

# Linee guida per il comando

A seconda del prodotto e delle funzioni vengono utilizzati motori con posizioni finali elettroniche o meccaniche. Questa panoramica spiega dove vengono montati i diversi tipi di motore e le linee guida per il comando da rispettare di conseguenza.

Prodotto	Tipo di motore	
	meccanico	elettronico
<b>Tutte le lamelle a pacco</b> EC/KR/VR/KV/GM/NS	posizione di base	posizione di lavoro + ottimizzazione della luce naturale
<b>Tende standard</b> BGM6/NGM20	generale	–
<b>Tende a semicassonetto/ tende cassonate</b> CGM/KGM	–	generale
<b>Tende in tessuto standard</b> VS/AS/AM/FM 95/150	senza azionamento di contromarcia	con azionamento di contromarcia
<b>Tende verticali in tessuto con cassonetto</b> VSeZIP/VSeEBA/Vse/VSc	–	generale
<b>Tenda per facciata</b> FM150	senza cassonetto + senza azionamento di contromarcia	generalmente con cassonetto senza cassonetto + azionamento di contromarcia
<b>Avvolgibile</b> RL/RLW/AR	sistema conv.	sistema FISSO
<b>Avvolgibile con cassonetto + Alufalt</b>	–	generale

# Linee guida per la progettazione e il comando degli azionamenti di impianti di ombreggiamento con posizioni finali elettroniche

Per il corretto funzionamento degli azionamenti è necessario rispettare i seguenti accorgimenti. In caso contrario, le posizioni finali rischiano di essere cancellate, l'azionamento o l'impianto di ombreggiamento danneggiati. In caso di dubbi, vi preghiamo di contattarci prima della messa in funzione del comando.

Eventuali ri-regolazioni delle posizioni finali o riparazioni dovute a regolazioni errate non sono coperte da garanzia e vengono messi in conto a chi li ha causati.

Gli interventi che esulano dalla normale assistenza vengono messi in conto in base alle spese.

1. Non è possibile impartire simultaneamente un comando in direzione SU e GIÙ. Per questo, gli azionamenti devono essere comandati con interruttori/dispositivi di comando o attuatori bloccati (eccezione: il comando simultaneo di SALITA e DISCESA è ammesso nella modalità di installazione/programmazione dell'azionamento).
2. Gli azionamenti possono essere comandati solo da una centralina di comando (tramite i tasti della centralina è possibile controllare diversi dispositivi).
3. Tra i comandi SU e GIÙ deve essere rispettata una pausa di commutazione, orientativamente di 500 ms.
4. Gli azionamenti elettronici, per motivi tecnici, reagiscono con un leggero ritardo di circa 180 ms. Ciò va tenuto presente in caso di comandi brevi (fase di ribaltamento o posizionamenti).
5. In determinati modelli, le posizioni finali possono essere regolate con speciali sequenze di comandi. In tal caso è necessario assicurarsi che gli azionamenti in posizione finale non vengano attivati nuovamente e più volte per più di 4 secondi nella direzione già raggiunta.
6. In virtù dello spegnimento finale elettronico, è teoricamente possibile un'attivazione parallela di diversi azionamenti elettronici. Tuttavia, sconsigliamo di fare uso di questa possibilità come principio di pianificazione, e di prevedere per ciascun motore un'alimentazione separata. L'azionamento parallelo comporta una riduzione della lunghezza massima dei cavi e la resistenza dell'interruttore o attuatore va verificata.
7. In presenza di cavi lunghi posati parallelamente ai cavi di corrente è possibile che, a causa dell'accoppiamento capacitivo, si generi tensione sui collegamenti di SU e GIÙ dell'azionamento. Per questo non è possibile riunire più azionamenti in un cavo multipolare. Ogni azionamento deve avere una propria alimentazione. Le installazioni con cavi lunghi fino a 100 metri sono ammesse dai produttori, ma noi consigliamo, ove possibile, di limitare la lunghezza dei cavi a 50 metri.
8. I motori con posizioni finali elettroniche non possono essere comandati tramite relè a semiconduttore (solid state relays).
9. L'azionamento con collegamento diretto alla rete non è ammesso.
10. Si consiglia se possibile di disattivare la misurazione automatica del tempo di funzionamento e il riconoscimento ostacoli sull'attuatore. Se non è possibile, l'assemblatore deve effettuare i test corrispondenti prima di utilizzare l'attuatore. Se si utilizzano queste funzioni, il collegamento del conduttore neutro sull'attuatore funge da necessario punto di misurazione e deve essere collegato alla corrispondente uscita dell'attuatore/motore.

**Schenker**  
**Storen**

# Linee guida per la progettazione e il comando degli azionamenti di impianti di ombreggiamento con posizioni finali meccaniche

Per il corretto funzionamento degli azionamenti è necessario rispettare i seguenti accorgimenti. In caso contrario, i finecorsa (microinterruttori) rischiano di essere distrutti, l'azionamento o l'impianto di ombreggiamento danneggiati. In caso di dubbi, vi preghiamo di contattarci prima della messa in funzione del comando.

Eventuali azionamenti difettosi o riparazioni dovute a regolazioni errate non sono coperti da garanzia e vengono messi in conto a chi li ha causati.

Gli interventi che esulano dalla normale assistenza vengono messi in conto in base alle spese.

1. Non è possibile in alcun caso comandare diversi azionamenti parallelamente. Per comandare gruppi di motori devono essere utilizzati appositi dispositivi di comando.
2. Gli azionamenti non possono ricevere simultaneamente il comando di SU e GIÙ; ciò è possibile solamente tramite una centralina di comando. Devono essere utilizzati contatti e dispositivi di comando reciprocamente bloccati.
3. Tra i comandi SU e GIÙ deve essere rispettata una pausa di 500 ms affinché, prima del cambio di direzione, il motore si arresti completamente e il condensatore possa scaricarsi.