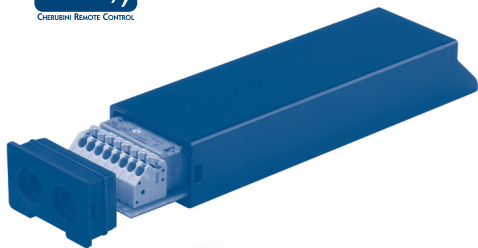


CHERUBINI

tocco italiano dal 1947



CHERUBINI REMOTE CONTROL



A510037
Compact Roll



A510039
OPTime

A510040
OPTime Easy

CENTRALINE PER AVVOLGIBILI

I

CONTROL UNITS FOR ROLLING SHUTTERS

GB

ROLLLADEN FUNKEMPFÄNGER

D

RÉCEPTEURS RADIO POUR VOLETS ROULANTS

F

CENTRALITAS PARA PERSIANAS

E



ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES

Sommaire

Caractéristiques techniques	p. 64
Garantie / Déclaration UE de conformité	p. 64
Consignes de sécurité	p. 65
Connexions électriques	p. 65-66
Émetteurs compatibles	p. 67
Légende des symboles	p. 67
Explication des séquences de commande	p. 68
Fonction d'ouverture/fermeture de la programmation émetteur	p. 69-70
Modes de fonctionnement	p. 71
Remarques sur le réglage des fins de course	p. 71
Commande de moteurs avec manœuvre de secours	p. 71
Mémorisation du premier émetteur et réglage du sens de rotation	p. 72
Désactivation automatique de la mémorisation du premier émetteur	p. 72
Fins de course et détection des obstacles (moteurs à fins de course mécaniques)..	p. 73
Réglage de la force de fermeture (moteurs à fins de course mécaniques)	p. 73
Gestion de la super-sensibilité lors de la détection des obstacles en descente (moteurs à fins de course mécaniques)	p. 74
Première position intermédiaire	p. 75
Deuxième position intermédiaire	p. 76
Boîtier de commande à 2 boutons	p. 77
Gestion modalité de commande du moteur par fil blanc MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP / MONTÉE-DESCENTE / MONTÉE-DESCENTE avec "HOMME PRÉSENT"	p. 77
Fonctionnement modalité MONTÉE-DESCENTE (pour 2 boutons indépendantes)...	p. 78
Annulation totale des positions des fins de course	p. 79
Mémorisation d'autres émetteurs (Série Skipper ou Giro)	p. 79
Mémorisation d'un émetteur à 4 canaux indépendants A530058	p. 80
Annulation d'un seul émetteur	p. 80
Annulation totale de la mémoire des émetteurs	p. 81
Fonctions spéciales: Mémorisation temporaire de l'émetteur et réglage du sens de rotation du moteur	p. 82

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

MODÈLE	A510039 - A510040	A510037
- Alimentation	230 V / 50 Hz	230 V / 50 Hz
- Puissance absorbée	0,5 W	0,5 W
- Fréquence radio	433,92 MHz	433,92 MHz
- Codification	Rolling code	Rolling code
- Modulation	AM/ASK	AM/ASK
- Nombre maxi. d'émetteurs	15	15
- Puissance maxi. du moteur	300 W	600 W
- Température de fonctionnement	-10°C +70°C	-10°C +70°C
- Dimensions	114 x 35 x 20 mm	120 x 35 x 20 mm
- Poids	250 g	65 g
- Indice de protection	IP44	IP55

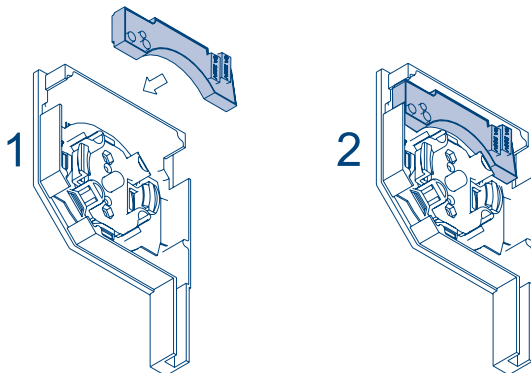
GARANTIE

Le non-respect de ces instructions exclut la responsabilité de CHERUBINI et sa garantie.

DÉCLARATION UE DE CONFORMITÉ

CHERUBINI S.p.A. déclare que le produit est conforme à la législation d'harmonisation de l'Union applicable: Directive 2014/53/UE, Directive 2011/65/UE.

Le texte complet de la déclaration UE de conformité est disponible en faisant requête sur le site internet: www.cherubini.it.



CONSIGNES DE SÉCURITÉ

- L'installation doit être réalisée par un technicien compétent et dans le respect rigoureux des consignes de sécurité, surtout en ce qui concerne les connexions électriques.
- En amont du récepteur, prévoir un interrupteur bipolaire automatique pour la protection contre les courts-circuits avec une distance d'ouverture des contacts d'au moins 3 mm.
- Si le fil blanc n'est pas utilisé il doit toujours être isolé. Il est dangereux de toucher le fil blanc quand le moteur est connecté à l'électricité.

CONNEXIONS ÉLECTRIQUES A510039



Plug & Play
Plug & Play Plus

Série GIRO

Série SKIPPER

Roll
Garda
Ocean

230 V 50 Hz

AUX ③

L ②

N ①



PE

A510039

- ① BLEU
- ② MARRON
- ③ BLANC (COMMANDE FILAIRE)
- ④ NOIR
- PE JAUNE-VERT

230 V 50 Hz



- 1 - NEUTRE
- 2 - PHASE
- 3 - COMMANDE FILAIRE (BLANC)
- PE - TERRE

RÉCEPTEUR RADIO

FRANÇAIS

CONNEXIONS ÉLECTRIQUES



Moteurs avec connecteur

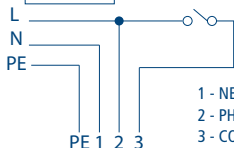
Série GIRO

Série SKIPPER

230 V 50 Hz

A510040

230 V 50 Hz



RÉCEPTEUR RADIO

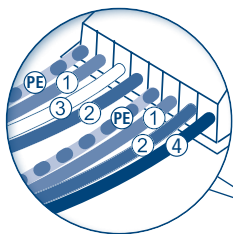
- 1 - NEUTRE
- 2 - PHASE
- 3 - COMMANDE FILAIRE (BLANC)
- PE - TERRE

- ① BLEU
- ② MARRON
- ③ BLANC (COMMANDE FILAIRE)
- PE JAUNE-VERT

Série GIRO

Série SKIPPER

A510037



230 V 50 Hz

CONNEXION CÔTÉ ALIMENTATION
1 - BLEU - NEUTRE
2 - MARRON - PHASE

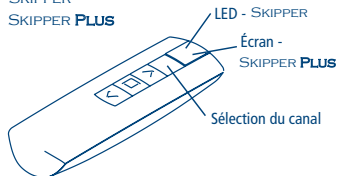
3 - BLANC - COMMANDE FILAIRE EN OPTION
PE - JAUNE/VERT - TERRE

CONNEXION CÔTÉ MOTEUR

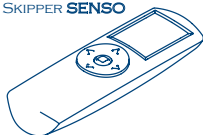
1 - BLEU - COMMUN
2 - MARRON - MONTÉE (OU DESCENTE)
4 - NOIR - DESCENTE (OU MONTÉE)
PE - JAUNE/VERT - TERRE

ÉMETTEURS COMPATIBLES

SKIPPER
SKIPPER PLUS

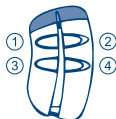


SKIPPER LCD
SKIPPER SENSO

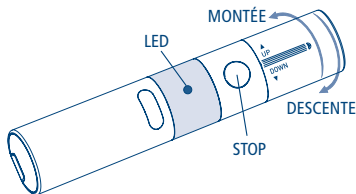


Voir les instructions spécifiques de l'émetteur

Émetteur à 4 canaux indépendants A530058

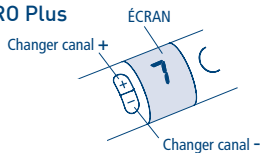


GIRO

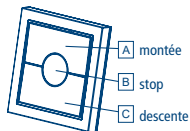


Voir les instructions spécifiques de l'émetteur

GIRO Plus

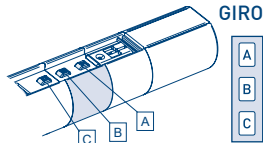
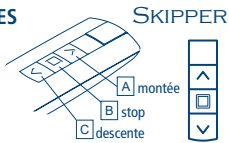


GIRO Wall



LÉGENDE DES SYMBOLES

MONTÉE (UP) ↑
DESCENTE (DOWN) ↓



rotation brève du moteur dans un sens



rotation longue du moteur dans l'autre sens



double rotation brève du moteur



appuyer sur la touche A



appuyer sur les touches A et B simultanément



appuyer sur le bouton DESCENTE du boîtier de commande



appuyer sur le bouton MONTÉE du boîtier de commande



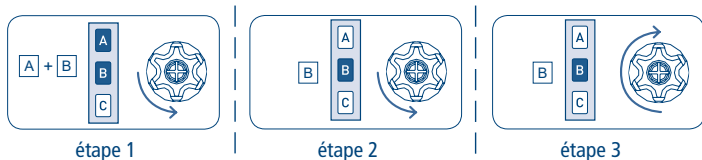
relâcher le bouton pressé sur le boîtier de commande

EXPLICATION DES SÉQUENCES DE COMMANDE

Les séquences se composent pour la plupart de trois étapes bien distinctes à l'issue desquelles le moteur indique par différents types de rotation si l'étape s'est achevée de façon positive ou négative. Cette section a pour objet d'expliquer les signalisations du moteur.

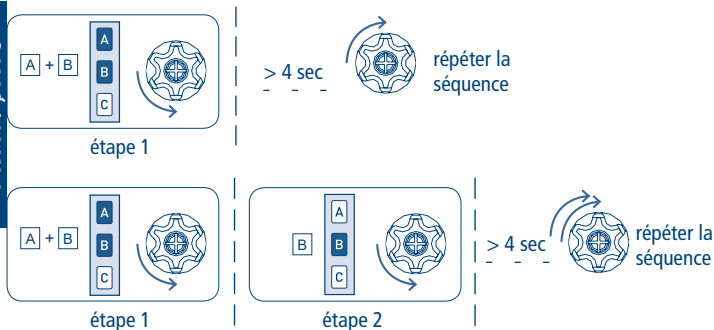
Les touches doivent être enfoncées comme le montre la séquence, sans laisser s'écouler plus de 4 secondes entre une étape et l'autre. Si le temps qui s'écoule dépasse les 4 secondes, la commande n'est pas acceptée et il faudra répéter la séquence.

Exemple de séquence de commande:



Comme le montre l'exemple, le moteur retourne à la position initiale par une seule rotation longue quand la séquence s'achève avec une issue positive. De fait, deux rotations brèves dans le même sens correspondent à une rotation longue dans le sens opposé. Le moteur retourne à la position initiale même si la séquence ne s'est pas achevée, en accomplissant dans ce cas une ou deux rotations brèves.

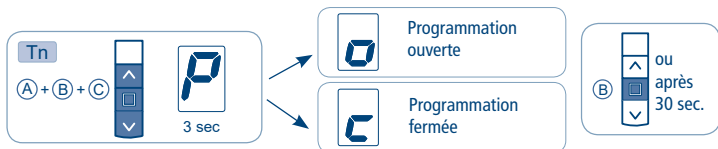
Exemples de séquences incomplètes:



FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION ÉMETTEUR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

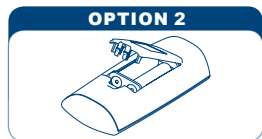
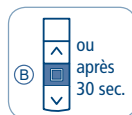
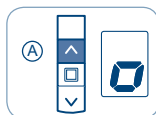
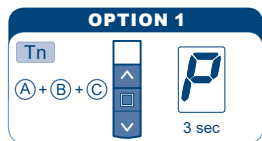
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DE LA FONCTION



Pour modifier l'état de la fonction voir les séquences ACTIVATION/DÉSACTIVATION

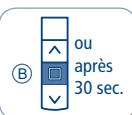
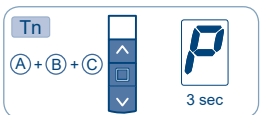
ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



Enlever et réinsérer une pile

Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions

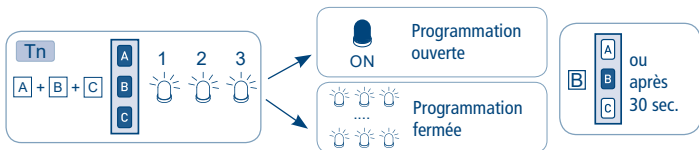
DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION ÉMETTEUR SKIPPER - LIGNE GIRO

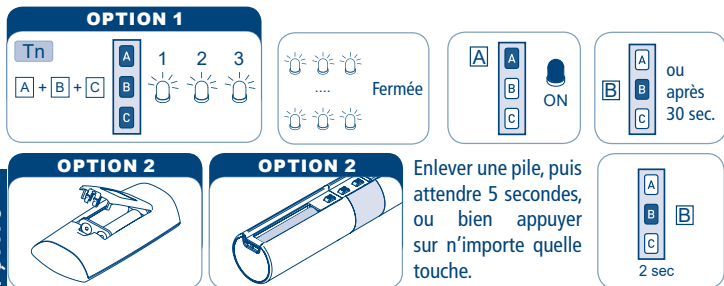
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DE LA FONCTION



Pour modifier l'état de la fonction voir les séquences ACTIVATION/DÉSACTIVATION

ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



Enlever une pile, puis attendre 5 secondes, ou bien appuyer sur n'importe quelle touche.

Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions

DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



MODES DE FONCTIONNEMENT

Les récepteurs radio peuvent être reliés tant à des moteurs munis de fins de course mécaniques qu'à des moteurs munis de fins de course électroniques.

REMARQUES SUR LE RÉGLAGE DES FINS DE COURSE

Pour régler les fins de course, se référer au manuel du moteur.

- FINS DE COURSE MÉCANIQUES SANS DISPOSITIFS DE SÉCURITÉ

Connecter le récepteur, commander le moteur dans le sens souhaité, agir sur les vis de réglage du moteur pour situer le volet dans la position souhaitée.

- FINS DE COURSE MÉCANIQUES AVEC DISPOSITIFS DE SÉCURITÉ (réglage en butée)

En présence de dispositifs de sécurité (verrous rigides ou anti-effraction, butées apparentes ou invisibles sur les lames), il est possible de régler les fins de course en butée. Connecter le récepteur, commander le moteur dans le sens souhaité, agir sur les vis de réglage du moteur pour situer le volet à proximité de la butée mécanique. Arrêter le moteur et agir à nouveau sur les vis de réglage du moteur dans le sens + pendant 3 tours de façon à régler la position de fin de course au-delà de la butée mécanique.

- FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES (boîtier de commande)

Certains moteurs munis de fins de course électroniques (ex. Plug & Play Plus) peuvent exiger le réglage des fins de course à l'aide du boîtier de commande. Dans ce cas, régler d'abord les fins de course, puis connecter le récepteur.

Les moteurs Plug & Play n'exigent aucun réglage des fins de course, il est donc possible de connecter immédiatement le récepteur.

COMMANDE DES MOTEURS AVEC MANŒUVRE DE SECOURS

Ce récepteur est particulièrement adapté pour commander des moteurs à fins de course mécaniques avec manœuvre de secours (Ocean).

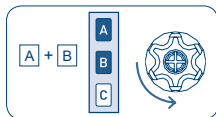
Après un mouvement du volet dû à une manœuvre de secours, le récepteur radio rétablit les positions correctes lorsqu'une position valable de fin de course est atteinte.

MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR ET RÉGLAGE DU SENS DE ROTATION

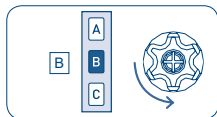
Cette opération ne peut être accomplie que quand le récepteur est neuf ou après une annulation complète de la mémoire.

Pendant cette phase, mettre un seul récepteur sous tension à la fois.

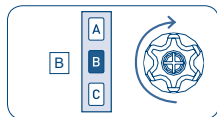
T1: premier émetteur à mémoriser



T1

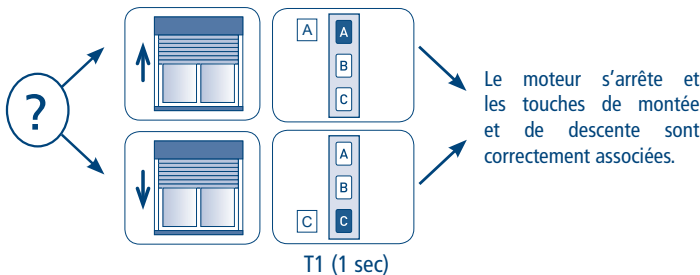


T1



T1 (2 sec)

Après le dernier mouvement de confirmation, le moteur commence une série de mouvements de MONTÉE et de DESCENTE, le premier d'une durée de 2 secondes, les suivants jusqu'aux positions de fins de course (moteurs à fins de course mécaniques) ou d'une durée de 10 secondes maximum (moteurs à fins de course électroniques). L'installateur doit appuyer pendant 1 s sur la touche de l'émetteur correspondante à la direction dans laquelle le volet est en train de se déplacer.



DÉSACTIVATION AUTOMATIQUE DE LA MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR

Chaque fois que le récepteur est activé vous avez 3 heures pour faire la mémorisation du premier émetteur. Après cette période la possibilité de mémorisation de l'émetteur est désactivée. Pour réinitialiser le timer de cette fonction on doit couper et rétablir l'alimentation du récepteur.

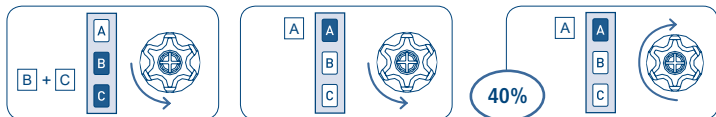
FINIS DE COURSE ET DÉTECTION DES OBSTACLES (Moteurs à fins de course mécaniques)

Après avoir mémorisé le premier émetteur et avoir correctement attribué le sens de rotation, le récepteur radio est prêt à fonctionner. Exécuter 2 cycles complets de montée et de descente en utilisant les touches A et C de l'émetteur pour mémoriser les temps de fonctionnement et activer la détection des obstacles.

Si des obstacles sont détectés, le récepteur radio exécute un mouvement contraire de sécurité égal à $\frac{1}{4}$ environ de la course du volet.

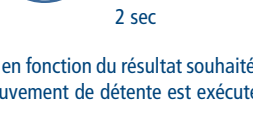
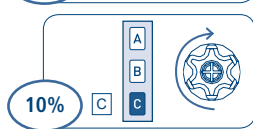
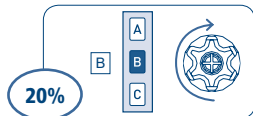


RÉGLAGE DE LA FORCE DE FERMETURE (Moteurs à fins de course mécaniques)



Ce système assure, dans le cas où des dispositifs de sécurité tels que verrous automatiques/verrous antieffraction sont montés, que le volet reste parfaitement fermé, sans soumettre les lames à une compression ou à une force excessive en ouverture dans le cas de fin de course en butée avec bouchons fixes/amovibles de sécurité sur les coulisses.

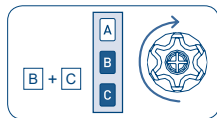
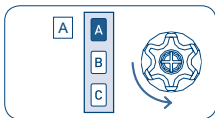
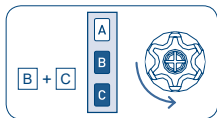
Le récepteur radio est réglé en usine sur une valeur prédéterminée de force de fermeture égale à 20% du couple nominal. L'émetteur permet de modifier cette valeur en la diminuant à 10% ou en l'augmentant à 40%, en fonction du résultat souhaité. À proximité des positions des fins de course, un bref mouvement de détente est exécuté afin de réduire la force/pression exercée sur les lames.



GESTION DE LA SUPER-SENSIBILITÉ LORS DE LA DÉTECTION DES OBSTACLES EN DESCENTE (Moteurs à fins de course mécaniques)

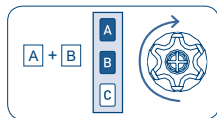
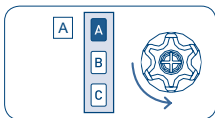
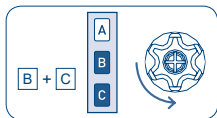
Le cas échéant, même dans les applications sans verrou automatique/verrou anti-effraction, il est possible d'activer/désactiver une sensibilité très élevée pour la détection des obstacles en descente. Cette super-sensibilité est automatiquement désactivée lorsque les lames du volet commencent à s'empiler.

ACTIVER LA FONCTION DE SUPER-SENSIBILITÉ



2 sec

DÉSACTIVER LA FONCTION DE SUPER-SENSIBILITÉ



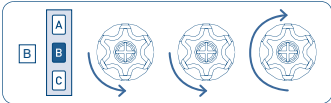


2 sec


PREMIÈRE POSITION INTERMÉDIAIRE

Cette fonction facultative permet de placer le volet dans une première position intermédiaire préférée. La première position intermédiaire est mémorisée comme temps de descente à partir du fin de course supérieur.

RÉGLAGE DE LA PREMIÈRE POSITION INTERMÉDIAIRE

Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p>1) Appuyer sur les touches A+B pendant 2 s au moins.</p> <p><i>Le moteur effectue un premier mouvement bref de confirmation et après 2 s il redémarre en montée.</i></p>	 <p>2 sec</p>
<p>2) Attendre que le volet monte complètement.</p> <p><i>Le moteur se déplace à présent en mode «homme présent», ce qui permet de régler avec précision la première position intermédiaire.</i></p>	 <p>réglage</p>
<p>3) Confirmer la position avec B (2 s).</p> <p><i>Le moteur exécute les 3 mouvements de confirmation.</i></p>	 <p>2 sec</p>

MOUVEMENT EN PREMIÈRE POSITION INTERMÉDIAIRE

Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p>1) Lorsque le moteur est arrêté, donner une impulsion prolongée (> 2 s) d'arrêt (B).</p> <p><i>Après 2 s, le moteur exécute le positionnement.</i></p> <p><i>Remarque: dans le cas de moteurs munis de fins de course électroniques, le positionnement correct n'est garanti que si le volet part de la position de fin de course supérieure.</i></p>	 <p>2 sec</p> <p>positionnement</p>



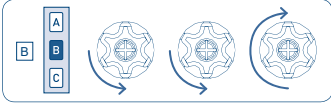
ANNULATION DE LA PREMIÈRE POSITION INTERMÉDIAIRE




DEUXIÈME POSITION INTERMÉDIAIRE

Cette fonction facultative permet de placer le volet dans une deuxième position intermédiaire préférée, qui peut, par exemple, être utilisée comme position de ventilation. La deuxième position intermédiaire est mémorisée comme temps de montée à partir du fin de course inférieur.

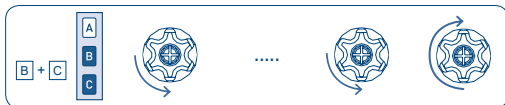
RÉGLAGE DE LA DEUXIÈME POSITION INTERMÉDIAIRE

Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p>1) Appuyer sur les touches B+C pendant 2 s au moins.</p> <p><i>Le moteur effectue un premier mouvement bref de confirmation et après 2 s il redémarre en descente.</i></p>	 <p>2 sec</p>
<p>2) Attendre que le volet s'abaisse complètement.</p> <p><i>Le moteur se déplace à présent en mode «homme présent», ce qui permet de régler avec précision la deuxième position intermédiaire.</i></p>	 <p>réglage</p>
<p>3) Confirmer la position avec B (2 s).</p> <p><i>Le moteur exécute les 3 mouvements de confirmation.</i></p>	 <p>2 sec</p>

MOUVEMENT EN DEUXIÈME POSITION INTERMÉDIAIRE

Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p>1) Appuyer sur les touches A+C lorsque le moteur est arrêté.</p> <p><i>Le moteur exécute le positionnement.</i></p> <p><i>Remarque: dans le cas de moteurs munis de fins de course électroniques, le positionnement correct n'est garanti que si le volet part de la position de fin de course inférieure.</i></p>	 <p>positionnement</p>

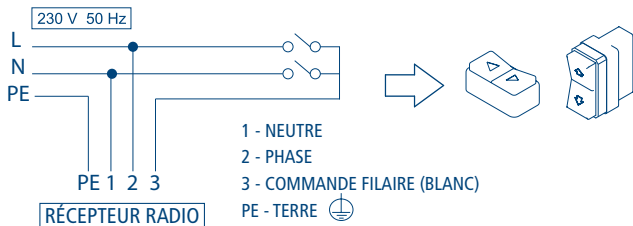
ANNULATION DE LA DEUXIÈME POSITION INTERMÉDIAIRE



4 sec

BOÎTIER DE COMMANDE À 2 BOUTONS

Il est également possible de commander le moteur à travers un boîtier de commande connecté au récepteur par trois fils (haut, bas, commun). **Le boîtier doit être muni d'un système d'interblocage mécanique ou électrique** afin d'éviter que les deux commandes n'arrivent simultanément. **De plus, la commande doit être du type instable (bouton-poussoir)**, c'est-à-dire que le contact doit s'ouvrir dès que l'on retire le doigt.

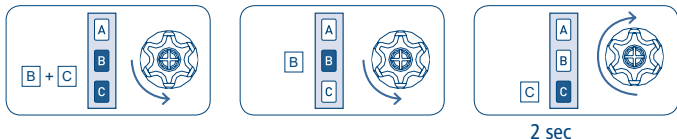


Le moteur reconnaît automatiquement le type d'interrupteur (à 1 ou 2 boutons) et sélectionne le mode de fonctionnement en conséquence.

GESTION MODALITÉ DE COMMANDE DU MOTEUR PAR FIL BLANC MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP / MONTÉE-DESCENTE / MONTÉE-DESCENTE AVEC "HOMME PRÉSENT"

NB: Comme configuration par défaut, les moteurs sortent de l'usine préparés pour l'utilisation d'un seul bouton (fonctionnement MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP). Il est toujours possible de modifier la configuration du type de commande en exécutant la séquence ci-dessous:

MANIÈRE DE PROCÉDER POUR LE CHANGEMENT DE MODE DE COMMANDE:



Les configurations possibles sont au nombre de trois, disponibles dans l'ordre ci-dessous:

- MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP (par défaut)
- MONTÉE-DESCENTE (pour 2 boutons indépendantes)
- MONTÉE-DESCENTE avec «HOMME PRÉSENT» (pour 2 boutons indépendantes)

Pour passer d'une configuration à l'autre, répéter la séquence le nombre de fois nécessaire pour atteindre la configuration souhaitée.

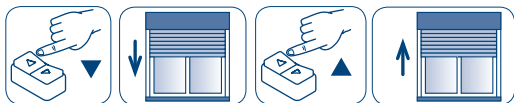
FONCTIONNEMENT MODALITÉ MONTÉE-DESCENTE (pour 2 boutons indépendantes)



Appuyer sur un des deux boutons et relâcher: le moteur se déplace dans la direction souhaitée jusqu'à ce qu'il arrive au contact du fin de course.



Pour arrêter le moteur avant le contact du fin de course, appuyer à nouveau sur le même bouton.

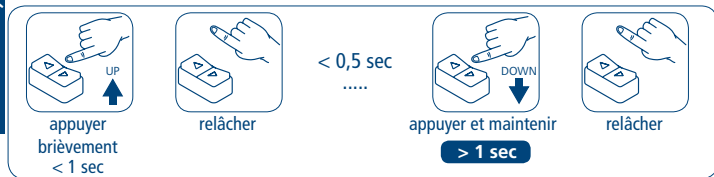


Si pendant le mouvement, on presse le bouton de la direction opposée, le moteur inverse la rotation.

MOUVEMENT EN PREMIÈRE POSITION INTERMÉDIAIRE



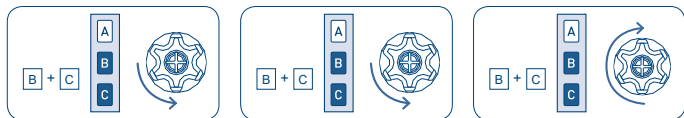
MOUVEMENT EN DEUXIÈME POSITION INTERMÉDIAIRE



En modalité «HOMME PRÉSENT», il n'est pas possible de commander la position intermédiaire depuis l'interrupteur.

ANNULLATION TOTALE DES POSITIONS DES FINS DE COURSE

Pendant le fonctionnement, le récepteur radio mémorise automatiquement les positions des fins de course mécaniques configurées sur le moteur. Si nous devons modifier la longueur ou la position des fins de course mécaniques, il faut effacer les positions mémorisées du récepteur radio.



4 sec

Le récepteur radio est prêt à acquérir automatiquement les nouvelles positions des fins de course.

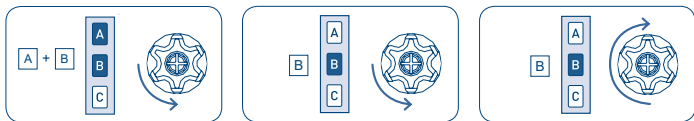
ATTENTION! Cette opération efface toutes les positions intermédiaires mémorisées.

MÉMORISATION D'AUTRES ÉMETTEURS (Série Skipper ou Giro)

Il est possible de mémoriser jusqu'à 15 émetteurs.

T1: émetteur à mémoriser

Tx: émetteur mémorisé



Tn

Tn

Tx (2 sec)

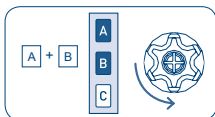
MÉMORISATION D'UN ÉMETTEUR À 4 CANAUX INDÉPENDANTS A530058

L'émetteur A530058 peut être mémorisé depuis un autre émetteur de la série Skipper ou série Giro déjà mémorisé.

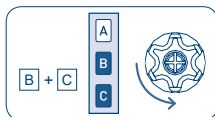
- Appuyer simultanément sur les touches A et B.
- Le moteur effectue un bref mouvement.
- Ensuite appuyer simultanément sur les touches B et C.
- Le moteur effectue à nouveau un bref mouvement.
- Appuyer ensuite sur la touche souhaitée de l'émetteur A530058 pendant 2 sec au moins.
- Le moteur effectue un mouvement prolongé.

Tn: émetteur mémorisé

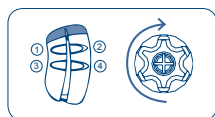
Tx: émetteur à mémoriser



Tn



Tn

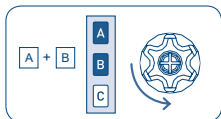


Tx (2 sec)

ANNULATION D'UN SEUL ÉMETTEUR

Il est possible d'annuler individuellement chaque émetteur mémorisé. Au moment où on annule le dernier, le récepteur retourne à sa position initiale. La même procédure s'applique à chaque canal de l'émetteur multicanaux: il suffit de sélectionner le canal à annuler avant d'accomplir la séquence.

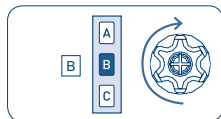
Tn: émetteur à annuler



Tn



Tn



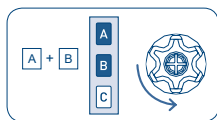
Tn (2 sec)

ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS

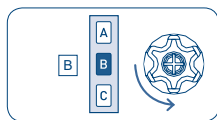
L'annulation totale de la mémoire peut s'effectuer de deux manières:

1) AVEC L'ÉMETTEUR

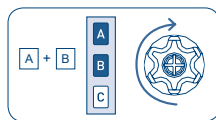
Tn: émetteur mémorisé



Tn



Tn



Tn (4 sec)

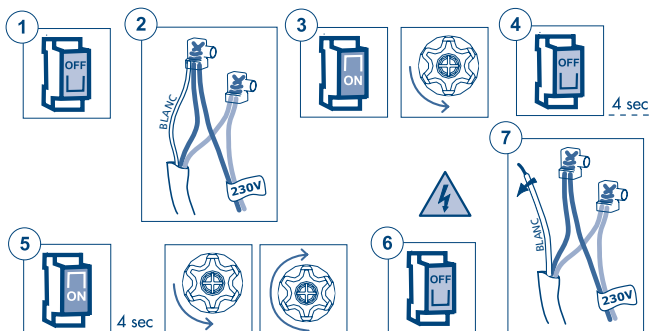
2) AVEC LE FIL AUXILIAIRE (BLANC)

Utiliser cette option en cas d'urgence ou quand on ne dispose pas d'un émetteur fonctionnant. Pour annuler la mémoire, il faut accéder au fil blanc du récepteur.

La séquence d'opération est la suivante:

- 1) Mettre le récepteur hors tension, par exemple à travers l'interrupteur général.
- 2) Connecter le fil blanc du récepteur au fil marron (phase) ou au fil bleu (neutre).
- 3) Brancher l'alimentation du récepteur radio qui fera faire au moteur une brève rotation dans un sens.
- 4) Mettre le récepteur hors tension pendant au moins 4 secondes.
- 5) Mettre sous tension le récepteur qui, après 4 secondes environ, fera accomplir au moteur une courte rotation dans un sens et une rotation plus longue dans le sens contraire.
- 6) Mettre le récepteur hors tension.
- 7) Séparer le fil blanc du fil marron/bleu, rebrancher le fil bleu/marron et remettre sous tension. Bien isoler le fil blanc avant de le connecter à l'électricité.

Il est alors possible de procéder à la mémorisation du premier émetteur.

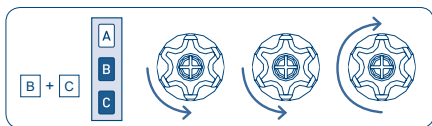


FONCTIONS SPÉCIALES

MÉMORISATION TEMPORAIRE DE L'ÉMETTEUR ET RÉGLAGE DU SENS DE ROTATION DU MOTEUR

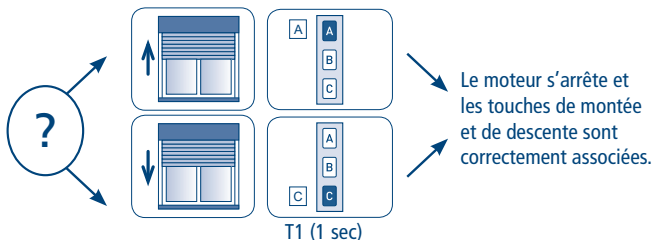
Cette fonction permet de mémoriser un émetteur de façon temporaire, par exemple pour permettre la mise au point des fins de course lors du montage à l'usine. L'émetteur définitif pourra être mémorisé par la suite à travers la séquence de commande correspondante (voir: "MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR"). Les opérations décrites ci-dessous ne peuvent être réalisées que quand le récepteur radio est neuf d'usine ou après un effacement complet de la mémoire (voir: "ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS"). Pour s'assurer que la programmation temporaire ne soit utilisée que lors des phases d'installation ou de mise au point et pas pendant l'utilisation quotidienne, le récepteur radio ne permet d'effectuer que les opérations ci-dessous et que dans les limites de temps indiquées. Mettre le récepteur radio sous tension; s'assurer qu'aucun autre récepteur radio sous tension et ayant la mémoire vide n'est présent dans le rayon d'action de l'émetteur. **Dans les 30 secondes suivant l'allumage du dispositif**, appuyer simultanément sur les touches B et C jusqu'à ce que le moteur donne le signal de confirmation.

T1: premier émetteur à mémoriser



T1

Après le dernier mouvement de confirmation, le moteur commence une série de mouvements de MONTÉE et de DESCENTE, le premier d'une durée de 2 secondes, les suivants jusqu'aux positions de fins de course (moteurs à fins de course mécaniques) ou d'une durée de 10 secondes maximum (moteurs à fins de course électroniques). L'installateur doit appuyer pendant 1 s sur la touche de l'émetteur correspondante à la direction dans laquelle le volet est en train de se déplacer.



T1 (1 sec)

L'émetteur restera mémorisé 5 minutes, pendant que le récepteur radio est sous tension. Une fois les 5 minutes écoulées ou si le récepteur radio est mis hors tension, l'émetteur sera effacé.

CHERUBINI S.p.A.

Via Adige 55
25081 Bedizzole (BS) - Italy
Tel. +39 030 6872.039 | Fax +39 030 6872.040
info@cherubini.it | www.cherubini.it

CHERUBINI Iberia S.L.

Avda. Unión Europea 11-H
Apdo. 283 - P. I. El Castillo
03630 Sax Alicante - Spain
Tel. +34 (0) 966 967 504 | Fax +34 (0) 966 967 505
info@cherubini.es | www.cherubini.es

CHERUBINI France S.a.r.l.

ZI Du Mas Barbet
165 Impasse Ampère
30600 Vauvert - France
Tél. +33 (0) 466 77 88 58 | Fax +33 (0) 466 77 92 32
info@cherubini.fr | www.cherubini.fr

CHERUBINI Deutschland GmbH

Siemensstrasse, 40 - 53121 Bonn - Deutschland
Tel. +49 (0) 228 962 976 34 / 35 | Fax +49 (0) 228 962 976 36
info@cherubini-group.de | www.cherubini-group.de

