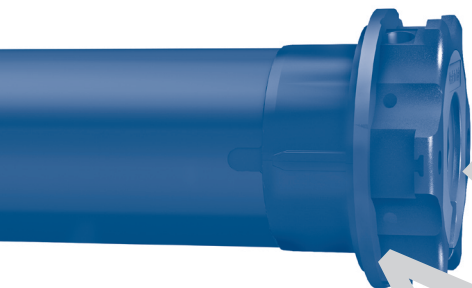




## DIMIO ZRX



Motore doppia radio per tapparelle con meccanismo di basculamento *con/senza aggancio* o apertura delle lame

IT

Dual radio motor for rolling shutters with tilting mechanism *with/without coupling system* or opening of the slats

EN

Dual-Funkmotor für Rollläden mit Kippmechanismus *mit/ohne Einhaken* oder Lamellenöffnung

DE

Moteur à double radio pour volet avec mécanisme de basculement *avec/sans crochet d'attache* ou d'ouverture des lames

FR

Motor radio dual para persianas con mecanismo de basculación *con/sin enganche* o apertura de las lamas

ES





## Sommaire

Préparation du moteur.....	p. 158
Connexions électriques.....	p. 159
<b>Choisissez votre mode de programmation avant de commencer les procédures!!</b> .....	p. 160
<b>Programmation du moteur depuis l'émetteur</b> .....	p. 161
Émetteurs compatibles / Légende des symboles.....	p. 161-162
Explication des séquences de commande.....	p. 162
Fonction d'ouverture/fermeture de la programmation émetteur.....	p. 163-164
Mémorisation du premier émetteur.....	p. 165
Désactivation automatique de la mémorisation du premier émetteur.....	p. 165
Réglage des fins de course.....	p. 165
Réglage en modalité 1 ( <b>manuelle</b> ).....	p. 165
Exemple 1: mémorisation de la position d'ouverture en premier.....	p. 166
Exemple 2: mémorisation de la position de fermeture en premier.....	p. 167
Réglage en modalité 2 ( <b>semi-automatique</b> ).....	p. 168
Mémorisation de la position intermédiaire / Annulation de la position intermédiaire.....	p. 169
Réglage de la force de fermeture / Réglage de la force de fermeture au maximum (100%).....	p. 170
Annulation totale des positions des fins de course.....	p. 171
Mémorisation d'autres émetteurs / Annulation d'un seul émetteur.....	p. 171
Annulation totale de la mémoire des émetteurs.....	p. 172
Fonctions spéciales: Mémorisation temporaire de l'émetteur.....	p. 173
Réglage du mécanisme de basculement et d'ouverture des lames.....	p. 173
Remarques relatives au fonctionnement.....	p. 173
<b>RÉGLAGE DU MÉCANISME DE BASCULEMENT (Programmation radio)</b> .....	p. 174
<b>MODALITÉ 1 - 2 - 3 - 4 - 5</b> .....	p.174-178
Désactivation des fonctions de basculement.....	p. 179
Impulsion de réglage des lames en basculement.....	p. 179
Notes pour l'utilisation simultanée de la position intermédiaire et des fonctions de basculement / orientation.....	p. 180
<b>Programmation du moteur à partir du fil blanc</b> .....	p. 181
Légende des symboles / Explication des séquences de commande.....	p. 181
Programmation du moteur à partir du fil blanc.....	p. 182
Réglage des fins de course.....	p. 182
Réglage en modalité 1 ( <b>manuelle</b> ).....	p. 182
Exemple 1: mémorisation de la position d'ouverture en premier.....	p. 183
Exemple 2: mémorisation de la position de fermeture en premier.....	p. 184
Réglage en modalité 2 ( <b>semi-automatique</b> ).....	p. 185
Mémorisation/Annulation de la position intermédiaire.....	p. 186
Réglage de la force de fermeture.....	p. 187
Annulation totale des positions des fins de course.....	p. 188
Fonctions spéciales: Réglage du mécanisme de basculement et d'ouverture des lames.....	p. 188
Remarques relatives au fonctionnement.....	p. 188
<b>RÉGLAGE DU MÉCANISME DE BASCULEMENT (Programmation filaire)</b> .....	P. 189
<b>MODALITÉ 1 - 2 - 3 - 4 - 5</b> .....	p.189-193
Désactivation des fonctions de basculement.....	p. 194
Impulsion de réglage des lames en basculement.....	p. 194
Gestion modalité de commande du moteur par fil blanc	
<b>MONTÉE-DESCENTE "mouvement continu" / MONTÉE-DESCENTE "homme présent"</b> .....	p. 195

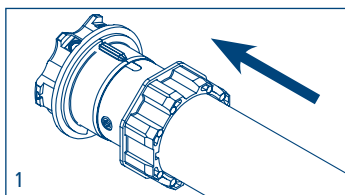
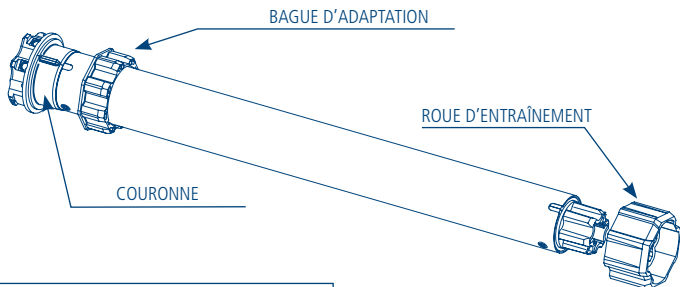
## Sommaire :

<b>UTILISATION DU MOTEUR AU SEIN D'UN RÉSEAU Z-WAVE</b> .....	p. 196
Description du dispositif .....	p. 196
Caractéristiques techniques Z-Wave .....	p. 196
Installation du dispositif.....	p. 197
Connecter/déconnecter le dispositif à/d'un reseau Z-Wave (méthode classique) ...	p. 197
Connexion STANDARD (inclusion/exclusion) .....	p. 198
Connexion SMARTSTART .....	p. 199
Connexion SECURE S2 .....	p. 199
Pilotage du dispositif .....	p. 200
Pilotage du moteur à l'aide de l'émetteur et des interrupteurs externes.....	p. 200
Pilotage du moteur à l'aide d'un contrôleur Z-Wave.....	p. 201
Réinitialisation des paramètres d'usine .....	p. 202
Mise à jour du firmware.....	p. 202
<b>PARAMÈTRES AVANCÉS</b>	
Classes de commande prises en charge .....	p. 203
Support pour la classe "COMMAND_CLASS_BASIC" .....	p. 204
Support pour la classe "COMMAND_CLASS_INDICATOR" .....	p. 204
Support pour la classe "COMMAND_CLASS_NOTIFICATION" .....	p. 204
Associations.....	p. 205
Configurations .....	p. 206
Déclaration UE de conformité .....	p. 258

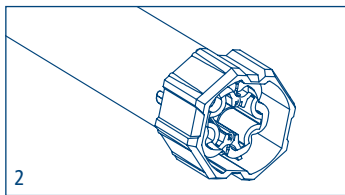
## PRINCIPALES ÉTAPES D'INSTALLATION

- Installation du moteur de le volet roulant .....	p.158
- Connexions électriques .....	p.159
- Association de l'émetteur .....	p.165
- Paramétrage des fins de course .....	p.165
- Association de l'équipement Z-Wave .....	de p. 196

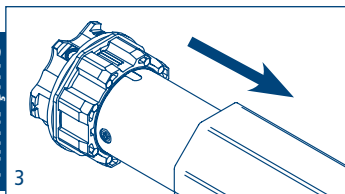
## PRÉPARATION DU MOTEUR



1. Insérer la bague d'adaptation sur la couronne en insérant l'encoche dans le repère rainuré et pousser jusqu'en butée.



2. Monter la roue sur l'axe de sortie du moteur jusqu'à enclenchement du ressort d'arrêt.

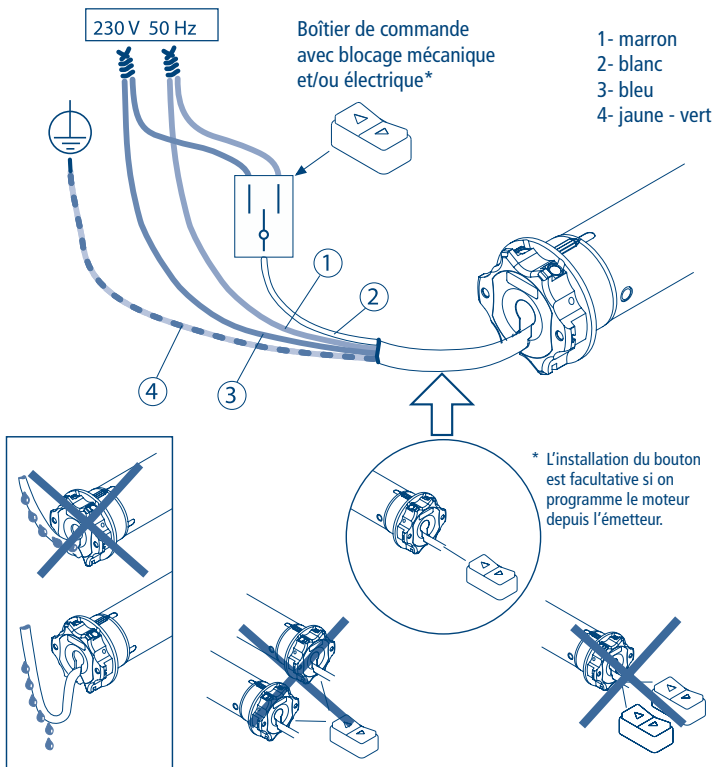


3. Introduire complètement le moteur dans le tube.

**NB:** En cas de tube rond ou lisse la roue doit être fixée au tube, cette opération est à la charge du monteur. Pour les autres tubes la fixation est facultative mais fortement conseillée.

## CONNEXIONS ÉLECTRIQUES

- Pour éviter des situations de danger ou des problèmes de fonctionnement, les éléments électriques de commande connectés au moteur doivent être de dimensions appropriées aux caractéristiques électriques du moteur lui-même.
- Les dispositifs de déconnexion doivent être prévus dans le réseau d'alimentation selon les règles d'installation nationales.
- Pour l'utilisation à l'extérieur l'appareil doit utiliser un câble avec désignation H05RN-F contenant au moins 2% de carbone.
- 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.



## CHOISISSEZ VOTRE MODALITE: RADIO - FILAIRE - FILAIRE avec Fonction Radio Activée

Le moteur peut être programmé selon 3 modalités:

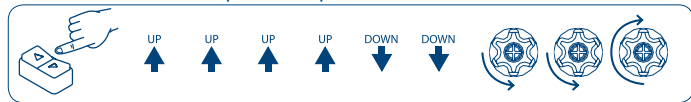
- PROGRAMMATION RADIO: Une fois la programmation terminée, le moteur permet une utilisation radio, filaire et selon les deux modes (radio/fil).
- PROGRAMMATION FILAIRE:
  - Suite au réglage des fins de course à partir du fil blanc, la programmation reste activée pendant 5 min. Pour réactiver la possibilité de programmation, il est nécessaire de débrancher l'alimentation du moteur, puis de rebrancher ce dernier.
  - Si le réglage des fins de course à partir du fil blanc est effectué avant d'avoir mémorisé un émetteur, la fonction Radio se désactive de façon automatique aussi bien pour la programmation que pour l'utilisation. Afin de rétablir la fonction Radio, il est nécessaire de suivre la séquence d'activation indiquée sur cette page, dans les 5 min suivant le réglage des fins de course (ou après avoir débranché et rebranché le moteur).
  - Une fois la programmation terminée, le moteur ne permet que l'utilisation sur fil blanc, à moins que la fonction Radio ne soit réactivée.
- PROGRAMMATION FILAIRE AVEC FONCTION RADIO ACTIVÉE: Pour conserver les deux possibilités d'utilisation (radio et filaire), il est nécessaire de mémoriser un émetteur avant d'effectuer le réglage des fins de course à partir du fil blanc. Une fois la programmation terminée, le moteur permet une utilisation par radio, filaire et selon les deux modes (radio/fil).

### ACTIVATION/DESACTIVATION FONCTION RADIO

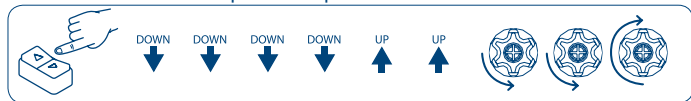
Pour activer ou désactiver la fonction radio procéder de la façon suivante:

**NB:** Pour désactiver la fonction radio la première chose à faire est de procéder à l'annulation totale de la mémoire des émetteurs (p. 172).

Activation/ Désactivation à partir de la position d'OUVERTURE:



Activation/ Désactivation à partir de la position de FERMETURE:



Les mouvements de confirmation indiquent que la procédure d'activation/désactivation de la fonction radio a été effectuée avec succès.

### PROGRAMMATION DU MOTEUR

depuis l'émetteur

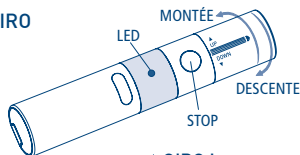
**PROGRAMMATION RADIO p. 161-180**

à partir du fil blanc

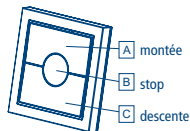
**PROGRAMMATION FILAIRE p. 181-195**

# PROGRAMMATION DU MOTEUR DEPUIS L'ÉMETTEUR ÉMETTEURS COMPATIBLES

## GIRO

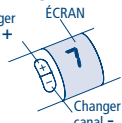


## GIRO Wall



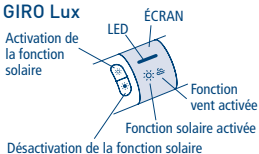
## GIRO Plus

Changer canal +  
Changer canal -



## GIRO Lux

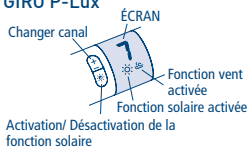
Activation de la fonction solaire



Désactivation de la fonction solaire

## GIRO P-Lux

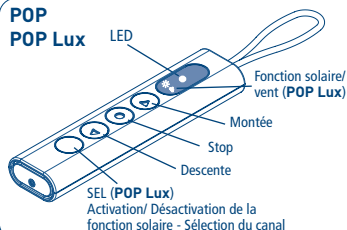
Changer canal



Activation/ Désactivation de la fonction solaire

## POP

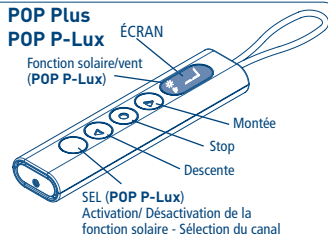
## POP Lux



Activation/ Désactivation de la fonction solaire - Sélection du canal

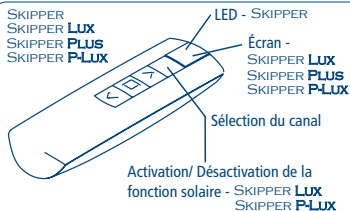
## POP Plus

## POP P-Lux

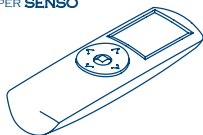


Activation/ Désactivation de la fonction solaire - Sélection du canal

SKIPPER  
SKIPPER Lux  
SKIPPER Plus  
SKIPPER P-Lux

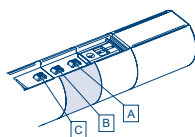


SKIPPER LCD  
SKIPPER SENSO

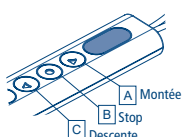


Voir les instructions spécifiques

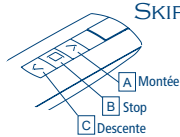
## LÉGENDE DES SYMBOLES



### GIRO



### POP

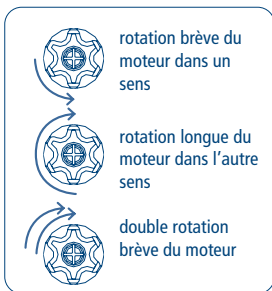
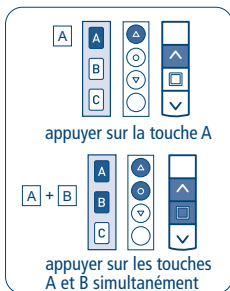
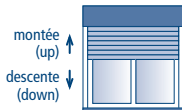


### SKIPPER



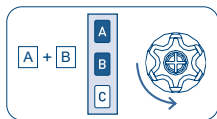


## LÉGENDE DES SYMBOLES

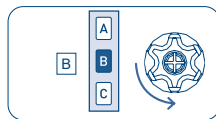


## EXPLICATION DES SÉQUENCES DE COMMANDE

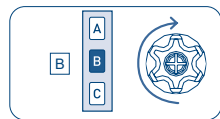
Les séquences se composent pour la plupart de trois étapes bien distinctes à l'issue desquelles le moteur indique par différents types de rotation si l'étape s'est achevée de façon positive ou négative. Cette section a pour objet d'expliquer les signalisations du moteur. Les touches doivent être enfoncées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



étape 1

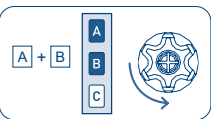


étape 2



étape 3

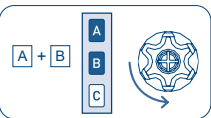
Comme le montre l'exemple, le moteur retourne à la position initiale par une seule rotation longue quand la séquence s'achève avec une issue positive. De fait, deux rotations brèves dans le même sens correspondent à une rotation longue dans le sens opposé. Le moteur retourne à la position initiale même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



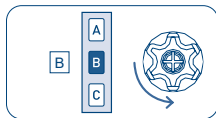
étape 1



répéter la séquence



étape 1



étape 2



répéter la séquence

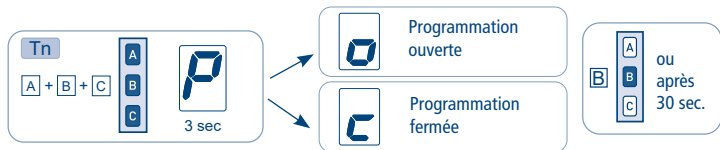
# FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION

## ÉMETTEUR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

### ÉMETTEUR POP PLUS - POP LUX - POP P-LUX

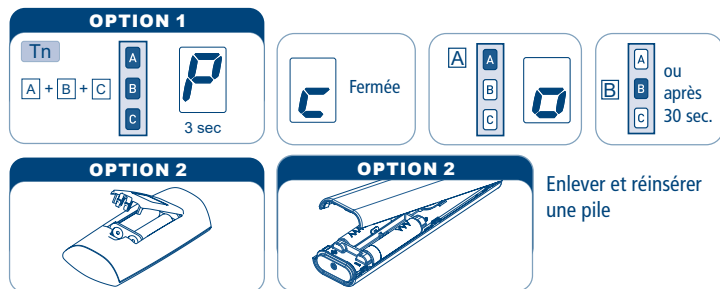
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

#### VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DE LA FONCTION



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

#### ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions.

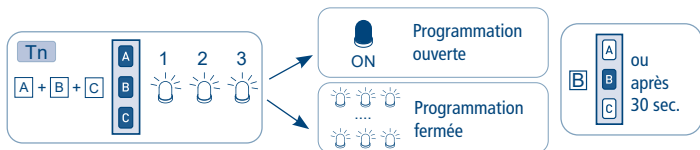
#### DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



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

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



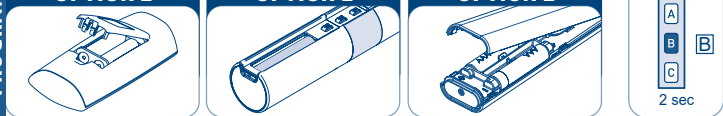
Pour modifier l'état de la fonction voir les séquences ACTIVATION/DÉSACTIVATION.

### ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION

#### OPTION 1



#### OPTION 2



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

Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions.

### DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION

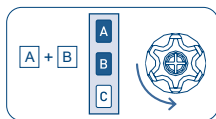


## MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR

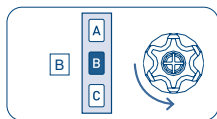
Cette opération ne peut être accomplie que quand le moteur est neuf ou après une annulation complète de la mémoire.

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

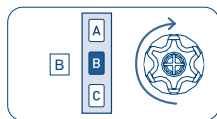
T1: Premier émetteur à mémoriser



T1



T1



T1 (2 sec)

## DÉSACTIVATION AUTOMATIQUE DE LA MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR

Chaque fois que le moteur 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 moteur.

## RÉGLAGE DES FINS DE COURSE

Les moteurs disposent d'un système de fin de course électronique avec codeur. Ce système assure une fiabilité élevée et une grande précision dans le maintien des positions. L'émetteur permet de régler très simplement les contacts de fin de course. Pendant le réglage, le moteur se déplace tant que l'on maintient pressée la touche de montée et de descente et s'arrête dès que l'on relâche la touche. Une fois le réglage terminé, il suffit, pour actionner le moteur, d'appuyer brièvement sur la touche de montée et de descente. Le réglage des contacts de fin de course peut être fait de différentes manières selon les dispositifs de blocage montés OU NON sur le volet (bouchons sur lame finale, verrous anti-effraction) et le type d'installation (à l'usine et sur le chantier).

## RÉGLAGE EN MODALITÉ 1 (manuelle)

Dans cette modalité, le volet peut avoir un, deux ou aucun dispositif de blocage en montée et en descente. La séquence de mémorisation peut partir indifféremment du fin de course haut ou du fin de course bas.

Pendant le réglage de la première position, il peut être nécessaire de se servir de la touche de descente pour actionner la montée du volet et vice versa, puisque le sens de rotation correct ne sera déterminé qu'après avoir mémorisé la première position.

## EXEMPLE 1:

### Mémorisation de la position d'ouverture en premier

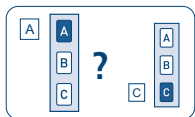
#### MÉMORISATION DE LA POSITION D'OUVERTURE

Si le volet est déjà complètement enroulé, il faudra d'abord le baisser de 20 cm environ.

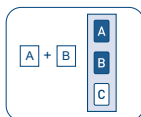
Amener le volet en position haute à l'aide de la touche montée ou descente. Si les bouchons de blocage sont installés, maintenir la touche pressée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir des touches de l'émetteur pour régler avec précision la position d'ouverture.

Pour mémoriser la position d'ouverture, appuyer simultanément sur les touches A (montée) et B (stop) pendant 2 s environ, jusqu'à ce que le moteur commence un mouvement de descente confirmant que la mémorisation a été effectuée.

Tn: Émetteur mémorisé



Tn



Tn (2 sec)

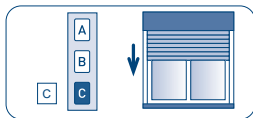


validation

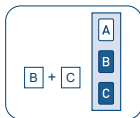
#### MÉMORISATION DE LA POSITION DE FERMETURE

Fermer complètement le volet à l'aide de la touche descente de l'émetteur. Si le dispositif de blocage est présent en descente, maintenir la touche pressée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir des touches de l'émetteur pour régler avec précision la position de fermeture.

Pour mémoriser la position de fermeture, appuyer simultanément sur les touches B (stop) et C (descente) pendant 2 s environ, jusqu'à ce que le moteur commence un mouvement de montée confirmant que la mémorisation a été effectuée.



Tn



Tn (2 sec)



validation

## EXEMPLE 2:

### Mémorisation de la position de fermeture en premier

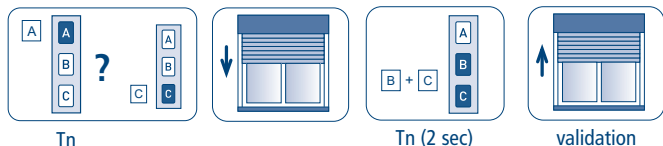
#### MÉMORISATION DE LA POSITION DE FERMETURE

Si le volet est déjà complètement déroulé, il faudra d'abord le monter de 20 cm environ.

Fermer complètement le volet à l'aide de la touche montée ou descente de l'émetteur. Si le dispositif de blocage est présent en descente, maintenir la touche pressée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir des touches de l'émetteur pour régler avec précision la position de fermeture.

Pour mémoriser la position de fermeture, appuyer simultanément sur les touches B (stop) et C (descente) pendant 2 s environ, jusqu'à ce que le moteur commence un mouvement de montée confirmant que la mémorisation a été effectuée.

Tn: Émetteur mémorisé

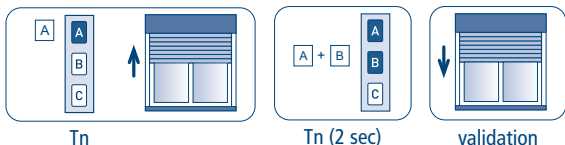


#### MÉMORISATION DE LA POSITION D'OUVERTURE

Amener le volet en position haute à l'aide de la touche montée. Si les bouchons de blocage sont installés, maintenir la touche pressée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir des touches de l'émetteur pour régler avec précision la position d'ouverture.

Pour mémoriser la position d'ouverture, appuyer simultanément sur les touches A (montée) et B (stop) pendant 2s environ, jusqu'à ce que le moteur commence un mouvement de descente confirmant que la mémorisation a été effectuée.

Tn: Émetteur mémorisé



## RÉGLAGE EN MODALITÉ 2 (semi-automatique)

Pour pouvoir utiliser cette modalité, le volet doit obligatoirement être monté avec des dispositifs de blocage en descente (verrous automatiques). Il n'est pas nécessaire d'avoir des dispositifs de blocage en montée (bouchons). Cette procédure est particulièrement adaptée à l'installation en usine car seule la position d'ouverture doit être mémorisée. La position de fermeture sera déterminée automatiquement pendant l'utilisation normale. La séquence de mémorisation doit obligatoirement partir du fin de course haut.

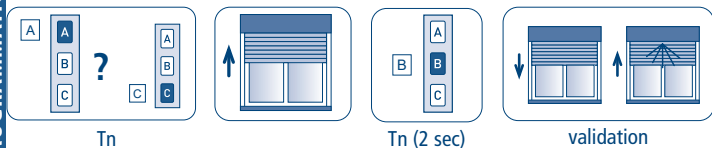
### MÉMORISATION DE LA POSITION D'OUVERTURE

**Si le volet est déjà complètement enroulé, il faudra d'abord le baisser de 20 cm environ.**

Amener le volet en position haute à l'aide de touche montée ou descente. Si les bouchons de blocage sont installés, maintenir la touche pressée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir des touches de l'émetteur pour régler avec précision la position d'ouverture.

Pour mémoriser la position d'ouverture, appuyer sur la touche B (stop) pendant 2 s environ. Le moteur accomplit un mouvement de descente et se repositionne en fin de course haut.

Tn: Émetteur mémorisé



À ce moment, le sens de rotation est déterminé correctement. Il est possible de déconnecter le moteur et de terminer la mémorisation du fin de course inférieur sur le chantier. À la remise sous tension, le moteur se déplace normalement sans avoir à maintenir pressées les touches. La première fois que le moteur s'arrête sur la butée inférieure, cette position reste mémorisée automatiquement.

Étant donné que le moteur recherche la butée mécanique à chaque descente, si la première fois, le fin de course inférieur est détecté par erreur à cause d'un empêchement mécanique (lame bloquée, coulisses non parallèles, vis saillantes, etc.), il suffit d'accomplir une remontée, éliminer le défaut et effectuer une nouvelle descente.

## MÉMORISATION DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE

Cette fonction facultative permet de placer le volet dans une position intermédiaire préférée. Une fois la position intermédiaire mémorisée, il suffit, pour mettre le volet dans cette position, d'appuyer sur la touche de stop pendant 2 secondes.

Pour mémoriser la position intermédiaire, actionner le volet jusqu'à la position souhaitée et alors maintenir la touche de stop pressée (4 s environ) jusqu'à ce que le moteur émette le mouvement de validation.

Tn: Émetteur mémorisé

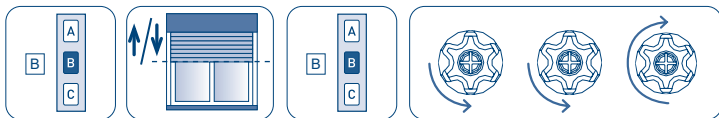


Tn (4 sec)

## ANNULATION DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE

L'annulation de la position intermédiaire peut être effectuée si l'on ne souhaite plus disposer de cette fonction. Elle est nécessaire dans les cas où l'on souhaite modifier la position intermédiaire déjà mémorisée.

Avant d'effacer la position intermédiaire, il est nécessaire d'amener le volet à la position intermédiaire en appuyant sur la touche de stop pendant 2 s, puis appuyer à nouveau sur la touche de stop (4 s environ) jusqu'à ce que le moteur effectue le mouvement de validation.

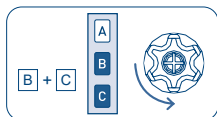


Tn (2 sec)

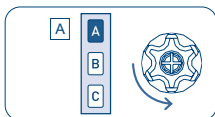
Tn (4 sec)



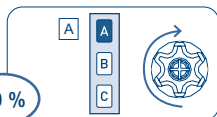
## RÉGLAGE DE LA FORCE DE FERMETURE



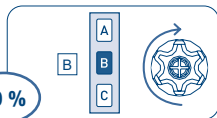
Tn



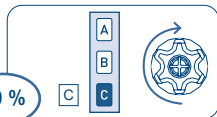
40 %



20 %



10 %



2 sec

Ce système unique en son genre assure, dans le cas où les verrous automatiques sont montés, que le volet reste parfaitement fermé sans soumettre les lames à une compression excessive. Le système fonctionne dans n'importe quel type d'application grâce à la possibilité de régler manuellement la force de fermeture.

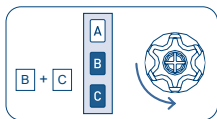
Le moteur est configuré à l'usine avec une valeur prédéterminée de la force de fermeture égale à 20 % du couple nominal. Cette valeur peut se modifier à travers l'émetteur, pour la réduire jusqu'à 10 % ou l'augmenter jusqu'à 40 % selon le résultat que l'on souhaite obtenir.

## RÉGLAGE DE LA FORCE DE FERMETURE AU MAXIMUM (100%)

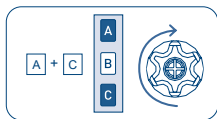
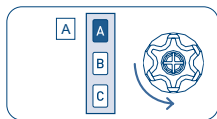
Prière d'activer cette fonction avec grande attention, forces excessives en fermeture ou en traction peuvent endommager les stores.

L'activation de cette fonction signifie que le moteur appliquera le couple maximal disponible, en fermeture, à l'arrêt ou en traction.

Tn: Émetteur mémorisé



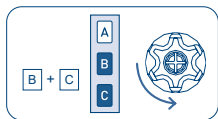
Tn



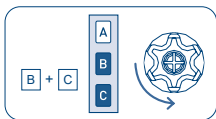
2 sec

## ANNULATION TOTALE DES POSITIONS DES FINS DE COURSE

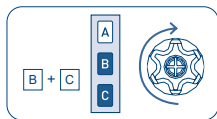
Tn: Émetteur mémorisé



Tn



Tn



Tn (4 sec)

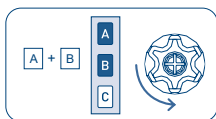
**NB:** En annulant les fins de course, les paramètres de réglage de la force de fermeture sont maintenus.

## MÉMORISATION D'AUTRES ÉMETTEURS

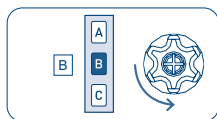
Il est possible de mémoriser jusqu'à 15 émetteurs.

Tn: Émetteur mémorisé

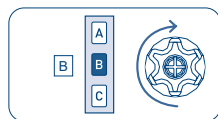
Tx: Émetteur à mémoriser



Tn



Tn

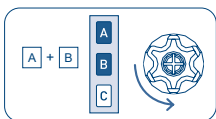


Tx (2 sec)

## ANNULATION D'UN SEUL ÉMETTEUR

Il est possible d'annuler individuellement chaque émetteur mémorisé. Au moment où on annule le dernier le moteur 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.

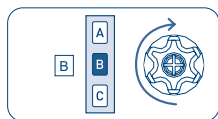
Tn: Émetteur à annuler



Tn



Tn



Tn (2 sec)

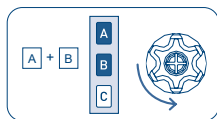
# ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS

L'annulation totale de la mémoire n'annule pas le réglage des fins de course.

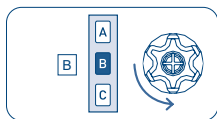
L'annulation totale de la mémoire peut s'effectuer de deux manières:

## 1) AVEC L'ÉMETTEUR

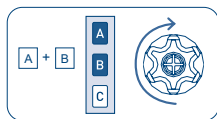
Tn: Émetteur mémorisé



Tn



Tn



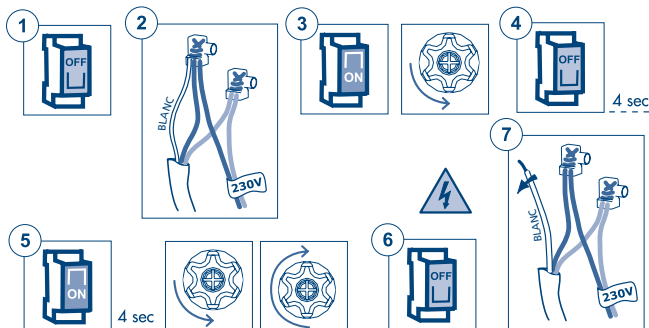
Tn (4 sec)

## 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 moteur. La séquence d'opération est la suivante:

- 1) Mettre le moteur hors tension, par exemple en utilisant l'interrupteur général.
- 2) Connecter le fil blanc du moteur au fil marron (phase) ou au fil bleu (neutre).
- 3) Mettre sous tension le moteur, qui accomplira une rotation courte dans un sens.
- 4) Mettre le moteur hors tension pendant au moins 4 secondes.
- 5) Mettre sous tension le moteur qui, après 4 secondes environ, accomplira une rotation courte dans un sens et une rotation plus longue dans le sens contraire.
- 6) Mettre le moteur hors tension.
- 7) Séparer le fil blanc du fil marron/bleu. 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

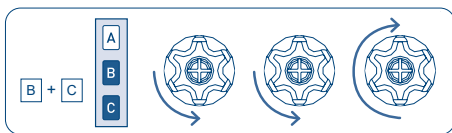
### MÉMORISATION TEMPORAIRE DE L'ÉMETTEUR

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 moteur 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 moteur ne permet d'effectuer que les opérations ci-dessous et que dans les limites de temps indiquées. Mettre le moteur sous tension; s'assurer qu'aucun autre moteur 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.

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

T1: Premier émetteur à mémoriser



T1

### REGLAGE DU MECANISME DE BASCULEMENT ET D'OUVERTURE DES LAMES

#### REMARQUES RELATIVES AU FONCTIONNEMENT

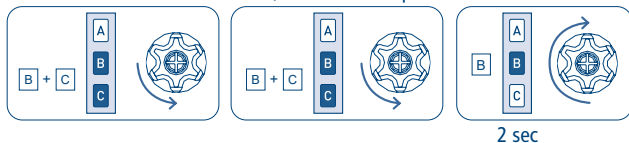
- Par commande brève depuis l'émetteur nous entendons une pression des touches (A, B, C) pendant moins de 2 s. Par commande prolongée depuis l'émetteur nous entendons une pression des touches (A, B, C) pendant plus de 2 s.
- Durant le basculement, l'ouverture des lames ne peut être réglée qu'entre le niveau d'ouverture maximum et minimum.
- Lorsque vous souhaitez actionner le basculement, appuyez sur la touche B de l'émetteur de façon prolongée (2 s). Pour l'utilisation simultanée de la position intermédiaire et des fonctions de basculement, se reporter à la page 180.
- Lorsque vous souhaitez exécuter une commande prolongée, le moteur exécute aussi la commande brève.
- Pour arrêter le volet lors de sa course, appuyez sur la touche stop de l'émetteur.

## RÉGLAGE DU MÉCANISME DE BASCULEMENT

### MODALITÉ 1: Volet orientable avec position d'accrochage pour le basculement au-dessus du commutateur de fin de course.

Uniquement pour les volets de type Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.  
Ne convient pas aux commandes centralisées.

Après avoir mémorisé les fins de course, exécutez la séquence de commande:



2 sec

À la fin de la séquence, il faut attendre que le volet descende complètement.

Dès lors le moteur se déplace en modalité «Homme présent». Ceci permet de régler les positions avec précision.

#### Effectuez les opérations suivantes:

- Faire monter le volet jusqu'à entrer dans la zone de basculement (premier clic).
- Faire descendre le volet jusqu'à ce que les lames soient orientées sur la position d'ouverture maximum.
- Le cas échéant, faire monter le volet jusqu'à atteindre une position intermédiaire d'ouverture des lames (position préférée d'ouverture).
- Appuyez pendant 2 secondes sur la touche B de l'émetteur: le volet se déplacera successivement dans les trois positions mémorisées: entrée dans la zone de basculement, ouverture maximum, ouverture préférée.
- Faire monter le volet jusqu'à sortir de la zone de basculement (deuxième clic).
- Appuyez pendant 2 secondes sur la touche B de l'émetteur: le volet exécutera le cycle d'entrée en basculement et ouvrira les lames dans la position préférée.

#### Fonctions de commande depuis l'émetteur\*

Type de commande	Hors basculement	En basculement
A brève (< 2 sec)	Montée complète	Moins de lumière
C brève (< 2 sec)	Descente complète	Plus de lumière
A prolongée (> 2 sec)	-	Sortie basculement Montée complète
C prolongée (> 2 sec)	-	Sortie basculement Descente complète
B prolongée (> 2 sec)	Entrée basculement	-
B brève (< 2 sec)	Stop	-
B prolongée (> 4 sec)	-	Confirme nouvelle position d'ouverture préférée

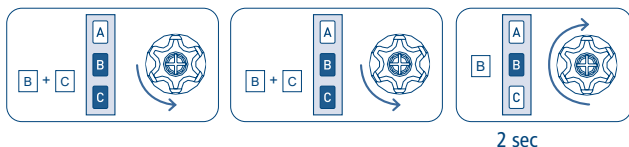
## RÉGLAGE DU MÉCANISME DE BASCULEMENT

### MODALITÉ 2: Volet orientable sans position d'accrochage, avec une ouverture des lames réglable en dessous du fin de course.

Uniquement pour les volets de type Solomatic.

Ne convient pas aux commandes centralisées.

Après avoir mémorisé les fins de course, exécutez la séquence de commande:



À la fin de la séquence, il faut attendre que le volet descende complètement.

Dès lors le moteur se déplace en modalité «Homme présent». Ceci permet de régler les positions avec précision.

#### Effectuez les opérations suivantes:

- Faire descendre le volet jusqu'à l'ouverture complète des lames orientables;
- Le cas échéant, faire monter le volet jusqu'à atteindre une position intermédiaire d'ouverture des lames (position préférée d'ouverture);
- Appuyez pendant 2 secondes sur la touche B de l'émetteur: le volet se déplacera successivement dans les positions mémorisées: fermeture, ouverture maximum, ouverture préférée.

#### Fonctions de commande depuis l'émetteur\*

Type de commande	Hors basculement	En basculement
A brève (< 2 sec)	Montée complète	Moins de lumière
C brève (< 2 sec)	Descente complète	Plus de lumière
A prolongée (> 2 sec)	-	Sortie basculement Montée complète
C prolongée (> 2 sec)	-	Sortie basculement Descente complète
B prolongée (> 2 sec)	Entrée basculement	-
B brève (< 2 sec)	Stop	-
B prolongée (> 4 sec)	-	Confirme nouvelle position d'ouverture préférée

\*voir légende des commandes et remarques relatives au fonctionnement

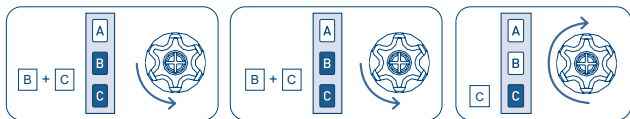
## RÉGLAGE DU MÉCANISME D'OUVERTURE DES LAMES

### MODALITÉ 3: Volet orientable avec position d'ouverture en dessous du fin de course, sans réglage de l'ouverture des lames.

Uniquement pour les volets de type Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Luxor Noon, où le client n'a pas besoin de régler la quantité de lames ouvertes.

Ne convient pas aux commandes centralisées.

Après avoir mémorisé les fins de course, exécutez la séquence de commande:



2 sec

À la fin de la séquence, il faut attendre que le volet descende complètement.

Dès lors le moteur se déplace en modalité «Homme présent». Ceci permet de régler la position d'ouverture avec précision.

#### Effectuez les opérations suivantes:

- Faire descendre le volet jusqu'à l'ouverture complète des lames orientables;
- Appuyez pendant 2 secondes sur la touche B de l'émetteur: le volet se déplacera successivement dans les positions mémorisées: fermeture, ouverture maximum.

#### Fonctions de commande depuis l'émetteur\*

Type de commande	Hors basculement	En basculement
A brève	Montée complète	Fermeture des lames et montée complète
C brève	Descente complète	Fermeture des lames et descente complète
B prolongée	Ouverture des lames	-
B brève	Stop	-

\*voir légende des commandes et remarques relatives au fonctionnement

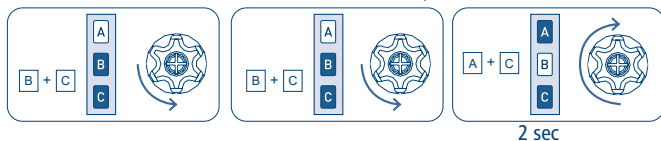
## RÉGLAGE DU MÉCANISME DE BASCULEMENT

### MODALITÉ 4: Volet orientable avec position d'accrochage pour le basculement au-dessus du commutateur de fin de course.

Uniquement pour les volets de type Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Convient aux commandes d'ouverture et de fermeture centralisées.

Après avoir mémorisé les fins de course, exécutez la séquence de commande:



À la fin de la séquence, il faut attendre que le volet descende complètement.

Dès lors le moteur se déplace en modalité «Homme présent». Ceci permet de régler les positions avec précision.

#### Effectuez les opérations suivantes:

- Faire monter le volet jusqu'à entrer dans la zone de basculement (premier clic).
- Faire descendre le volet jusqu'à ce que les lames soient orientées sur la position d'ouverture maximum.
- Le cas échéant, faire monter le volet jusqu'à atteindre une position intermédiaire d'ouverture des lames (position préférée d'ouverture).
- Appuyez pendant 2 secondes sur la touche B de l'émetteur: le volet se déplacera successivement dans les trois positions mémorisées: entrée dans la zone de basculement, ouverture maximum, ouverture préférée.
- Faire monter le volet jusqu'à sortir de la zone de basculement (deuxième clic).
- Appuyez pendant 2 secondes sur la touche B de l'émetteur: le volet exécutera le cycle d'entrée en basculement et ouvrira les lames dans la position préférée.

#### Fonctions de commande depuis l'émetteur\*

Type de commande	Hors basculement	En basculement
A brève (< 2 sec)	Montée complète	Moins de lumière
C brève (< 2 sec)	Descente complète	Plus de lumière
A prolongée (> 2 sec)	Montée complète	Sortie basculement Montée complète
C prolongée (> 2 sec)	Descente complète	Sortie basculement Descente complète
B brève	Stop	-
B prolongée (> 2 sec)	Entrée basculement	-
B prolongée (> 4 sec)	-	Confirme nouvelle position d'ouverture préférée

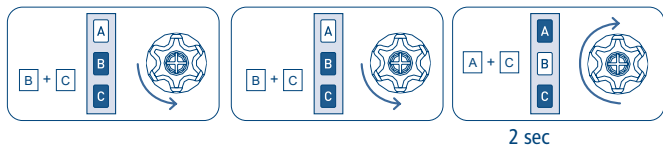


## RÉGLAGE DU MÉCANISME DE BASCULEMENT

### MODALITÉ 5: Volet orientable sans position d'accrochage, avec une ouverture des lames réglable en dessous du fin de course.

Spécifique pour les volets de type Rollteck, peut être utilisé sur les volets Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Alika / Luxor Noon, si le client désire être en mesure de régler la quantité de lames ouvertes. Convient aux commandes centralisées.

Après avoir mémorisé les fins de course, exécutez la séquence de commande:



À la fin de la séquence, il faut attendre que le volet descende complètement.

Dès lors le moteur se déplace en modalité «Homme présent». Ceci permet de régler les positions avec précision.

#### Effectuez les opérations suivantes:

- Faire descendre le volet jusqu'à l'ouverture complète des lames orientables;
- Le cas échéant, faire monter le volet jusqu'à atteindre une position intermédiaire d'ouverture des lames (position préférée d'ouverture);
- Appuyez pendant 2 secondes sur la touche B de l'émetteur, le volet se déplacera successivement dans les positions mémorisées.

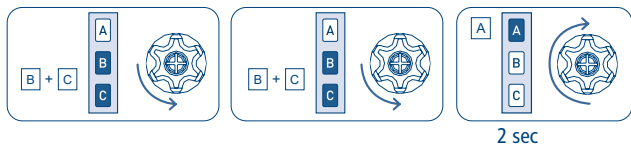
#### Fonctions de commande depuis l'émetteur\*

Type de commande	Hors basculement	En basculement
A brève (< 2 sec)	Montée complète	Moins de lumière
C brève (< 2 sec)	Descente complète	Plus de lumière
A prolongée (> 2 sec)	Montée complète	Sortie basculement Montée complète
C prolongée (> 2 sec)	Descente complète	Sortie basculement Descente complète
B brève	Stop	-
B prolongée (> 2 sec)	Entrée basculement	-
B prolongée (> 4 sec)	-	Confirme nouvelle position d'ouverture préférée

\*voir légende des commandes et remarques relatives au fonctionnement

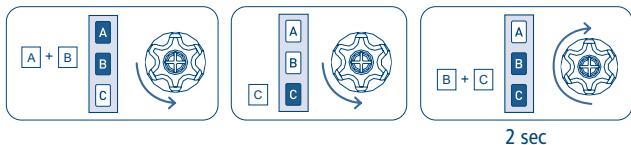
## DÉSACTIVATION DES FONCTIONS DE BASCULEMENT

Pour désactiver les fonctions de basculement, exécuter la séquence de commande :



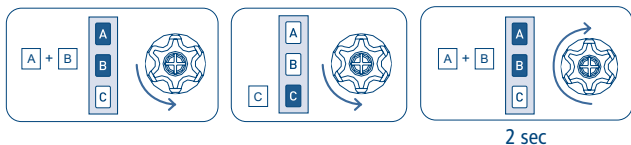
## IMPULSION DE RÉGLAGE DES LAMES EN BASCULEMENT

Il est possible d'activer une impulsion de réglage des lames en basculement à double durée (prolongée) par rapport à celle qui est normalement configurée en usine (courte) à travers la séquence suivante :



il faudra ainsi moins d'impulsions pour régler l'ouverture des lames du minimum au maximum prévu.

Pour rétablir la durée de l'impulsion du réglage des lames en basculement configurée en usine (courte), effectuer la séquence suivante :



L'effacement total des fins de course rétablit automatiquement l'impulsion courte de réglage du basculement des lames.

## NOTES POUR L'UTILISATION SIMULTANÉE DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE ET DES FONCTIONS DE BASCULEMENT/ORIENTATION

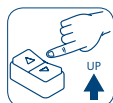
Dans les sections précédentes, nous avons présenté les cas pour lesquels seule l'utilisation de la position intermédiaire ou de la fonction de basculement/ orientation était souhaitée. Si une seule des deux fonctions a été programmée, les commandes servant à les utiliser sont les mêmes (touche B longue pression sur l'émetteur, MONTÉE/DESCENTE ou bien DESCENTE/MONTÉE brève pression). Lorsque la fonction de position intermédiaire et celle de basculement/orientation sont toutes deux programmées, les commandes servant à les utiliser changent de la façon suivante:

- Pour atteindre la position intermédiaire: avec l'émetteur, utiliser la touche B longue (2 secondes).
- Entrée en mode basculement/ orientation: avec l'émetteur série SKIPPER ou l'émetteur série POP utiliser A+C, tandis qu'avec l'émetteur de la série GIRO utiliser la séquence STOP bref (< 2 secondes) suivi de STOP prolongé (2 secondes).

### SEULEMENT POUR LES MODALITES 1-2-3

#### MOUVEMENT EN POSITION INTERMÉDIAIRE:

utilisez la séquence MONTEE appui bref (< 0,5 s) - DESCENTE appui bref (< 0,5 s).

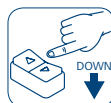


appuyer  
brièvement  
< 0,5 sec

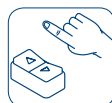


relâcher

< 0,5 sec  
.....



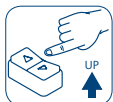
appuyer brièvement  
**< 0,5 sec**



relâcher

#### ENTRÉE BASCULEMENT / OUVERTURE DES LAMES:

utilisez la séquence MONTEE appui bref (< 0,5 s) - DESCENTE appui long (> 1 s).

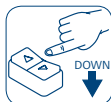


appuyer  
brièvement  
< 0,5 sec

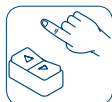


relâcher

< 0,5 sec  
.....



appuyer et maintenir  
**> 1 sec**



relâcher

Pour la MODALITÉ 4 voir p. 177.

Pour la MODALITÉ 5 voir p. 178.

# PROGRAMMATION DU MOTEUR A PARTIR DU FIL BLANC

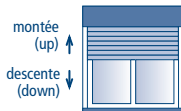
## LÉGENDE DES SYMBOLES



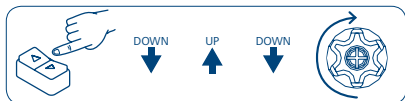
Appuyer sur le bouton de montée



Appuyer sur le bouton de descente



Appuyer sur les boutons en séquence rapide de la manière indiquée



Appuyer sur les boutons en séquence rapide de la manière indiquée; à la fin, le moteur exécute un mouvement de confirmation.



rotation brève du moteur dans un sens

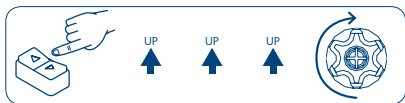


rotation longue du moteur dans l'autre sens

## EXPLICATION DES SÉQUENCES DE COMMANDE

Les séquences se composent pour la plupart de trois ou six 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 boutons doivent être enfoncés pendant au moins 0,5 seconde comme le montre la séquence, sans laisser s'écouler plus de 1 seconde entre une étape et l'autre. Si le temps qui s'écoule dépasse 1 seconde, la commande n'est pas acceptée et il faudra répéter la séquence.

Exemple de séquence de commande:



Comme le montre l'exemple, le moteur exécute une seule rotation longue quand la séquence s'achève avec une issue positive. Si le moteur n'exécute aucune rotation, cela veut dire que l'issue de la séquence n'a pas été positive. Dans ce cas, il est nécessaire de répéter la séquence depuis le début.

**Attention!** Si la séquence prévoit une répétition de commandes identiques (Up+Up/ Down+Down), il est nécessaire d'interposer la position Stop si le type de bouton le prévoit.

## PROGRAMMATION DU MOTEUR A PARTIR DU FIL BLANC

Tout d'abord : si on fait la programmation du moteur par le fil blanc sans avoir appris aucun émetteur dans le moteur, la fonction radio sera automatiquement désactivée. (Pour réactiver celle-ci voir page 160 - ACTIVATION/DÉSACTIVATION FONCTION RADIO DU MOTEUR).

La programmation du moteur à partir du fil blanc est activée tant que les fins de course ne sont pas réglés. Une fois que les fins de course ont été réglés, la fonction de programmation par le fil blanc reste active pendant 5 minutes à fin de permettre la modification des fonctions telles que: la force de fermeture, position intermédiaire, etc. À chaque fois que l'on coupe l'alimentation et que l'on remet le moteur sous tension la fonction de programmation par le fil blanc se réactive. (Toujours pour une durée 5 minutes).

### RÉGLAGE DES FINS DE COURSE

Pendant le réglage, le moteur se déplacera avec un mouvement bref et une pause suivis d'un mouvement continu dans la direction voulue.

Le réglage des fins de course peut être fait de différentes manières selon les dispositifs de blocage montés OU NON sur le volet (bouchons sur lame finale, verrous automatiques) et le type de programmation (en usine ou sur chantier).

Après avoir programmé les deux fins de course, il est nécessaire d'effectuer au moins une course complète haut/bas pour permettre au moteur de déterminer la bonne association de la direction de montée/descente. Au cours de cette procédure, il se peut que le moteur s'arrête brièvement et qu'il reparte ensuite automatiquement. Il est impossible de mémoriser la position intermédiaire ou les paramètres de basculement (Modalités 1-2-3-4-5), tant que le moteur n'aura pas terminé cette procédure.

### RÉGLAGE EN MODALITÉ 1 (manuelle)

Dans cette modalité, le volet peut avoir un, deux ou aucun dispositif de blocage en montée et en descente. La séquence de mémorisation peut partir indifféremment du fin de course haut ou du fin de course bas. Pendant le réglage de la première position, il peut être nécessaire de se servir du bouton de descente pour actionner la montée du volet et vice versa, puisque le sens de rotation correct ne sera déterminé qu'après avoir mémorisé la première position.

## EXEMPLE 1:

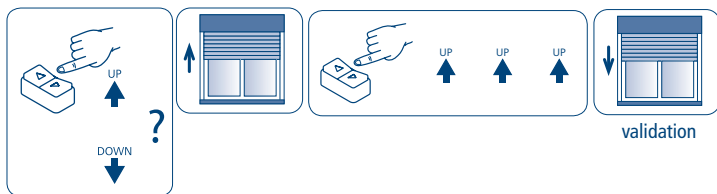
### Mémorisation de la position d'ouverture en premier

#### MÉMORISATION DE LA POSITION D'OUVERTURE

Si le volet est déjà complètement enroulé, il faudra d'abord le baisser de 20 cm environ.

Amener le volet en position haute à l'aide du bouton montée ou descente. Si les bouchons de blocage sont installés, maintenir le bouton pressé jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir du boîtier de commande pour régler avec précision la position d'ouverture.

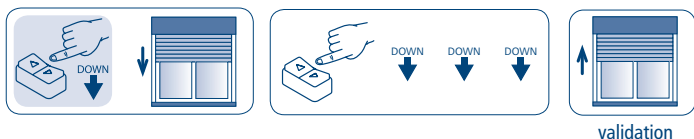
Pour mémoriser la position d'ouverture, exécuter la séquence de commandes indiquée. À la fin de la séquence, le moteur exécute un mouvement de descente confirmant que la mémorisation a été effectuée.



#### MÉMORISATION DE LA POSITION DE FERMETURE

Amener le volet en position basse à l'aide du bouton descente. Si le dispositif de blocage est présent en descente, maintenir le bouton pressé jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir du boîtier de commande pour régler avec précision la position de fermeture.

Pour mémoriser la position de fermeture, exécuter la séquence de commandes indiquée. À la fin de la séquence, le moteur exécute un mouvement de montée confirmant que la mémorisation a été effectuée.



## EXEMPLE 2:

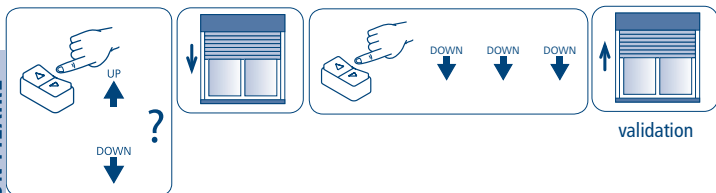
### Mémorisation de la position de fermeture en premier

#### MÉMORISATION DE LA POSITION DE FERMETURE

Si le volet est déjà complètement déroulé, il faudra d'abord le monter de 20 cm environ.

Amener le volet en position basse à l'aide du bouton montée ou descente. Si le dispositif de blocage est présent en descente, maintenir le bouton pressé jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir du boîtier de commande pour régler avec précision la position de fermeture.

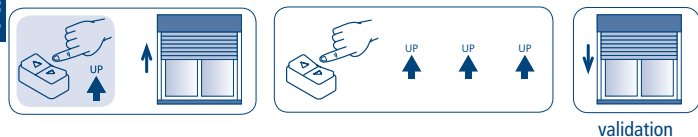
Pour mémoriser la position de fermeture, exécuter la séquence de commandes indiquée. À la fin de la séquence, le moteur exécute un mouvement de montée confirmant que la mémorisation a été effectuée.



#### MÉMORISATION DE LA POSITION D'OUVERTURE

Amener le volet en position haute à l'aide du bouton montée. Si les bouchons de blocage sont installés, maintenir le bouton pressé jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir du boîtier de commande pour régler avec précision la position d'ouverture.

Pour mémoriser la position d'ouverture, exécuter la séquence de commandes indiquée. À la fin de la séquence, le moteur exécute un mouvement de descente confirmant que la mémorisation a été effectuée.



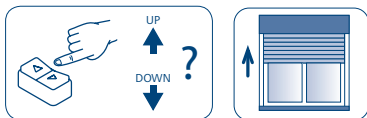
## RÉGLAGE EN MODALITÉ 2 (semi-automatique)

Pour pouvoir utiliser cette modalité, le volet doit obligatoirement être monté avec des dispositifs de blocage en descente (verrous automatiques). Il n'est pas nécessaire d'avoir des dispositifs de blocage en montée (bouchons). Cette procédure est particulièrement adaptée à l'installation en usine car seule la position d'ouverture doit être mémorisée. La position de fermeture sera déterminée automatiquement pendant l'utilisation normale. La séquence de mémorisation doit obligatoirement partir du fin de course haut.

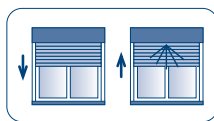
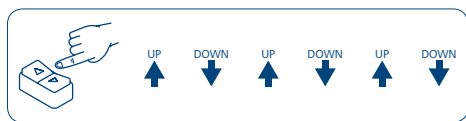
### MÉMORISATION DE LA POSITION D'OUVERTURE

**Si le volet est déjà complètement enroulé, il faudra d'abord le baisser de 20 cm environ.**

Amener le volet en position haute à l'aide du bouton montée ou descente. Si les bouchons de blocage sont installés, maintenir le bouton pressé jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir du boîtier de commande pour régler avec précision la position d'ouverture.



Pour mémoriser la position d'ouverture, exécuter la séquence de commandes indiquée. Le moteur accomplit un mouvement de descente et se repositionne en fin de course haut.



validation

À ce moment, le sens de rotation est déterminé correctement. Il est possible de déconnecter le moteur et de terminer la mémorisation du fin de course inférieur sur le chantier. La première fois que le moteur s'arrête sur la butée inférieure, cette position reste mémorisée automatiquement.

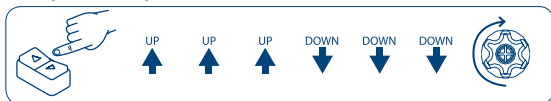
Étant donné que le moteur recherche la butée mécanique à chaque descente, si la première fois, le fin de course inférieur est détecté par erreur à cause d'un empêchement mécanique (lame bloquée, coulisses non parallèles, vis saillantes, etc.), il suffit d'accomplir une remontée, éliminer le défaut et effectuer une nouvelle descente.



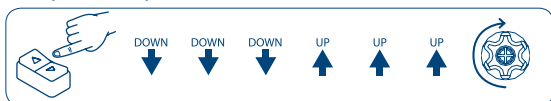
# MEMORISATION/ANNULATION POSITION INTERMEDIAIRE

## RÉGLAGE DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE

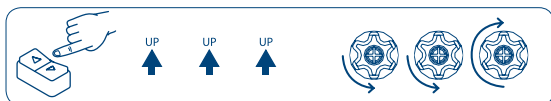
Mémorisation à partir de la position d'OUVERTURE:



Mémorisation à partir de la position de FERMETURE:



Après la séquence le moteur bougera en mode "Homme présent" pour permettre un réglage précis de la position intermédiaire désirée. Pour mémoriser la position choisie confirmer avec la séquence suivante:

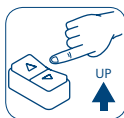


## MOUVEMENT EN POSITION INTERMÉDIAIRE

(Uniquement si l'inclinaison n'est pas réglée ou en MODALITÉ 4 et 5).

Il est possible de commander le moteur en position intermédiaire à partir du fil blanc : appuyer longtemps sur montée (>2 sec).

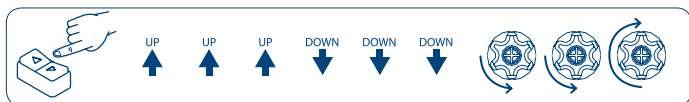
Pour les autres MODALITÉS voir p.180.



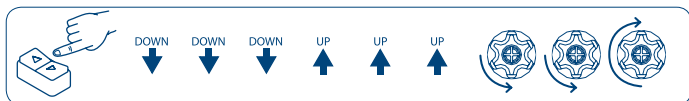
## ANNULATION DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE:

Utilisez une des séquences suivante. Le moteur vous confirmera par 3 mouvements successifs la suppression de la position intermédiaire.

Annulation à partir de la position d'OUVERTURE:



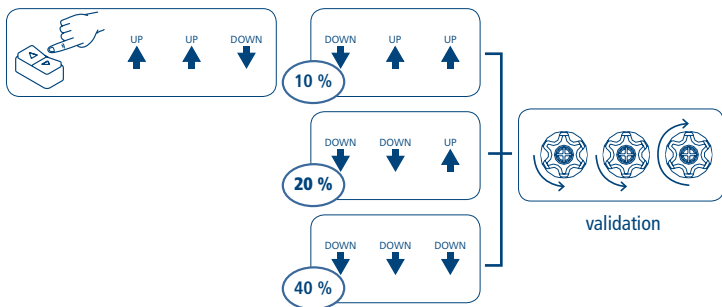
Annulation à partir de la position de FERMETURE:



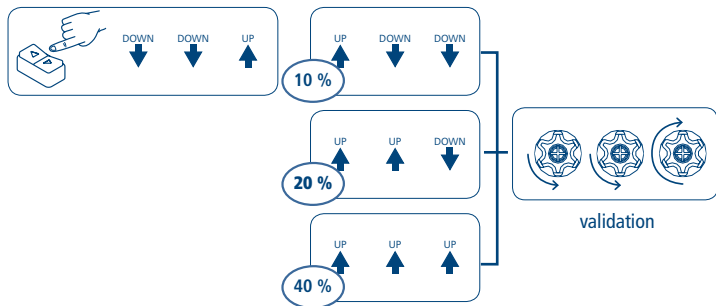
## RÉGLAGE DE LA FORCE DE FERMETURE

Ce système unique en son genre assure, dans le cas où les verrous automatiques sont montés, que le volet reste parfaitement fermé sans soumettre les lames à une compression excessive. Le système fonctionne dans n'importe quel type d'application grâce à la possibilité de régler manuellement la force de fermeture. Le moteur est configuré à l'usine avec une valeur prédéterminée de la force de fermeture égale à 20 % du couple nominal. Cette valeur peut se modifier avec le boîtier de commande, pour la réduire jusqu'à 10 % ou l'augmenter jusqu'à 40 % selon le résultat que l'on souhaite obtenir.

À partir de la position d'OUVERTURE

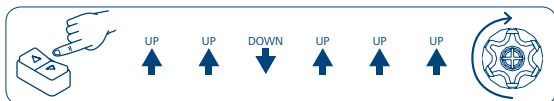


À partir de la position de FERMETURE

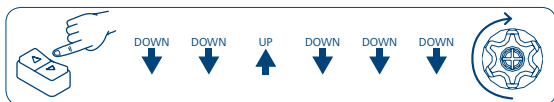


## ANNULATION TOTALE DES POSITIONS DES FINS DE COURSE

À partir de la position d'OUVERTURE



À partir de la position de FERMETURE



Suite à l'annulation des fins de course, la fonction radio se relance automatiquement.

## FONCTIONS SPÉCIALES

### REGLAGE DU MECANISME DE BASCULEMENT ET D'OUVERTURE DES LAMES

#### REMARQUES RELATIVES AU FONCTIONNEMENT

- POUR LES MODALITÉS 1-2-3:

Par commande *brève* sur le bouton (MONTÉE, DESCENTE) nous entendons une pression de la touche pendant moins de 2 sec.

Par commande *prolongée* sur le bouton (MONTÉE, DESCENTE) nous entendons une pression de la touche pendant plus de 2 sec.

- POUR LES MODALITÉS 4-5:

Par commande *brève* sur le bouton (MONTÉE, DESCENTE) nous entendons une pression de la touche pendant moins de 1 sec.

Par commande *prolongée* sur le bouton (MONTÉE, DESCENTE) nous entendons une pression de la touche pendant plus de 1 sec.

Par commande *très longue* sur le bouton (MONTÉE, DESCENTE) nous entendons une pression de la touche pendant plus de 2 sec.

- Durant le basculement, l'ouverture des lames ne peut être réglée qu'entre le niveau d'ouverture maximum et minimum.

- Pour l'utilisation simultanée de la position intermédiaire et des fonctions de basculement, se reporter à la page 180.

- Lorsque vous souhaitez exécuter une commande prolongée, le moteur exécute aussi la commande brève.

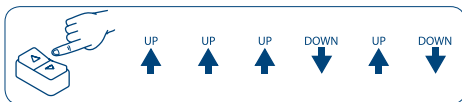
- Pour arrêter le volet lors de sa course, appuyez sur l'un des boutons de l'interrupteur optionnel.

## RÉGLAGE DU MÉCANISME DE BASCULEMENT

### MODALITÉ 1: Volet orientable avec position d'accrochage pour le basculement au-dessus du commutateur de fin de course.

Uniquement pour les volets de type Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.  
Ne convient pas aux commandes centralisées.

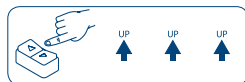
Après avoir mémorisé les fins de course, portez la volet à l'ouverture complète et puis exécutez la séquence de commande:



À la fin de la séquence, il faut attendre que le volet descende complètement.  
Dès lors le moteur se déplace en modalité «Homme présent».

#### Effectuez les opérations suivantes:

- Faire monter le volet jusqu'à entrer dans la zone de basculement (premier clic).
- Faire descendre le volet jusqu'à ce que les lames soient orientées sur la position d'ouverture maximum.
- Le cas échéant, faire monter le volet jusqu'à atteindre une position intermédiaire d'ouverture des lames (position préférée d'ouverture).
- Exécuter la séquence suivante de confirmation  
le volet se déplacera successivement dans les trois positions mémorisées: entrée dans la zone de basculement, ouverture maximum, ouverture préférée.



- Faire monter le volet jusqu'à sortir de la zone de basculement (deuxième clic).
- Exécuter la séquence suivante de confirmation



Le volet exécutera le cycle d'entrée en basculement et ouvrira les lames dans la position préférée.

#### Fonctions de commande depuis l'interrupteur\*

Type de commande	Hors basculement	En basculement
Montée brève	Montée complète	Moins de lumière
Descente brève	Descente complète	Plus de lumière
Montée prolongée	Entrée basculement	Sortie basculement Montée complète
Descente prolongée	Entrée basculement	Sortie basculement Descente complète
séquence <b>Descente/Montée</b> (0,5 s)	Entrée basculement	-
séquence <b>Montée/Descente</b> (0,5 s)	Entrée basculement	-

\*voir légende des commandes et remarques relatives au fonctionnement

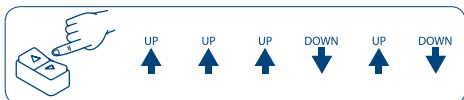
## RÉGLAGE DU MÉCANISME DE BASCULEMENT

### MODALITÉ 2: Volet orientable sans position d'accrochage, avec une ouverture des lames réglable en dessous du fin de course.

Uniquement pour les volets de type Solomatic.

Ne convient pas aux commandes centralisées.

Après avoir mémorisé les fins de course, portez la volet à l'ouverture complète et puis exécutez la séquence de commande:



À la fin de la séquence, il faut attendre que le volet descende complètement. Dès lors le moteur se déplace en modalité «Homme présent».

#### Effectuez les opérations suivantes:

- Faire descendre le volet jusqu'à l'ouverture complète des lames orientables;
- Le cas échéant, faire monter le volet jusqu'à atteindre une position intermédiaire d'ouverture des lames (position préférée d'ouverture);
- Exécuter la séquence suivante de confirmation



Le volet se déplacera successivement dans les positions mémorisées: fermeture, ouverture maximum, ouverture préférée.

#### Fonctions de commande depuis l'interrupteur\*

Type de commande	Hors basculement	En basculement
Montée brève	Montée complète	Moins de lumière
Descente brève	Descente complète	Plus de lumière
Montée prolongée	Entrée basculement	Sortie basculement Montée complète
Descente prolongée	Entrée basculement	Sortie basculement Descente complète
séquence Descente/Montée (0,5 sec)	Entrée basculement	-
séquence Montée/Descente (0,5 sec)	Entrée basculement	-

\*voir légende des commandes et remarques relatives au fonctionnement

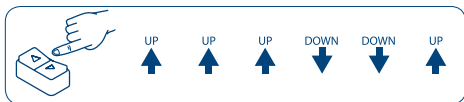
## RÉGLAGE DU MÉCANISME D'OUVERTURE DES LAMES

### MODALITÉ 3: Volet orientable avec position d'ouverture en dessous du fin de course, sans réglage de l'ouverture des lames.

Uniquement pour les volets de type Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Luxor Noon, où le client n'a pas besoin de régler la quantité de lames ouvertes.

Ne convient pas aux commandes centralisées.

Après avoir mémorisé les fins de course, portez la volet à l'ouverture complète et puis exécutez la séquence de commande:



À la fin de la séquence, il faut attendre que le volet descende complètement. Dès lors le moteur se déplace en modalité «Homme présent».

#### Effectuez les opérations suivantes:

- Faire descendre le volet jusqu'à l'ouverture complète des lames orientables;
- Exécuter la séquence suivante de confirmation



Le volet se déplacera successivement dans les positions mémorisées: fermeture, ouverture maximum.

#### Fonctions de commande depuis l'interrupteur\*

Type de commande	Hors basculement	En basculement
Montée brève	Montée complète	Fermeture des lames et montée complète
Descente brève	Descente complète	Fermeture des lames et descente complète
Montée prolongée	Ouverture des lames	Fermeture des lames et montée complète
Descente prolongée	Ouverture des lames	Fermeture des lames et descente complète
séquence Montée/Descente (0,5 sec)	Ouverture des lames	-
séquence Descente/Montée (0,5 sec)	Ouverture des lames	-

\*voir légende des commandes et remarques relatives au fonctionnement

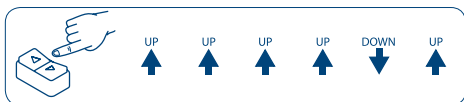
## RÉGLAGE DU MÉCANISME DE BASCULEMENT

### MODALITÉ 4: Volet orientable avec position d'accrochage pour le basculement au-dessus du commutateur de fin de course.

Uniquement pour les volets de type Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Convient aux commandes d'ouverture et de fermeture centralisées.

Après avoir mémorisé les fins de course, portez la volet à l'ouverture complète puis exécutez la séquence de commande:

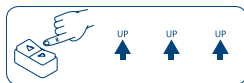


À la fin de la séquence, il faut attendre que le volet descende complètement.

Dès lors le moteur se déplace en modalité «Homme présent».

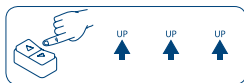
#### Effectuez les opérations suivantes:

- Faire monter le volet jusqu'à entrer dans la zone de basculement (premier clic).
- Faire descendre le volet jusqu'à ce que les lames soient orientées sur la position d'ouverture maximum.
- Le cas échéant, faire monter le volet jusqu'à atteindre une position intermédiaire d'ouverture des lames (position préférée d'ouverture).
- Exécuter la séquence suivante de confirmation  
le volet se déplacera successivement dans les trois positions mémorisées: entrée dans la zone de basculement, ouverture maximum, ouverture préférée.



- Faire monter le volet jusqu'à sortir de la zone de basculement (deuxième clic).
- Exécuter la séquence suivante de confirmation

Le volet se déplacera successivement dans les positions mémorisées.



#### Fonctions de commande depuis l'interrupteur\*

Type de commande	Hors basculement	En basculement
Montée brève (< 1 sec)	Bref mouvement de montée	Moins de lumière
Descente brève (< 1 sec)	Bref mouvement de descente	Plus de lumière
Montée prolongée (entre 1 et 2 s)	Montée complète	
Descente prolongée (entre 1 et 2 s)	Descente complète	
Montée très long (> 2 sec)	Position intermédiaire (si paramétrée)	
Descente très long (> 2 sec)	Entrée basculement	
séquence Montée/Descente ou Descente/Montée bref (0,5 sec)	Position intermédiaire (si paramétrée) ou entrée basculement	-

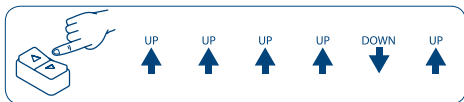
## RÉGLAGE DU MÉCANISME DE BASCULEMENT

### MODALITÉ 5: Volet orientable sans position d'accrochage, avec une ouverture des lames réglable en dessous du fin de course.

Spécifique pour les volets de type Rolltek, peut être utilisé sur les volets Orienta / Rollflap / Biroll / Glosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Alika / Luxor Noon, si le client désire être en mesure de régler la quantité de lames ouvertes.

Convient aux commandes centralisées.

Après avoir mémorisé les fins de course, portez la volet à l'ouverture complète et puis exécutez la séquence de commande:



À la fin de la séquence, il faut attendre que le volet descende complètement. Dès lors le moteur se déplace en modalité «Homme présent».

#### Effectuez les opérations suivantes:

- Faire descendre le volet jusqu'à l'ouverture complète des lames orientables;
- Le cas échéant, faire monter le volet jusqu'à atteindre une position intermédiaire d'ouverture des lames (position préférée d'ouverture);
- Exécuter la séquence suivante de confirmation



Le volet se déplacera successivement dans les positions mémorisées.

#### Fonctions de commande depuis l'interrupteur\*

Type de commande	Hors basculement	En basculement
Montée brève (< 1 sec)	Bref mouvement de montée	Moins de lumière
Descente brève (< 1 sec)	Bref mouvement de descente	Plus de lumière
Montée prolongée (entre 1 et 2 s)	Montée complète	
Descente prolongée (entre 1 et 2 s)	Descente complète	
Montée très long (> 2 sec)	Position intermédiaire (si paramétrée)	
Descente très long (> 2 sec)	Entrée basculement	
séquence Montée/Descente ou Descente/Montée bref (0,5 sec)	Position intermédiaire (si paramétrée) ou entrée basculement	-
Descente brève du fin de course bas	Plus de lumière et début d'inclinaison	-

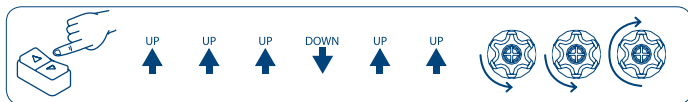
\*voir légende des commandes et remarques relatives au fonctionnement



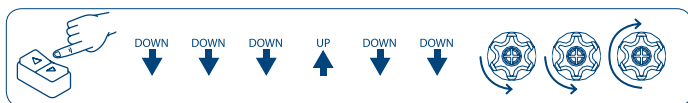
## DÉSACTIVATION DES FONCTIONS DE BASCULEMENT

Pour désactiver les fonctions de basculement, exécuter la séquence de commande:

À partir de la position d'OUVERTURE



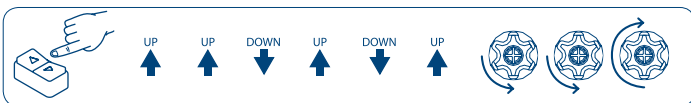
À partir de la position de FERMETURE



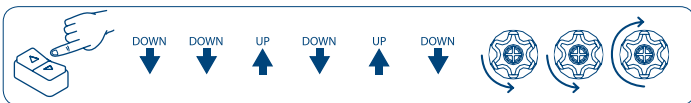
## IMPULSION DE RÉGLAGE DES LAMES EN BASCULEMENT

Il est possible d'activer une impulsion de réglage des lames en basculement à double durée (prolongée) par rapport à celle qui est normalement configurée en usine (courte) à travers la séquence suivante :

À partir de la position d'OUVERTURE



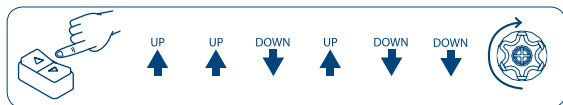
À partir de la position de FERMETURE



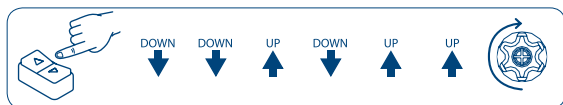
il faudra ainsi moins d'impulsions pour régler l'ouverture des lames du minimum au maximum prévu.

Pour rétablir la durée de l'impulsion du réglage des lames en basculement configurée en usine (courte), effectuer la séquence suivante :

À partir de la position d'OUVERTURE



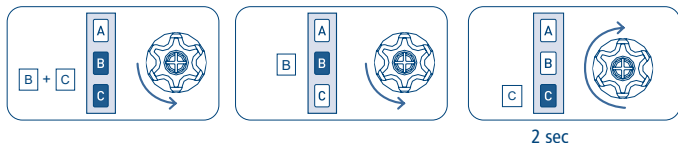
À partir de la position de FERMETURE



L'effacement total des fins de course rétablit automatiquement l'impulsion courte de réglage du basculement des lames.

## GESTION MODALITÉ DE COMMANDE DU MOTEUR PAR FIL BLANC MONTÉE-DESCENTE "MOUVEMENT CONTINU" / MONTÉE-DESCENTE "HOMME PRÉSENT"

Comme configuration par défaut, les moteurs sortent de l'usine préparés pour l'utilisation avec 2 touches indépendantes "MONTÉE-DESCENTE mouvement continu". Il est toujours possible de modifier la configuration du type de commande de "MONTÉE-DESCENTE mouvement continu" à "MONTÉE-DESCENTE Homme présent" et vice versa en exécutant la séquence ci-dessous:



# UTILISATION DU MOTEUR AU SEIN D'UN RÉSEAU Z-WAVE

## DESCRIPTION DU DISPOSITIF

DIMIO ZRX est un moteur pour volet roulant équipés de fins de course programmables, double commande radio et commande filaire optionnelle.

La double commande radio permet, d'une part, le réglage des fins de course et des fonctions principales de façon simple et interactive, et d'autre part, la connexion à un réseau Z-Wave.

L'option de commande filaire permet à la fois de programmer et de commander le moteur grâce à un simple interrupteur, en plus de l'émetteur radio ou comme alternative à celui-ci. Ce produit peut être utilisé au sein de n'importe quel réseau Z-Wave, avec d'autres dispositifs certifiés Z-Wave/Z-Wave Plus, même ceux d'autres fabricants.

Indépendamment du constructeur, tous les dispositifs alimentés par le secteur font office de relais afin d'améliorer la fiabilité du réseau.

## CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES Z-WAVE

Alimentation électrique	230 VCA $\pm$ 10 % 50 Hz
Température d'utilisation	Entre -10 ° et 40 °C
Consommation d'énergie en veille	< 1 W
Fréquence radio Z-Wave	868,4 MHz
Fréquence radio CRC	433,92 MHz
Système de protection	Sécurité S2
Distance maximale Z-Wave	jusqu'à 100 m en extérieur jusqu'à 40 m en intérieur
Conformité	CE, Directive RoHS
Degré de protection électrique	IP44

## INSTALLATION DU DISPOSITIF

- 1) Préparer le moteur et l'installer sur le volet roulant
- 2) Procéder aux branchements électriques
- 3) Programmer les fins de course et les réglages comme décrit dans le manuel d'installation du produit.
- 4) Inclure le dispositif dans le réseau Z-Wave

Il est recommandé d'effectuer toutes les opérations de préparation, d'installation et de réglage avant d'inclure le moteur dans le réseau Z-Wave. Bien qu'il soit possible de connecter le moteur à un réseau Z-Wave, la plupart des fonctionnalités seront inactives tant que les fins de course ne seront pas réglées. Sont en particulier inactifs :

- Les commandes de mouvement et de retour de position
- L'envoi de notifications
- Les mouvements requis par la classe de commande « `COMMAND_CLASS_INDICATOR` »

Ces restrictions sont nécessaires afin de limiter la possibilité de causer des dommages à la toile et à la structure de le store, et de garantir la sécurité de l'installateur.

## CONNECTER/DÉCONNECTER LE DISPOSITIF À/D'UN RESEAU Z-WAVE (méthode classique)

DIMIO ZRX est compatibles avec tous les contrôleurs certifiés Z-Wave/Z-Wave Plus. Le dispositif prend en charge aussi bien la modalité **Connexion Network Wide** (connexion du dispositif à un réseau même sans appairage direct au contrôleur) que la modalité **Connexion Standard**.

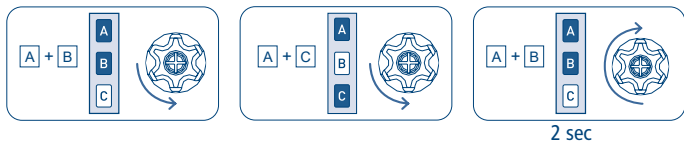
Par défaut, la procédure de connexion débute en modalité **Connexion Standard** et après un bref temps d'attente elle se poursuit en modalité **Connexion Network Wide** qui dure environ 20 secondes.

## CONNEXION STANDARD (INCLUSION/EXCLUSION)

S'assurer que le moteur est alimenté et si possible connecté à un bouton haut/bas si l'on souhaite utiliser la séquence de programmation filaire, ou bien se munir d'un émetteur déjà mémorisé par le moteur. Pour procéder à l'inclusion, s'assurer que le moteur n'est pas déjà inclus dans un réseau Z-Wave ; si c'est le cas, effectuer la procédure décrite ci-dessous : la première fois pour procéder à l'exclusion, la deuxième pour inclure le moteur dans le réseau Z-Wave souhaité.

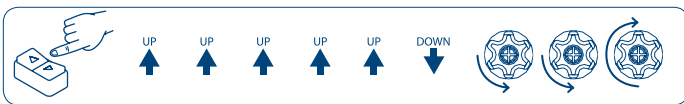
La séquence des opérations inhérentes aux procédures d'inclusion/exclusion est la suivante:

- 1) Préparer le contrôleur Z-Wave pour l'inclusion (ou l'exclusion) d'un périphérique (pour cela, veuillez consulter le mode d'emploi de votre contrôleur).
- 2) Au niveau du moteur, utiliser la séquence de programmation pour la connexion/déconnexion :
  - a. Avec l'émetteur : AB – AC – AB (2 secondes) ; attendre l'exécution des mouvements de confirmation.

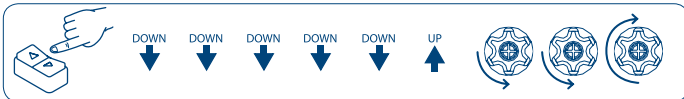


- b. Avec le bouton (si les fins de course ne sont pas réglées, il est possible d'utiliser indifféremment l'une ou l'autre des séquences suivantes) :

- i. Le moteur est sur la fin de course haute : HAUT-HAUT-HAUT-HAUT-HAUT-BAS



- ii. Le moteur est sur la fin de course basse : BAS-BAS-BAS-BAS-BAS-HAUT



- 3) Le moteur effectue quelques brefs mouvements pour confirmer que la procédure d'inclusion (ou d'exclusion) est en cours.
- 4) Vérifier au niveau du contrôleur que la procédure a bien fonctionné.

## CONNEXION SMARTSTART

Z-Wave SmartStart vise à permettre l'inclusion d'un périphérique dans un réseau Z-Wave sans que ledit périphérique doive nécessairement se trouver à proximité. Dans cette modalité d'inclusion, c'est donc l'interface plus intuitive du contrôleur qui se charge de la procédure.

Grâce à Z-Wave SmartStart, il n'est pas nécessaire de mettre en marche le périphérique pour procéder à l'inclusion. Celle-ci s'effectue automatiquement à la mise sous tension du périphérique et s'exécute automatiquement à plusieurs reprises à intervalles réguliers tant que le périphérique n'a pas été inclus dans un réseau Z-Wave. Quand le nouveau périphérique s'annonce lors de la mise sous tension, le protocole communique les notifications et le contrôleur peut lancer le processus d'inclusion en arrière-plan, sans besoin d'interaction avec l'utilisateur et sans interruption du fonctionnement normal. Le processus de connexion SmartStart concerne seulement les dispositifs authentifiés.

Le moteur DIMIO ZRX peut être inclus dans un réseau Z-Wave en scannant le QR code Z-Wave présent sur le produit à l'aide d'un contrôleur supportant la connexion SmartStart. Aucune autre action n'est requise : le produit SmartStart sera automatiquement inclus dans les 10 minutes suivant sa mise sous tension dans le périmètre du réseau.

Le QR code et le DSK au format numérique figurent sur l'étiquette se trouvant autour du câble moteur. Le PIN est le premier groupe de 5 chiffres imprimé et souligné. Pour faciliter la lecture de ces codes, l'étiquette comporte une partie détachable auto-adhésive qui peut être conservée en la collant sur le mode d'emploi ou à un endroit facile d'accès sur le store.

## CONNEXION SECURE S2



Quand le moteur DIMIO ZRX est inclus dans un réseau Z-Wave avec un contrôleur prenant en charge un protocole de sécurité de type S2, le code PIN du Device Specific Key (DSK) Z-Wave est nécessaire. Le code unique DSK est imprimé sur l'étiquette du produit. Les cinq premiers chiffres du code sont mis en évidence et soulignés pour aider l'utilisateur à identifier la partie relative au code PIN dans le texte du DSK.

## PILOTAGE DU DISPOSITIF

### PILOTAGE DU MOTEUR À L'AIDE DE L'ÉMETTEUR ET DES INTERRUPTEURS EXTERNES

Le moteur DIMIO ZRX peut être commandé à l'aide de l'émetteur radio et du bouton filaire.

L'émetteur radio est extrêmement utile lors de l'installation du moteur sur le volet roulant, pour paramétrer les fins de course et utiliser toutes les fonctions de programmation. Après la première installation, l'émetteur peut encore être utilisée comme point de commande local. Toutes les informations relatives aux dispositifs compatibles et aux modalités de programmation figurent dans le manuel d'installation du produit.

L'émetteur permet d'exécuter les commandes de base :

- Fermeture du volet roulant : presser puis relâcher le bouton BAS
- Ouverture du volet roulant : presser puis relâcher le bouton HAUT
- Arrêt du volet roulant : presser puis relâcher le bouton STOP
- Ouverture des lames : appuyez sur le bouton STOP pendant au moins 2 secondes.

DIMIO ZRX peut également être contrôlé par un interrupteur filaire double action (HAUT/BAS).

Pour le bouton à action simple, le fonctionnement est le suivant :

- À chaque pression/relâchement du bouton, le moteur effectue les opérations suivantes en séquence : Fermeture, Arrêt, Arrêt, Ouverture, Arrêt etc.

Pour le bouton à action double :

- Fermeture du volet roulant : presser puis relâcher le bouton BAS
- Ouverture du volet roulant : presser puis relâcher le bouton HAUT
- Arrêt du volet roulant : presser puis relâcher le bouton HAUT ou BAS lorsque le moteur est en mouvement.
- Ouverture des lames : appuyez sur le bouton BAS pendant au moins 2 secondes.

Paramètres d'usine prédéfinis :

- Aucun émetteur n'est appairé au moteur. Le moteur peut être commandé via le bouton filaire, mais tant que les fins de course ne sont pas paramétrées, il fonctionne comme lorsque le bouton est maintenu : si celui-ci est relâché, le moteur s'arrête.
- Tant que les fins de course ne sont pas paramétrées, la direction du mouvement du moteur peut être inversée par rapport à l'émetteur et au bouton filaire à action double. La direction est correctement identifiée par le moteur lui-même lorsque les fins de course sont paramétrées et ne peut être modifiée.

De plus amples informations sur le fonctionnement de l'émetteur et du bouton filaire figurent dans les sections relatives à l'installation du produit.

## PILOTAGE DU MOTEUR À L'AIDE D'UN CONTRÔLEUR Z-WAVE

Le moteur DIMIO ZRX peut être pilotés à l'aide de tout contrôleur certifié Z-Wave/ Z-Wave Plus disponible sur le marché. La figure ci-dessous montre comment sera le dispositif une fois connecté au Contrôleur METAHome.

En sélectionnant les icônes à gauche il est possible d'accéder au réglage du volet roulant ou à l'orientation des lames.



Grâce aux boutons HAUT/BAS/STOP du panneau de contrôle, il est possible de fermer/ouvrir/arrêter l'ouverture des lames du volet roulant.

En déplaçant le curseur sur la barre de défilement, il est possible de régler le pourcentage d'ouverture des lames du volet roulant.

Le statut du dispositif est mis à jour en cas de changement.

Grâce aux boutons HAUT/BAS/STOP du panneau de contrôle, il est possible de fermer/ouvrir/arrêter le volet roulant.

En déplaçant le curseur sur la barre de défilement, il est possible de régler le pourcentage d'ouverture du volet roulant.

Le statut du dispositif est mis à jour en cas de changement.

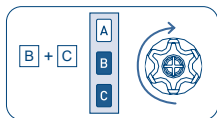
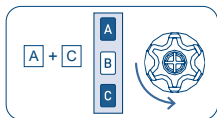
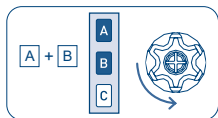




## RÉINITIALISATION DES PARAMÈTRES D'USINE

La configuration Z-Wave du moteur peut être réinitialisée selon les valeurs d'usine d'origine, en exécutant la séquence de programmation suivante :

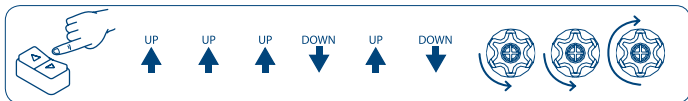
- 1) À l'aide de l'émetteur : AB – AC – BC (4 secondes) ; attendre l'exécution des mouvements de confirmation.



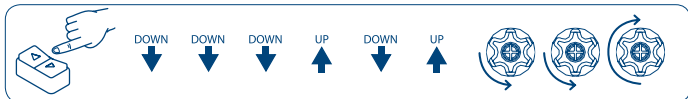
4 sec

- 2) À l'aide du bouton (si les fins de course ne sont pas réglées, il est possible d'utiliser indifféremment l'une ou l'autre des séquences suivantes) :

- a. Si le moteur est en fin de course haute : HAUT-HAUT-HAUT-BAS-HAUT-BAS



- b. Si le moteur est en fin de course basse : BAS-BAS-BAS-HAUT-BAS-HAUT



**i** **REMARQUE** : Si la réinitialisation est effectuée alors que le dispositif est encore associé à un réseau, une notification est envoyée aux autres dispositifs du groupe Lifeline faisant état de l'exclusion du dispositif (Notification de réinitialisation du dispositif au niveau local).

## MISE À JOUR DU FIRMWARE

Le système permet des mises à jour du firmware par voie hertzienne, sans avoir à déplacer le dispositif. La mise à jour du firmware peut être effectuée à l'aide de tout contrôleur certifié prenant en charge la version 2 de la fonction de mise à jour du firmware.

**!** **AVERTISSEMENT** : Le système redémarrera à la fin de la procédure de mise à jour du firmware. Il est recommandé d'effectuer la procédure de mise à jour du firmware uniquement si nécessaire et après avoir soigneusement planifié l'opération.

## PARAMÈTRES AVANCÉS

### CLASSES DE COMMANDE PRISES EN CHARGE

Classe de commande	Version	CC non sécurisé	CC sécurisé
COMMAND_CLASS_ZWAVEPLUS_INFO	2	x	
COMMAND_CLASS_APPLICATION_STATUS	1	x	
COMMAD_CLASS_INDICATOR	2		x
COMMAND_CLASS_ASSOCIATION	2		x
COMMAND_CLASS_MULTI_CHANNEL_ASSOCIATION	3		x
COMMAND_CLASS_ASSOCIATION_GRP_INFO	2		x
COMMAND_CLASS_TRANSPORT_SERVICE	1	x	
COMMAND_CLASS_VERSION	2		x
COMMAND_CLASS_MANUFACTURER_SPECIFIC	2		x
COMMAND_CLASS_POWERLEVEL	1		x
COMMAND_CLASS_CONFIGURATION	4		x
COMMAND_CLASS_SECURITY_2	1	x	
COMMAND_CLASS_SUPERVISION	1	x	
COMMAND_CLASS_FIRMWARE_UPDATE_MD	5		x
COMMAND_CLASS_BASIC	2		x
COMMAND_CLASS_WINDOW_COVERING	1		x
COMMAND_CLASS_MULTILEVEL	4		x
COMMAND_CLASS_NOTIFICATION	8		x

## SUPPORT POUR LA CLASSE « COMMAND\_CLASS\_BASIC »

Les classes de commande de base sont mappées dans la Switch Multilevel Command Class.

## SUPPORT POUR LA CLASSE « COMMAND\_CLASS\_INDICATOR »

Le dispositif prend en charge la configuration (set) de l'indicateur V3. L'identifiant de l'indicateur est le suivant : 0 x 50 (identité).

Lorsque le dispositif reçoit une configuration (set) d'indicateur, le moteur effectue des mouvements d'ouverture et de fermeture du volet roulant. Le nombre maximum de mouvements maximal est 15, avec une durée de course minimale de 0,5 s et un temps de pause minimal de 0,5 s.

Note : afin d'éviter d'endommager les lames et la structure du volet roulant, les mouvements ne seront exécutés que si les fins de course ont été mémorisées.

## SUPPORT POUR LA CLASSE « COMMAND\_CLASS\_NOTIFICATION »

Le dispositif est en mesure d'envoyer une notification système en cas d'obstacle.


Code de notification d'évènement	Signification associée à l'évènement
3 (Panne, erreur système)	Cette notification est envoyée lorsque le moteur rencontre un obstacle en cours de fonctionnement. La taille du paramètre de l'évènement associé à cette situation est de 1 byte. Sa signification est la suivante : 1) Collision lors de l'ouverture 0) Collision lors de la fermeture

## ASSOCIATIONS

Le dispositif prend en charge 4 groupes d'associations, chacun d'entre eux prenant en charge l'association d'un maximum de 8 dispositifs (liens) :

ID du groupe	Nom du groupe	N° max. de liens	Description	Commande envoyée
1	Lifeline	5	Gruppo Life Line	Windows Covering report, Switch Multilevel report, Device Reset Locally Notification, Notification Report, Indicator Report, Configuration Report
2	Follow-me	5	Le dispositif de ce groupe suit le niveau du dispositif.	Basic Set
3	Scene Activation	5	Reçoit un identifiant d'activation de scène si un obstacle est rencontré au cours de l'opération. L'identifiant de la scène peut être défini à l'aide des paramètres 30 et 31.	Scene Activation Set

 **INFORMATION** : L'association assure le transfert direct des commandes de contrôle entre les dispositifs et s'effectue sans intervention du contrôleur principal.

 **SUGGESTION** : Pour éviter les latences de réseau, il est recommandé de limiter le nombre de dispositifs associés à un maximum de 5 par groupe.

## CONFIGURATIONS

### ACTIVATION DE SCÉNARIO

#### Paramètre n° 30 : OPEN\_COLLISION\_SCENE\_ID (2 byte), simple.

Ce paramètre indique l'identifiant du scénario qui est envoyé en cas de détection d'une collision au cours de l'ouverture.

Configuration	Résultat
0 (valeur par défaut)	Ne pas envoyer l'activation du scénario
De 1 à 254	ID du scénario envoyé en cas de collision lors de l'ouverture

#### Paramètre n° 31 : CLOSE\_COLLISION\_SCENE\_ID (2 byte), simple.

Ce paramètre indique l'identifiant du scénario qui est envoyé en cas de détection d'une collision au cours la fermeture.

Configuration	Résultat
0 (valeur par défaut)	Ne pas envoyer l'activation de la scène
De 1 à 254	ID du scénario envoyé en cas de collision lors de fermeture

#### Paramètre n° 37: LEVEL\_REPORT\_PERIOD (1 byte), avancé.

Permet d'établir la fréquence d'envoi de la mise à jour de niveau, lorsque le moteur est en mouvement. Les valeurs autorisées sont comprises entre 2 (mise à jour toutes les 2 s) et 60 (mise à jour toutes les 60 s).

Configuration	Résultat
De 2 à 60	Temps en secondes entre les mises à jour
5 (valeur par défaut)	

#### Paramètre n° 38: SEND\_MULTILEVEL\_REPORT (1 byte), avancé.

Pour la compatibilité avec les produits plus anciens, le moteur peut envoyer la mise à jour de niveau avec "Switch Multilevel report", en plus de la mise à jour avec "Windows Covering report".

Configuration	Résultat
0 (valeur par défaut)	Switch Multilevel rapport non envoyé
1	Switch Multilevel rapport envoyé

## **IT DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ UE**

**CE** CHERUBINI S.p.A. dichiara che il prodotto è conforme alle pertinenti normative di armonizzazione dell'Unione:

Direttiva 2014/53/UE, Direttiva 2011/65/UE.

Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile facendone richiesta sul sito: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).

## **EN EU DECLARATION OF CONFORMITY**

**CE** CHERUBINI S.p.A. declares that the product is in conformity with the relevant Union harmonisation legislation:

Directive 2014/53/EU, Directive 2011/65/EU.

The full text of the EU declaration of conformity is available upon request at the following website: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).

## **DE EU-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG**

**CE** CHERUBINI S.p.A. erklärt der produkt erfüllt die einschlägigen Harmonisierungsrechtsvorschriften der Union:

Richtlinie 2014/53/EU, Richtlinie 2011/65/EU.

Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung kann unter unserer Web-Seite [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it), gefragt werden.

## **FR DÉCLARATION UE DE CONFORMITÉ**

**CE** 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](http://www.cherubini.it).

## **ES DECLARACIÓN UE DE CONFORMIDAD**

**CE** CHERUBINI S.p.A. declara que el producto es conforme con la legislación de armonización pertinente de la Unión:

Directiva 2014/53/UE, Directiva 2011/65/UE.

El texto completo de la declaración UE de conformidad puede ser solicitado en: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).



**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 SAS**

ZI Du Mas Barbet  
165 Impasse Ampère  
30600 Vauvert - France  
Tél. +33 (0) 466 77 88 58  
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

