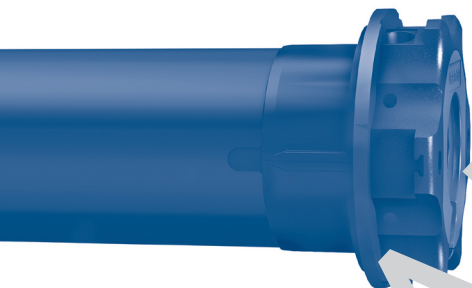




DIMIO ZRX



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



Inhaltverzeichnis:

Einfache Installation	S. 107
Elektrische Anschlüsse	S. 108
AUSWAHL PROGRAMMIERMODUS	
Bitte lesen bevor Sie mit der Programmierung beginnen!!	S. 109
Programmierung des Motors mit dem Handsender	S. 110
Kompatible Handsender / Symbolerklärung	S. 110-111
Eingabe der Befehlsfolgen	S. 111
Funktion öffnen/sperren der programmierung Handsender	S. 112-113
Einstellung des ersten Handsenders	S. 114
Funktion automatische deaktivierung der einlernung des ersten Handsenders	S. 114
Einstellung der Endlagen / Einstellung in Modus 1 (manuell)	S. 114
Beispiel 1: Als erste wir die Obere Endlage gespeichert	S. 115
Beispiel 2: Als erste wir die Untere Endlage gespeichert	S. 116
Einstellung in Modus 2 (halbautomatisch)	S. 117
Einstellung der Mittelposition (Lüftungsposition) / Löschung der Mittelposition	S. 118
Variable Drehmomentabschaltung / Einstellung des maximalen schliessdrehmoments (100%)	S. 119
Löschen aller Endlagen	S. 120
Einstellung zusätzlicher Handsender	S. 120
Löschen eines einzelnen Handsenders	S. 120
Löschen aller gespeicherten Einstellungen	S. 121
Spezielle Funktionen: Kurzzeitige Einlernung des Handsenders	S. 122
Einstellung der Kippfunktionen / Betriebshinweise	S. 122
EINSTELLUNG DES KIPPMECHANISMUS (Program. des Funkempfängers)	S. 123
MODUS 1- 2- 3 - 4 - 5	S. 123-127
Löschen der Kippfunktionen	S. 128
Impuls zur einstellung der neigung der Lamellen	S. 128
Hinweise zur gleichzeitigen verwendung der Mittelposition und der Kippfunktion	S. 129
Programmierung des Motors mittels weißen Drahts	S. 130
Symbolerklärung / Eingabe der Befehlsfolgen	S. 130
Programmierung des Motors mittels weißen Drahts	S. 131
Einstellung der Endlagen / Einstellung in Modus 1 (manuell)	S. 131
Beispiel 1: Als erste wir die Obere Endlage gespeichert	S. 132
Beispiel 2: Als erste wir die Untere Endlage gespeichert	S. 133
Einstellung in Modus 2 (halbautomatisch)	S. 134
Einstellung/Löschung der Mittelposition (Lüftungsposition)	S. 135
Variable Drehmomentabschaltung	S. 136
Löschen aller Endlagen	S. 137
Spezielle Funktionen: Einstellung der Kippfunktionen / Betriebshinweise	S. 137
EINSTELLUNG DES KIPPMECHANISMUS (Program. mit weißen Draht)	S. 138
MODUS 1- 2- 3 - 4 - 5	S.138-142
Löschen der Kippfunktionen	S. 143
Impuls zur einstellung der neigung der Lamellen	S. 143
Anwendung Befehlsmodus mit weißem Draht Auf-Ab "Dauerbewegung" bei Auf-Ab "Bediener anwesend"	S. 144

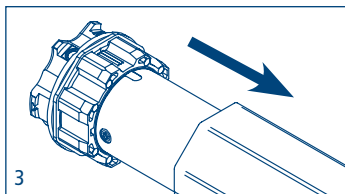
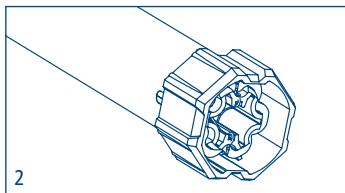
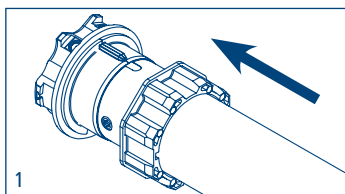
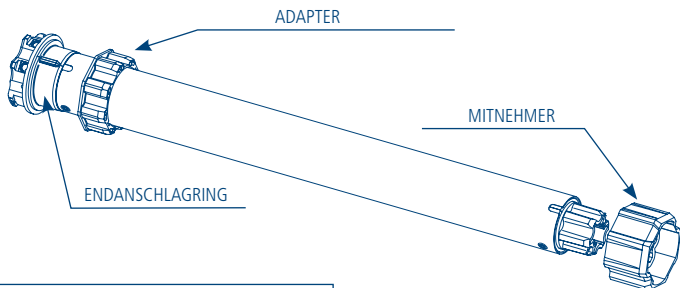
Inhaltverzeichnis:

ANWENDUNG DES MOTORS IN EINEM Z-WAVE-NETZWERK	S. 145
Beschreibung des Geräts	S. 145
Technische spezifikationen Z-Wave	S. 145
Installation des Geräts	S. 146
Einbindung/ausschluss des Geräts in bzw. von einem Z-Wave-Netzwerk (Klassischer).....	S. 146
Standardmässige einbindung (einbindung/ausschluss)	S. 147
Smartstart-einbindung	S. 148
Secure S2-einbindung	S. 148
Steuerung des Geräts.....	S. 149
Steuerung des Motors mit Handsender und externen Schaltern	S. 149
Steuerung des Motors mit einem Z-Wave-controller	S. 150
Rücksetzung auf die Werkseinstellungen	S. 151
Aktivierung der Firmware.....	S. 151
FORTSCHRITTLICHE EINSTELLUNGEN	
Unterstützte Kommandoklassen	S. 152
Unterstützung für die Klasse „COMMAND_CLASS_BASIC“	S. 153
Unterstützung für die Klasse „COMMAND_CLASS_INDICATOR“	S. 153
Unterstützung für die Klasse „COMMAND_CLASS_NOTIFICATION“	S. 153
Pairing-Vorgänge	S. 154
Konfigurationen	S. 155
EU-Konformitätserklärung	S. 258

DIE WICHTIGSTEN SCHRITTE FÜR DIE INSTALLATION

- Montage des Motors in der Rollladen.....	S. 107
- Elektrische Anschlüsse	S. 108
- Pairing der Fernbedienung	S. 114
- Einstellung der Endschalter.....	S. 114
- Pairing der Z-Wave-Anlage	von S. 145

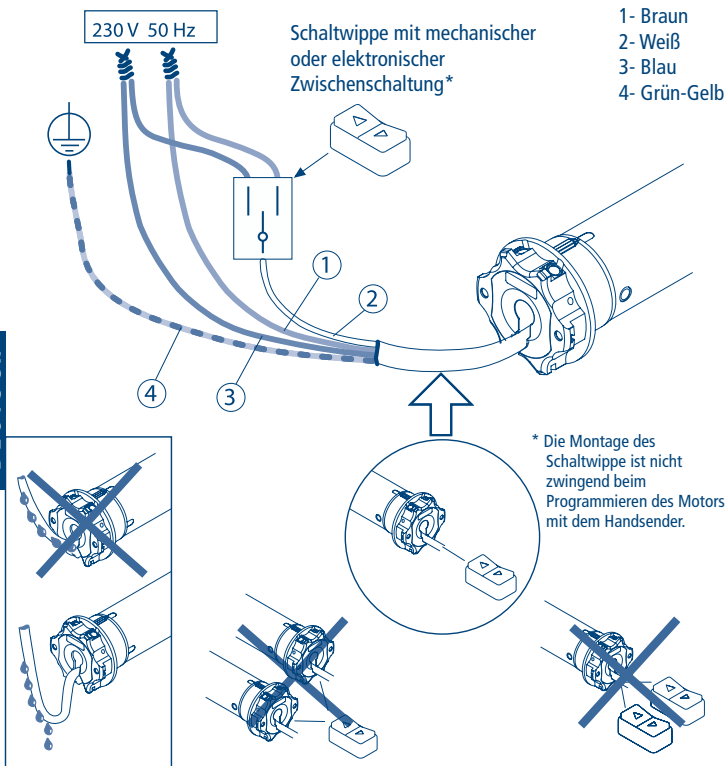
EINFACHE INSTALLATION



Bem: Bei Rundrohren muss der Adapter und Mitnehmer am Rohr befestigt werden. Diese Operation geht zu Lasten des Installateurs. Bei anderen Rohrprofilen ist die Befestigung optional, wird jedoch dringend empfohlen.

ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

- Um Gefahrensituationen oder Fehlfunktionen zu vermeiden, müssen alle mit den Motoren verbundenen Steuerelemente auf die Leistung des entsprechenden Motors abgestimmt sein.
- Die Trennvorrichtungen müssen im Stromnetz konform der Nationalen Installationsregeln und Vorschriften vorgesehen werden.
- Für die Aussenverwendung muss grundsätzlich ein Draht mit 2% Kohlenstoff (Bezeichnung H05RN-F) verwendet werden. Die Netzanschlussleitung dieses Antriebs darf nur durch den gleichen Leitungstyp ersetzt werden.
- Wenn nicht gebraucht, weißen Draht isolieren. Es ist gefährlich, den weißen Draht zu berühren, wenn der Motor unter Strom ist.



AUSWAHL PROGRAMMIERMODUS

FUNK - MITTELS WEISSEN DRAHTS - MITTELS WEISSEN DRAHTS bei aktiver Funkfunktion

Der Motor kann auf drei Arten programmiert werden:

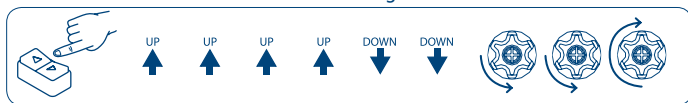
- FUNKPROGRAMMIERUNG: Nach der Programmierung ermöglicht der Motor die Benutzung über Funk, mittels weißem Draht und in beiden Modi (Funk/Draht).
- PROGRAMMIERUNG MITTELS WEISSEN DRAHTS:
 - Nach der Einstellung der Endanschläge mittels weißen Drahts ist die Programmierung 5 Min lang aktiv. Um die Programmierung erneut zu aktivieren, muss der Motor vom Strom genommen und wieder angeschlossen werden.
 - Wenn Sie mit der Einstellung der Endanschläge mittels weißen Drahts fortfahren, ohne zuvor einen Handsender gespeichert zu haben, wird die Funkfunktion automatisch deaktiviert - sowohl für die Programmierung als auch für die weitere Verwendung. Um die Funkfunktion zurückzusetzen, muss die auf dieser Seite angegebene Aktivierungssequenz innerhalb von 5 Min nach der Einstellung der Endanschläge (oder nachdem der Motor vom Strom genommen und wieder angeschlossen wurde) durchgeführt werden.
 - Nach der Programmierung ermöglicht der Motor nur die Benutzung mittels weißen Drahts, es sei denn, die Funkfunktion wird erneut aktiviert.
- PROGRAMMIERUNG MITTELS WEISSEN DRAHTS BEI AKTIVER FUNKFUNKTION: Um eine doppelte Benutzung (Funk und Draht) zu ermöglichen, muss vor der Einstellung der Endanschläge mittels weißen Drahts ein Handsender gespeichert werden. Nach der Programmierung ermöglicht der Motor die Benutzung über Funk, mittels weißen Drahts und in beiden Modi (Funk/Draht).

EINSCHALTEN/AUSSCHALTEN DES FUNKEMPFÄNGERS

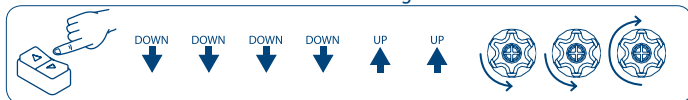
Um den Funkempfänger ein- oder auszuschalten, wie folgend vorgehen:

BEM: Um den Funkempfänger ausschalten zu können müssen vorher alle gespeicherten Daten des Handsenders gelöscht werden (S. 121).

Einschalten/Ausschalten aus der OBEREN Endlage:



Einschalten/Ausschalten aus der UNTEREN Endlage:



Die Bewegungen des Motors bestätigen, dass die Prozeduren "Einschalten/Ausschalten" des Funkempfängers mit Erfolg ausgeführt wurden.

PROGRAMMIERUNG DES MOTORS

mittels dem Handsender

PROGRAM. DES FUNKEMPFÄNGERS S. 110-129

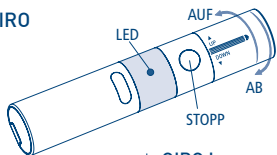
mittels des weißen Drahts

PROGRAM. MIT WEISSEM DRAHT S. 130-144

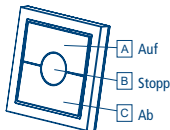
PROGRAMMIERUNG DES MOTORS MIT DEM HANDSENDER KOMPATIBLE HANDSENDER

PROGRAMM. DES FUNKEMPFÄNGERS
DEUTSCH

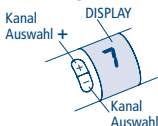
GIRO



GIRO Wall

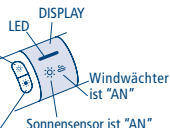


GIRO Plus



GIRO Lux

Aktivieren des
Sonnensensors



Deaktivieren des Sonnensensors

GIRO P-Lux

Kanal ändern

DISPLAY

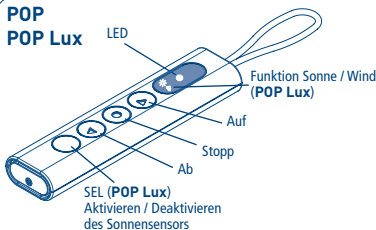
Windwächter
ist "AN"

Sonnensensor ist "AN"

Aktivieren / Deaktivieren
des Sonnensensors

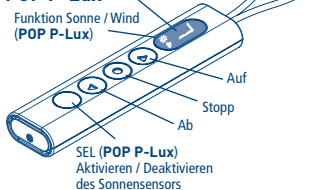
POP

POP Lux



POP Plus

POP P-Lux



SKIPPER
SKIPPER Lux
SKIPPER Plus
SKIPPER P-Lux

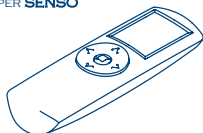
LED - SKIPPER
Display -
SKIPPER Lux
SKIPPER Plus
SKIPPER P-Lux

Auswahl des Kanals

Aktivieren / Deaktivieren
des Sonnensensors

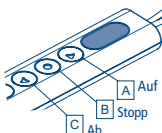
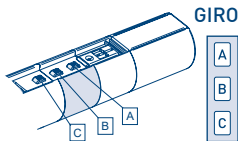
SKIPPER Lux
SKIPPER P-Lux

SKIPPER LCD
SKIPPER SENSO



Siehe die entsprechende
Bedienungsanleitung

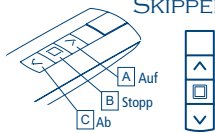
SYMBOLERKLÄRUNG



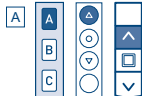
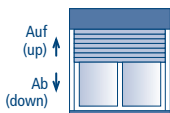
POP



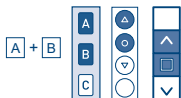
SKIPPER



SYMBOLERKLÄRUNG



Taste A drücken



Zugleich die Tasten A und B drücken



Einzelne "kurze" Drehung in eine Richtung



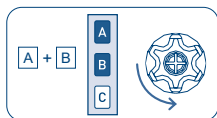
Einzelne "längere" Drehung in die andere Richtung



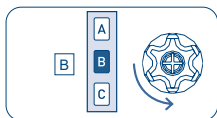
Zweifache "kurze" Drehung des Motors

EINGABE DER BEFEHLSFOLGEN

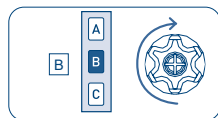
Die meisten Befehlsfolgen entsprechen drei klar unterschiedlichen Schritten, bei deren Ende der Motor, mit unterschiedlichen Drehungen, anzeigt ob die Eingabe erfolgreich war oder misslungen ist. Hier werden die vom Motor gegebenen Signale erläutert. Die Tasten müssen wie unten beschrieben gedrückt werden und es dürfen nicht mehr als 4 Sekunden von einem Schritt zum anderen verstreichen. Sollten mehr als 4 Sekunden verstreichen, wird die Befehlsfolge nicht akzeptiert und man muss diese wiederholen. Beispiel einer Befehlsfolge:



Schritt 1

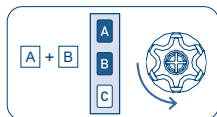


Schritt 2

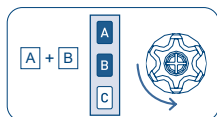


Schritt 3

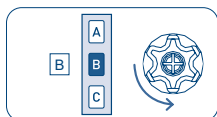
Bei positiv abgeschlossener Befehlsfolge, wie auf obigem Beispiel dargestellt, kehrt der Motor nach zwei kurzen Drehungen, mit einer langen Drehung wieder auf die Startposition zurück. Zwei kurze Drehungen in eine Richtung entsprechen der langen Drehung in die entgegengesetzte Richtung. Bei unvollständiger Befehlsfolge kehrt der Motor, nach 1 oder 2 kurzen Drehungen, in die Startposition zurück. Beispiel einer unvollständigen Befehlsfolge:



Schritt 1



Schritt 1



Schritt 1



FUNKTION ÖFFNEN/SPERREN DER PROGRAMMIERUNG HANDSENDER SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX HANDSENDER POP PLUS - POP LUX - POP P-LUX

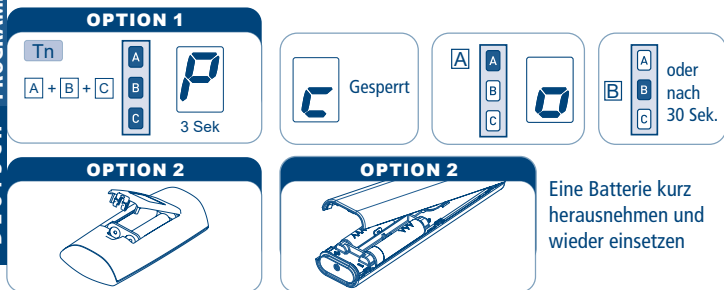
Zur Meidung von Fehlprogrammierungen während der täglichen Bedienung, wird nach 8 Stunden ab Eingabe der letzten Befehlsfolge (A+B oder B+C) der Programmiermodus automatisch gesperrt.

ABFRAGE DES PROGRAMMIERMODUS



Zur Änderung des Programmiermodus, "Öffnen/Sperren" wie hier folgend geschildert vorgehen.

PROGRAMMIERMODUS "ÖFFNEN"



Eine Batterie kurz herausnehmen und wieder einsetzen

Wie auf der Anleitung beschrieben mit der Programmierung vorg.

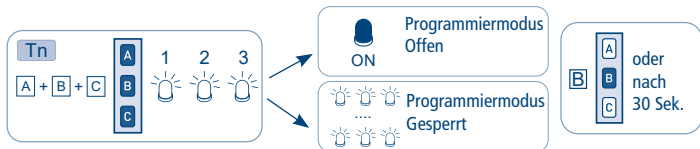
PROGRAMMIERMODUS "SPERREN"



FUNKTION ÖFFNEN/SPERREN DER PROGRAMMIERUNG HANDSENDER SKIPPER - BAUREIHE GIRO - HANDSENDER POP

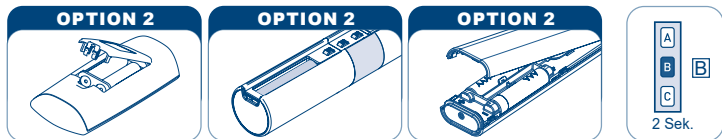
Zur Meidung von Fehlprogrammierungen während der täglichen Bedienung, wird nach 8 Stunden ab Eingabe der letzten Befehlsfolge (A+B oder B+C) der Programmiermodus automatisch gesperrt.

ABFRAGE DES PROGRAMMIERMODUS



Zur Änderung des Programmiermodus, "Öffnen/Sperren" wie hier folgend geschildert vorgehen.

PROGRAMMIERMODUS "ÖFFNEN"



Nehmen Sie eine Batterie heraus und warten Sie fünf Sek. oder drücken Sie eine beliebige Taste.

Wie auf der Anleitung beschrieben mit der Programmierung vorg.

PROGRAMMIERMODUS "SPERREN"

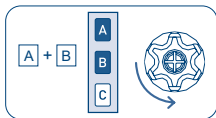


EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS

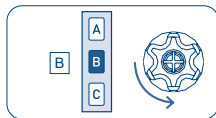
Diese Operation kann ausschließlich bei einem neuen Motor oder nach totaler Löschung aller Programmierungen ausgeführt werden.

Während dieser Operation immer nur einen Motor unter Spannung halten!

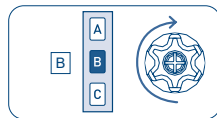
T1: Erster, einzustellender Handsender



T1



T1



T1 (2 Sek)

FUNKTION AUTOMATISCHE DEAKTIVIERUNG DER EINLERNUNG DES ERSTEN HANDSENDERS

Jedes Mal wenn der Motor von Netz getrennt und wieder verbunden wird, hat man 3 Stunden Zeit um den ersten Handsender einzulernen. Nach 3 Stunden wird dieser Programmiermodus deaktiviert. Um den Programmiermodus wieder zu aktivieren, genügt es den Motor kurz vom Netz zu trennen.

EINSTELLUNG DER ENDLAGEN

Die Rohrmotoren sind mit einer elektronischen Endlageneinstellung mit Encoder-System ausgerüstet welches eine hohe Genauigkeit zur Einhaltung der Endlagen garantiert. Die Einstellung der Endlagen erfolgt ganz einfach über den Handsender. Während der Einstellung bewegt sich der Motor nur bei dauernd gedrückter Auf oder Ab Taste. Ist die Einstellung der Endlagen abgeschlossen müssen die Tasten, um in die eingestellten Endlagenpositionen zu fahren, nur kurz gedrückt werden. Die Einstellung der Endlagen kann aufgrund der Ausstattung der Rollläden, mit Hochschiebesicherung; Anschlagpuffer, oder bei Montage in der Fabrik oder auf der Baustelle, in verschiedenen Weisen erfolgen. Auf den folgenden Seiten wird beschrieben wie die Endlagen sich sehr einfach einstellen lassen.

EINSTELLUNG IN MODUS 1 (manuell)

In diesem Modus kann der Rollladen mit oder ohne Anschlagpuffer oder Hochschiebesicherung ausgestattet sein. Für die Einstellung der ersten Endlage kann frei die obere oder auch die untere gewählt werden. Während der Einstellung der ersten Endlage kann es notwendig sein die Taste A (Auf) oder die Taste C (Ab) drücken zu müssen um in die Endlage zu gelangen. Nach der Einstellung der ersten Endlage wird der Motor automatisch die Drehrichtung erkannt haben und die Tasten korrekt zugeordnet haben.

BEISPIEL 1:

Als erste wir die Obere Endlage gespeichert

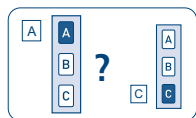
EINSTELLUNG DER OBEREN ENDLAGE

Der Rollladen muss mindestens 20 cm von der oberen Endlage positioniert sein!

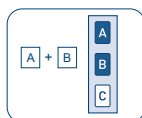
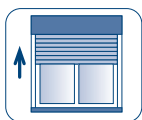
Ohne Anschlagpuffer! Den Rollladen in die obere Endlage fahren. Ist die obere Endlage erreicht, gleichzeitig die Tasten A+B ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst ca. 20 cm hinunterfährt und damit die Operation bestätigt.

Mit Anschlagpuffer! Den Rollladen solange hochfahren bis er von selbst stoppt. Danach gleichzeitig die Tasten A+B ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst ca. 20 cm hinunterfährt und damit die Operation bestätigt.

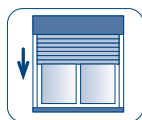
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn (2 Sek)

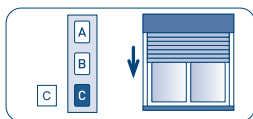


OK!

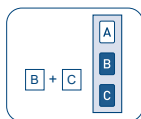
EINSTELLUNG DER UNTEREN ENDLAGE

Nun mit der Ab Taste des Handsenders, den Rollladen in die untere Position fahren. Sind Hochschiebesicherungen vorhanden kann solange gefahren werden bis der Motor von selber stoppt. Andernfalls mit der Ab und Auf Taste den Motor in die gewünschte untere Position bringen.

Um jetzt die untere Position zu speichern zugleich die Tasten B+C des Handsenders, ca. 2 Sekunden lang drücken bis der Motor von selbst ca. 20 cm nach oben fährt und mit dieser Bewegung die Operation bestätigt.



Tn



Tn (2 Sek)



OK!

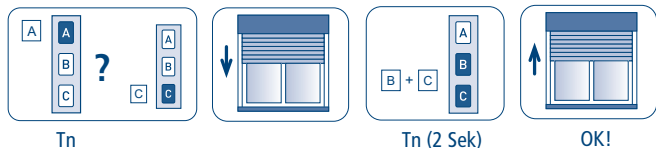
BEISPIEL 2:**Als erste wir die Untere Endlage gespeichert****EINSTELLUNG DER UNTEREN ENDLAGE**

Der Rollladen muss mindestens 20 cm von der unteren Endlage positioniert sein!

Ohne Hochschiebesicherung! Den Rollladen in die untere Endlage fahren. Ist die untere Endlage erreicht, gleichzeitig die Tasten B+C ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst ca. 20 cm hochfährt und damit die Operation bestätigt.

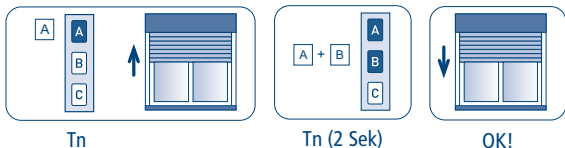
Mit Hochschiebesicherung! Den Rollladen solange hinunterfahren bis er von selbst stoppt. Danach gleichzeitig die Tasten B+C ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst ca. 20 cm hochfährt und damit die Operation bestätigt.

Tn: Eingestellter Handsender

**EINSTELLUNG DER OBEREN ENDLAGE**

Nun mit der Auf Taste des Handsenders, den Rollladen in die obere Position fahren. Sind Anschlagpuffer oder ähnliches vorhanden kann solange gefahren werden bis der Motor von selber stoppt. Andernfalls mit der Ab und Auf Taste den Motor in die gewünschte obere Position bringen.

Um jetzt die obere Position zu speichern zugleich die Tasten A+B des Handsenders, ca. 2 Sekunden lang drücken bis der Motor von selbst ca. 20 cm nach unten fährt und mit dieser Bewegung die Operation bestätigt.



EINSTELLUNG IN MODUS 2 (halbautomatisch)

Um in diesem Modus die Einstellungen der Endlagen vornehmen zu können muss der Rollladen mit Hochschiebesicherungen ausgerüstet sein.

Die Einstellung der oberen Endlage, die als erste erfolgen muss, kann in der Fabrik mit oder ohne Anschlagpuffer vorgenommen werden. Der Rollladen kann dann zur Verpackung und Versand aufgerollt werden.

Die untere Endlage wird automatisch nach Ablauf des ersten Zyklus gespeichert werden.

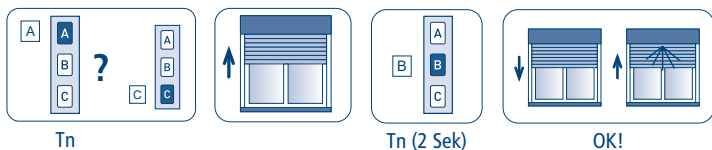
Als erste ist zwingend die obere Endlage einzustellen!

Der Rollladen muss mindestens 20 cm von der oberen Endlage positioniert sein!

Ohne Anschlagpuffer! Den Rollladen in die obere Endlage fahren. Ist die obere Endlage erreicht, die Taste B ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst erst ca. 20 cm hinunter dann in die obere Endlage fährt und damit die Operation bestätigt.

Mit Anschlagpuffer! Den Rollladen solange hochfahren bis er von selbst stoppt. Danach die Taste B ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst erst ca. 20 cm hinunter dann in die obere Endlage fährt und damit die Operation bestätigt.

Tn: Eingestellter Handsender



Nun ist die Drehrichtung erkannt worden. Der Motor kann vom Netz getrennt werden. Wie bereits erwähnt wird die untere Endlage nach Auflaufen auf die untere Endlage automatisch programmiert.

PS: Sollte der Motor beim ersten Herunterfahren auf ein Hindernis treffen (verklebte Stäbe, schiefe Führungsschienen, herausragende Schrauben oder ähnliches), genügt es hochzufahren um das Hindernis zu entfernen und nochmals hinunterzufahren um die untere Endlage zu programmieren.

EINSTELLUNG DER MITTELPOSITION (LÜFTUNGSPPOSITION)

Diese Funktion erlaubt es dem Motor eine gewünschte Mittelposition (LüftungspPosition) zu programmieren. Ist diese Position programmiert kann diese mit 2 Sekunden langem drücken der B-Taste angesteuert werden.

Den Rollladen in die gewünschte Position fahren, dann die B Taste ca. 4 Sekunden lang gedrückt halten, bis der Motor mit den hier unten beschriebenen Bewegungen, die gelungene Operation bestätigt.

Tn: Eingestellter Handsender

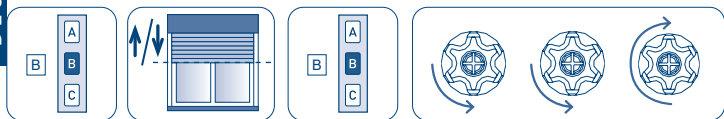


Tn (4 Sek)

LÖSCHUNG DER MITTELPOSITION

Zur Löschung der Mittelposition die einprogrammierte Mittelposition durch 2 Sekunden langem drücken der B Taste ansteuern.

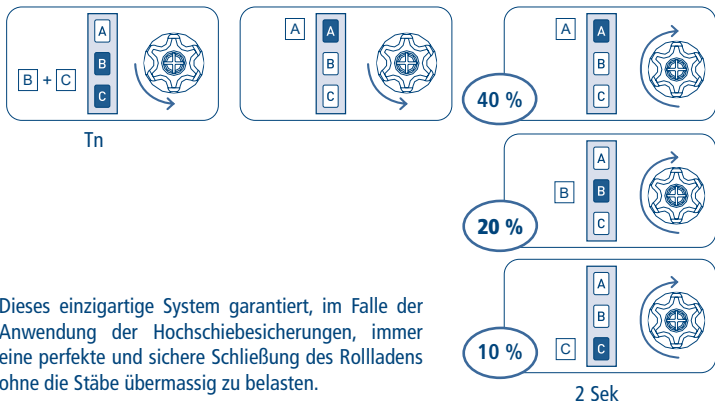
Danach die B Taste 4 Sekunden lang drücken bis der Motor mit den hier unten beschriebenen Bewegungen, die gelungene Operation bestätigt.



Tn (2 Sek)

Tn (4 Sek)

VARIABLE DREHMOMENTABSCHALTUNG



Dieses einzigartige System garantiert, im Falle der Anwendung der Hochschiebesicherungen, immer eine perfekte und sichere Schließung des Rollladens ohne die Stäbe übermassig zu belasten.

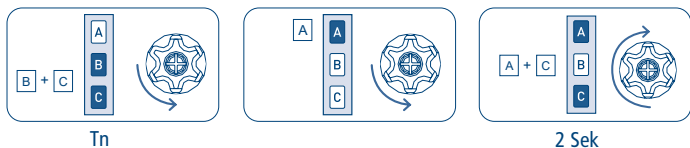
Ab Werk ist die Schließkraft auf 20 % des nominellen Wertes des Motors voreingestellt. Sollte sich dieser Wert als zu gering erweisen, kann die Schließkraft, wie hier beschrieben ganz einfach mit dem Handsender auf 40 % erhöht werden oder auch auf 10 % reduziert werden.

EINSTELLUNG DES MAXIMALEN SCHLISSDREHMOMENTS (100%)

Wir empfehlen das Schliessdrehmoment den Anlagen entsprechend anzupassen. Eine zu hohes Schliessdrehmoment kann die Anlage beschädigen.

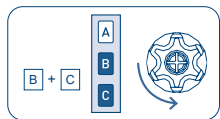
Die Aktivierung dieser Funktion hat zur Folge, dass der Motor beim Schliessen auf Drehmoment, auf beiden Endlagen sowie während dem Lauf, immer das maximal verfügbare Drehmoment aufbringt.

T_n: Eingestellter Handsender

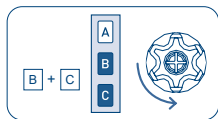


LÖSCHEN ALLER ENDLAGEN

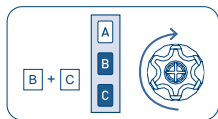
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn



Tn (4 Sek)

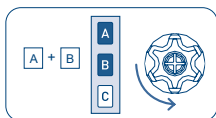
BEM; auch wenn die Endlagen gelöscht werden, bleiben die Feineinstellungen betreffend der Drehmomentabschaltung bestehen.

EINSTELLUNG ZUSÄTZLICHER HANDSENDER

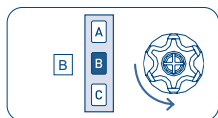
Es können bis zu 15 Handsender gespeichert werden.

Tn: Eingestellter Handsender

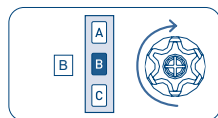
Tx: Zusätzlicher Handsender



Tn



Tn

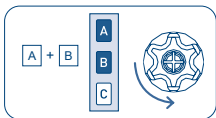


Tx (2 Sek)

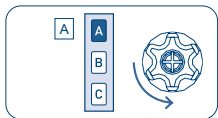
LÖSCHEN EINES EINZELNEN HANDSENDERS

Alle Handsender können einzeln gelöscht werden. Ist der letzte Handsender gelöscht kehrt der Motor in den anfänglichen Zustand zurück. Beim Mehrkanal-Handsender, vor dem Löschvorgang einfach den Kanal den man löschen möchte auswählen.

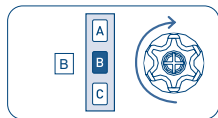
Tn: Zu löschender Handsender



Tn



Tn



Tn (2 Sek)

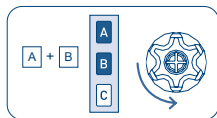
LÖSCHEN ALLER GESPEICHERTEN EINSTELLUNGEN

Beim diesem Vorgang werden die Endlageneinstellungen nicht gelöscht und bleiben bestehend!

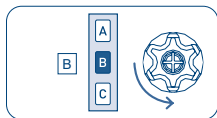
Die Löschung aller gespeicherten Einstellungen kann in zwei verschiedenen Art und Weisen getätigt werden:

1) MIT DEM HANDSENDER

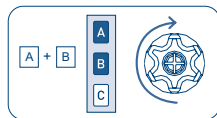
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn

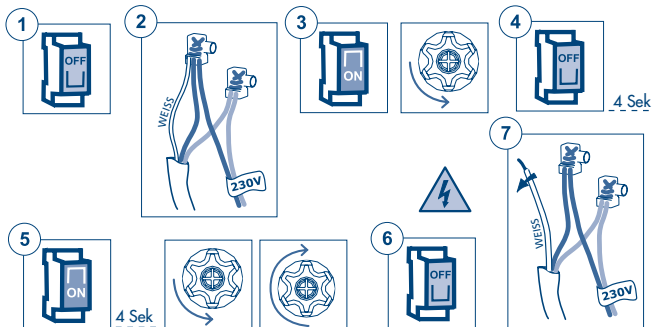


Tn (4 Sek)

2) MITTELS DES WEISSEN HILFSKABELS

Diesen Vorgang nur im Notfall tätigen, oder wenn keine funktionierenden Handsender mehr verfügbar sind. Um die Eingaben zu löschen muss man in diesem Fall an das weiße Kabel des Motors gelangen und wie folgend vorgehen:

- 1) Den Motor vom Netz trennen. (z.B. mittels dem Netz-Hauptschalter)
- 2) Das weiße Kabel mit dem braunen Kabel (Fase) oder blauen Kabel (Nulleiter) des Motors verbinden.
- 3) Den Motor wieder ans Netz anschließen; wobei der Motor eine kurze einseitige Drehung durchführt.
- 4) Den Motor nun mindestens 4 Sekunden lang vom Netz trennen.
- 5) Den Motor wieder ans Netz anschließen; wobei der Motor nach ca. 4 Sekunden eine kurze Drehung in eine Richtung und eine längere Drehung in die andere Richtung durchführt.
- 6) Den Motor vom Netz trennen.
- 7) Das weiße Kabel von braunen/blauen Kabel trennen, das weiße Kabel gut absisolieren, und den Motor erst jetzt wieder ans Netz anschließen. Ab diesem Zeitpunkt kann die Einstellung eines neuen Handsenders vorgenommen werden.

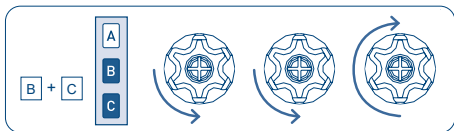


SPEZIELLE FUNKTIONEN

KURZZEITIGE EINLERNUNG DES HANDSENDERS

Diese Funktion ermöglicht, einen Handsender vorübergehend zu speichern. Dies ist zum Beispiel erforderlich, wenn man die Einstellung der Endlagen während der Montage in der Fabrik durchführen will. Der Handsender kann danach unter Berücksichtigung der dafür vorgesehenen Befehlsreihenfolge endgültig gespeichert werden (siehe: "EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS"). Die nachstehend beschriebenen Arbeitsgänge dürfen ausschließlich bei neuen Motoren oder nach vollständiger Löschung des Speichers (siehe: "LÖSCHEN ALLER GESPEICHERTEN EINSTELLUNGEN") durchgeführt werden. Um sicherzustellen, dass die vorübergehende Programmierung ausschließlich in der Installations- bzw. Einstellphase und nicht während des täglichen Gebrauchs benutzt wird, ermöglicht der Motor folgende Arbeitsgänge nur innerhalb der beschriebenen Zeitgrenzen. Den Motor mit Strom versorgen und sich vergewissern, dass keine anderen Motoren im Aktionsraum des Handsenders mit Strom versorgt sind. Die Taste B und die Taste C innerhalb von 30 Sekunden seit dem Starten gleichzeitig drücken, bis der Motor ein Bestätigungssignal ausgibt. Der Handsender wird automatisch nach 5 Minuten gelöscht oder wenn der Motor vom Netz getrennt wird.

T1: Erster, einzustellender Handsender



T1

EINSTELLUNG DER KIPPFUNKTIONEN

BETRIEBSHINWEISE

- Ein kurzer Befehl versteht sich als ein Drücken einer Taste des Handsender(A, B, C) für weniger als 2 Sekunden.
 - Ein langer Befehl versteht sich als ein Drücken einer Taste des Handsender(A, B, C) für mehr als 2 Sekunden.
 - Während des Kippens ist die Einstellung der Lamellen auf den Teil zwischen der minimalen und der maximalen Öffnung beschränkt.
 - Wenn ein Kippen der Lamellen gewünscht wird, die Taste B des Handsenders mit einem langen Befehl (2 Sek) drücken.
- Hinsichtlich der gleichzeitigen Verwendung der Mittelposition und der Kippfunktionen lesen Sie bitte den Hinweis auf S. 129.
- Wenn Sie einen langen Befehl ausführen möchten, führt der Motor auch den kurzen Befehl aus.
 - Um den Rollladen während der Bewegung zu stoppen, einfach die Stopptaste drücken.

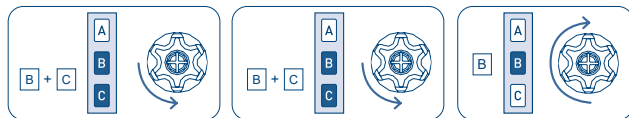
EINSTELLUNG DES KIPPMECHANISMUS

MODUS 1: Rollläden Jalousiebar mit Einhak-Position zur Kippfunktion oberhalb der unteren Endlage.

Nur für Rollläden Typ Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Nicht passend zu Zentralsteuerungen.

Nachdem die Endanschläge gespeichert wurden, muss folgende Befehlsabfolge durchgeführt werden:



2 Sek

Warten Sie am Ende der Abfolge, bis sich der Rollläden zur Gänze geschlossen hat. Ab diesem Zeitpunkt bewegt sich der Motor in "Bediener anwesend" Modus. Dies ermöglicht es, die Positionseinstellung präzise vorzunehmen.

Führen Sie folgende Schritte aus:

- Heben Sie den Rollläden, bis die Kippzone erreicht wird (erstes Klicken).
- Senken Sie den Rollläden, bis die Lamellen maximal geöffnet sind.
- Sofern Sie das möchten, heben Sie den Rollläden, bis eine Zwischenposition der Lamellenöffnung erreicht ist (gewünschte Öffnungsposition).
- Drücken Sie 2 Sekunden lang die Taste B des Handsenders: Der Rollläden bewegt sich in der Abfolge der drei gespeicherten Positionen: Eintritt in die Kippzone, maximale Öffnung, gewünschte Öffnung.
- Heben Sie den Rollläden, bis die Kippzone verlassen wird (zweites Klicken).
- Drücken Sie 2 Sekunden lang die Taste B des Handsenders: Der Rollläden wird in den Kippzyklus gelangen und die Lamellen in der gewünschten Position öffnen.

Befehlsfunktionen des Handsenders*

Art des Befehls	Außerhalb der Kippzone	In der Kippzone
A kurz (< 2 Sek)	Heben abgeschlossen	Weniger Licht
C kurz (< 2 Sek)	Senken abgeschlossen	Mehr Licht
A lang (> 2 Sek)	-	Verlassen der Kippzone Heben abgeschlossen
C lang (> 2 Sek)	-	Verlassen der Kippzone Senken abgeschlossen
B lang (> 2 Sek)	Eintritt Kippzone	-
B kurz (< 2 Sek)	Stoppt den Motor	-
B lang (> 4 Sek)	-	Bestätigung, neu gewünschte Position offen

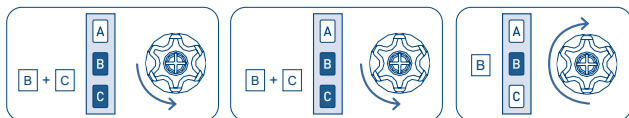
EINSTELLUNG DES KIPPMECHANISMUS

MODUS 2: Rollläden Jalousiebar ohne Einhak-Funktion, zum Kippen der Lamellen unterhalb der unteren Endlage.

Nur für Rollläden Solomatic.

Nicht passend zu Zentralsteuerungen.

Nachdem die Endanschläge gespeichert wurden, muss folgende Befehlsabfolge durchgeführt werden:



2 Sek

Warten Sie am Ende der Abfolge, bis sich der Rollladen zur Gänze geschlossen hat. Ab diesem Zeitpunkt bewegt sich der Motor in "Bediener anwesend" Modus. Dies ermöglicht es, die Positionseinstellung präzise vorzunehmen.

Führen Sie folgende Schritte aus:

- Senken Sie den Rollladen, bis sich die kippbaren Lamellen vollständig öffnen.
- Sofern Sie das möchten, heben Sie den Rollladen, bis eine Zwischenposition der Lamellenöffnung erreicht ist (gewünschte Öffnungsposition).
- Drücken Sie 2 Sekunden lang die Taste B des Handsenders: Der Rollladen bewegt sich in der Abfolge der gespeicherten Positionen: Schließen, maximale Öffnung, gewünschte Öffnung.

Befehlsfunktionen des Handsenders*

Art des Befehls	Außerhalb der Kippzone	In der Kippzone
A kurz (< 2 Sek)	Heben abgeschlossen	Weniger Licht
C kurz (< 2 Sek)	Senken abgeschlossen	Mehr Licht
A lang (> 2 Sek)	-	Verlassen der Kippzone Heben abgeschlossen
C lang (> 2 Sek)	-	Verlassen der Kippzone Senken abgeschlossen
B lang (> 2 Sek)	Eintritt Kippzone	-
B kurz (< 2 Sek)	Stoppt den Motor	-
B lang (> 4 Sek)	-	Bestätigung, neu gewünschte Position offen

*siehe Symbolerklärung und Betriebshinweise

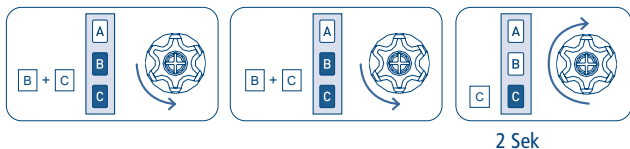
EINSTELLUNG DES ÖFFNUNGSMECHANISMUS DER LAMELLEN

MODUS 3: Rollladen Jalousiebar mit Lamellenöffnung unterhalb der unteren Endlage, ohne Kippfunktion.

Nur für Rollladen Typ Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Luxor Noon, wo keine Notwendigkeit besteht die Anzahl der offenen Lamellen zu regulieren.

Nicht passend zu Zentralsteuerungen.

Nachdem die Endanschläge gespeichert wurden, muss folgende Befehlsabfolge durchgeführt werden:



Warten Sie am Ende der Abfolge, bis sich der Rollladen zur Gänze geschlossen hat. Ab diesem Zeitpunkt bewegt sich der Motor in "Bediener anwesend" Modus. Dies ermöglicht es, die Einstellung der Öffnungsposition präzise vorzunehmen.

Führen Sie folgende Schritte aus:

- Senken Sie den Rollladen, bis sich die kippbaren Lamellen vollständig öffnen.
- Drücken Sie 2 Sekunden lang die Taste B des Handsenders: Der Rollladen bewegt sich in der Abfolge der gespeicherten Positionen: Schließen, maximale Öffnung.

Befehlsfunktionen des Handsenders*

Art des Befehls	Außerhalb der Kippzone	In der Kippzone
A kurz	Heben abgeschlossen	Schließen der Lamellen und Heben abgeschlossen
C kurz	Senken abgeschlossen	Schließen der Lamellen und Senken abgeschlossen
B lange	Öffnen der Lamellen	-
B kurz	Stoppt den Motor	-

*siehe Symbolerklärung und Betriebshinweise

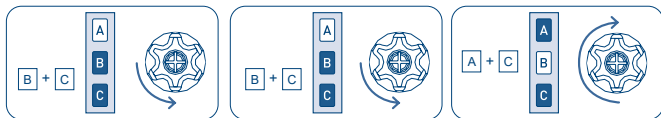
EINSTELLUNG DES KIPPMECHANISMUS

MODUS 4: Rollläden Jalousiebar mit Einhakposition zur Kippfunktion oberhalb der unteren Endlage.

Nur für Rollläden Typ Persiroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Nicht passend zu Zentralsteuerungen.

Nachdem die Endanschläge gespeichert wurden, muss folgende Befehlsabfolge durchgeführt werden:



2 Sek

Warten Sie am Ende der Abfolge, bis sich der Rollladen zur Gänze geschlossen hat. Ab diesem Zeitpunkt bewegt sich der Motor in "Bediener anwesend" Modus. Dies ermöglicht es, die Positionseinstellung präzise vorzunehmen.

Führen Sie folgende Schritte aus:

- Heben Sie den Rollladen, bis die Kippzone erreicht wird (erstes Klicken).
- Senken Sie den Rollladen, bis die Lamellen maximal geöffnet sind.
- Sofern Sie das möchten, heben Sie den Rollladen, bis eine Zwischenposition der Lamellenöffnung erreicht ist (gewünschte Öffnungsposition).
- Drücken Sie 2 Sekunden lang die Taste B des Handsenders: Der Rollladen bewegt sich in der Abfolge der drei gespeicherten Positionen: Eintritt in die Kippzone, maximale Öffnung, gewünschte Öffnung.
- Heben Sie den Rollladen, bis die Kippzone verlassen wird (zweites Klicken).
- Drücken Sie 2 Sekunden lang die Taste B des Handsenders: Der Rollladen wird in den Kippzyklus gelangen und die Lamellen in der gewünschten Position öffnen.

Befehlsfunktionen des Handsenders*

Art des Befehls	Außerhalb der Kippzone	In der Kippzone
A kurz (< 2 Sek)	Heben abgeschlossen	Weniger Licht
C kurz (< 2 Sek)	Senken abgeschlossen	Mehr Licht
A lang (> 2 Sek)	Heben abgeschlossen	Verlassen der Kippzone Heben abgeschlossen
C lang (> 2 Sek)	Senken abgeschlossen	Verlassen der Kippzone Senken abgeschlossen
B kurz	Stoppt den Motor	-
B lang (> 2 Sek)	Eintritt Kippzone	-
B lang (> 4 Sek)	-	Bestätigung, neu gewünschte Position offen

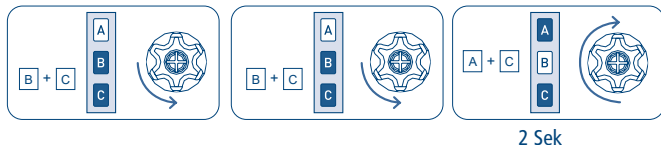
EINSTELLUNG DES KIPPMECHANISMUS

MODUS 5: Rollladen Jalousiebar ohne Einhakposition mit Lamellenöffnung unterhalb der unteren Endlage.

Spezifisch für Rollladen-Typ Rolltek kann auch zu Rollladen-Typ / Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Alika / Luxor Noon, wenn die Anzahl zu öffnender Lamellen gewünscht wird.

Passend zu Zentralsteuerungen.

Nachdem die Endanschläge gespeichert wurden, muss folgende Befehlsabfolge durchgeführt werden:



Warten Sie am Ende der Abfolge, bis sich der Rollladen zur Gänze geschlossen hat. Ab diesem Zeitpunkt bewegt sich der Motor in "Bediener anwesend" Modus. Dies ermöglicht es, die Positionseinstellung präzise vorzunehmen.

Führen Sie folgende Schritte aus:

- Senken Sie den Rollladen, bis sich die kippbaren Lamellen vollständig öffnen.
- Sofern Sie das möchten, heben Sie den Rollladen, bis eine Zwischenposition der Lamellenöffnung erreicht ist (gewünschte Öffnungsposition).
- Drücken Sie 2 Sekunden lang die Taste B des Handsenders: Der Rollladen bewegt sich in der Abfolge der gespeicherten Positionen.

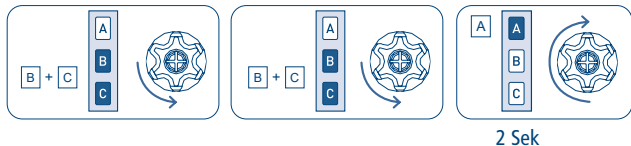
Befehlsfunktionen des Handsenders*

Art des Befehls	Außerhalb der Kippzone	In der Kippzone
A kurz (< 2 Sek)	Heben abgeschlossen	Weniger Licht
C kurz (< 2 Sek)	Senken abgeschlossen	Mehr Licht
A lang (> 2 Sek)	Heben abgeschlossen	Verlassen der Kippzone Heben abgeschlossen
C lang (> 2 Sek)	Senken abgeschlossen	Verlassen der Kippzone Senken abgeschlossen
B kurz	Stoppt den Motor	-
B lang (> 2 Sek)	Eintritt Kippzone	-
B lang (> 4 Sek)	-	Bestätigung, neu gewünschte Position offen

*siehe Symbolerklärung und Betriebshinweise

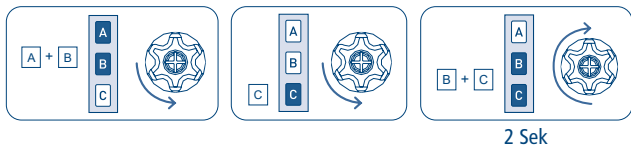
LÖSCHEN DER KIPPFUNKTIONEN

Um die Kippfunktionen zu deaktivieren, führen Sie folgende Befehlsabfolge aus:



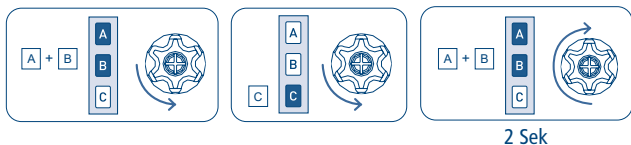
IMPULS ZUR EINSTELLUNG DER NEIGUNG DER LAMELLEN

Es ist möglich, einen Impuls zur Einstellung der Neigung der Lamellen von doppelter Dauer (lang) gegenüber der werkseitigen Einstellung (kurz) zu aktivieren. Gehen Sie hierfür wie folgt vor:



Es sind daher weniger Impulse erforderlich, um das Öffnen der Lamellen vom Minimum auf das Maximum einzustellen.

Um die Dauer des Impulses zur werkseitigen Einstellung der Neigung der Lamellen (kurz) zurückzusetzen, gehen Sie wie folgt vor:



Durch das vollständige Löschen der Endanschläge wird der kurze Impuls zur Einstellung der Neigung der Lamellen automatisch zurückgesetzt.

HINWEISE ZUR GLEICHZEITIGEN VERWENDUNG DER MITTELPOSITION UND DER KIPPFUNKTIONEN

In den vorangegangenen Abschnitten wurden Fälle beschrieben, in denen man nur die Mittelposition oder nur die Kippfunktion verwenden möchte. Wenn nur eine der beiden Funktionen programmiert wurde, sind die entsprechenden Steuerungen dieselben (B lange über den Handsensor, Auf/Ab oder Ab/Auf über die Tastatur).

Wenn sowohl die Mittelposition als auch eine Kippfunktion programmiert wurden, ändern sich die entsprechenden Steuerungen wie folgt:

- Erreichen der Mittelposition: B lang (2 s) über den Handsender.
- Einsetzen der Kippfunktion: mit Handsender SKIPPER und Handsender POP A+C benutzen; vom Handsender GIRO den Befehl STOP kurz anwenden (< 2 s) und danach STOP lange drücken (> 2 s).

NUR MODUS 1-2-3

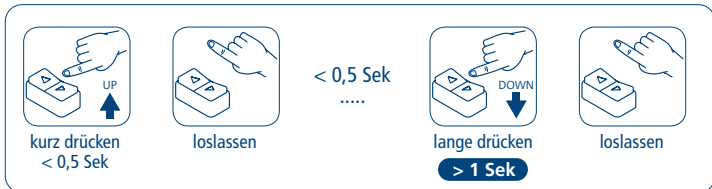
BEWEGUNG ZUR MITTELPOSITION

Eingabe AUF kurz (< 0,5 s) - AB kurz (< 0,5 s)



EINTRITT KIPPZONE/ ÖFFNEN DER LAMELLEN

Eingabe AUF kurz (< 0,5 s) - AB lang (> 1 s)

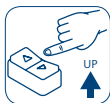


Zu MODUS 4, siehe Seite 141.

Zu MODUS 5, siehe Seite 142.

PROGRAMMIERUNG DES MOTORS MITTELS WEISSEN DRAHTS

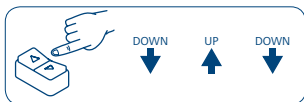
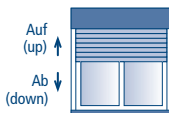
SYMBOLERKLÄRUNG



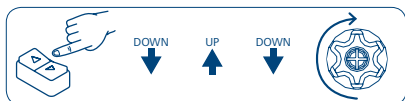
Die Auf-Taste drücken



Die Ab-Taste drücken



Drücken Sie die Tasten schnell nach einander in der angegebenen Reihenfolge.



Drücken Sie die Tasten schnell nach einander in der angegebenen Reihenfolge. Der Motor führt eine Bewegung zur Bestätigung Ihrer Einstellungen durch.



Einzelne "kurze" Drehung in eine Richtung



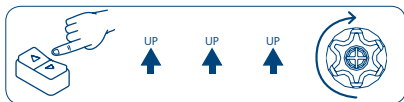
Einzelne "längere" Drehung in die andere Richtung

INGABE DER BEFEHLSFOLGEN

Die meisten Befehlsfolgen entsprechen drei oder sechs klar unterschiedlichen Schritten, bei deren Ende der Motor, mit unterschiedlichen Drehungen, anzeigt ob die Eingabe erfolgreich war oder misslungen ist. Hier werden die vom Motor gegebenen Signale erläutert.

Die Tasten müssen mindestens 0,5 Sekunden gedrückt gehalten werden (siehe Befehlsfolge) und es darf nicht mehr als 1 Sekunde von einem Schritt zum anderen verstreichen. Sollte mehr als 1 Sekunde verstreichen, wird die Befehlsfolge nicht akzeptiert und man muss diese wiederholen.

Beispiel einer Befehlsfolge:



Bei positiv abgeschlossener Befehlsfolge, wie auf obigem Beispiel dargestellt, führt der Motor eine lange Einzeldrehung durch. Führt der Motor keine Drehung durch, bedeutet dies, dass die Befehlsfolge fehlgeschlagen ist. In diesem Fall muss die Befehlsfolge vom Anfang an wiederholt werden.

Achtung! Falls die Schaltwippe eine Stopp-Position hat, muss bei einer Wiederholung der Befehlsfolge (Up+Up/Down+Down) nach jeder Befehlsfolge die Stopp-Position angesteuert werden.

PROGRAMMIERUNG DES MOTORS MITTELS WEISSEN DRAHTS

BEM: Wird der Motor mittels des weißen Drahts programmiert (ohne einen Handsender gespeichert zu haben), schaltet sich der Funkempfänger automatisch ab. (Um den Funkempfänger wieder einzuschalten siehe Seite 84 - EINSCHALTEN/AUSSCHALTEN DES FUNKEMPFÄNGERS).

Nach Einstellung der Endlagen mittels Programmierung mit weißem Draht, bleibt die Möglichkeit der Programmierung mittels des weißen Drahts für die Dauer von 5 Minuten aktiv, um auch die weiteren Funktionen wie die Regulierung der Drehmomentabschaltung oder die Einstellung der Mittelposition usw. zu ermöglichen.

Jedes Mal wenn der Motor vom Netz getrennt und wieder angeschlossen wird, aktiviert sich die Funktion der Programmiermöglichkeit mittels des weißen Drahts (immer für die Dauer von 5 Minuten).

EINSTELLUNG DER ENDLAGEN

Während der Einstellung führt der Motor eine kurze Bewegung sowie eine kurze Pause durch. Danach führt er eine Bewegung in die gewünschte Richtung durch.

Die Einstellung der Endlagen kann aufgrund der Ausstattung der Rollläden, mit Hochschiebesicherung/Anschlagpuffer, oder bei Montage in der Fabrik oder auf der Baustelle, in verschiedenen Weisen erfolgen. Auf den folgenden Seiten wird beschrieben wie die Endlagen sich sehr einfach einstellen lassen.

Nachdem die beiden Endanschläge programmiert wurden, muss mindestens eine vollständige Auf/Ab-Sequenz durchgeführt worden sein, damit der Motor die korrekte Aufwärts-/Abwärtsbewegung ermitteln kann. Während dieses Vorgangs könnte der Motor kurz anhalten und anschließend automatisch wieder fortfahren. Solange der Motor den Vorgang nicht abgeschlossen hat, ist es nicht möglich die Mittelposition sowie die speziellen Modi 1-2-3-4-5 zu programmieren.

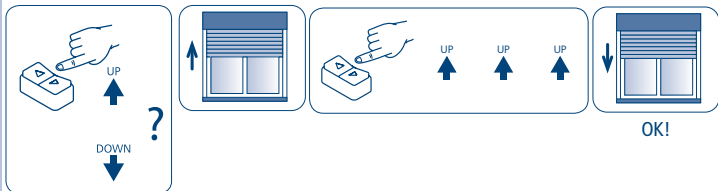
EINSTELLUNG IN MODUS 1 (manuell)

In diesem Modus kann der Rollladen mit oder ohne Anschlagpuffer oder Hochschiebesicherung ausgestattet sein. Für die Einstellung der ersten Endlage kann frei die obere oder auch die untere gewählt werden. Während der Einstellung der ersten Endlage kann es notwendig sein die Taste A (Auf) oder die Taste C (Ab) drücken zu müssen um in die Endlage zu gelangen. Nach der Einstellung der ersten Endlage wird der Motor automatisch die Drehrichtung erkannt haben und die Tasten korrekt zugeordnet haben.

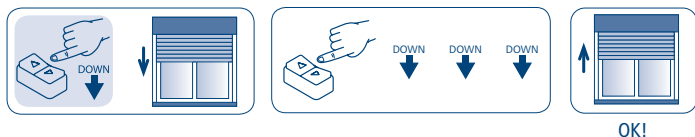
BEISPIEL 1:**(Als erste wir die Obere Endlage gespeichert)****EINSTELLUNG DER OBEREN ENDLAGE****Der Rollladen muss mindestens 20 cm von der oberen Endlage positioniert sein!**

Ohne Anschlagpuffer! Den Rollladen in die obere Endlage fahren. Ist die obere Endlage erreicht, die angegebene Befehlsfolge beachten, um die obere Position zu speichern. Am Ende der Befehlsfolge fährt der Motor von selbst ca. 20 cm nach unten und damit die Operation bestätigt.

Mit Anschlagpuffer! Den Rollladen solange hochfahren bis er von selbst stoppt. Danach die angegebene Befehlsfolge beachten, um die obere Position zu speichern. Am Ende der Befehlsfolge fährt der Motor von selbst ca. 20 cm nach unten und damit die Operation bestätigt.

**EINSTELLUNG DER UNTEREN ENDLAGE**

Die Ab-Taste auf der Schalterwippe drücken, um den Rollladen in die untere Position zu bringen. Sind Hochschiebesicherungen vorhanden kann solange gefahren werden bis der Motor von selber stoppt. Andernfalls mit der Schalterwippe den Motor in die gewünschte untere Position bringen. Um jetzt die untere Position zu speichern die angegebene Befehlsfolge beachten. Am Ende der Befehlsfolge fährt der Motor von selbst ca. 20 cm nach oben und damit die Operation bestätigt.



BEISPIEL 2:

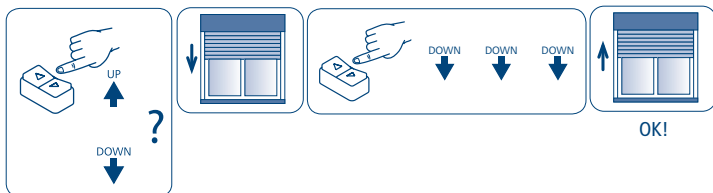
(Als erste wir die Untere Endlage gespeichert)

EINSTELLUNG DER UNTEREN ENDLAGE

Der Rollladen muss mindestens 20 cm von der unteren Endlage positioniert sein!

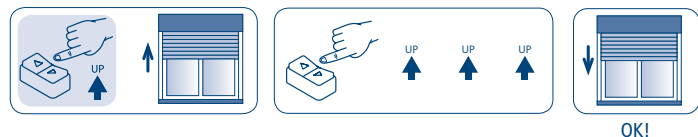
Ohne Hochschiebesicherung! Den Rollladen in die untere Endlage fahren. Ist die untere Endlage erreicht, die angegebene Befehlsfolge beachten, um die untere Position zu speichern. Am Ende der Befehlsfolge fährt der Motor von selbst ca. 20 cm nach oben und damit die Operation bestätigt.

Mit Hochschiebesicherung! Den Rollladen solange hinunterfahren bis er von selbst stoppt. Danach die angegebene Befehlsfolge beachten, um die untere Position zu speichern. Am Ende der Befehlsfolge fährt der Motor von selbst ca. 20 cm nach oben und damit die Operation bestätigt.



EINSTELLUNG DER OBEREN ENDLAGE

Die Auf-Taste auf der Schaltwippe drücken, um den Rollladen in die obere Position zu bringen. Sind Anschlagpuffer oder ähnliches vorhanden kann solange gefahren werden bis der Motor von selber stoppt. Andernfalls mit der Schaltwippe den Motor in die gewünschte obere Position bringen. Um jetzt die obere Position zu speichern, die angegebene Befehlsfolge beachten. Am Ende der Befehlsfolge fährt der Motor von selbst ca. 20 cm nach unten und damit die Operation bestätigt.



EINSTELLUNG IN MODUS 2 (halbautomatisch)

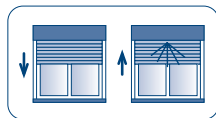
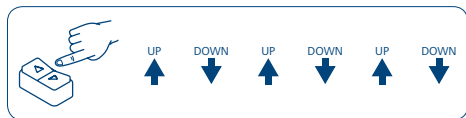
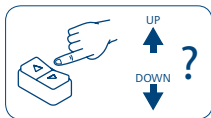
Um in diesem Modus die Einstellungen der Endlagen vornehmen zu können muss der Rollladen mit Hochschiebesicherungen ausgerüstet sein. Die Einstellung der oberen Endlage, die als erste erfolgen muss, kann in der Fabrik mit oder ohne Anschlagpuffer vorgenommen werden. Der Rollladen kann dann zur Verpackung und Versand aufgerollt werden. Die untere Endlage wird automatisch nach Ablauf des ersten Zyklus gespeichert werden.

ALS ERSTE IST ZWINGEND DIE OBERE ENDLAGE EINZUSTELLEN!

Der Rollladen muss mindestens 20 cm von der oberen Endlage positioniert sein!

Ohne Anschlagpuffer! Den Rollladen in die obere Endlage fahren. Ist die obere Endlage erreicht, die angegebene Befehlsfolge beachten, um die obere Position zu speichern. Am Ende der Befehlsfolge fährt der Motor von selbst erst ca. 20 cm hinunter dann in die obere Endlage fährt und damit die Operation bestätigt.

Mit Anschlagpuffer! Den Rollladen solange hochfahren bis er von selbst stoppt. Danach die angegebene Befehlsfolge beachten, um die obere Position zu speichern. Am Ende der Befehlsfolge fährt der Motor von selbst erst ca. 20 cm hinunter dann in die obere Endlage fährt und damit die Operation bestätigt.



OK!

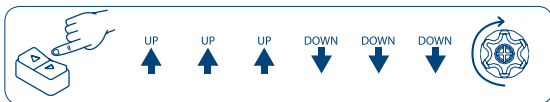
Nun ist die Drehrichtung erkannt worden. Der Motor kann vom Netz getrennt werden. Wie bereits erwähnt wird die untere Endlage nach Auflafen auf die untere Endlage automatisch programmiert.

PS: Sollte der Motor beim ersten herunterfahren auf ein Hindernis treffen (verklemmte Stäbe, schiefe Führungsschienen, herausragende Schrauben oder ähnliches), genügt es hochzufahren um das Hindernis zu entfernen und nochmals hinunterzufahren um die untere Endlage zu programmieren.

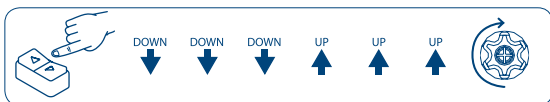
EINSTELLUNG/LÖSCHUNG DER MITTELPOSITION (Lüftungsposition)

EINSTELLUNG EINER MITTELPOSITION

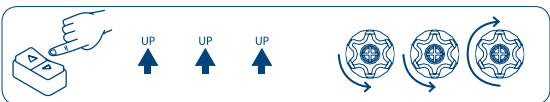
Aus der OBEREN Endlage



Aus der UNTEREN Endlage



Diese Folge versetzt den Motor in den Betriebsmodus "Bediener anwesend". Dies dient dazu die Mittelposition genau nach Wunsch einstellen zu können. Um die gewählte Position zu bestätigen:

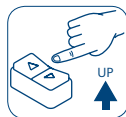


MITTELPOSITION ANFAHREN

(Nur Falls in MODUS 4 und 5 oder auf *jalousiebare Lamellen* programmiert)

Ab weissem Draht ist es möglich den Motor in die Mittelposition zu fahren; AUF lange drücken (>2 Sek).

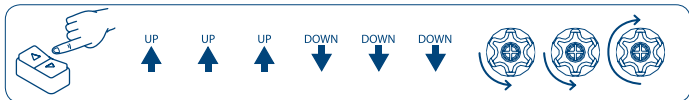
Weitere MODUS, siehe Seite 129.



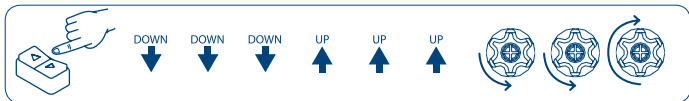
LÖSCHUNG DER MITTELPOSITION

Eine der nachstehenden Befehlsfolgen durchführen. Der Motor wird, mit den hier unten beschriebenen Bewegungen, die gelungene Operation bestätigt.

Aus der OBEREN Endlage



Aus der UNTEREN Endlage

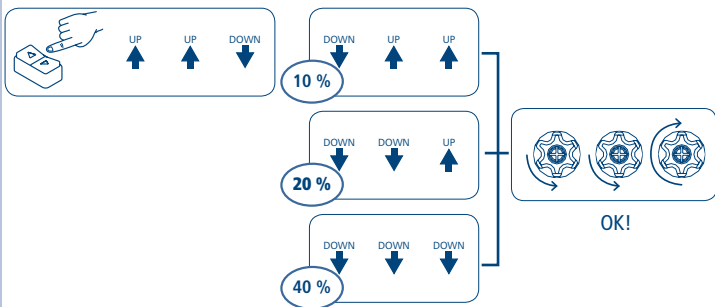


VARIABLE DREHMOMENTABSCHALTUNG

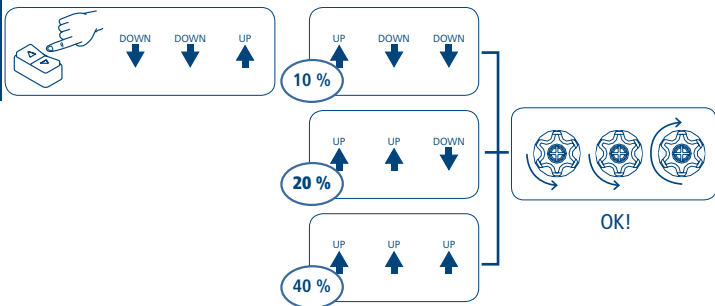
Dieses einzigartige System garantiert, im Falle der Anwendung der Hochschiebesicherungen, immer eine perfekte und sichere Schließung des Rollladens ohne die Stäbe übermassig zu belasten.

Ab Werk ist die Schließkraft auf 20 % des nominellen Wertes des Motors voreingestellt. Sollte sich dieser Wert als zu gering erweisen, kann die Schließkraft, wie hier beschrieben ganz einfach mit der Schaltwippe auf 40 % erhöht werden oder auch auf 10 % reduziert werden.

Aus der OBEREN Endlage

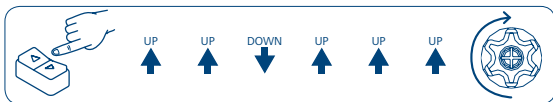


Aus der UNTEREN Endlage

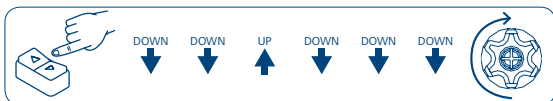


LÖSCHEN ALLER ENDLAGEN

Aus der OBEREN Endlage



Aus der UNTEREN Endlage



Nach dem Löschen der Endanschläge wird die Funkfunktion automatisch reaktiviert.

SPEZIELLE FUNKTIONEN EINSTELLUNG DER KIPPFUNKTIONEN

BETRIEBSHINWEISE

- ZU MODUS 1-2-3:

Unter einem *kurzen* Befehl versteht man das Drücken der Taste (Auf-Ab) für weniger als 2 Sekunden.

Unter einem *langen* Befehl versteht man das Drücken der Taste (Auf-Ab) für mehr als 2 Sekunden.

- ZU MODUS 4-5:

Unter einem *kurzen* Befehl versteht man das Drücken der Taste (Auf-Ab) für weniger als 1 Sekunden.

Unter einem *langen* Befehl versteht man das Drücken der Taste (Auf-Ab) für mehr als 1 Sekunden.

Unter einem *sehr langem* Befehl versteht man das Drücken der Taste (Auf-Ab) für mehr als 2 Sekunden.

- Während des Kippens ist die Einstellung der Lamellen auf den Teil zwischen der minimalen und der maximalen Öffnung beschränkt.
- Hinsichtlich der gleichzeitigen Verwendung der Mittelposition und der Kippfunktion lesen Sie bitte den Hinweis auf S. 129.
- Wenn ein langer Befehl ausgeführt werden soll, führt der Motor auch den kurzen Befehl aus.
- Um den Rollladen während der Bewegung zu stoppen, eine der beiden Tasten drücken.

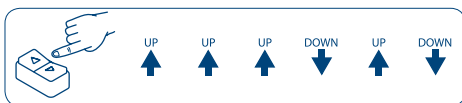
EINSTELLUNG DES KIPPMECHANISMUS

MODUS 1: Rollläden Jalousiebar mit einhaken zur Kippfunktion oberhalb der unteren Endlage.

Nur für Rollläden Typ Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Nicht passend zu Zentralsteuerungen.

Nachdem die Endanschläge gespeichert wurden, die Rollläden in die obere Endlage fahren und dann die nachstehende Befehlsfolge durchführen:



Warten Sie am Ende der Abfolge, bis sich der Rollladen zur Gänze geschlossen hat. Ab diesem Zeitpunkt bewegt sich der Motor in "Bediener anwesend" Modus.

Führen Sie folgende Schritte aus:

- Heben Sie den Rollladen, bis die Kippzone erreicht wird (erstes Klicken).
- Senken Sie den Rollladen, bis die Lamellen maximal geöffnet sind.
- Sofern Sie das möchten, heben Sie den Rollladen, bis eine Zwischenposition der Lamellenöffnung erreicht ist (gewünschte Öffnungsposition).
- Als Bestätigung nachstehende Befehlsfolge durchführen: Der Rollladen bewegt sich in der Abfolge der drei gespeicherten Positionen: Eintritt in die Kippzone, maximale Öffnung, gewünschte Öffnung.
- Heben Sie den Rollladen, bis die Kippzone verlassen wird (zweites Klicken).



- Als Bestätigung nachstehende Befehlsfolge durchführen:



Der Rollladen wird in den Kippzyklus gelangen und die Lamellen in der gewünschten Position öffnen.

Befehlsfunktionen der Schalttafel*

Art des Befehls	Außerhalb der Kippzone	In der Kippzone
Auf kurz	Heben abgeschlossen	Weniger Licht
Ab kurz	Senken abgeschlossen	Mehr Licht
Auf lang	Eintritt Kippzone	Verlassen der Kippzone Heben abgeschlossen
Ab lang	Eintritt Kippzone	Verlassen der Kippzone Senken abgeschlossen
Abfolge Ab/Auf (0,5 Sek.)	Eintritt Kippzone	-
Abfolge Auf/Ab (0,5 Sek.)	Eintritt Kippzone	-

*siehe Symbolerklärung und Betriebshinweise

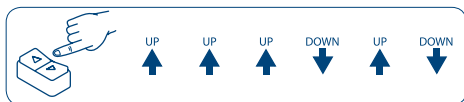
EINSTELLUNG DES KIPPMECHANISMUS

MODUS 2: Rollläden Jalousiebar ohne Einhak-Funktion, zum Kippen der Lamellen unterhalb der unteren Endlage.

Nur für Rollläden Solomatic.

Nicht passend zu Zentralsteuerungen.

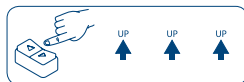
Nachdem die Endanschläge gespeichert wurden, die Rollläden in die obere Endlage fahren und dann die nachstehende Befehlsfolge durchführen:



Warten Sie am Ende der Abfolge, bis sich der Rollladen zur Gänze geschlossen hat. Ab diesem Zeitpunkt bewegt sich der Motor in "Bediener anwesend" Modus.

Führen Sie folgende Schritte aus:

- Senken Sie den Rollladen, bis sich die kippbaren Lamellen vollständig öffnen.
- Sofern Sie das möchten, heben Sie den Rollladen, bis eine Zwischenposition der Lamellenöffnung erreicht ist (gewünschte Öffnungsposition).
- Als Bestätigung nachstehende Befehlsfolge durchführen:



Der Rollladen bewegt sich in der Abfolge der gespeicherten Positionen: Schließen, maximale Öffnung, gewünschte Öffnung.

Befehlsfunktionen der Schalttafel*

Art des Befehls	Außerhalb der Kippzone	In der Kippzone
Auf kurz	Heben abgeschlossen	Weniger Licht
Ab kurz	Senken abgeschlossen	Mehr Licht
Auf lang	Eintritt Kippzone	Verlassen der Kippzone Heben abgeschlossen
Ab lang	Eintritt Kippzone	Verlassen der Kippzone Senken abgeschlossen
Abfolge Ab/Auf (0,5 Sek.)	Eintritt Kippzone	-
Abfolge Auf/Ab (0,5 Sek.)	Eintritt Kippzone	-

*siehe Symbolerklärung und Betriebshinweise

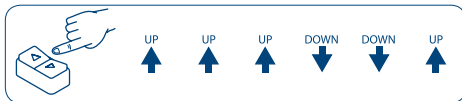
EINSTELLUNG DES ÖFFNUNGSMECHANISMUS DER LAMELLEN

MODUS 3: Rollladen Jalousiebar mit Lamellenöffnung unterhalb der unteren Endlage, ohne Kippfunktion.

Nur für Rollladen Typ Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Luxor Noon, wo keine Notwendigkeit besteht die Anzahl der offenen Lamellen zu regulieren.

Nicht passend zu Zentralsteuerungen.

Nachdem die Endanschläge gespeichert wurden, die Rollladen in die obere Endlage fahren und dann die nachstehende Befehlsfolge durchführen:



Warten Sie am Ende der Abfolge, bis sich der Rollladen zur Gänze geschlossen hat. Ab diesem Zeitpunkt bewegt sich der Motor in "Bediener anwesend" Modus.

Führen Sie folgende Schritte aus:

- Senken Sie den Rollladen, bis sich die kippbaren Lamellen vollständig öffnen.
- Als Bestätigung nachstehende Befehlsfolge durchführen:



Der Rollladen bewegt sich in der Abfolge der gespeicherten Positionen: Schließen, maximale Öffnung.

Befehlsfunktionen der Schalttafel*

Art des Befehls	Außerhalb der Kippzone	In der Kippzone
A kurz oder Auf kurz	Heben abgeschlossen	Schließen der Lamellen und Heben abgeschlossen
C kurz oder Ab kurz	Senken abgeschlossen	Schließen der Lamellen und Senken abgeschlossen
Auf lang	Öffnen der Lamellen	Schließen der Lamellen und Heben abgeschlossen
Ab lang	Öffnen der Lamellen	Schließen der Lamellen und Senken abgeschlossen
Abfolge Ab/Auf (0,5 Sek.)	Öffnen der Lamellen	-
Abfolge Auf/Ab (0,5 Sek.)	Öffnen der Lamellen	-

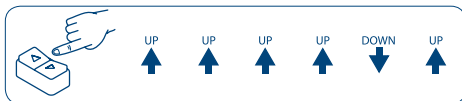
*siehe Symbolerklärung und Betriebshinweise

EINSTELLUNG DES KIPPMECHANISMUS

MODUS 4: Rollläden Jalousiebar mit Einhakposition zur Kippfunktion oberhalb der unteren Endlage.

Nur für Rollläden Typ Persiroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova
Passend zentralen Befehl Öffnung und Schliessung.

Nachdem die Endanschläge gespeichert wurden, die Rollläden in die obere Endlage fahren und dann die nachstehende Befehlsfolge durchführen:



Warten Sie am Ende der Abfolge, bis sich der Rollladen zur Gänze geschlossen hat. Ab diesem Zeitpunkt bewegt sich der Motor in "Bediener anwesend" Modus.

Führen Sie folgende Schritte aus:

- Heben Sie den Rollladen, bis die Kippzone erreicht wird (erstes Klicken).
- Senken Sie den Rollladen, bis die Lamellen maximal geöffnet sind.
- Sofern Sie das möchten, heben Sie den Rollladen, bis eine Zwischenposition der Lamellenöffnung erreicht ist (gewünschte Öffnungsposition).
- Als Bestätigung nachstehende Befehlsfolge durchführen:
Der Rollladen bewegt sich in der Abfolge der drei gespeicherten Positionen: Eintritt in die Kippzone, maximale Öffnung, gewünschte Öffnung.



- Heben Sie den Rollladen, bis die Kippzone verlassen wird (zweites Klicken).
- Als Bestätigung nachstehende Befehlsfolge durchführen:

Der Rollladen wird sequenziell in die programmierten Positionen fahren.



Befehlsfunktionen der Schalttafel*

Art des Befehls	Außerhalb der Kippzone	In der Kippzone
Auf kurz (< 1 Sek.)	Bewegung kurz nach oben	Weniger Licht
Ab kurz (< 1 Sek.)	Bewegung kurz nach unten	Mehr Licht
Auf lang (zw.1 u. 2 Sek.)	Heben abgeschlossen	
Ab lang (zw.1 u. 2 Sek.)	Senken abgeschlossen	
Auf sehr lang (> 2 Sek.)	Mittelposition (falls programmiert)	
Ab sehr lang (> 2 Sek.)	Eintritt Kippzone	
Abfolge Auf/Ab oder Ab/Auf schnell (0,5 Sek.)	Mittelposition (falls programmiert) oder im Kippmodus getreten	-

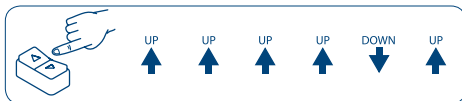
EINSTELLUNG DES KIPPMECHANISMUS

MODUS 5: Rollladen Jalousiebar ohne Einhakposition mit Lamellenöffnung unterhalb der unteren Endlage.

Spezifisch für Rollladen-Typ Rolltek kann auch zu Rollladen-Typ / Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Alika / Luxor Noon, wenn die Anzahl zu öffnender Lamellen gewünscht wird.

Passend zu Zentralsteuerungen.

Nachdem die Endanschläge gespeichert wurden, die Rollladen in die obere Endlage fahren und dann die nachstehende Befehlsfolge durchführen:



Warten Sie am Ende der Abfolge, bis sich der Rollladen zur Gänze geschlossen hat. Ab diesem Zeitpunkt bewegt sich der Motor in "Bediener anwesend" Modus.

Führen Sie folgende Schritte aus:

- Senken Sie den Rollladen, bis sich die kippbaren Lamellen vollständig öffnen.
- Sofern Sie das möchten, heben Sie den Rollladen, bis eine Zwischenposition der Lamellenöffnung erreicht ist (gewünschte Öffnungsposition).
- Als Bestätigung nachstehende Befehlsfolge durchführen:



Der Rollladen wird sequenziell in die programmierten Positionen fahren.

Befehlsfunktionen der Schalttafel*

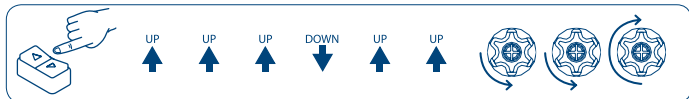
Art des Befehls	Außerhalb der Kippzone	In der Kippzone
Auf kurz (< 1 Sek.)	Bewegung kurz nach oben	Weniger Licht
Ab kurz (< 1 Sek.)	Bewegung kurz nach unten	Mehr Licht
Auf lang (zw.1 u. 2 Sek.)	Heben abgeschlossen	
Ab lang (zw.1 u. 2 Sek.)	Senken abgeschlossen	
Auf sehr lang (> 2 Sek.)	Mittelposition (falls programmiert)	
Ab sehr lang (> 2 Sek.)	Eintritt Kippzone	
Abfolge Auf/Ab oder Ab/Auf schnell (0,5 Sek.)	Mittelposition (falls programmiert) oder im Kippmodus getreten	-
Ab kurz von unterer Endlage	Mehr Licht und Eintritt in Kippmodus	-

*siehe Symbolerklärung und Betriebshinweise

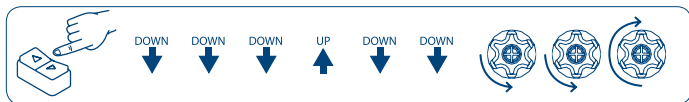
LÖSCHEN DER KIPPFUNKTIONEN

Um die Kippfunktionen zu deaktivieren, führen Sie folgende Befehlsabfolge aus:

Aus der OBEREN Endlage



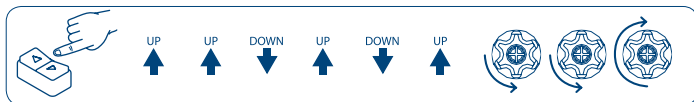
Aus der UNTEREN Endlage



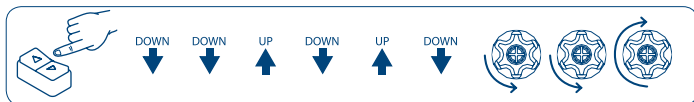
IMPULS ZUR EINSTELLUNG DER NEIGUNG DER LAMELLEN

Es ist möglich, einen Impuls zur Einstellung der Neigung der Lamellen von doppelter Dauer (lang) gegenüber der werkseitigen Einstellung (kurz) zu aktivieren. Gehen Sie hierfür wie folgt vor:

Aus der OBEREN Endlage



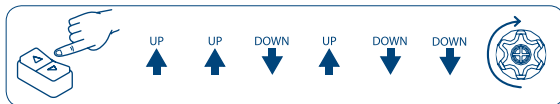
Aus der UNTEREN Endlage



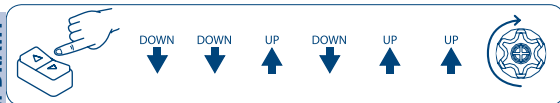
Es sind daher weniger Impulse erforderlich, um das Öffnen der Lamellen vom Minimum auf das Maximum einzustellen.

Um die Dauer des Impulses zur werkseitigen Einstellung der Neigung der Lamellen (kurz) zurückzusetzen, gehen Sie wie folgt vor:

Aus der OBEREN Endlage



Aus der UNTEREN Endlage

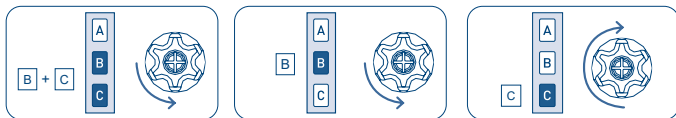


Durch das vollständige Löschen der Endanschläge wird der kurze Impuls zur Einstellung der Neigung der Lamellen automatisch zurückgesetzt.

ANWENDUNG BEFEHLSMODUS MIT WEISSEM DRAHT AUF-AB "DAUERBEWEGUNG" / AUF-AB "BEDIENER ANWESEND"

Ab Werk werden die Motoren im "Auf-Ab Dauerbewegung" Modus (für 2 unabhängige Tasten) ausgeliefert.

Der Befehlsmodus kann jederzeit, wie folgend geschildert, im "Auf-Ab Bediener Anwesend" Modus (und umgekehrt) geändert werden.



2 Sek

ANWENDUNG DES MOTORS IN EINEM Z-WAVE-NETZWERK

BESCHREIBUNG DES GERÄTS

DIMIO ZRX ist ein Rollladenmotor mit programmierbaren Endschaltern, doppelter Funksteuerung und optionalem Kabelbetrieb.

Die doppelte Funksteuerung kann einerseits die Endschaltern und die wichtigsten Funktionen auf einfache und interaktive Weise regulieren und andererseits in einem Z-Wave-Netzwerk integriert werden.

Beim optionalen Kabelbetrieb kann der Motor entweder zusätzlich oder anstatt der Funksteuerung mithilfe eines einfachen Schalters programmiert und gesteuert werden.

Dieses Produkt kann in jedem Z-Wave-Netzwerk eingesetzt werden, zusammen mit anderen Z-Wave/Z-Wave Plus-zertifizierte Geräten, auch von anderen Herstellern.

Alle netzbetriebenen Geräte, unabhängig vom Hersteller, fungieren als Repeater, um die Zuverlässigkeit des Netzes zu erhöhen.

TECHNISCHE SPEZIFIKATIONEN Z-WAVE

Stromversorgung	230 VAC \pm 10% 50 Hz
Betriebstemperatur	Von -10 bis 40°C
Energieverbrauch im Standby-Betrieb	< 1W
Funkfrequenz Z-Wave	868,4 MHz
Funkfrequenz CRC	433,92 MHz
Systemschutz	Sicherheit S2
Höchstabstand Z-Wave	bis zu 100 m bei der Öffnung bis zu 40 m bei der Schließung
Konformität	CE, RoHS-Richtlinie
Elektrischer Schutzgrad	IP44

INSTALLATION DES GERÄTS

- 1) Den Motor und dessen Montage auf den Rollläden vorbereiten.
- 2) Die elektrischen Anschlüsse vornehmen.
- 3) Programmieren Sie die Schalter und Einstellungen wie in der Installationsanleitung des Produkts beschrieben.
- 4) Das Gerät in das Z-Wave-Netzwerk einbinden.

Es wird empfohlen, alle Tätigkeiten für die Vorbereitung, Montage und Regulierung vor der Montage des Motors in das Z-Wave-Netzwerk auszuführen. Obwohl der Motor in ein Z-Wave-Netzwerk eingebunden werden kann, ist der größte Teil der Funktionen nicht aktiv, solange die Endschalter nicht reguliert wurden. Nicht aktiv sind insbesondere:

- Bewegungssteuerungen und Bericht der Position
- Versendung von Benachrichtigungen
- Geforderte Bewegungen von der Klasse „COMMAND_CLASS_INDICATOR“.

Diese Einschränkungen sind notwendig, um mögliche Schäden am Stoff und an der Struktur der Markise zu vermeiden und um die Sicherheit des Monteurs zu gewährleisten.

EINBINDUNG/AUSSCHLUSS DES GERÄTS IN BZW. VON EINEM Z-WAVE-NETZWERK (klassisch)

DIMIO ZRX ist mit allen zertifizierten Z-Wave/Z-Wave Plus-Controller kompatibel. Das Gerät unterstützt sowohl den Mechanismus **Network Wide Inclusion** (Einbindung des Geräts in ein Netzwerk, auch wenn es nicht direkt am Controller angeschlossen ist) als auch die **Standardeinbindung**.

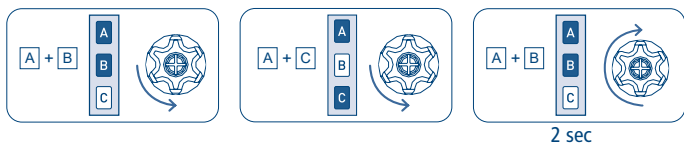
Für die festgelegte Einstellung beginnt das Einbindungsverfahren mit dem Betriebsmodus **Standardeinbindung** und nach einer kurzen Zeitsperre wird das Verfahren mit dem Mechanismus **Network Wide Inclusion** fortgesetzt, der etwa 20 Sekunden dauert.

STANDARDMÄSSIGE EINBINDUNG (EINBINDUNG/AUSSCHLUSS)

Für die Programmierung im Kabelbetrieb sicherstellen, dass der Motor versorgt wird und möglichst an einen Auf-/Ab-Taster angeschlossen ist, oder eine bereits im Motor gespeicherte Fernsteuerung benutzen. Für die Einbindung prüfen, dass der Motor nicht bereits zu einem Z-Wave-Netzwerk gehört, anderenfalls müssen die folgenden Schritte ausgeführt werden: Beim ersten Mal für den Ausschluss und beim zweiten Mal für die Einbindung des Motors im betreffenden Z-Wave-Netzwerk.

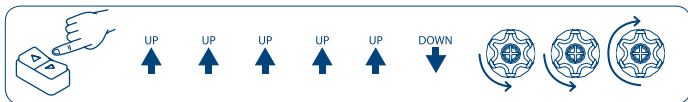
Die Tätigkeiten für die Einbindung/den Ausschluss müssen in der folgenden Reihenfolge ausgeführt werden:

- 1) Den Z-Wave-Controller für die Einbindung (oder den Ausschluss) eines Geräts vorbereiten (die Anweisungen für den Controller durchlesen).
- 2) Auf dem Motor die Programmierungsschritte für die Einbindung/den Ausschluss ausführen.
 - a. Mit der Fernbedienung: AB – AC – AB (2 Sekunden), die Ausführung der Bewegungen zur Bestätigung abwarten.

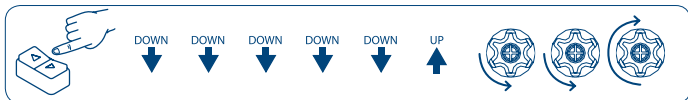


- b. Mit dem Taster (wenn die Endschalter nicht reguliert sind, kann sowohl die eine als auch die andere Reihenfolge benutzt werden):

- i. Mit dem Motor am oberen Endschalter: AUF-AUF-AUF-AUF-AUF-AB



- ii. Mit dem Motor am unteren Endschalter: AB-AB-AB-AB-AB-AUF



- 3) Der Motor führt einige kurze Bewegungen aus, um anzuzeigen, dass das Verfahren für die Einbindung (oder den Ausschluss) läuft.
- 4) Am Controller überprüfen, ob das Verfahren erfolgreich abgeschlossen wurde.

SMARTSTART-EINBINDUNG

Z-Wave SmartStart soll die Tätigkeiten für die Einbindung eines Endgeräts in ein Z-Wave-Netzwerk vom Endgerät entfernen und zu der benutzerfreundlicheren Schnittstelle des Gateways verlagern.

Durch Z-Wave SmartStart muss das Endgerät nicht gestartet werden, um die Einbindung zu initiieren. Die Einbindung erfolgt automatisch bei der Einschaltung und wird in dynamischen Intervallen wiederholt, solange das Gerät nicht in ein Z-Wave-Netzwerk eingebunden ist. Wenn sich das neue Gerät beim Einschalten ankündigt, liefert das Protokoll Benachrichtigungen, und das Gateway kann den Einbindungsprozess im Hintergrund starten, ohne dass eine Interaktion mit dem Benutzer oder eine Unterbrechung des normalen Betriebs erforderlich ist. Der SmartStart-Einbindungsprozess betrifft nur authentifizierte Geräte.

DIMIO ZRX können durch Scannen des Z-Wave-QR-Codes auf dem Produkt mit einem mit SmartStart ausgestatteten Controller in ein Z-Wave-Netzwerk eingebunden werden. Es sind keine weiteren Tätigkeiten erforderlich: Das SmartStart-Produkt wird automatisch innerhalb von 10 Minuten nach dem Einschalten in das Netzwerk eingebunden.

Der QR-Code und der DSK in numerischer Form sind auf dem Etikett am Motorkabel aufgedruckt. Die PIN ist die erste Gruppe von 5 unterstrichenen Ziffern. Um die Abfrage dieser Codes zu erleichtern, ist das Etikett mit einem abnehmbaren, selbstklebenden Teil versehen, der auf der Gebrauchsanweisung verbleibt oder an einer leicht zugänglichen Stelle der Markise/ Screens (Endschiene) angebracht ist.

SECURE S2-EINBINDUNG



PIN-Code

Wenn DIMIO ZRX zu einem Z-Wave-Netzwerk mit einem Controller hinzugefügt wird, der ein Sicherheitsprotokoll vom Typ S2 unterstützt, ist der PIN-Code des Z-Wave Device Specific Key (DSK) erforderlich. Der eindeutige DSK-Code ist auf dem Produktetikett aufgedruckt. Die ersten fünf Ziffern des Codes sind hervorgehoben und unterstrichen, um dem Benutzer die Suche des PIN-Code-Teils innerhalb des DSK-Textes zu erleichtern.

STEUERUNG DES GERÄTS

STEUERUNG DES MOTORS MIT FERNBEDIENUNG UND EXTERNEN TASTERN

DIMIO ZRX können auch mit Handsender und zusätzlich mit verdrahtetem Taster gesteuert werden. Der Handsender ist bei der Montage des Motors an den Rollläden äußerst nützlich, zur Einstellung der Endlagen sowie um alle Funktionen für die Programmierung und das Pairing der Klimasensoren durchzuführen. Nach der Erstinstallation kann der Handsender weiterhin als lokaler Kontrollpunkt verwendet werden. Alle Informationen über kompatible Geräte und Programmiermethoden sind in der Installationsanleitung des Produkts enthalten.

Mit dem Handsender können die wichtigsten Steuerungen ausgeführt werden:

- Schließen des Rollladens: Drücken und loslassen der Taste AB
- Öffnen des Rollladens: Drücken und Loslassen der AUF-Taste
- Anhalten des Rollladens: Drücken und Loslassen der STOP-Taste.
- Öffnen der Stäbe: Drücken der STOP-Taste für mind. 2 Sekunden.

Der DIMIO ZRX kann auch über einen verdrahteten Taster (AUF/AB) bedient werden.

Mit dem einfachwirkenden Taster ist der Betrieb wie folgt:

- Bei jeder Betätigung/Freigabe des Tasters führt der Motor der Reihe nach folgende Tätigkeiten aus: Schließung, Stopp, Öffnung, Stopp usw.

Mit dem doppelwirkenden Taster:

- Schließen des Rollladens: Drücken und Loslassen der Taste AB
- Öffnen des Rollladens: Drücken und Loslassen der AUF-Taste
- Anhalten des Rollladens: Drücken Sie die AUF- oder AB-Taste und lassen Sie sie los, während sich der Motor bewegt.
- Öffnen der Stäbe: Drücken Sie die AB-Taste für mindestens 2 Sekunden.

Standardmäßige Werkseinstellungen:

- Solange keine Handsender im Motor eingelernt sind, kann der Motor über einen verdrahteten Taster gesteuert werden, der aber bis zur Einstellung der Endlagen als Totmannschalter dient: Beim Loslassen des Tasters bleibt der Motor stehen.
- Solange die Endlagen nicht eingestellt sind, kann die Drehrichtung des Motors in Bezug auf den Handsender und dem verdrahteten Taster umgekehrt werden. Bei eingestellten Endlagen wird die Richtung automatisch vom Motor korrekt erkannt und kann nicht geändert werden.

Für weitere Informationen über die Bedienung mittels Handsender und verdrahteten Taster, wird auf die Abschnitte bezüglich der Installation des Produkts verwiesen.

STEUERUNG DES MOTORS MIT EINEM Z-WAVE-CONTROLLER

DIMIO ZRX Motoren können mit jedem zertifizierten und handelsüblichen Z-Wave/ Z-Wave Plus-Controller gesteuert werden. Die folgende Abbildung zeigt, wie das Gerät aussieht, wenn es in den METAHome Controller eingebunden ist.

Durch Auswahl der Symbole auf der linken Seite des Objekts können sie auf die Einstellung des Schliessen oder Ausrichten der Stäbe zugreifen.



Mit den AUF/AB/STOPP-Tastern auf dem Bedienfeld, können die Stäbe des Rollladens geschlossen/geöffnet/angehalten werden.

Durch bewegen des Cursors im Schieberegler ist es möglich, den Öffnungsgrad der Rollladenstäbe einzustellen.

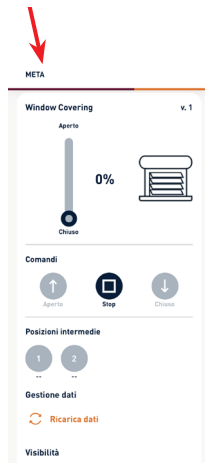
Der Status des Geräts wird bei einer Änderung aktualisiert.



Mit den AUF/AB/STOPP-Tastern auf dem Bedienfeld kann der Rollladen geschlossen/geöffnet/angehalten werden.

Durch bewegen des Cursors im Schieberegler kann der Öffnungsgrad der Rollladen reguliert werden.

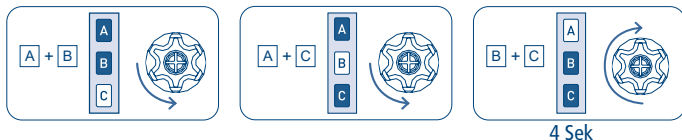
Der Status des Geräts wird bei einer Änderung aktualisiert.



RÜCKSETZUNG AUF DIE WERKSEINSTELLUNGEN

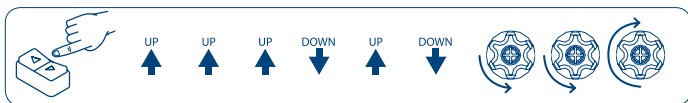
Die Z-Wave-Konfiguration des Motors kann mit der folgenden Programmierungsabfolge auf die Werkseinstellungen rückgesetzt werden:

- 1) Mit der Fernbedienung: AB – AC – BC (4 Sekunden), die Ausführung der Bewegungen zur Bestätigung abwarten.

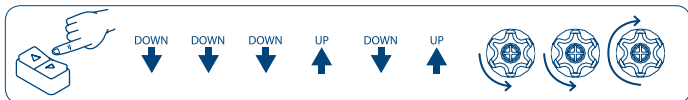


- 2) Mit dem Taster (wenn die Endschalter nicht reguliert sind, kann sowohl die eine als auch die andere Reihenfolge benutzt werden):

- a. Mit dem Motor am oberen Endschalter: AUF-AUF-AUF-AB-AUF-AB



- b. Mit dem Motor auf dem unteren Endanschlag: AB-AB-AB-AUF-AB-AUF



i **INFO:** Wenn die Rücksetzung durchgeführt wird, während das Gerät noch mit einem Netzwerk verbunden ist, wird an die anderen Geräte in der Lifeline-Gruppe eine Benachrichtigung über die Entfernung des Geräts gesendet (Benachrichtigung über die Rücksetzung des Geräts auf lokaler Ebene)..

AKTIVIERUNG DER FIRMWARE

Das System unterstützt drahtlose Aktualisierungen der Firmware, bei denen das Gerät nicht aus seiner Position entfernt werden muss. Die Aktualisierung der Firmware kann von allen zertifizierten Controllern aktiviert werden, welche die Version 2 der Aktivierungsfunktion der Firmware unterstützen.

! **HINWEIS:** Das System wird nach der Aktualisierung der Firmware neu gestartet. Es wird empfohlen, die Aktualisierung der Firmware nur bei Bedarf und nach einer sorgsamten Planung des Eingriffs auszuführen.

FORTSCHRITTLICHE EINSTELLUNGEN

UNTERSTÜTZTE KOMMANDOKLASSEN

Kommandoklassen	Version	CC nicht sicher	CC sicher
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

Z-WAVE NETZWERK

DEUTSCH

UNTERSTÜTZUNG FÜR DIE KLASSE „COMMAND_CLASS_BASIC“

Die Klassen für die Basiskommandos sind in der Switch Multilevel Command Class gemappt.

UNTERSTÜTZUNG FÜR DIE KLASSE „COMMAND_CLASS_INDICATOR“

Das Gerät unterstützt das Anzeigerset V3 mit der ID des Anzeigers 0x50 (Identität). Wenn das Gerät ein Anzeigerset empfängt, führt der Motor Bewegungen für die Öffnung und Schließung der Rollläden aus.

Es können höchstens 15 Bewegungen mit einer Laufmindestdauer von 0,5 s und einer Pausenmindestzeit von 0,5 s ausgeführt werden.

Anmerkung: Um eine Beschädigung der Lamellen und der Konstruktion des Rollladens zu vermeiden, werden die Befehle nur ausgeführt, wenn die Endlagen gespeichert sind.

UNTERSTÜTZUNG FÜR DIE KLASSE „COMMAND_CLASS_NOTIFICATION“


Das Gerät ist in der Lage, im Falle eines Hindernisses eine Systemmeldung zu senden.

Mitteilung des Ereigniscodes	Mitteilung des Ereigniscodes
3 (Defekt Systemfehler)	Diese Benachrichtigung wird versendet, wenn der Motor ein Hindernis erreicht, während er läuft. Der mit diesem Umstand gepairte Parameter ist 1 Byte und hat folgende Bedeutungen: 1) Kollision während der Öffnung 0) Kollision während der Schließung

PAIRING-VORGÄNGE

Die Vorrichtung unterstützt 4 Pairinggruppen, von denen jede das Pairing von mindestens 5 Geräten (Knoten) unterstützt:

ID der Gruppe	Name der Gruppe	N. max. Knoten	Beschreibung	Gesendetes Kommando
1	Lifeline	5	Life Line-Gruppe	Windows Covering report, Switch Multilevel report, Device Reset Locally Notification, Notification Report, Indicator Report, Configuration Report
2	Follow-me	5	Das Gerät in dieser Gruppe folgt dem Grad des Geräts.	Basic Set
3	Scene Activation	5	Es geht die ID einer Szenario-Aktivierung ein, wenn während des Vorgangs ein Hindernis erreicht wird. Die ID des Szenarios kann mithilfe der Parameter 30 und 31 definiert werden.	Scene Activation Set

 **INFO:** Das Pairing gewährleistet die direkte Übertragung der Steuerungskommandos zwischen den Geräten und wird ohne dem Eingriff des Hauptcontrollers durchgeführt.

 **EMPFEHLUNGEN:** Um Netzverzögerungen zu vermeiden wird empfohlen, die Anzahl der gepairten Geräte auf höchstens 5 pro Gruppe zu beschränken.

KONFIGURATIONEN

AKTIVIERUNG DES SZENARIOS

Parameter Nr. 30: OPEN_COLLISION_SCENE_ID (2 Byte), einfach.

Der Parameter gibt die ID des Szenarios an, die versendet wird, wenn ein Hindernis während der Öffnung wahrgenommen wird.

Konfiguration	Ergebnis
0 (Defaultwert)	Keine Aktivierung des Szenarios versenden
Von 1 bis 254	ID des Szenarios bei Hindernis während der Öffnung versendet

Parameter Nr. 31: CLOSE_COLLISION_SCENE_ID (2 Bytes), einfach.

Der Parameter gibt die ID des Szenarios an, die versendet wird, wenn eine Hindernis während der Schliessung wahrgenommen wird.

Konfiguration	Ergebnis
0 (Defaultwert)	Keine Aktivierung des Szenarios versenden
Von 1 bis 254	ID des Szenarios bei Hindernis während der Schliessung versendet

Parameter Nr. 37: LEVEL_REPORT_PERIOD (1 Byte), erweitert.

Legt fest, wie oft der Level aktualisiert werden soll, wenn der Motor in Bewegung ist. Erlaubte Werte liegen zwischen 2 (Aktualisierung alle 2 s) und 60 (Aktualisierung alle 60 s).

Konfiguration	Ergebnis
Von 2 bis 60	Zeit in Sekunden zwischen den Aktualisierungen
5 (Defaultwert)	

Parameter Nr. 38: SEND_MULTILEVEL_REPORT (1 Byte), erweitert.

Um die Kompatibilität mit älteren Produkten zu gewährleisten, kann der Motor die Aktualisierung des Levels mit dem Bericht Switch Multilevel zusätzlich zur Aktualisierung mit dem Bericht Windows Covering senden.

Konfiguration	Ergebnis
0 (Defaultwert)	Switch Multilevel report nicht gesendet
1	Switch Multilevel report gesendet

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.

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.

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, 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.

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.

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

