

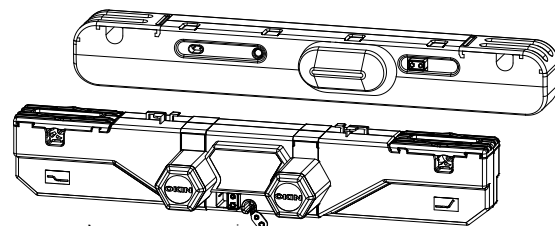
Więcej informacji na stronie producenta systemu napędowego:

- <https://www.dewertokin.com/>    <https://www.dewertokin.com/products/bedding/handsets/rf-eco-set/>
- <https://www.dewertokin.com/products/bedding/double-drives/okimat-ips/>
- <https://www.dewertokin.com/products/bedding/double-drives/okimat-ipse/>

## System napędowy OKIMAT IPSe / OKIMAT IPS

### Dane techniczne

Napięcie zasilania	-	220 – 240 V AC (OKIMAT IPSe) 100 – 240 V AC (OKIMAT IPS)
Napięcie silnika	-	24 V DC (zintegrowany zasilacz impulsowy SMPS)
Pobór prądu w trybie pracy	-	max. 120 W
Pobór prądu w trybie czuwania	-	< 0,5 W (funkcja „STAND-BY”)
Siła systemu napędowego	-	4500 N x 2 (OKIMAT IPSe) / 6000 N x 2 (OKIMAT IPS)

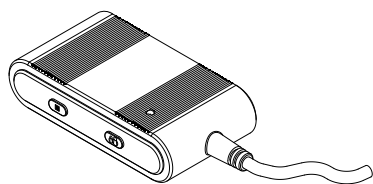


### System napędowy można używać tylko w trybie pracy przerywanej (2 min / 18 min)

Przykład: maksymalny czas pracy ciągłej napędu może wynosić 2 minuty, następnie bezwarunkowo należy zachować przerwę, przez co najmniej 18 minut.

## Zestaw do bezprzewodowego sterowania systemem napędowym OKIMAT (RF set ECO)

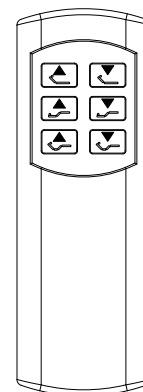
### Odbiornik



### Dane techniczne

Wymiary	-	102 x 58 x 25 mm
Zakres częstotliwości	-	2,4 GHz
Baterie	-	-----
Napięcie wejściowe	-	24 ... 30 V DC
Pobór prądu w trybie pracy	-	< 6 A
Pobór prądu w trybie czuwania	-	< 5 mA
Temperatura otoczenia	-	od +10 do +40 °C

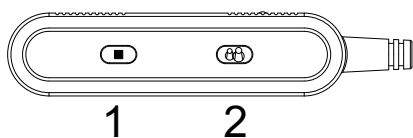
### Pilot bezprzewodowy



128 x 40 x 17 mm
2,4 GHz
2 x AAA
-----
< 15 mA
< 5 μA
od +10 do +40 °C

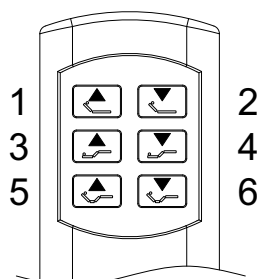
## Klawisze funkcyjne odbiornika i pilota (RF set ECO)

### Odbiornik



- 1** - awaryjne opuszczanie
- 2** - konfiguracja / programowanie

### Pilot bezprzewodowy



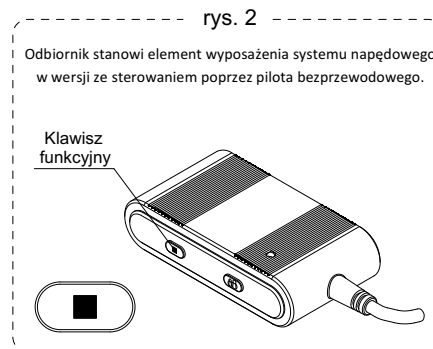
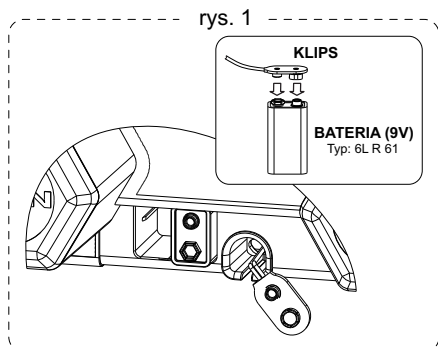
- 1** - podparcie pleców – unoszenie
- 2** - podparcie pleców – opuszczanie
- 3** - podparcie nóg – unoszenie
- 4** - podparcie nóg – opuszczanie
- 5** - podparcie pleców – podparcie nóg – jednoczesne unoszenie
- 6** - podparcie pleców – podparcie nóg – jednoczesne opuszczanie

## Funkcja awaryjnego opuszczenia segmentów zagłówka i zanózka do pozycji wyjściowej

- wykorzystywać tylko w przypadku braku napięcia w sieci lub uszkodzenia / zagubienia pilota bezprzewodowego –

Wykorzystanie funkcji awaryjnego opuszczenia segmentów zagłówka i zanózka umożliwia prawidłowo połączony klips z baterią umieszczoną w gnieździe obudowy siłownika (rys.1).

Opuszczenie segmentów zagłówka i zanózka możliwe jest tylko i wyłącznie poprzez naciśnięcie odpowiedniego klawisza funkcyjnego na odbiorniku (rys.2). UWAGA - naciśnięcie klawiszy na pilocie bezprzewodowym nie uruchamia funkcji awaryjnego opuszczania.



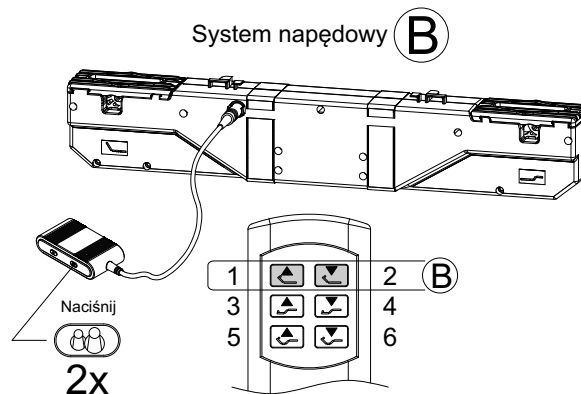
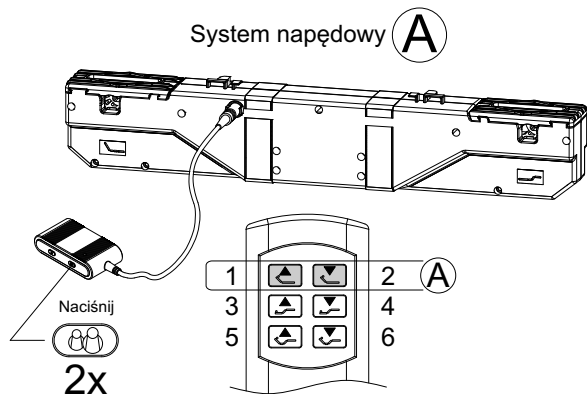
## Programowanie (konfiguracja) pilota bezprzewodowego z odbiornikiem (RF set ECO)

W trakcie procesu programowania odległość pomiędzy pilotem bezprzewodowym i odbiornikiem nie powinna być większa niż 2 metry.

Opis procedury:

Naciśnij dwukrotnie klawisz funkcyjny nr 2 (☺) na odbiorniku – załączona zielona dioda LED odbiornika potwierdza jego gotowość do „uczenia się” (programowania). Tryb ten aktywny jest przez około 10 sekund – w tym czasie poprzez jednoczesne naciśnięcie i przytrzymanie (do czasu wygaśnięcia diody LED odbiornika = pomyślne zakończenie procesu programowania) odpowiednich klawiszy pilota bezprzewodowego (1-2 lub 3-4), można w dowolny sposób zaprogramować sterowanie systemem napędowym OKIMAT.

Jednoczesne naciśnięcie i przytrzymanie klawiszy 1 i 2 na pilocie bezprzewodowym w trakcie procesu programowania powoduje przyporządkowanie pilota do wskazanego (poprzez aktywację trybu „uczenia się” odbiornika) systemu napędowego.



Odpowiednie przeprowadzenie procesu programowania pozwala na sterowanie dwóch systemów napędowych jednym pilotem bezprzewodowym. W tym celu pierwszy z napędów konfigurujemy z pilotem bezprzewodowym w sposób opisany powyżej, natomiast drugi z napędów programujemy poprzez jednoczesne naciśnięcie i przytrzymanie klawiszy 3 i 4 (po wcześniejszym zainicjowaniu trybu „uczenia się” odbiornika podłączonego do drugiego napędu).

