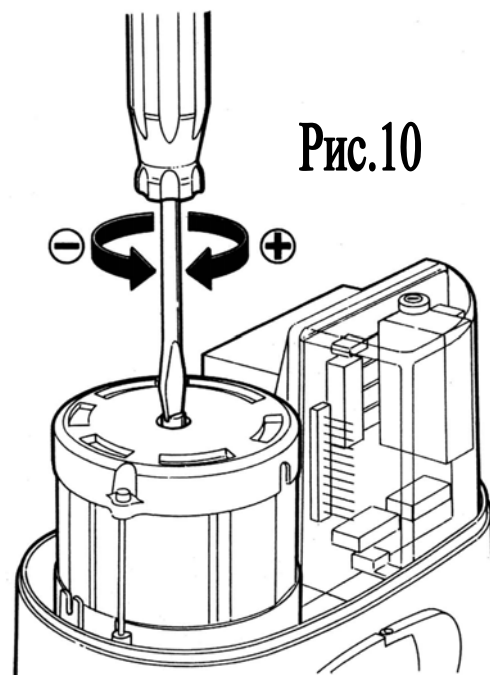


Рис.10

Модель RO 1010. Регулировка электрического сцепления

Крутящий момент регулируется встроенным трансформатором, у которого существуют пять положений от 30% до 100%.

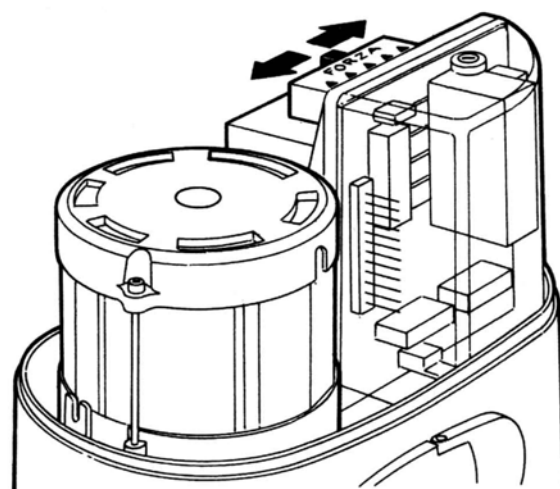


Рис.11

Модель RO 1000/ RO 1024. Регулировка электронного сцепления

Крутящий момент регулируется электронно (рис. 12).

Действуйте в соответствии с инструкциями, приведенными в описании электронного устройства управления.

ПРОИЗВОДИТЕ ВСЕ РЕГУЛИРОВКИ В СООТВЕТСТВИИ С ДЕЙСТВУЮЩИМИ ПРАВИЛАМИ.

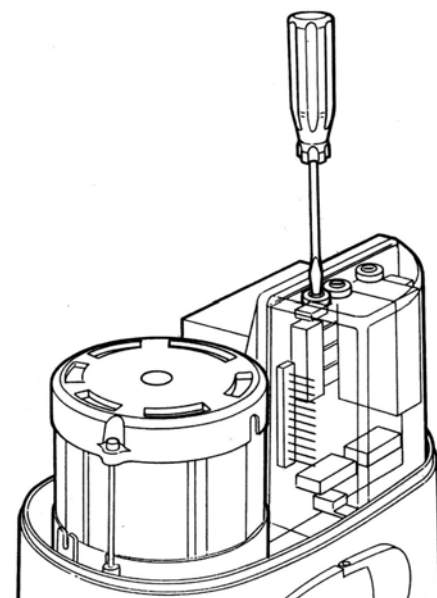
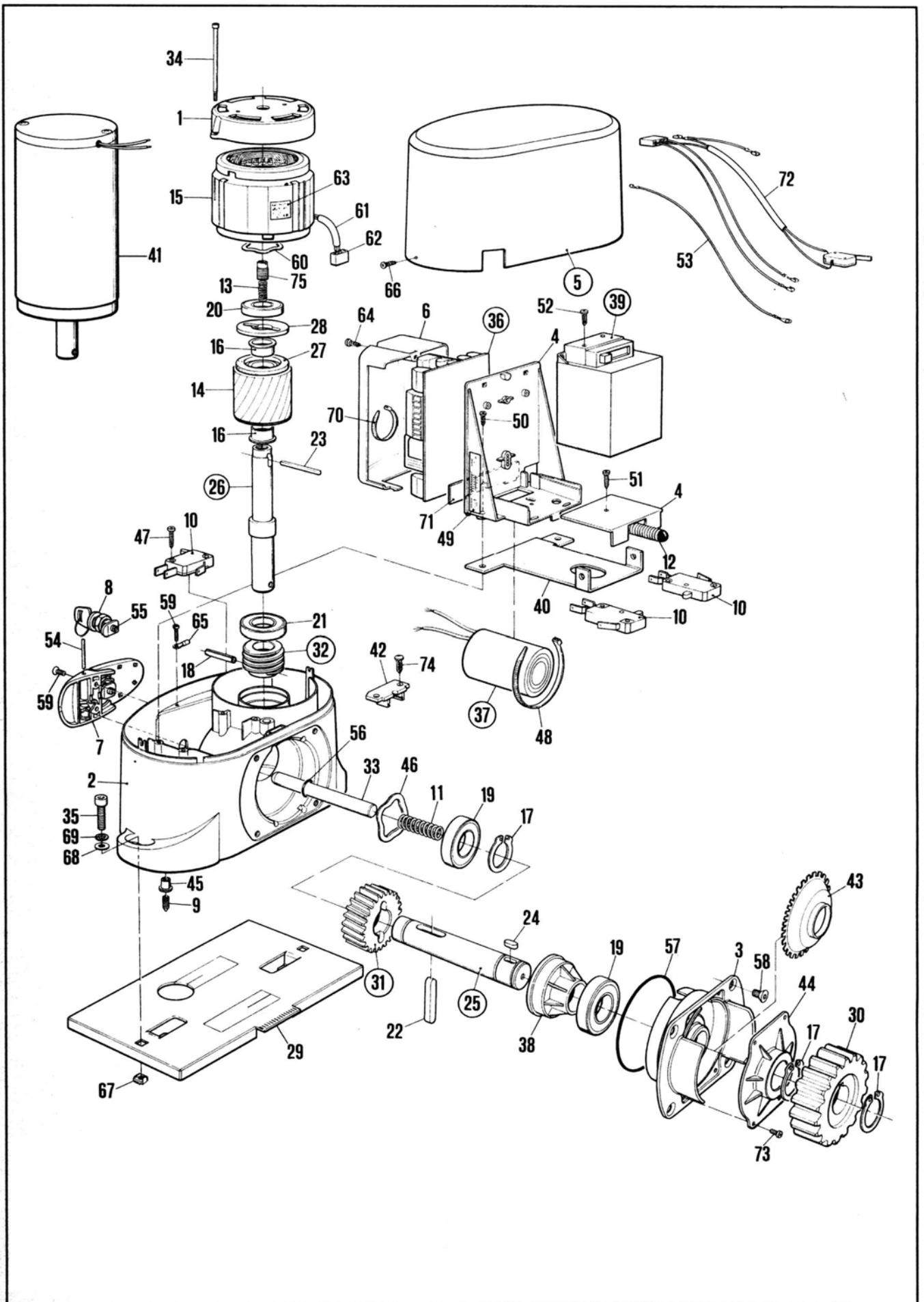


Рис.12

Каталог запасных частей



№	Код	Наименование
1	BMAM 4567	Крепление электродвигателя
2	BMBM 4567	Алюминиевый корпус электродвигателя
3	BMFP 4567	Внешний защитный фланец
4	BPBS 4540	Основание центрального устройства управления
5		Кожух электродвигателя
6	BPCO2 4540	Крышка центрального устройства управления
7	BPMS 4540	Устройство размыкания
8	CM-B 1630	Ключ с цилиндром
9	G8X30 5123	Винты без головок с прорезью
10	MICRO1 1617	Микровыключатель
11	MO-B 2640	Размыкающая пружина
12	MO-D 2640	Конец размыкающей пружины
13	MO-E 2640	Нажимная пружина сцепления
14	PECR62A 4670	Ротор электродвигателя
15	PEDS62 4540	Статор
16	PMCBR2	Самосмазывающаяся втулка
17	PMCSE25	Стопорное кольцо
18	PMCS6 4630	Штифт с прорезью
19	PMCU3 4630	Шариковый подшипник
20	PMCU4 4630	Шариковый подшипник
21	PMCU5 4630	Шариковый подшипник
22	PMC108 4630	Стальная шпонка
23	PMC66A 4630	Стальная шпонка
24	PMC87A 4630	Стальная шпонка
25		Ведомый вал
26		Ведущий вал
27	PMDDF 4610	Накладка диска сцепления
28	PMDDSF 4610	Нажимной диск сцепления
29	PMDPA1 4610	Плита основания
30	PMDPC 4610	Зубчатое колесо для рейки
31		Ведомая шестерня
32		Червяк
33	PMPS2 4610	Размыкающий стержень
34	V5X70 5102	Гальванизированный винт
35	V8X40 5102	Гальванизированный винт
36		Плата управления
37		Конденсатор
38		Проставка
39		Трансформатор
40	PMD 0074 4610	Основание трансформатора
41	ROA 10	Электродвигатель 24В постоянного тока
42	076 – B 8001	Карта шифратора
43/44	BPSE 4540	Суппорты шифратора
45	RF8 5101	Заклепка с резьбой
46	PMCAC1 4630	Кольцо-компенсатор
47	V2.9X16 5101	Винт 2,9x16
48	MPFB1 2601	Хомут
49	EMRO 4870	Наклейка с обозначением контактов
50	V4.8X22 5101	Винт 4,8x22
51	V2.9X19 5101	Винт 2,9x19
52	V4.2X9.5 5101	Винт 4,2x9,5
53	CT200 5320	Провод заземления
54	PMCSS 4630	Разъединяющий штырек 4x55
55	V4X5 5102	Винт 4x5
56	GOR-F 5501	Кольцевой уплотнитель

57	GOR9 5501	Кольцевой уплотнитель
58	V6X12B 5102	Винт 6x12
59	V4.2X9.5 5101	Винт 4.2x9,5
60	PMСАС 4630	Кольцо-компенсатор
61	CGU6A 5310	Оплетка из ПВХ
62	C3VF 2015	Разъем Алекса
63	ERO1000 4870	Наклейка на редукторном электродвигателе
64	V2.9X9.5-A 5101	Винт 2,9x9,5
65	MMCOI 2620	Изолированное гнездо
66	V4.2X13 5101	Винт 4,2x13
67	D8-G 5110	Гайка М8
68	RO8 5120	Шайба диаметром 8
69	RO8A 5120	Шайба Гровера диаметром 8
70	MPFB3 2601	Хомут
71	BPC 4540	Крышечка над отверстием
72	CFCS 5320	Подводка к микровыключателю
73	V4.2X9.5A 5101	Винт 4,2x9,5
74	V4.8X13 5101	Винт 4,8x13
75	PMDGRF 4610	Регулировочный резьбовой штырь

Запасные части № 26 – 36 – 37 – 39 – 25 – 31 – 5 - 32 определяются моделью ROBO.