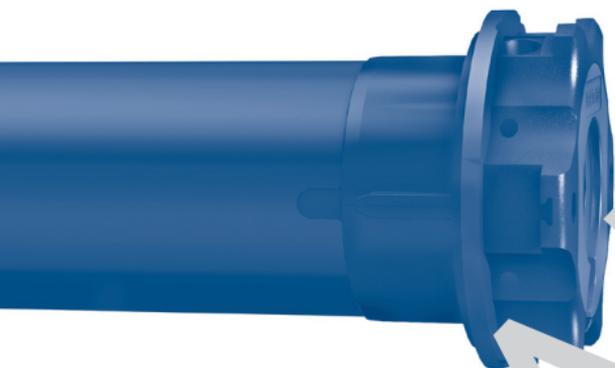




DIMIO ZRX



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



Índice

Preparación del motor	p. 209
Conexiones eléctricas	p. 210
ELECCIÓN DE LA MODALIDAD DE PROGRAMACIÓN	
Lea antes de comenzar la programación!	p. 211
Programación del motor desde el emisor	p. 212
Emisores compatibles / Leyenda de símbolos	p. 212-213
Explicación de las secuencias de mando	p. 213
Función apertura/cierre programación emisor	p. 214-215
Memorización del primer emisor	p. 216
Función deshabilitación automática memorización primer emisor	p. 216
Regulación de los fines de carrera	p. 216
Regulación en modalidad 1 (manual)	p. 216
Ejemplo n.1: memorización del punto alto en primer lugar	p. 217
Ejemplo n.2: memorización del punto bajo en primer lugar	p. 218
Regulación en modalidad 2 (semiautomática)	p. 219
Regulación de la posición intermedia / Cancelación de la posición intermedia	p. 220
Regulación de la fuerza de cierre / Regulación a la máxima fuerza de cierre (100%)	p. 221
Cancelación total de los fines de carrera	p. 222
Memorización de otros emisores / Cancelación de un emisor	p. 222
Cancelación total de la memoria de los emisores	p. 223
Funciones especiales: Memorización temporal de emisor	p. 224
Ajustes del mecanismo de basculación o de apertura de las lamas	p. 224
Aclaraciones sobre el funcionamiento	p. 224
AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN (Programación radio)	p. 225
Modalidad 1 - 2 - 3 - 4 - 5	p. 225-229
Cancelación de las funciones de basculación	p. 230
Impulso de regulación de la basculación de las lamas	p. 230
Notas para el uso simultáneo de la posición intermedia y de las funciones de basculación /orientación	p. 231
Programación del motor desde el pulsador	p. 232
Leyenda de símbolos / Explicación de las secuencias de mando	p. 232
Programación del motor desde el pulsador	p. 233
Regulación de los fines de carrera	p. 233
Regulación en modalidad 1 (manual)	p. 233
Ejemplo n.1 memorización del punto alto en primer lugar	p. 234
Ejemplo n.2 memorización del punto bajo en primer lugar	p. 235
Regulación en modalidad 2 (semiautomática)	p. 236
Regulación/ Cancelación de la posición intermedia	p. 237
Regulación de la fuerza de cierre	p. 238
Cancelación total de los fines de carrera	p. 239
Funciones especiales: Ajustes del mecanismo de basculación o de apertura de las lamas	p. 239
AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN (Progr. desde el pulsador)	p. 240
Modalidad 1 - 2 - 3 - 4 - 5	p. 240-244
Cancelación de las funciones de basculación	p. 245
Impulso de regulación de la basculación de las lamas	p. 245
Gestión modalidad de mando del motor con cable blanco con "Hombre presente"	p. 246

Índice

USO DEL MOTOR EN UNA RED Z-WAVE

Descripción del dispositivo	p. 247
Especificaciones técnicas para Z-Wave	p. 247
Instalación del dispositivo.....	p. 248
Incluir/excluir el dispositivo en una red Z-Wave (clásico)	p. 248
Inclusión STANDARD (inclusión/exclusión).....	p. 249
Inclusión SMARTSTART	p. 250
Inclusión SECURE S2	p. 250
Control del dispositivo	p. 251
Control del motor con mando a distancia y pulsadores externos.....	p. 251
Control del motor con un controlador Z-Wave.....	p. 252
Restablecimiento de la configuración de fábrica.....	p. 253
Actualización del firmware.....	p. 253

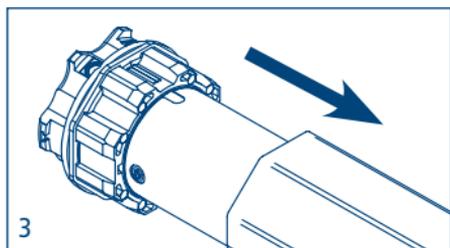
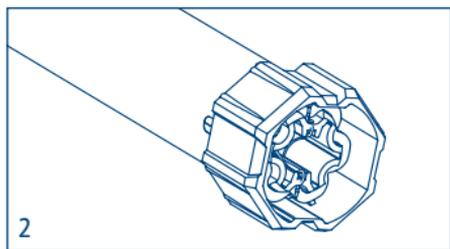
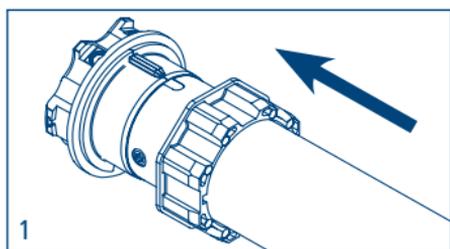
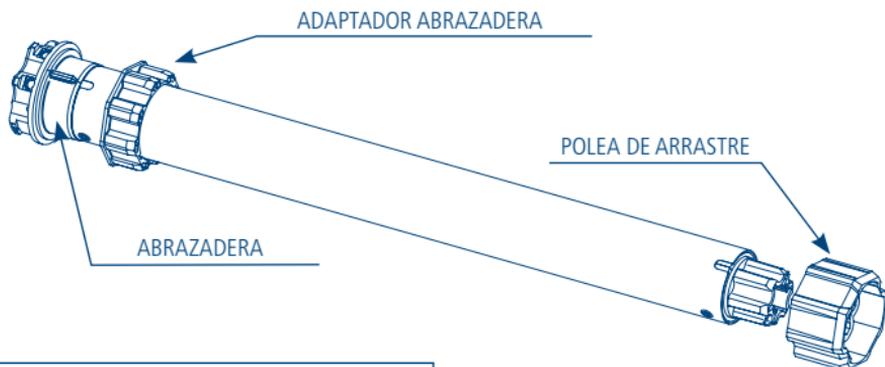
Configuración avanzada

Clases de comandos compatibles	p. 254
Soporte para la clase "COMMAND_CLASS_BASIC"	p. 255
Soporte para la clase "COMMAND_CLASS_INDICATOR"	p. 255
Soporte para la clase "COMMAND_CLASS_NOTIFICATION"	p. 255
Asociaciones	p. 256
Configuraciones	p. 257
Declaración ue de conformidad	p. 258

PRINCIPALES PASOS PARA LA INSTALACIÓN

- Instalación del motor en la persiana.....	p. 209
- Conexiones eléctricas	p. 210
- Asociación con el mando a distancia	p. 216
- Ajuste del fin de carrera.....	p. 216
- Asociación con el sistema Z-Wave	desde p. 247

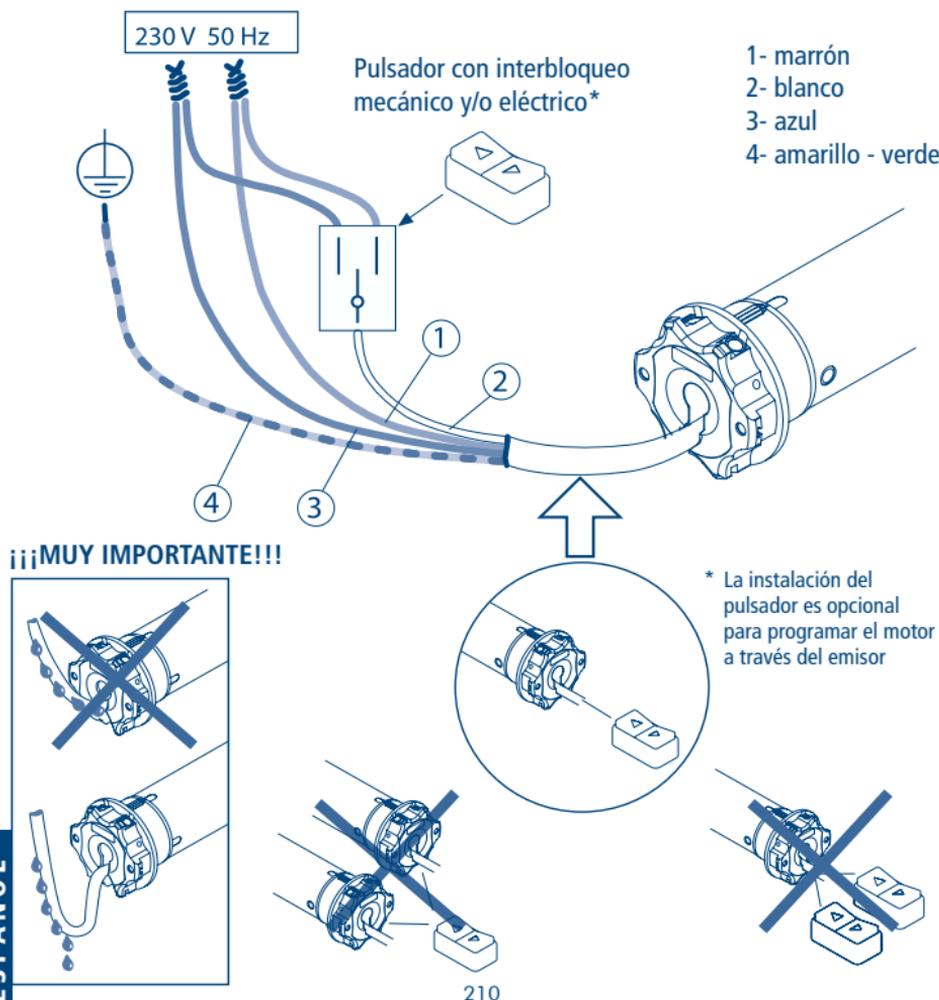
PREPARACIÓN DEL MOTOR



NOTA: en caso de tubos con perfil redondo la polea de arrastre se tiene que fijar al tubo, esta operación es a cargo del instalador. Para otros perfiles de tubo, aunque el ajuste es facultativo, es muy recomendable.

CONEXIONES ELÉCTRICAS

- Para evitar situaciones de peligro o un mal funcionamiento, los elementos eléctricos de mando conectados al motor tienen que ser dimensionados según las características eléctricas del propio motor.
- La desconexión de dispositivos deben ser previstas en la red eléctrica conforme a las reglas de instalación nacionales.
- En el caso de utilización en el exterior, utilizar un cable de alimentación con designación H05RN-F con un contenido mínimo en carbón del 2%.
- Si el cable blanco no es utilizado debe ser aislado siempre. Es peligroso tocar el cable blanco cuando el motor está conectado a corriente.



ELECCIÓN DE LA MODALIDAD DE PROGRAMACIÓN:

RADIO - DESDE EL PULSADOR - DESDE EL PULSADOR con Función Radio activada

Se puede programar el motor mediante 3 modos:

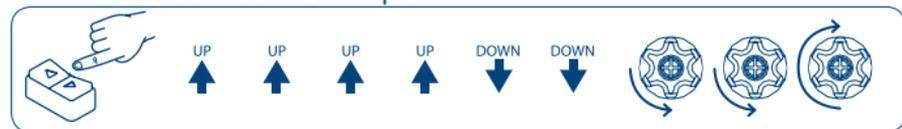
- PROGRAMACIÓN RADIO: Una vez concluida la programación, el motor puede ser utilizado vía radio, desde el pulsador o con ambos modos (radio/pulsador).
- PROGRAMACIÓN DESDE EL PULSADOR:
 - Tras el ajuste de los fines de carrera desde el pulsador, la programación permanece activa durante 5 minutos. Para reactivar la posibilidad de programación, es necesario desconectar el motor de la alimentación y volver a conectarlo.
 - Si se procede al ajuste de los fines de carrera desde el pulsador sin haber memorizado antes un mando, la función Radio se desactivará automáticamente tanto para la programación como para su posterior uso. Para restablecer la función Radio es necesario ejecutar la secuencia de activación indicada en esta página antes de que transcurran 5 minutos desde el ajuste de los fines de carrera (o tras haber quitado y vuelto a dar corriente al motor).
 - Una vez concluida la programación, sólo se permite usar el motor desde el pulsador, salvo que se vuelva a activar la función Radio.
- PROGRAMACIÓN DESDE EL PULSADOR CON FUNCIÓN RADIO ACTIVADA: Para mantener la doble posibilidad de uso (radio y pulsador), es necesario memorizar un mando antes de proceder al ajuste de los fines de carrera desde el pulsador. Una vez concluida la programación, el motor puede ser utilizado vía radio, desde el pulsador o con ambos modos (radio/pulsador).

ACTIVACIÓN / DESACTIVACIÓN DE LA FUNCIÓN RADIO

Para activar / desactivar la función radio, seguir con la secuencia aquí descrita:

NOTA: Para desactivar la función radio primero es necesario realizar una cancelación total de la memoria de los emisores (pag. 223).

Activación / Desactivación desde la posición de APERTURA:



Activación / Desactivación desde la posición de CIERRE:



Los movimientos de confirmación nos indican que el procedimiento de activación / desactivación de la función radio ha sido efectuada satisfactoriamente.

PROGRAMACIÓN DEL MOTOR

desde el emisor

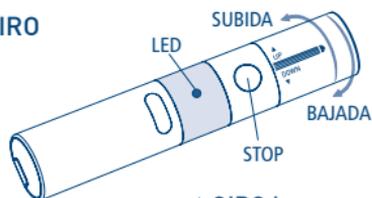
PROGRAMACIÓN RADIO p. 212-231

desde el pulsador

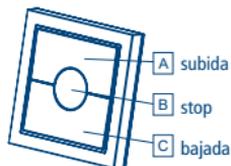
PROGR. DESDE EL PULSADOR p. 232-246

PROGRAMACIÓN DEL MOTOR DESDE EL EMISOR EMISORES COMPATIBLES

GIRO

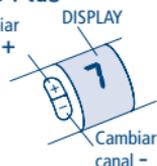


GIRO Wall



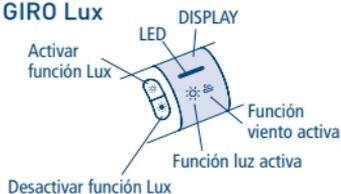
GIRO Plus

Cambiar canal +



GIRO Lux

Activar función Lux



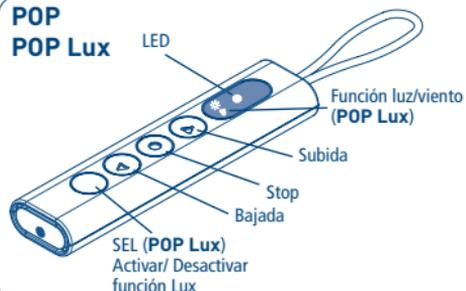
GIRO P-Lux

Cambiar canal



POP

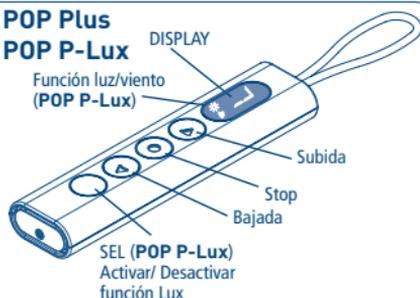
POP Lux



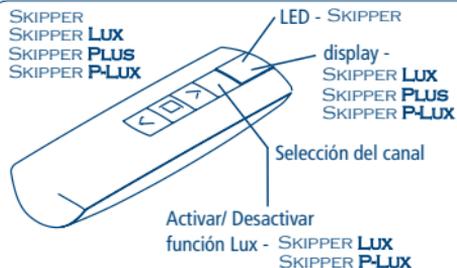
POP Plus

POP P-Lux

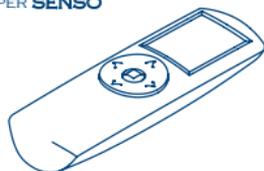
Función luz/viento (POP P-Lux)



SKIPPER
SKIPPER Lux
SKIPPER Plus
SKIPPER P-Lux

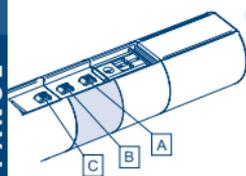


SKIPPER LCD
SKIPPER SENSO

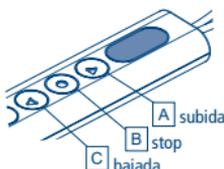


Ver el libro de instrucciones del emisor

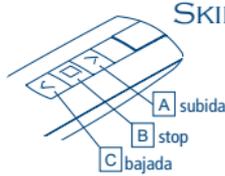
LEYENDA DE SÍMBOLOS



GIRO



POP



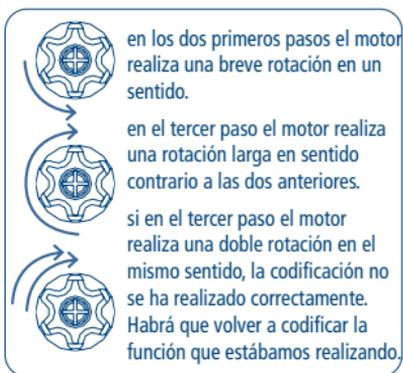
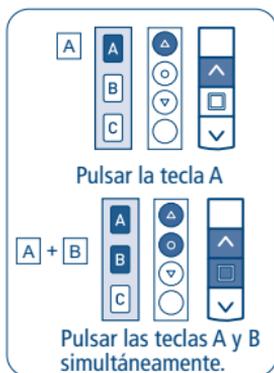
SKIPPER



LEYENDA DE SÍMBOLOS

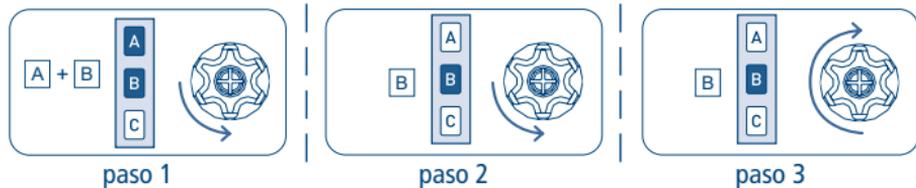
SUBIDA
(up)

BAJADA
(down)

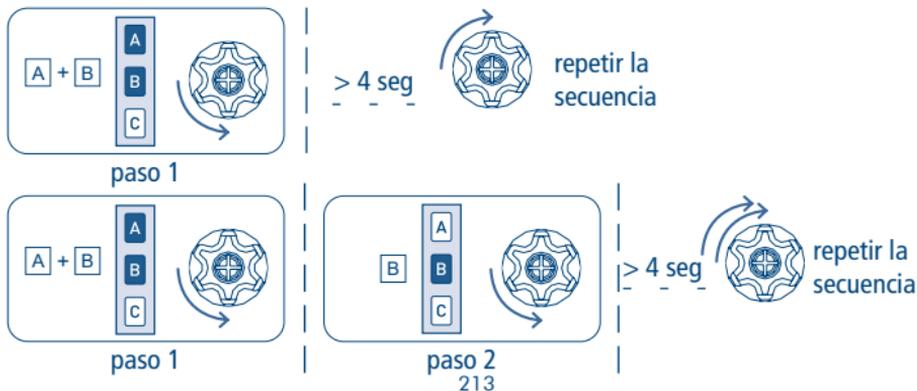


EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

La mayor parte de las secuencias de mando están compuestas por tres pasos bien diferenciados, al término de los mismos el motor realiza una señal, con diversos tipos de rotación, según el paso haya concluido en modo positivo o negativo. El objetivo de este apartado es reconocer las indicaciones del motor. Las teclas deben ser pulsadas tal y como se nos indica en la secuencia, sin que transcurran más de 4 segundos entre un paso y el otro. Si transcurren más de 4 segundos, la orden no será aceptada, y se deberá repetir la secuencia. Ejemplo de secuencia de codificación:



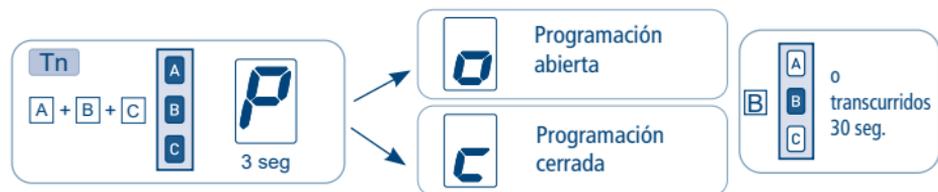
Como se ve en el ejemplo, cuando la secuencia termina de manera positiva el motor vuelve a la posición inicial mediante una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores. De hecho dos breves rotaciones en el mismo sentido corresponden con una rotación larga en el sentido opuesto. El motor también vuelve a la posición inicial aunque la secuencia no haya sido correctamente completada, en este caso realizando una o dos breves rotaciones en sentido opuesto. Ejemplos de secuencias incompletas:



FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN EMISOR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX EMISOR POP PLUS - POP LUX - POP P-LUX

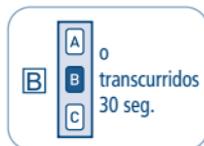
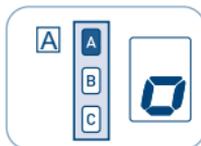
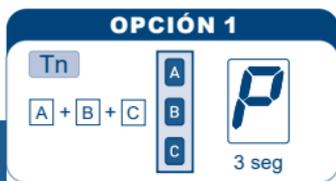
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



Para modificar el estado de la función ver las secuencias HABILITAR/DESHABILITAR.

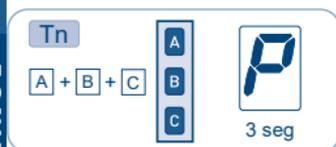
HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Quitar y poner las pilas

Proceder con la programación según el libro de instrucciones.

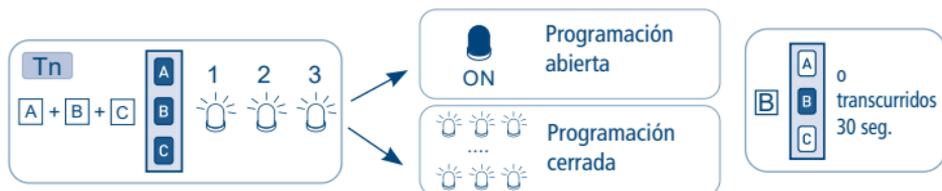
DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN



FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN EMISOR SKIPPER - SERIE GIRO - EMISOR POP

Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



Para modificar el estado de la función ver las secuencias HABILITAR/DESHABILITAR.

HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Quitar una pila y esperar al menos 5 segundos o bien pulsar una tecla cualquiera.

Proceder con la programación según el libro de instrucciones

DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN

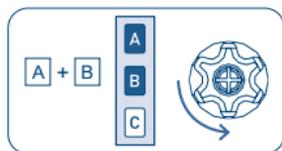


MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR

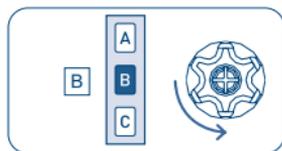
Esta operación se puede realizar solamente cuando el motor es nuevo o se ha realizado una cancelación total de la memoria del motor.

Durante esta fase, para evitar interferencias, alimentar un solo motor.

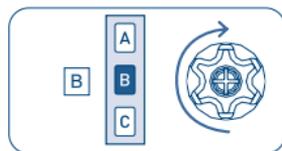
T1: Primer emisor a memorizar



T1



T1



T1 (2 seg)

FUNCIÓN DESHABILITACIÓN AUTOMÁTICA MEMORIZACIÓN PRIMER EMISOR

Cada vez que damos corriente al motor se dispone de tres horas para la memorización del primer emisor. Una vez transcurrido este tiempo, la posibilidad de memorizar el primer emisor queda deshabilitada. Para reestablecer nuevamente el tiempo de la función es suficiente quitar corriente y dar nuevamente corriente al motor.

REGULACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

Los motores tubulares disponen de un sistema de fin de carrera electrónico por encoder. Este sistema dota al motor de una gran fiabilidad y seguridad en la fijación de los fines de carrera. La regulación de los fines de carrera se realiza cómodamente desde el emisor. Durante la regulación, el motor funcionará manteniendo pulsada la tecla correspondiente, parando cuando se deje de pulsar. Una vez terminada la regulación, para accionar el motor bastará con una breve pulsación de la tecla de subida o bajada. La regulación de los fines de carrera se puede realizar de varias formas, en función de los dispositivos de bloqueo montados en la persiana (tapones y tirantes de seguridad) y del tipo de instalación (en fábrica o en obra).

REGULACIÓN EN MODALIDAD 1 (manual)

En esta modalidad la persiana puede tener uno, ambos o ningún dispositivo de bloqueo montado. La secuencia de memorización puede partir, indistintamente, del punto alto del fin de carrera o del punto bajo.

Durante la regulación de la primera posición, puede ser necesario usar la tecla de bajada para subir la persiana, y viceversa, porque la identificación del sentido de rotación será correctamente identificado una vez haya sido memorizada la primera posición.

EJEMPLO N.1

Memorización del punto alto en primer lugar

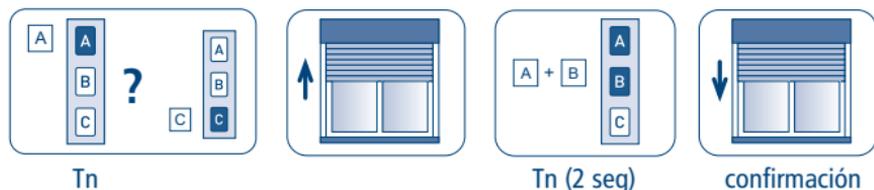
MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Si la persiana estuviese completamente subida, primero se deberá bajar unos 20 cm.

Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas A (subida) y B (stop) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de bajada que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado

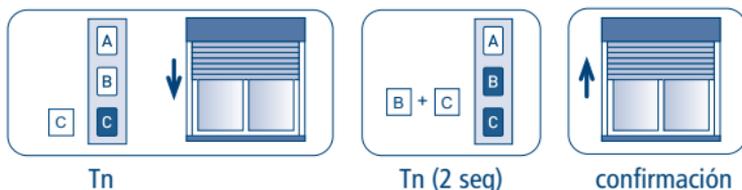


MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

Con la tecla de bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto bajo del fin de carrera. Si se han montado tirantes de seguridad, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto bajo del fin de carrera.

Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas B (stop) y C (bajada) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de subida que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado



EJEMPLO N.2

Memorización del punto bajo en primer lugar

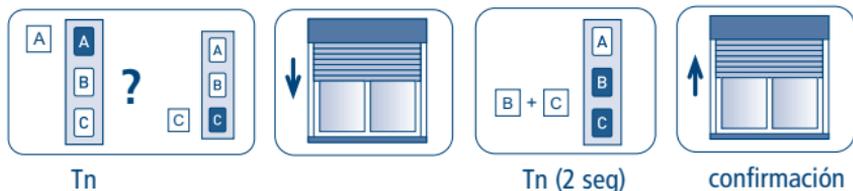
MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

Si la persiana estuviese completamente bajada, primero se deberá subir unos 20 cm.

Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto bajo del fin de carrera. Si se han montado tirantes de seguridad, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto bajo del fin de carrera.

Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas B (stop) y C (bajada) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de subida que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado

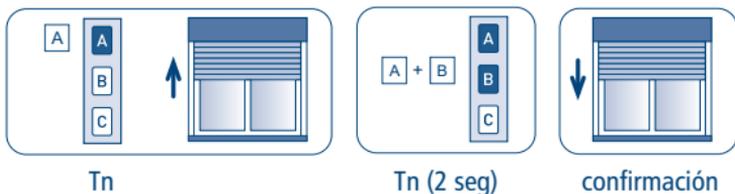


MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Con la tecla de subida del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas A (subida) y B (stop) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de bajada que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado



REGULACIÓN EN MODALIDAD 2 (semiautomática)

Para realizar la regulación en esta modalidad, la persiana debe de tener montados obligatoriamente dispositivos de bloqueo en bajada (tirantes de seguridad). No es necesario tener montados dispositivos de bloqueo en subida (tapones). Este procedimiento es útil sobretodo para la instalación en fábrica, porque sólomente es necesario memorizar el punto alto del fin de carrera. El punto bajo del fin de carrera será determinado automáticamente durante el uso normal de la persiana.

La secuencia de memorización debe de comenzar, OBLIGATORIAMENTE, del punto alto.

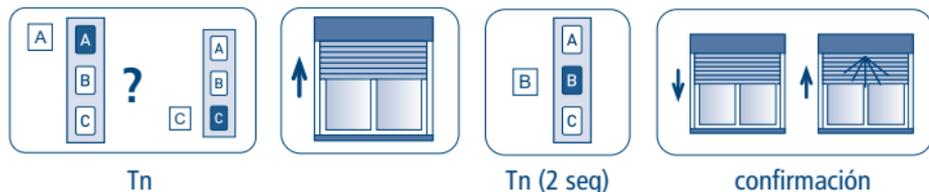
MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Si la persiana estuviese completamente subida, primero se deberá bajar unos 20 cm.

Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, mantener pulsada la tecla B (stop) alrededor de 2 segundos. El motor efectúa un breve movimiento de bajada, entonces se recoge la persiana hasta el punto alto del fin de carrera.

Tn: Emisor ya memorizado



En este punto, el sentido de rotación está identificado correctamente en el emisor. Se puede desconectar el motor y terminar la memorización en la obra. Volviendo a conectar a corriente, el motor se mueve normalmente, sin tener que mantener pulsadas las teclas. La primera vez que el motor se pare automáticamente en el punto bajo del fin de carrera, esta posición será memorizada automáticamente.

Puesto que el motor realiza una lectura del par en cada ciclo, en el caso que la primera vez el punto bajo del fin de carrera fuese fijado erróneamente a causa de un impedimento mecánico (varilla atascada, guías no paralelas, tornillos salientes, etc...), bastaría con realizar una subida, quitar el impedimento, y efectuar una nueva bajada.

REGULACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

Esta función nos permite situar la persiana en una posición intermedia preferida. Una vez memorizada nuestra posición preferida, para llevar la persiana a esta posición simplemente mantener pulsada la tecla B (stop) durante al menos 2 segundos.

Para memorizar nuestra posición preferida, situar la persiana en la posición intermedia deseada y a continuación pulsar la tecla B (stop) (4 seg aprox.), hasta confirmación del motor.

Tn: Emisor memorizado



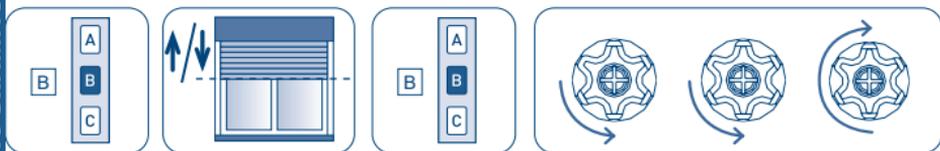
Tn (4 seg)

CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

La cancelación de la posición intermedia se puede efectuar si no se desea disponer de tal función, y es necesaria en el caso de desear modificar la posición intermedia ya memorizada.

Antes de cancelar la posición intermedia es necesario llevar la persiana a dicha posición intermedia pulsando la tecla B (stop) durante 2 segundos, entonces volver a pulsar la tecla B (stop) (4 seg aprox.) hasta que el motor efectúe la señal de confirmación.

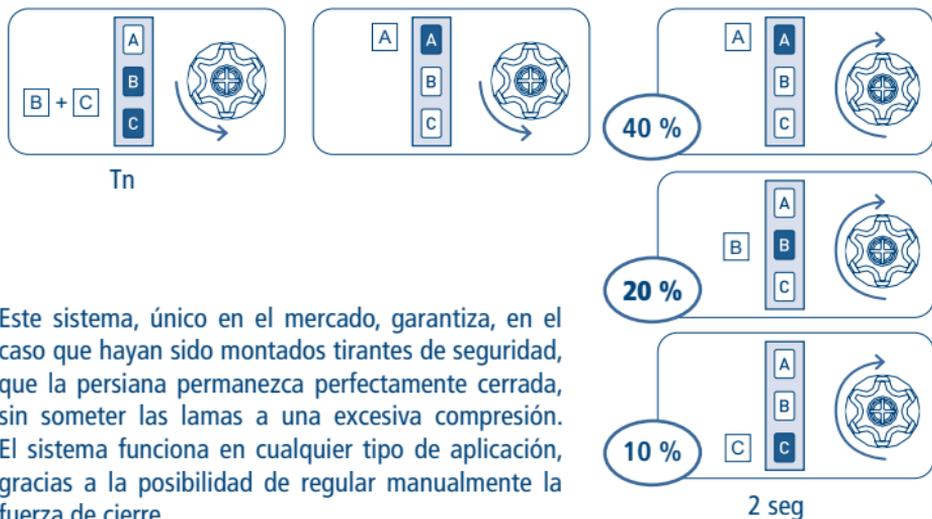
Tn: Emisor memorizado



Tn (2 seg)

Tn (4 seg)

REGULACIÓN DE LA FUERZA DE CIERRE



Este sistema, único en el mercado, garantiza, en el caso que hayan sido montados tirantes de seguridad, que la persiana permanezca perfectamente cerrada, sin someter las lamas a una excesiva compresión. El sistema funciona en cualquier tipo de aplicación, gracias a la posibilidad de regular manualmente la fuerza de cierre.

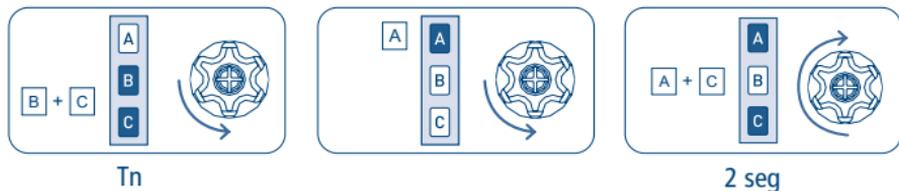
El motor viene de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de cierre del 20 %. Desde el emisor, es posible cambiar dicho valor, disminuyéndolo al 10 % o aumentándolo al 40 %, según el resultado que se quiera obtener.

REGULACIÓN A LA MÁXIMA FUERZA DE CIERRE (100%)

Se recomienda prestar mucha atención cuando se utilice esta función, una fuerza de cierre excesiva podría dañar el toldo.

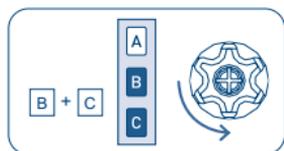
Habilitar esta función significa que el motor aplicará el máximo de fuerza disponible, durante el cierre, en batida o en tracción.

Tn: Emisor ya memorizado

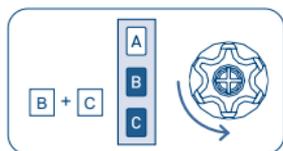


CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA

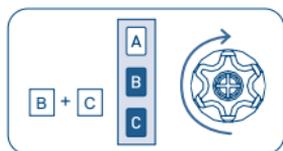
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

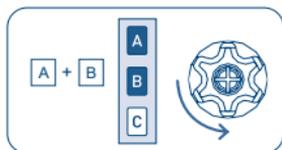
NOTA: cancelados los fines de carrera, se mantiene el valor de la regulación de la fuerza de cierre.

MEMORIZACIÓN DE OTROS EMISORES

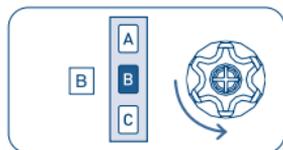
Es posible memorizar hasta 15 emisores.

Tn: Emisor ya memorizado

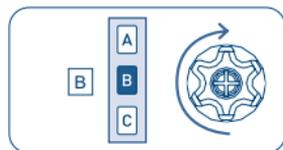
Tx: Emisor a memorizar



Tn



Tn

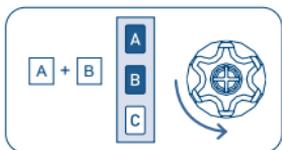


Tx (2 seg)

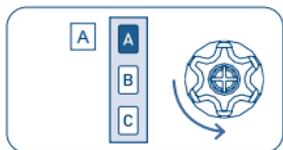
CANCELACIÓN DE UN EMISOR

Es posible cancelar individualmente todos los emisores memorizados. En el momento en que se cancela el último el motor vuelve a las condiciones iniciales. Lo mismo vale para los canales individuales del emisor multicanal, basta seleccionar el canal a cancelar antes de seguir la secuencia.

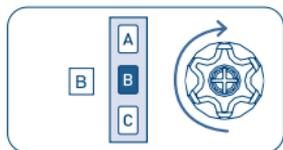
Tn: Emisor a cancelar



Tn



Tn



Tn (2 seg)

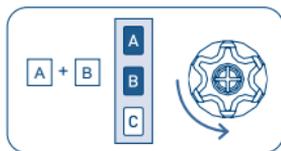
CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA DE LOS EMISORES

La cancelación total de la memoria no borra los fines de carrera.

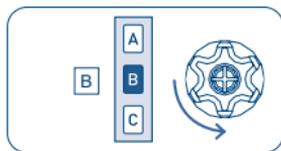
La cancelación total de la memoria se puede realizar de dos modos:

1) DESDE EL EMISOR

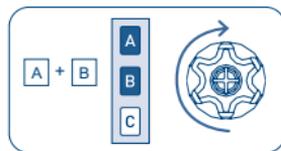
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



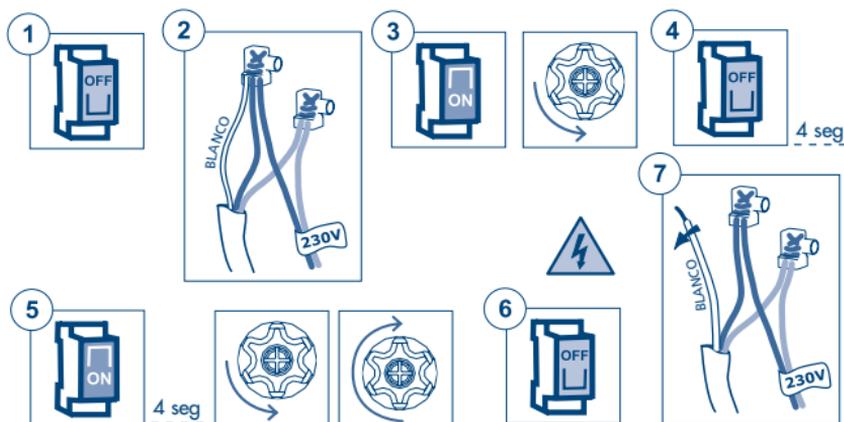
Tn (4 seg)

2) DESDE EL CABLE AUXILIAR

Utilizar esta operación en caso de emergencia o cuando los emisores memorizados estén fuera de uso. Para desprogramar la memoria haremos uso del cable auxiliar blanco del motor. La secuencia de desprogramación será la siguiente:

- 1) Desconectar el motor de corriente por medio del automático de la vivienda.
- 2) Unir el cable blanco del motor al cable marrón (fase) o al cable azul (neutro).
- 3) Alimentar el motor, el motor realizará una breve rotación.
- 4) Volver a desconectar el motor de corriente durante al menos 4 segundos.
- 5) Volver a alimentar el motor, y tras 4 seg. el motor realizará una breve rotación en un sentido, y una rotación más larga en sentido contrario.
- 6) Desconectar el motor de corriente.
- 7) Separar el cable blanco del cable marrón/azul. Aislar debidamente el cable blanco antes de conectar a corriente.

En este punto, es posible proseguir con la memorización del primer emisor.



FUNCIONES ESPECIALES

MEMORIZACIÓN TEMPORAL DE EMISOR

Esta función permite memorizar un emisor de forma temporal, por ejemplo, para permitir la puesta a punto de los fines de carrera durante el montaje en fábrica. El emisor definitivo se podrá memorizar más adelante utilizando la secuencia de mando correspondiente (ver: "MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR").

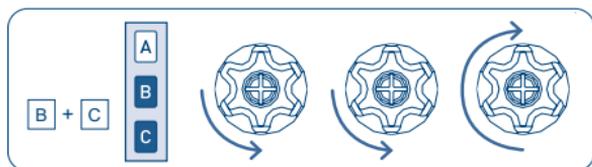
Las operaciones que se indican a continuación sólo se pueden llevar a cabo cuando el motor es nuevo de fábrica, o bien después de una cancelación total de la memoria (ver: "CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA"). Para garantizar que la programación temporal sólo se utiliza en la fase de instalación o de puesta a punto y no durante el uso cotidiano, el motor solamente permite realizar las operaciones siguientes dentro de los límites de tiempo descritos.

Alimentar el motor, comprobar que en el radio de acción del emisor no están presentes otros motores alimentados y/o con la memoria vacía.

Dentro de los 30 segundos posteriores al encendido, pulsar simultáneamente las teclas B y C, hasta que el motor realiza la señal de confirmación.

El emisor permanecerá memorizado 5 minutos, mientras el motor esté alimentado. Transcurridos 5 minutos o cuando se quite tensión al motor, el emisor se borrará.

T1: Primer emisor a memorizar



T1

AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN O DE APERTURA DE LAS LAMAS

ACLARACIONES SOBRE EL FUNCIONAMIENTO

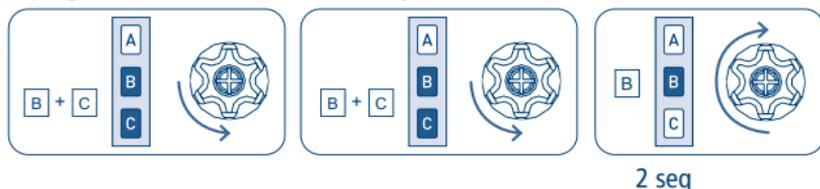
- Por orden breve del emisor se entiende presionar la tecla (A, B, C) por un tiempo menor a 2 segundos. Por orden larga del emisor se entiende presionar la tecla (A, B, C) por un tiempo mayor de 2 segundos.
- Durante la basculación, la regulación de la apertura está limitada entre el mínimo y el máximo de apertura.
- Cuando desee bascular pulse la tecla B del emisor con una orden larga (2 seg.). Para el uso simultáneo de la posición intermedia y de las funciones de basculación, ver la nota de la pág. 231.
- Cuando se ejecuta una orden larga, el motor ejecuta también la orden breve.
- Para detener la persiana cuando está en movimiento, pulse la tecla de parada del emisor.

AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

MODALIDAD 1: Persiana orientable con posición de enganche por basculante por encima del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.
No es posible órdenes centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente". Esto permitirá ejecutar la regulación de las posiciones con precisión.

Ejecute las operaciones siguientes:

- Suba la persiana hasta entrar en la zona de basculación (primer clic).
- Baje la persiana hasta que las lamas estén orientadas a la máxima apertura.
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida).
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana se moverá secuencialmente a las tres posiciones programadas: entrada en la zona de basculación, apertura máxima y apertura preferida.
- Suba la persiana hasta que salga de la zona de basculación (segundo clic).
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana ejecutará el ciclo de entrada a basculación y abrirá las lamas en la posición preferida.

Funciones de las órdenes del emisor*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
A breve (< 2 seg)	Subida completa	Menos luz
C breve (< 2 seg)	Bajada completa	Más luz
A largo (> 2 seg)	-	Sale de basculación y subida completa
C largo (> 2 seg)	-	Sale de basculación y bajada completa
B largo (> 2 seg)	Entra en basculación	-
B breve (< 2 seg)	Para el motor	-
B largo (> 4 seg)	-	Confirma nueva posición de apertura preferida

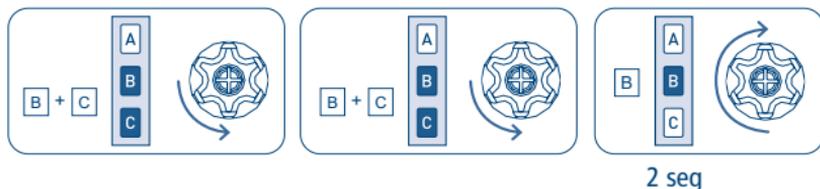
AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

MODALIDAD 2: Persiana orientable sin posición de enganche por basculante, con apertura de lamas regulable por debajo del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Solomatic.

No es posible órdenes centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente". Esto permitirá ejecutar la regulación de las posiciones con precisión.

Ejecute las operaciones siguientes:

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida);
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana se moverá secuencialmente a las posiciones programadas: cierre, apertura máxima y apertura preferida.

Funciones de las órdenes del emisor*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
A breve (< 2 seg)	Subida completa	Menos luz
C breve (< 2 seg)	Bajada completa	Más luz
A largo (> 2 seg)	-	Sale de basculación y subida completa
C largo (> 2 seg)	-	Sale de basculación y bajada completa
B largo (> 2 seg)	Entra en basculación	-
B breve (< 2 seg)	Para el motor	-
B largo (> 4 seg)	-	Confirma nueva posición de apertura preferida

*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

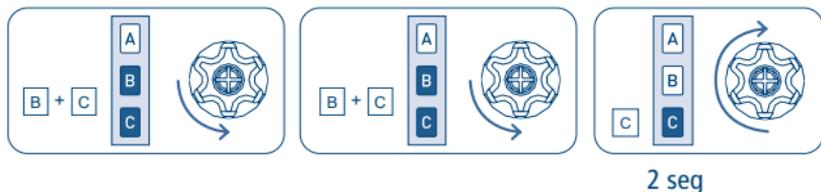
AJUSTES DEL MECANISMO DE APERTURA DE LAS LAMAS

MODALIDAD 3: Persiana orientable con posición de apertura por debajo del fin de carrera inferior sin regulación de apertura de lamas.

Sólo para persianas tipo Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Luxor Noon, el cliente no necesita regular la cantidad de lamas abiertas.

No es posible órdenes centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente". Esto permitirá ejecutar la regulación de la posición de apertura con precisión.

Ejecute las operaciones siguientes:

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana se moverá secuencialmente a las posiciones programadas: cierre y apertura máxima.

Funciones de las órdenes del emisor*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
A breve	Subida completa	Cierre de las lamas y subida completa
C breve	Bajada completa	Cierre de las lamas y bajada completa
B largo	Apertura de las lamas	-
B breve	Para el motor	-

*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

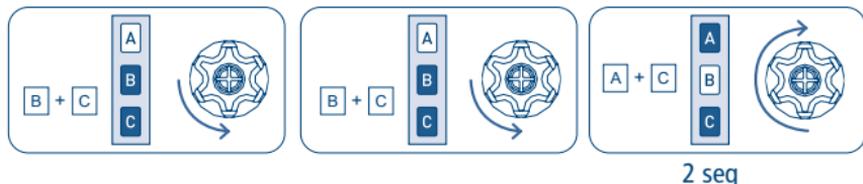
AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

MODALIDAD 4: Persiana orientable con posición de enganche por basculante por encima del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Es posible órdenes de cierre y apertura centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente". Esto permitirá ejecutar la regulación de las posiciones con precisión.

Ejecute las operaciones siguientes:

- Suba la persiana hasta entrar en la zona de basculación (primer clic).
- Baje la persiana hasta que las lamas estén orientadas a la máxima apertura.
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida).
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana se moverá secuencialmente a las tres posiciones programadas: entrada en la zona de basculación, apertura máxima y apertura preferida.
- Suba la persiana hasta que salga de la zona de basculación (segundo clic).
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana ejecutará el ciclo de entrada en basculación y abrirá las lamas en la posición preferida.

Funciones de las órdenes del emisor*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
A breve (< 2 seg)	Subida completa	Menos luz
C breve (< 2 seg)	Bajada completa	Más luz
A largo (> 2 seg)	Subida completa	Sale de basculación y subida completa
C largo (> 2 seg)	Bajada completa	Sale de basculación y bajada completa
B breve	Para el motor	-
B largo (> 2 seg)	Entra en basculación	-
B largo (> 4 seg)	-	Confirma nueva posición de apertura preferida

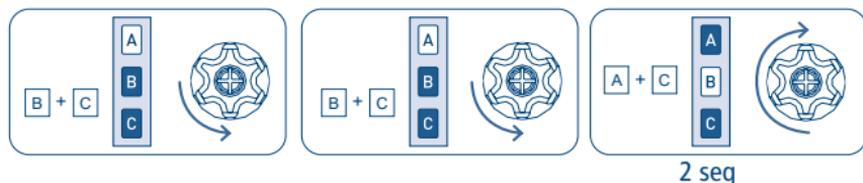
AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

MODALIDAD 5: Persiana orientable sin posición de enganche, con apertura de lamas regulable por debajo del fin de carrera inferior.

Específico para persianas tipo Rolltek, puede ser utilizado en persiana Orienta / Rollflap / Biroll / Glosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Alika / Luxor Noon, si el cliente desea poder regular el número de lamas abiertas.

Son posibles las órdenes centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente". Esto permitirá ejecutar la regulación de las posiciones con precisión.

Ejecute las operaciones siguientes:

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida);
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana se moverá secuencialmente a las posiciones programadas: cierre, apertura máxima y apertura preferida.

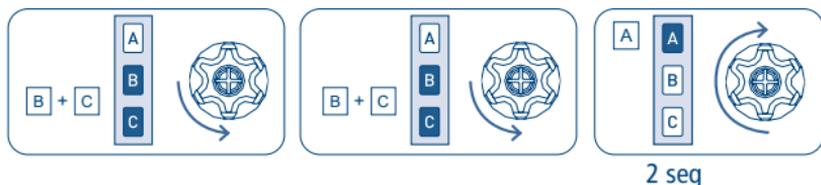
Funciones de las órdenes del emisor*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
A breve (< 2 seg)	Subida completa	Menos luz
C breve (< 2 seg)	Bajada completa	Más luz
A largo (> 2 seg)	Subida completa	Sale de basculación y subida completa
C largo (> 2 seg)	Bajada completa	Sale de basculación y bajada completa
B breve	Para el motor	-
B largo (> 2 seg)	Entra en basculación	-
B largo (> 4 seg)	-	Confirma nueva posición de apertura preferida

*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

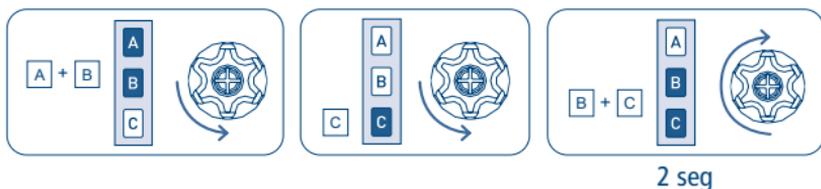
CANCELACIÓN DE LAS FUNCIONES DE BASCULACIÓN

Para desactivar las funciones de basculación ejecute la secuencia de órdenes:



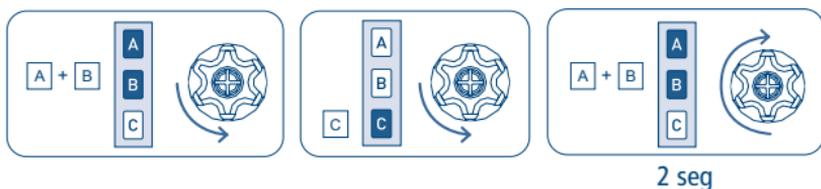
IMPULSO DE REGULACIÓN DE LA BASCULACIÓN DE LAS LAMAS

Es posible habilitar un impulso de regulación de la basculación de las lamas de doble duración (largo) respecto al configurado de fábrica (corto) mediante la siguiente secuencia:



de este modo, serán necesarios menos impulsos para regular la apertura de las lamas del mínimo al máximo previsto.

Para restablecer la duración del impulso de regulación de la basculación de las lamas configurado de fábrica (corto), realizar la siguiente secuencia:



La cancelación total de los finales de carrera restablece automáticamente el impulso corto de regulación de la basculación de las lamas.

NOTAS PARA EL USO SIMULTÁNEO DE LA POSICIÓN INTERMEDIA Y DE LAS FUNCIONES DE BASCULACIÓN / ORIENTACIÓN

En las secciones anteriores se han tratado los casos en los que se desea utilizar sólo la posición intermedia o bien sólo la función de basculación/orientación. Si se ha programado sólo una de las dos funciones, los mandos para utilizarlas son los mismos (B del mando con orden larga, ARRIBA/ABAJO o bien ABAJO/ARRIBA en el pulsador).

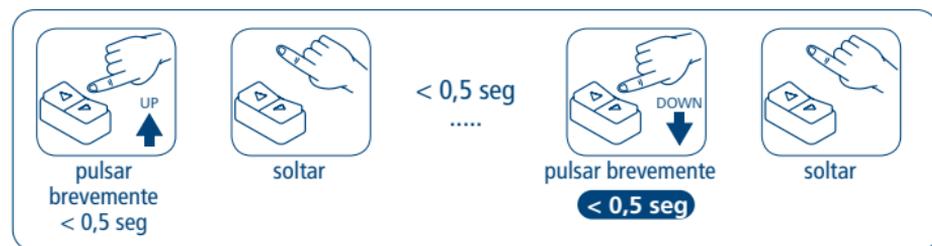
En caso de que se programen tanto la función de posición intermedia como la de basculación/orientación, los mandos para utilizarlas cambian de la siguiente forma:

- Para alcanzar la posición intermedia: en el mando, usar B con orden larga (2 s).
- Puesta en marcha de la basculación/orientación: en el mando serie SKIPPER y serie POP utilizar A+C, mientras que en el emisor serie Giro utilizar la secuencia STOP breve (< 2 s) seguida de un STOP largo (2 s).

SÓLO MODALIDADES 1-2-3

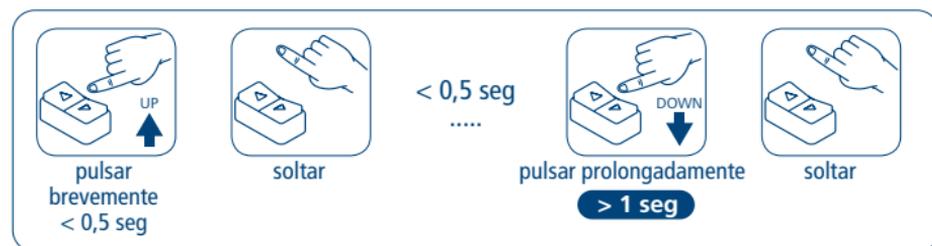
IR A POSICIÓN INTERMEDIA:

utilizar la secuencia SUBIDA breve (< 0,5 s) - BAJADA breve (< 0,5 s).



ENTRA EN BASCULACIÓN/ APERTURA DE LAS LAMAS:

utilizar la secuencia SUBIDA breve (< 0,5 s) - BAJADA larga (> 1 s).



Para MODALIDAD 4 ver pág. 228.

Para MODALIDAD 5 ver pág. 229.

PROGRAMACIÓN DEL MOTOR DESDE EL PULSADOR

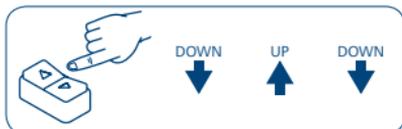
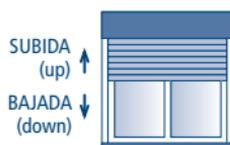
LEYENDA DE SÍMBOLOS



Apretar el botón de subida



Apretar el botón de bajada



Apretar los botones tal como se indica en secuencia rápida



Apretar los botones tal como se indica en secuencia rápida; al final, el motor ejecuta un movimiento de confirmación.



breve rotación en un sentido



rotación larga en sentido contrario

EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

La mayor parte de las secuencias de mando están compuestas por tres o seis pasos bien diferenciados, al término de los mismos el motor realiza una señal, con diversos tipos de rotación, según el paso haya concluido en modo positivo o negativo. El objetivo de este apartado es reconocer las indicaciones del motor.

Los botones deben ser pulsados durante al menos 0,5 segundos tal y como se indica en la secuencia, sin que transcurra más de 1 segundo entre un paso y el otro. Si transcurre más de 1 segundo, el comando no será aceptado, y se deberá repetir la secuencia.

Ejemplo de secuencia de comando:



Como se ve en el ejemplo, cuando la secuencia termina de manera positiva el motor ejecuta una sola rotación larga. Si el motor no ejecuta ninguna rotación, significa que la secuencia no ha finalizado con éxito. En tal caso, se necesita repetir la secuencia desde el principio.

¡Atención! Si la secuencia prevé una repetición de comandos iguales (Up+Up/Down+Down) se necesita interponer la posición Stop si el tipo de pulsador lo prevé.

PROGRAMACIÓN DEL MOTOR DESDE EL PULSADOR

NOTA: Si se procede a la programación del motor desde el pulsador sin antes haber memorizado al menos un emisor, la función radio se desactivará automáticamente (para reactivarla ver pág. 211 – ACTIVACIÓN / DESACTIVACIÓN DE LA FUNCIÓN RADIO DEL MOTOR).

La programación del motor desde el pulsador permanece activa hasta que no se han programado los fines de carrera. Una vez programados los fines de carrera, la opción de programar el motor desde el pulsador permanece habilitada durante un tiempo máximo de 5 minutos, para introducir modificaciones como la regulación de la fuerza de cierre, la posición intermedia, etc...

Cada vez que se desconecta la alimentación del motor y se vuelve a conectar, la función de programación desde el pulsador se reactiva (siempre durante un máximo de 5 minutos).

REGULACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

Durante la regulación, el motor realizará un breve movimiento y una pausa seguido de un movimiento continuo en la dirección deseada. La regulación de los fines de carrera se puede realizar de varias formas, en función de los dispositivos de bloqueo montados en la persiana (tapones y tirantes de seguridad) y del tipo de instalación (en fábrica o en obra). Tras haber programado ambos fines de carrera, es necesario realizar al menos una carrera completa arriba/abajo para que el motor pueda determinar la correcta asociación de la dirección de subida/descenso. Durante este procedimiento, el motor podría efectuar una breve parada y luego volver a accionarse automáticamente. No es posible memorizar la posición intermedia, o una de las regulaciones de basculación (Modalidades 1-2-3-4-5), hasta que el motor no haya completado dicho procedimiento.

REGULACIÓN EN MODALIDAD 1 (manual)

En esta modalidad la persiana puede tener uno, ambos o ningún dispositivo de bloqueo montado. La secuencia de memorización puede partir, indistintamente, del punto alto del fin de carrera o del punto bajo.

Durante la regulación de la primera posición, puede ser necesario usar el botón de bajada para subir la persiana, y viceversa, porque la identificación del sentido de rotación será correctamente identificado una vez haya sido memorizada la primera posición.

EJEMPLO N. 1

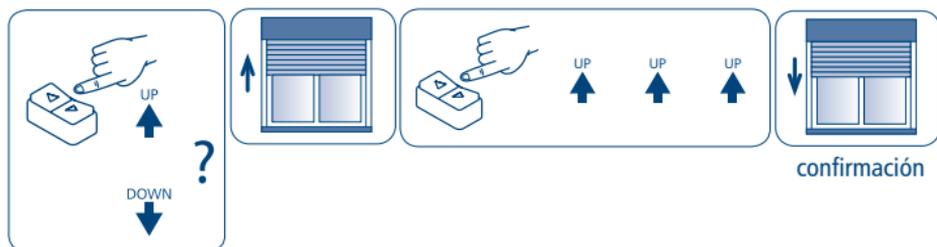
Memorización del punto alto en primer lugar

MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Si la persiana estuviese completamente subida, primero se deberá bajar unos 20 cm.

Con el botón de subida o bajada del pulsador, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsado hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar el pulsador para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

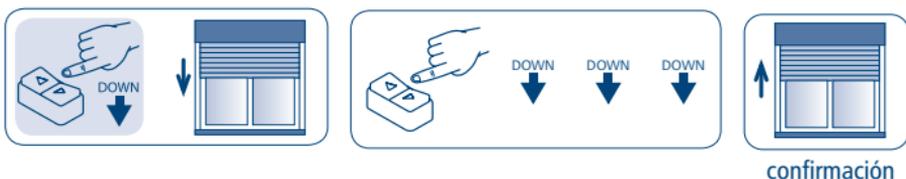
Para memorizar el punto alto del fin de carrera, ejecutar la secuencia de mandos indicada. Al final de la secuencia, el motor ejecuta un movimiento de bajada que confirma la correcta memorización.



MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

Con el botón de bajada del pulsador, llevar la persiana hasta el punto bajo del fin de carrera. Si se han montado tirantes de seguridad, mantener pulsado hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar el pulsador para regular con precisión el punto bajo del fin de carrera.

Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, ejecutar la secuencia de mandos indicada. Al final de la secuencia, el motor ejecuta un movimiento de subida que confirma la correcta memorización.



EJEMPLO N. 2

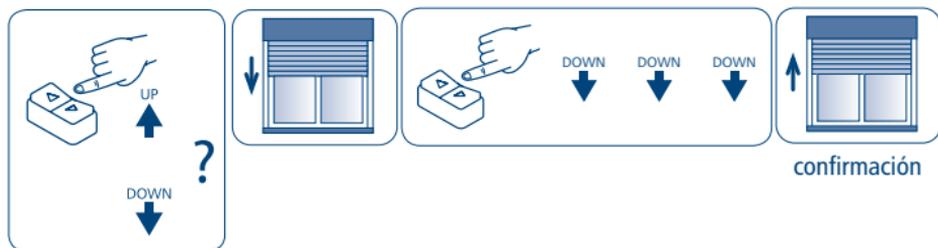
Memorización del punto bajo en primer lugar

MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

Si la persiana estuviese completamente bajada, primero se deberá subir unos 20 cm.

Con el botón de subida o bajada del pulsador, llevar la persiana hasta el punto bajo del fin de carrera. Si se han montado tirantes de seguridad, mantener pulsado hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar el pulsador para regular con precisión el punto bajo del fin de carrera.

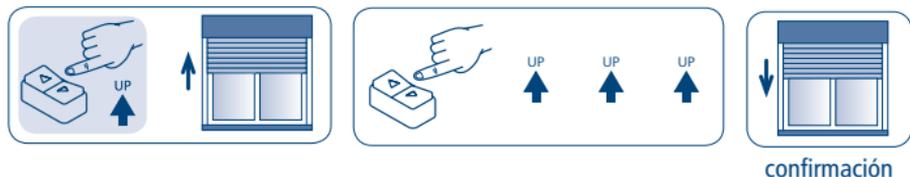
Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, ejecutar la secuencia de mandos indicada. Al final de la secuencia, el motor ejecuta un movimiento de subida que confirma la correcta memorización.



MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Con el botón de subida del pulsador, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsado hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar el pulsador para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, ejecutar la secuencia de mandos indicada. Al final de la secuencia, el motor ejecuta un movimiento de bajada que confirma la correcta memorización.



REGULACIÓN EN MODALIDAD 2 (semiautomática)

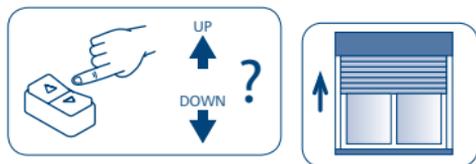
Para realizar la regulación en esta modalidad, la persiana debe de tener montados obligatoriamente dispositivos de bloqueo en bajada (tirantes de seguridad). No es necesario tener montados dispositivos de bloqueo en subida (tapones). Este procedimiento es útil sobretodo para la instalación en fábrica, porque sólomente es necesario memorizar el punto alto del fin de carrera. El punto bajo del fin de carrera será determinado automáticamente durante el uso normal de la persiana.

La secuencia de memorización debe de comenzar, OBLIGATORIAMENTE, del punto alto.

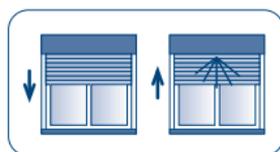
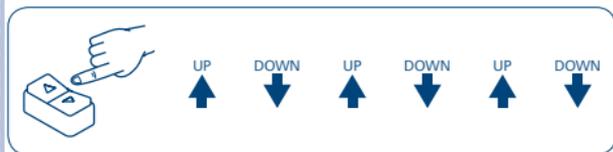
MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Si la persiana estuviese completamente subida, primero se deberá bajar unos 20 cm.

Con el botón de subida o bajada del pulsador, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsado hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar el pulsador para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.



Para memorizar el punto alto del fin de carrera, ejecutar la secuencia de mandos indicada. Al final de la secuencia, el motor ejecuta un movimiento de bajada que confirma la correcta memorización, entonces se recoge la persiana hasta el punto alto del fin de carrera.



confirmación

En este punto, el sentido de rotación está identificado correctamente en el emisor. Se puede desconectar el motor y terminar la memorización en la obra.

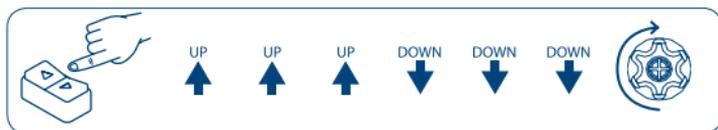
La primera vez que el motor se pare automáticamente en el punto bajo del fin de carrera, esta posición será memorizada automáticamente.

Puesto que el motor realiza una lectura del par en cada ciclo, en el caso que la primera vez el punto bajo del fin de carrera fuese fijado erróneamente a causa de un impedimento mecánico (varilla atascada, guías no paralelas, tornillos salientes, etc...), bastaría con realizar una subida, quitar el impedimento, y efectuar una nueva bajada.

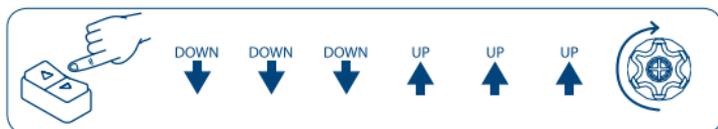
REGULACIÓN/CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

REGULACIÓN DE LA POSICIÓN IDEAL INTERMEDIA

Desde el PUNTO ALTO



Desde el PUNTO BAJO



Esta secuencia prepara el motor para el funcionamiento "Hombre presente" para permitir un ajuste milimétrico de la posición intermedia. Para confirmar la posición intermedia:



IR A POSICIÓN IDEAL INTERMEDIA

(Solamente si no está regulada la basculación o en MODALIDD 4 y 5).

Desde el cable blanco es posible enviar el motor a posición intermedia: pulsar subida prolongadamente (>2 seg).

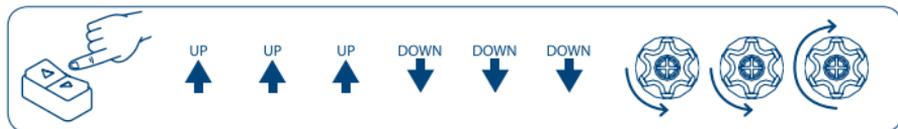
Para las otras MODALIDADES ver pág. 231.



CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

Utilizar la secuencia indicada correspondiente. El motor confirmará con tres movimientos finales que la posición intermedia está cancelada.

Desde el PUNTO ALTO



Desde el PUNTO BAJO

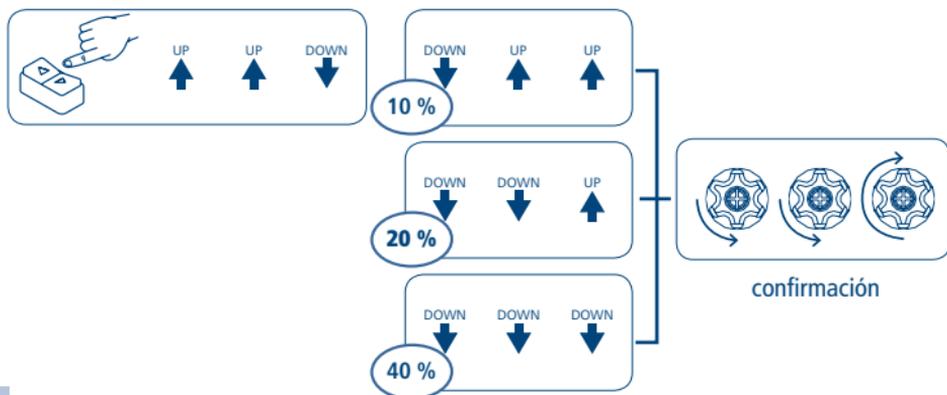


REGULACIÓN DE LA FUERZA DE CIERRE

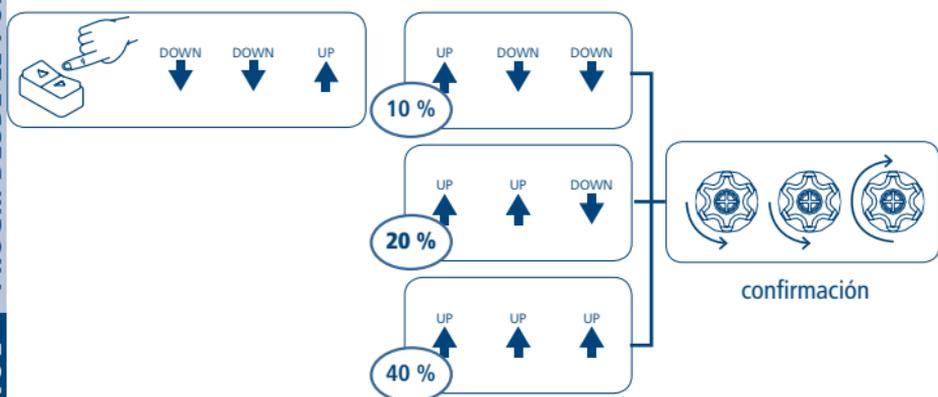
Este sistema, único en el mercado, garantiza, en el caso que hayan sido montados tirantes de seguridad, que la persiana permanezca perfectamente cerrada, sin someter las lamas a una excesiva compresión. El sistema funciona en cualquier tipo de aplicación, gracias a la posibilidad de regular manualmente la fuerza de cierre.

El motor viene de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de cierre del 20 %. Con el inversor, es posible cambiar dicho valor, disminuyéndolo al 10 % o aumentándolo al 40 %, según el resultado que se quiera obtener.

Desde el PUNTO ALTO



Desde el PUNTO BAJO

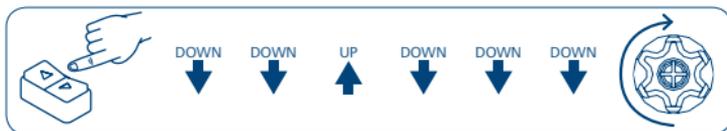


CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA

Desde el PUNTO ALTO



Desde el PUNTO BAJO



Tras la cancelación de los fines de carrera la función radio vuelve a habilitarse automáticamente.

FUNCIONES ESPECIALES

AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN O DE APERTURA DE LAS LAMAS

ACLARACIONES SOBRE EL FUNCIONAMIENTO

- PARA MODALIDADES 1-2-3:

Por pulsación *breve* de tecla (SUBIDA/BAJADA) se entiende el presionar la tecla por un tiempo inferior a 2 seg.

Por pulsación *larga* de tecla (SUBIDA/BAJADA) se entiende el presionar la tecla por un tiempo mayor a 2 seg.

- PARA MODALIDADES 4-5:

Por pulsación *breve* de tecla (SUBIDA/BAJADA) se entiende el presionar la tecla por un tiempo inferior a 1 seg.

Por pulsación *larga* de tecla (SUBIDA/BAJADA) se entiende el presionar la tecla por un tiempo mayor a 1 seg.

Por pulsación *muy larga* de tecla (SUBIDA/BAJADA) se entiende el presionar la tecla por un tiempo mayor a 2 seg.

- Durante la basculación, la regulación de la apertura está limitada entre el mínimo y el máximo de apertura.

- Para el uso simultáneo de la posición intermedia y de las funciones de basculación, ver la nota de la pág. 231.

- Cuando se ejecuta una orden larga, el motor ejecuta también la orden breve.

- Para detener la persiana cuando está en movimiento, pulse uno de las teclas del pulsador.

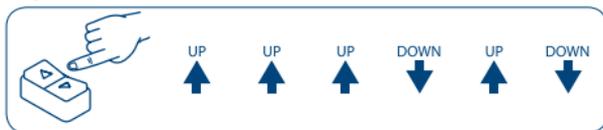
AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

MODALIDAD 1: Persiana orientable con posición de enganche por basculante por encima del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

No es posible órdenes centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, lleva la persiana hasta el punto alto del fin de carrera y después ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente".

Ejecute las operaciones siguientes:

- Suba la persiana hasta entrar en la zona de basculación (primer clic).
 - Baje la persiana hasta que las lamas estén orientadas a la máxima apertura.
 - Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida).
 - Seguir la siguiente secuencia de confirmación: la persiana se moverá secuencialmente a las tres posiciones programadas: entrada en la zona de basculación, apertura máxima y apertura preferida.
-
- Suba la persiana hasta que salga de la zona de basculación (segundo clic).
 - Seguir la siguiente secuencia de confirmación:

La persiana ejecutará el ciclo de entrada en basculación y abrirá las lamas en la posición preferida.



Funciones de las órdenes del pulsador*

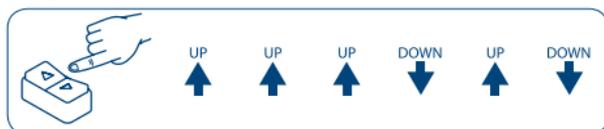
Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
SUBIDA breve	Subida completa	Menos luz
BAJADA breve	Bajada completa	Más luz
SUBIDA larga	Entra en basculación	Sale de basculación y subida completa
BAJADA larga	Entra en basculación	Sale de basculación y bajada completa
secuencia BAJADA/SUBIDA (0,5 seg.)	Entra en basculación	-
secuencia SUBIDA/BAJADA (0,5 seg.)	Entra en basculación	-

AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

MODALIDAD 2: Persiana orientable sin posición de enganche por basculante, con apertura de lamas regulable por debajo del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Solomatic.
No es posible órdenes centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, lleva la persiana hasta el punto alto del fin de carrera y después ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.
A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente".

Ejecute las operaciones siguientes:

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida);
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación:



La persiana se moverá secuencialmente a las posiciones programadas: cierre, apertura máxima y apertura preferida.

Funciones de las órdenes del pulsador*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
SUBIDA breve	Subida completa	Menos luz
BAJADA breve	Bajada completa	Más luz
SUBIDA larga	Entra en basculación	Sale de basculación y subida completa
BAJADA larga	Entra en basculación	Sale de basculación y bajada completa
secuencia BAJADA/ SUBIDA (0,5 seg.)	Entra en basculación	-
secuencia SUBIDA/BAJADA (0,5 seg.)	Entra en basculación	-

*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

AJUSTES DEL MECANISMO DE APERTURA DE LAS LAMAS

MODALIDAD 3: Persiana orientable con posición de apertura por debajo del fin de carrera inferior sin regulación de apertura de lamas.

Sólo para persianas tipo Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Luxor Noon, el cliente no necesita regular la cantidad de lamas abiertas.

No es posible órdenes centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, lleva la persiana hasta el punto alto del fin de carrera y después ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente".

Ejecute las operaciones siguientes:

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación:



La persiana se moverá secuencialmente a las posiciones programadas: cierre y apertura máxima.

Funciones de las órdenes del pulsador*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
SUBIDA breve	Subida completa	Cierre de las lamas y subida completa
BAJADA breve	Bajada completa	Cierre de las lamas y bajada completa
SUBIDA larga	Apertura de las lamas	Cierre de las lamas y subida completa
BAJADA larga	Apertura de las lamas	Cierre de las lamas y bajada completa
secuencia BAJADA/ SUBIDA (0,5 seg.)	Apertura de las lamas	-
secuencia SUBIDA/BAJADA (0,5 seg.)	Apertura de las lamas	-

*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

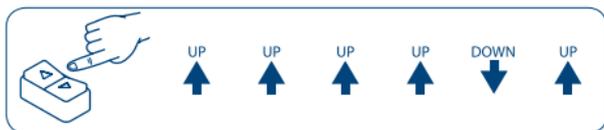
AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

MODALIDAD 4: Persiana orientable con posición de enganche por basculante por encima del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Es posible órdenes de cierre y apertura centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, lleva la persiana hasta el punto alto del fin de carrera y después ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente".

Ejecute las operaciones siguientes:

- Suba la persiana hasta entrar en la zona de basculación (primer clic).
- Baje la persiana hasta que las lamas estén orientadas a la máxima apertura.
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida).
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación: la persiana se moverá secuencialmente a las tres posiciones programadas: entrada en la zona de basculación, apertura máxima y apertura preferida.
- Suba la persiana hasta que salga de la zona de basculación (segundo clic).
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación:



La persiana se moverá en secuencia a las posiciones memorizadas.



Funciones de las órdenes del pulsador*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
SUBIDA breve (< 1 seg)	Breve movimiento en subida	Menos luz
BAJADA breve (< 1 seg)	Breve movimiento en bajada	Más luz
SUBIDA larga (ente 1 y 2 seg)	Subida completa	
BAJADA larga (ente 1 y 2 seg)	Bajada completa	
SUBIDA muy larga (> 2 seg)	Posicion intermedia (si está memorizada)	
BAJADA muy larga (> 2 seg)	Entra en basculación	
secuencia SUBIDA/BAJADA o BAJADA/SUBIDA rapida (0,5 seg)	Posicion intermedia (si está memorizada) o entrada en basculación	

*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

MODALIDAD 5: Persiana orientable sin posición de enganche, con apertura de lamas regulable por debajo del fin de carrera inferior.

Específico para persianas tipo Rolltek, puede ser utilizado en persiana Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Alika / Luxor Noon, si el cliente desea poder regular el número de lamas abiertas.

Son posibles las órdenes centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, lleva la persiana hasta el punto alto del fin de carrera y después ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente".

Ejecute las operaciones siguientes:

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida);
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación:



La persiana se moverá en secuencia a las posiciones memorizadas.

Funciones de las órdenes del pulsador*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
SUBIDA breve (< 1 seg)	Breve movimiento en subida	Menos luz
BAJADA breve (< 1 seg)	Breve movimiento en bajada	Más luz
SUBIDA larga (ente 1 y 2 seg)	Subida completa	
BAJADA larga (ente 1 y 2 seg)	Bajada completa	
SUBIDA muy larga (> 2 seg)	Posicion intermedia (si está memorizada)	
BAJADA muy larga (> 2 seg)	Entra en basculación	
secuencia SUBIDA/BAJADA o BAJADA/SUBIDA rapida (0,5 seg)	Posicion intermedia (si está memorizada) o entrada en basculación	-
BAJADA breve desde el fin de carrera inferior	Mayor luminosidad y entrada en basculación	-

*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

CANCELACIÓN DE LAS FUNCIONES DE BASCULACIÓN

Para desactivar las funciones de basculación ejecute la secuencia de órdenes:

Desde el PUNTO ALTO



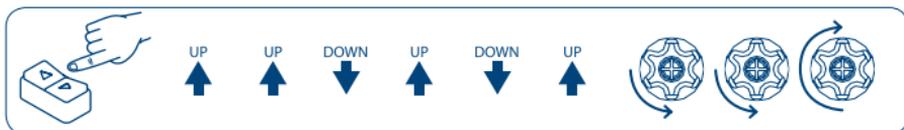
Desde el PUNTO BAJO



IMPULSO DE REGULACIÓN DE LA BASCULACIÓN DE LAS LAMAS

Es posible habilitar un impulso de regulación de la basculación de las lamas de doble duración (largo) respecto al configurado de fábrica (corto) mediante la siguiente secuencia:

Desde el PUNTO ALTO



Desde el PUNTO BAJO



de este modo, serán necesarios menos impulsos para regular la apertura de las lamas del mínimo al máximo previsto.

Para restablecer la duración del impulso de regulación de la basculación de las lamas configurado de fábrica (corto), realizar la siguiente secuencia:

Desde el PUNTO ALTO



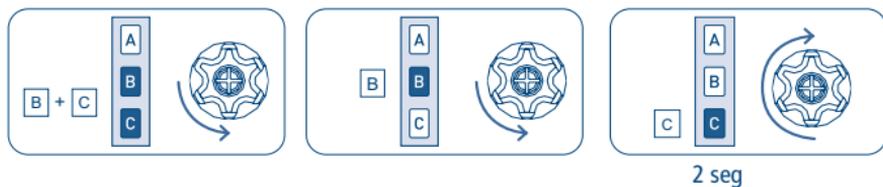
Desde el PUNTO BAJO



La cancelación total de los finales de carrera restablece automáticamente el impulso corto de regulación de la basculación de las lamas.

GESTIÓN MODALIDAD DE MANDO DEL MOTOR CON CABLE BLANCO SUBIDA-BAJADA MOVIMIENTO CONTINUO / SUBIDA-BAJADA HOMBRE PRESENTE

Como valor por defecto, los motores salen de fábrica preparados para la utilización con 2 botones independientes "SUBIDA-BAJADA movimiento continuo". Siempre se puede modificar la configuración de la modalidad de mando de "SUBIDA-BAJADA movimiento continuo" a "SUBIDA-BAJADA Hombre presente" y viceversa a través de la secuencia indicada a continuación.



USO DEL MOTOR EN UNA RED Z-WAVE

DESCRIPCIÓN DEL DISPOSITIVO

DIMIO ZRX es un motor para persiana con fin de carrera electrónicos, doble tecnología radio y opcionalmente se pueden accionar desde un pulsador.

La doble tecnología radio nos permite, por un lado, un ajuste sencillo e intuitivo, como hasta ahora, de los fin de carrera y las funciones principales, y por otro lado, se puede integrar en una red Z-Wave.

La opción del accionamiento desde un pulsador nos permite tanto la programación como el control del motor.

Este producto puede ser utilizado en cualquier red Z-Wave/Z-Wave Plus, junto con otros dispositivos certificados Z-Wave, también de otros fabricantes. De este modo constantemente alimentado, el motor ZRX realiza las funciones de repetidor para aumentar la fiabilidad de la red.

ESPECIFICACIONES TÉCNICAS PARA Z-WAVE

Alimentación eléctrica	230 VAC \pm 10 % 50 Hz
Temperatura de funcionamiento	Desde -10 °C a 40 °C
Consumo de energía en stand-by	< 1 W
Frecuencia de radio Z-Wave	868,4 MHz
Frecuencia radio CRC	433,92 MHz
Sistema de protección	Seguridad S2
Distancia máxima Z-Wave	hasta 100 m en exteriores hasta 40 m en interiores
Conformidad	CE, Directiva RoHS
Grado de protección eléctrica	IP44

INSTALACIÓN DEL DISPOSITIVO

- 1) Preparar el motor y realizar la instalación en la persiana
- 2) Realizar las conexiones eléctricas
- 3) Programar los fin de carrera y los reglajes como se describe en el manual de instalación del producto.
- 4) Incluir el dispositivo en la red Z-Wave.

Se recomienda realizar todas las operaciones de preparación, instalación y reglaje antes de incluir el motor en la red Z-Wave. Aunque es posible incluir el motor en una red Z-Wave, la mayoría de las funciones no estarán activas hasta que se configuren las posiciones de los fin de carrera. En particular, no están activos:

- Comandos de movimiento e informes de posición
- Envío de notificaciones
- Movimientos requeridos de clase "COMMAND_CLASS_INDICATOR".

Estas restricciones son necesarias para limitar la posibilidad de dañar la persiana, así como para proteger la seguridad del instalador.

INCLUIR/EXCLUIR EL DISPOSITIVO EN UNA RED Z-WAVE (clásico)

DIMIO ZRX es compatible con todos los controladores certificados Z-Wave/Z-Wave Plus. El dispositivo admite tanto el mecanismo de **Network Wide Inclusion** (inclusión del dispositivo en una red aunque no esté conectado directamente al controlador) como la **Inclusión estándar**.

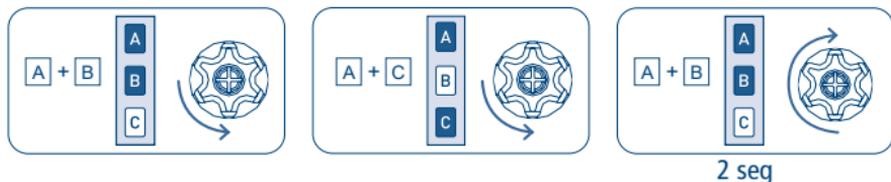
Por defecto, el procedimiento de inclusión comienza con el modo de **Inclusión estándar** y, tras un breve tiempo de espera, el procedimiento continúa con el mecanismo de **Network Wide Inclusion** que tarda unos 20 segundos.

INCLUSIÓN STANDARD (INCLUSIÓN/EXCLUSIÓN)

Asegúrese de que el motor cuente con alimentación eléctrica y que tenga la posibilidad de conectarse a un pulsador de subida/bajada si desea utilizar la secuencia de programación por cable, o tiene un mando a distancia ya memorizado en el motor. Para realizar la inclusión, asegúrese de que el motor no está actualmente incluido en una red Z-Wave; si ya está incluido, realice el procedimiento siguiente: la primera vez para realizar la exclusión, la segunda para incluir el motor en la red Z-Wave correspondiente.

La secuencia de operaciones para los procedimientos de inclusión/exclusión es la siguiente:

- 1) Prepare el controlador Z-Wave para la inclusión (o exclusión) de un dispositivo (consulte las instrucciones de su controlador).
- 2) En el motor, realice la secuencia de programación para la inclusión/exclusión:
 - a. Desde el mando a distancia: AB - AC - AB (2 segundos), espere a que se ejecuten los movimientos de confirmación.

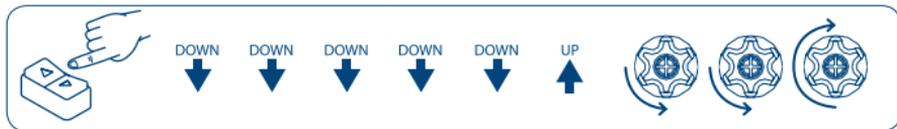


- b. Desde el pulsador (si los fines de carrera no están ajustados, se puede utilizar cualquier secuencia):

- i. Con el motor en el fin de carrera alto: ARRIBA-ARRIBA-ARRIBA-ARRIBA-ARRIBA-ABAJO



- ii. Con el motor en el fin de carrera bajo: ABAJO-ABAJO-ABAJO-ABAJO-ABAJO-ARRIBA



- 3) El motor realiza unos breves movimientos para indicar que el procedimiento de inclusión (o exclusión) está en curso.
- 4) Compruebe en el controlador que el procedimiento se ha realizado con éxito.

INCLUSIÓN SMARTSTART

Z-Wave SmartStart trata de simplificar las acciones a llevar a cabo en el proceso de inclusión de un dispositivo en la red Z-Wave, pasando de interactuar directamente en el dispositivo a hacerlo sobre la interfaz más user-friendly del Gateway.

Z-Wave SmartStart elimina la necesidad de poner en marcha el dispositivo para dar inicio a la inclusión. La inclusión se inicia automáticamente con el encendido y se repite en intervalos durante todo el tiempo en el que el dispositivo no se incluye en una red Z-Wave. Cuando el nuevo dispositivo es reconocido por el gateway dará inicio el proceso de inclusión, sin la necesidad de interacción con el usuario o la interrupción del normal funcionamiento. El proceso de inclusión SmartStart solamente afecta a dispositivos autenticados.

DIMIO ZRX puede ser incluido en una red Z-Wave escaneando el código QR presente en el producto, con un controlador dotado de inclusión SmartStart. No se requiere de otras acciones, el producto SmartStart será incluido en el intervalo de 10 minutos tras el encendido y una vez dentro del alcance de la red.

El código QR y el DSK en formato numérico están impresos en la etiqueta del cable del motor. El PIN es el primer grupo de 5 dígitos subrayado. Para facilitar la consulta de estos códigos, la etiqueta dispone de una parte autoadhesiva y desmontable que puede guardarse en el manual de instrucciones o colocarse en un lugar fácilmente accesible del toldo o cortina enrollable.

INCLUSIÓN SECURE S2



Código PIN

Cuando se añade DIMIO ZRX a una red Z-Wave con un controlador que soporta un protocolo de seguridad tipo S2, se requiere el código PIN Z-Wave de la Device Specific Key (DSK o clave específica del producto). El código DSK único está impreso en la etiqueta del producto. Los cinco primeros dígitos del código están resaltados y subrayados para ayudar al usuario a identificar la parte del código PIN dentro del texto de la DSK.

CONTROL DEL DISPOSITIVO

CONTROL DEL MOTOR CON MANDO A DISTANCIA Y PULSADORES EXTERNOOS

DIMIO ZRX también puede gestionarse vía radio y mediante pulsador.

El mando a distancia es muy útil durante la instalación del motor en la persiana para ajustar el fin de carrera y realizar todas las funciones de programación. Una vez realizada la instalación inicial, el mando a distancia puede utilizarse como punto de control local. Toda la información sobre los dispositivos compatibles y los métodos de programación se describe en el manual de instalación del producto.

Desde el mando a distancia, puedes ejecutar los comandos básicos:

- Cierre de la persiana: pulse y suelte el botón ABAJO
- Apertura de la persiana: pulse y suelte el botón ARRIBA
- Parada de la persiana: pulse y suelte el botón STOP
- Apertura de las lamas: mantener pulsada la tecla STOP durante al menos 2 segundos.

DIMIO ZRX también puede ser accionado mediante inversor pulsador.

Con el pulsador de una tecla el funcionamiento es el siguiente:

- Cada vez que se pulsa/suelta el botón, el motor realizará las siguientes operaciones de forma secuencial: Cierre, parada, apertura, parada, etc.

Con el inversor pulsador:

- Cierre de la persiana: pulse y suelte el botón ABAJO
- Apertura de la persiana: pulse y suelte el botón ARRIBA
- Parada de la persiana: presione y suelte el botón ARRIBA o ABAJO mientras el motor está en movimiento.
- Apertura de las lamas: mantener pulsado el botón ABAJO durante al menos 2 segundos.

Ajustes predeterminados en fábrica:

- El motor no lleva asociado ningún mando a distancia. El motor puede controlarse a través de un pulsador, pero mientras los fines de carrera no estén configurados, se mueve en "hombre presente": suelta el botón y el motor se detiene.
- Mientras los fines de carrera no estén configurados, el sentido del movimiento del motor puede invertirse con respecto al mando a distancia y al inversor pulsador. La dirección es identificada correctamente de forma automática por el propio motor, cuando se configuran los fines de carrera, y no se puede cambiar.

Encontrará más información sobre el funcionamiento del mando a distancia y del pulsador en las secciones de instalación del producto.

CONTROL DEL MOTOR CON UN CONTROLADOR Z-WAVE

DIMIO ZRX puede ser gestionado por cualquier controlador Z-Wave/Z-Wave Plus certificado disponible en el mercado. La figura siguiente muestra cómo aparecerá el dispositivo una vez incluido en el controlador METAHome.

Seleccionando el icono del objeto de la izquierda es posible acceder a la regulación de la persiana o a la orientación de las lamas.



Con los botones ARRIBA/ABAJO/STOP del panel de control, puede cerrar/abrir/parar la apertura de las lamas de la persiana. Moviendo el cursor en la barra deslizante, puede ajustar el nivel de apertura de las lamas de la apertura. El estado del dispositivo se actualiza en caso de cambio.



Con los botones ARRIBA/ABAJO/STOP del panel de control, puede cerrar/abrir/parar la persiana.

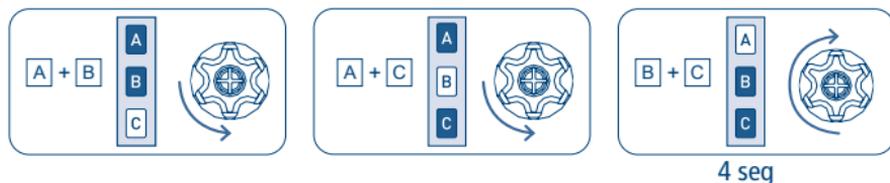
Moviendo el cursor en la barra deslizante, puede ajustar el nivel de apertura de la persiana.

El estado del dispositivo se actualiza en caso de cambio.

RESTABLECIMIENTO DE LA CONFIGURACIÓN DE FÁBRICA

La configuración Z-Wave del motor se puede restaurar a la configuración original de fábrica con esta secuencia de programación:

1) Desde el mando a distancia: AB - AC - BC (4 segundos), espere a que se ejecuten los movimientos de confirmación.

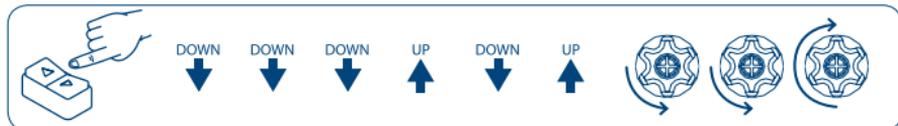


2) Desde el pulsador (si los fines de carrera no están ajustados, se puede utilizar cualquier secuencia):

a. Con el motor en el fin de carrera alto: ARRIBA-ARRIBA-ARRIBA-ABAJO-ARRIBA-ABAJO



b. Con el motor en el fin de carrera bajo: ABAJO-ABAJO-ABAJO-ARRIBA-ABAJO-ARRIBA



i **INFO:** Si el restablecimiento se realiza mientras el dispositivo sigue asociado a una red, se envía una notificación a los demás dispositivos del grupo Lifeline sobre la eliminación del dispositivo (notificación de restablecimiento del dispositivo a nivel local).

ACTUALIZACIÓN DEL FIRMWARE

El sistema admite actualizaciones de firmware vía aérea que no requieren que se retire el dispositivo de su ubicación. La actualización del firmware puede ser habilitada por todos los controladores certificados que soportan la versión 2 de la función de actualización del firmware.

! **ADVERTENCIA:** El sistema se reiniciará una vez finalizado el procedimiento de actualización del firmware. Se recomienda que el procedimiento de actualización del firmware se realice únicamente cuando sea necesario y después de una cuidadosa planificación de la intervención.

CONFIGURACIÓN AVANZADA

CLASES DE COMANDOS COMPATIBLES

Clase de comando	Versión	CC no seguro	CC seguro
COMMAND_CLASS_ZWAVEPLUS_INFO	2	x	
COMMAND_CLASS_APPLICATION_STATUS	1	x	
COMMAND_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

SOPORTE PARA LA CLASE "COMMAND_CLASS_BASIC"

Las clases de comandos básicos se asignan dentro de la clase de comandos multinivel de Switch (Switch Multilevel Command Class).

SOPORTE PARA LA CLASE "COMMAND_CLASS_INDICATOR"

El dispositivo admite el conjunto de indicadores V3 con el indicador ID 0x50 (identidad). Cuando el dispositivo recibe un conjunto de indicadores, el motor realizará movimientos para abrir y cerrar la persiana. El número de movimientos será de un máximo de 15, con un tiempo de recorrido mínimo de 0,5 s y un tiempo de pausa mínimo de 0,5 s.

Nota: Para evitar que se dañe las lamas y la estructura de la persiana, los movimientos solo se realizan si se han guardado los fines de carrera.

SOPORTE PARA LA CLASE "COMMAND_CLASS_NOTIFICATION"

El dispositivo es capaz de enviar una notificación del sistema en caso de obstáculo

Notificación de código de evento	El significado asociado al evento
3 (Fallo del sistema)	Esta notificación se envía cuando el motor encuentra un obstáculo mientras está en funcionamiento. El parámetro de evento asociado a esta circunstancia es de 1 Byte con los siguientes significados: 1) Colisión durante la apertura 0) Colisión durante el cierre

ASOCIACIONES

El dispositivo admite 4 grupos de asociación, cada uno de los cuales admite la asociación con un máximo de 5 dispositivos (nodos):

ID del grupo	Nombre del grupo	Nº máx. de nodos	Descripción	Comando enviado
1	Lifeline	5	Grupo Life Line	Windows Covering report, Switch Multilevel report, Device Reset Locally Notification, Notification Report, Indicator Report, Configuration Report
2	Follow-me	5	El dispositivo de este grupo seguirá el nivel del dispositivo.	Basic Set
3	Scene Activation	5	Recibe una ID de activación de escena si se encuentra un obstáculo durante el funcionamiento. La ID de la escena puede definirse mediante los parámetros 30 y 31.	Scene Activation Set



INFO: La asociación garantiza la transferencia directa de los comandos de control entre los dispositivos y se realiza sin la intervención del controlador principal.



SUGERENCIA: Para evitar retrasos en la red, se recomienda limitar la cantidad de dispositivos asociados a no más de 5 por grupo.

CONFIGURACIONES

ACTIVACIÓN DE LA ESCENA

Parámetro n.º 30: OPEN_COLLISION_SCENE_ID (2 bytes), simple.

El parámetro indica la ID de la escena que se envía si se detecta una colisión durante la apertura.

Configuración	Resultado
0 (valor por defecto)	No enviar la activación de la escena
De 1 a 254	Se envía la ID de la escena en caso de colisión durante la apertura

Parámetro n.º 31: CLOSE_COLLISION_SCENE_ID (2 bytes), simple.

El parámetro indica la ID de la escena que se envía si se detecta una colisión durante el cierre.

Configuración	Resultado
0 (valor por defecto)	No enviar la activación de la escena
De 1 a 254	Se envía la ID de la escena en caso de colisión durante el cierre

Parámetro n.º 37: LEVEL_REPORT_PERIOD (1 byte), avanzado.

Este parámetro es usado para establecer la frecuencia de envío de la actualización del nivel, cuando el motor está en movimiento. Los valores admitidos están comprendidos entre 2 (actualización cada 2 s) y 60 (actualización cada 60 s).

Configuración	Resultado
De 2 a 60 segundos	Tiempo en segundos entre las actualizaciones
5 (valor por defecto)	

Parámetro n.º 38: SEND_MULTILEVEL_REPORT (1 byte), avanzado.

Para compatibilidad con versiones anteriores de productos mas antiguos, el motor puede enviar la actualización de nivel con el informe Switch Multilevel, como adjunto a la actualización con Windows covering report.

Configuración	Resultado
0 (valor por defecto)	Switch Multilevel report no enviado
1	Switch Multilevel report enviado

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

