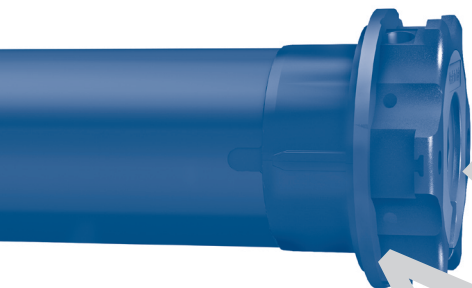




DIMIO ZRX



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



Indice:

| | |
|---|----------|
| Preparazione del motore..... | p. 5 |
| Collegamenti elettrici..... | p. 6 |
| SCELTA DELLA MODALITÀ Da leggere prima di cominciare la programmazione | p. 7 |
| Programmazione del motore da telecomando | p. 8 |
| Telecomandi compatibili / Legenda dei simboli..... | p. 8-9 |
| Spiegazione delle sequenze di comando..... | p. 9 |
| Funzione apertura/chiusura programmazione telecomandi | p. 10-11 |
| Memorizzazione primo telecomando | p. 12 |
| Funzione disabilitazione automatica memorizzazione primo telecomando | p. 12 |
| Regolazione dei fincorsa / Regolazione in modalità 1 (manuale) | p. 12 |
| Esempio n.1: memorizzazione come primo fincorsa della posizione di apertura | p. 13 |
| Esempio n.2: memorizzazione come primo fincorsa della posizione di chiusura | p. 14 |
| Regolazione in modalità 2 (semiautomatico) | p. 15 |
| Regolazione della posizione intermedia / Cancellazione della posizione intermedia | p. 16 |
| Regolazione della forza di chiusura / Regolazione alla massima forza di chiusura (100%)..... | p. 17 |
| Cancellazione delle posizioni di fincorsa | p. 18 |
| Memorizzazione di altri telecomandi / Cancellazione singolo telecomando | p. 18 |
| Cancellazione totale della memoria telecomandi | p. 19 |
| Funzioni speciali: Memorizzazione temporanea telecomando | p. 20 |
| Regolazione del meccanismo di basculamento o di apertura lame/ Note di funzionamento | p. 20 |
| IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO (Programmazione radio) | p. 21 |
| Modalità 1 - 2- 3 - 4 - 5 | p. 21-25 |
| Cancellazione delle funzioni di basculamento | p. 26 |
| Impulso di regolazione lame in basculamento | p. 26 |
| Note per l'utilizzo contemporaneo della posizione intermedia e delle funzioni di basculamento/orientamento | p. 27 |
| Programmazione del motore da filo bianco | p. 28 |
| Legenda dei simboli / Spiegazione delle sequenze di comando | p. 28 |
| Programmazione del motore da filo bianco | p. 29 |
| Regolazione dei fincorsa / Regolazione in modalità 1 (manuale) | p. 29 |
| Esempio n.1: memorizzazione come primo fincorsa della posizione di apertura | p. 30 |
| Esempio n.2: memorizzazione come primo fincorsa della posizione di chiusura | p. 31 |
| Regolazione in modalità 2 (semiautomatico) | p. 32 |
| Regolazione/Cancellazione della posizione intermedia | p. 33 |
| Regolazione della forza di chiusura | p. 34 |
| Cancellazione delle posizioni di fincorsa | p. 35 |
| Funzioni speciali: Regolazione del meccanismo di basculamento o di apertura lame | p. 35 |
| Note di funzionamento | p. 34 |
| IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO (Programm. da filo bianco) | p. 36 |
| Modalità 1 - 2- 3 - 4 - 5 | p. 37-40 |
| Cancellazione delle funzioni di basculamento | p. 41 |
| Impulso di regolazione lame in basculamento | p. 41 |
| Cambio modalità di comando da filo bianco SU-GIÙ moto continuo / SU-GIÙ uomo presente.. | p. 42 |

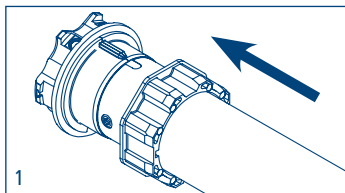
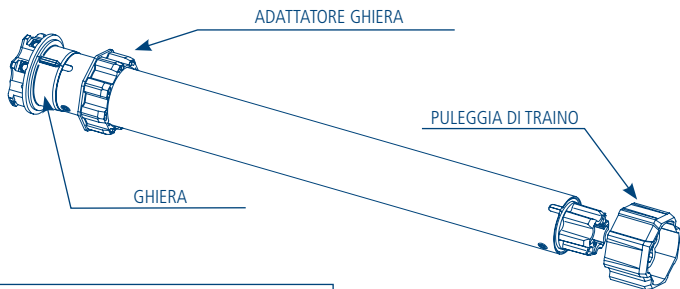
Indice:

| | |
|--|--------|
| UTILIZZO DEL MOTORE IN UNA RETE Z-WAVE | p. 43 |
| Descrizione del dispositivo | p. 43 |
| Specifiche tecniche Z-WAVE | p. 43 |
| Installazione del dispositivo | p. 44 |
| Includere/escludere il dispositivo in una rete Z-WAVE (classico) | p. 44 |
| Inclusione STANDARD (inclusione/esclusione) | p. 45 |
| Inclusione SMARTSTART | p. 46 |
| Inclusione SECURE S2 | p. 46 |
| Controllo del dispositivo | p. 47 |
| Controllo del motore con telecomando e interruttori esterni | p. 47 |
| Controllo del motore con un controller Z-WAVE | p. 48 |
| Ripristino delle impostazioni di fabbrica | p. 49 |
| Aggiornamento del firmware | p. 49 |
| IMPOSTAZIONI AVANZATE | |
| Classi di comando supportate | p. 50 |
| Supporto per la classe "COMMAND_CLASS_BASIC" | p. 51 |
| Supporto per la classe "COMMAND_CLASS_INDICATOR" | p. 51 |
| Supporto per la classe "COMMAND_CLASS_NOTIFICATION" | p. 51 |
| Associazioni | p. 52 |
| Configurazioni | p. 53 |
| Dichiarazione di conformità UE | p. 258 |

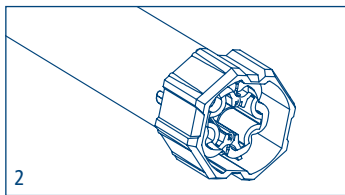
PASSAGGI PRINCIPALI PER L'INSTALLAZIONE

| | |
|--|----------|
| - Installazione del motore nella tapparella..... | p. 5 |
| - Collegamenti elettrici..... | p. 6 |
| - Associazione telecomando..... | p. 12 |
| - Impostazione fincorsa..... | p. 12 |
| - Associazione impianto Z-WAVE | da p. 43 |

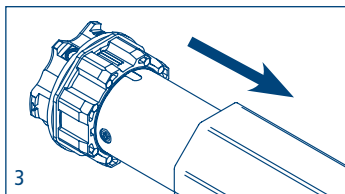
PREPARAZIONE DEL MOTORE



1. Inserire l'adattatore sulla ghiera facendo combaciare la scanalatura con la tacca di riferimento e spingere fino alla battuta.



2. Montare la puleggia di traino sul perno del motore fino allo scatto della molla di fermo.



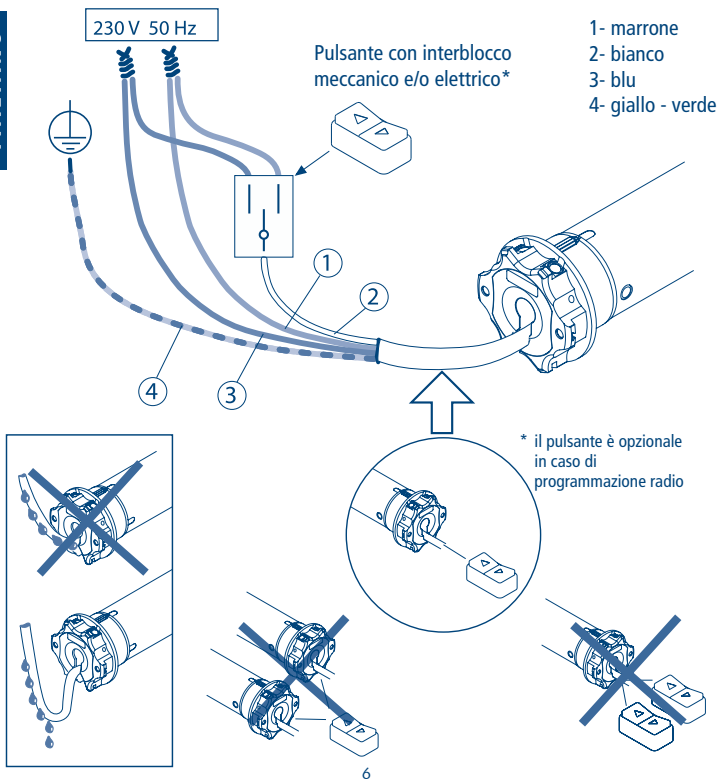
3. Introdurre completamente il motore nel tubo di avvolgimento.

NB: Nel caso di tubi con profilo tondo la puleggia di traino deve essere fissata al tubo, questa operazione è a carico dell'installatore. Per altri profili di tubo il fissaggio è facoltativo anche se fortemente raccomandato.

COLLEGAMENTI ELETTRICI

- Per evitare situazioni di pericolo o malfunzionamenti, gli elementi elettrici di comando collegati al motore devono essere dimensionati in base alle caratteristiche elettriche del motore stesso.
- I dispositivi di disconnessione devono essere previsti nella rete di alimentazione conformemente alle regole di installazione nazionali.
- In caso di utilizzo all'esterno, utilizzare un cavo di alimentazione a designazione H05RN-F contenuto di carbonio min 2%.
- Se il filo bianco non è utilizzato deve essere sempre isolato. È pericoloso toccare il filo bianco quando il motore è alimentato.

ITALIANO



SCELTA DELLA MODALITÀ DI PROGRAMMAZIONE:

RADIO - DA FILO BIANCO - DA FILO BIANCO con Funzione Radio Attiva

Il motore può essere programmato in 3 modalità:

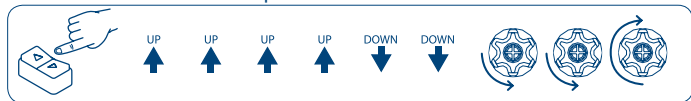
- **PROGRAMMAZIONE RADIO:** a programmazione conclusa il motore consente l'utilizzo via radio, da filo bianco e in entrambi i modi (radio/filo).
- **PROGRAMMAZIONE DA FILO BIANCO:**
 - Dopo la regolazione dei finecorsa da filo bianco, la programmazione rimane attiva per 5 minuti. Per riattivare la possibilità di programmazione è necessario scollegare il motore dall'alimentazione e ricollegarlo.
 - Se si procede alla regolazione dei finecorsa da filo bianco senza aver prima memorizzato un telecomando, la funzione Radio si disattiva automaticamente sia per la programmazione che per il successivo utilizzo. Per ripristinare la funzione Radio è necessario eseguire la sequenza di attivazione riportata in questa pagina entro i 5 minuti dalla regolazione dei finecorsa (o dopo aver tolto e ridato corrente al motore).
 - A programmazione conclusa, il motore consente solo l'utilizzo da filo bianco, a meno che venga riattivata la funzione Radio.
- **PROGRAMMAZIONE DA FILO BIANCO CON FUNZIONE RADIO ATTIVA:** per mantenere la doppia possibilità di utilizzo (radio e filare) è necessario memorizzare un telecomando prima di procedere con la regolazione dei finecorsa da filo bianco. A programmazione conclusa il motore consente l'utilizzo via radio, da filo bianco e in entrambi i modi (radio/filo).

ATTIVAZIONE/DISATTIVAZIONE DELLA FUNZIONE RADIO

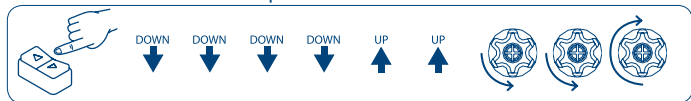
Per attivare/disattivare la funzione radio, procedere con la sequenza qui riportata:

N.B. Per disattivare la funzione radio è necessario prima procedere alla cancellazione totale della memoria dei telecomandi (pag. 19).

Attivazione/Disattivazione dalla posizione di APERTURA:



Attivazione/Disattivazione dalla posizione di CHIUSURA:



I movimenti di conferma indicano che la procedura di attivazione/disattivazione della funzione radio è stata effettuata con successo.

PROGRAMMAZIONE DEL MOTORE

da telecomando

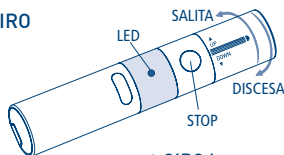
PROGRAMMAZIONE RADIO p. 8-27

da filo bianco

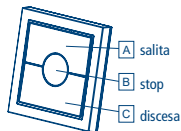
PROG. DA FILO BIANCO p. 28-42

PROGRAMMAZIONE DEL MOTORE DA TELECOMANDO TELECOMANDI COMPATIBILI

GIRO



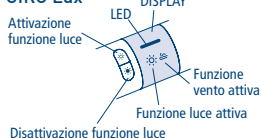
GIRO Wall



GIRO Plus



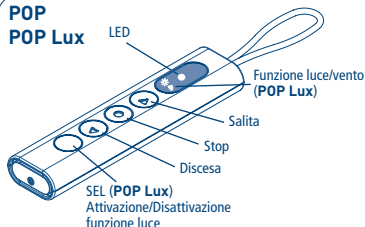
GIRO Lux



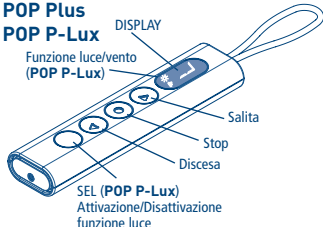
GIRO P-Lux



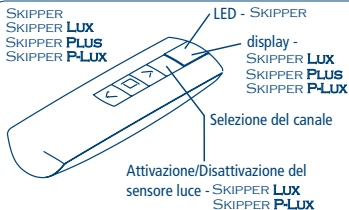
POP POP Lux



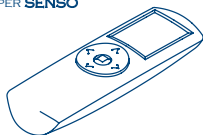
POP Plus POP P-Lux



SKIPPER SKIPPER Lux SKIPPER Plus SKIPPER P-Lux

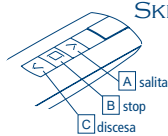
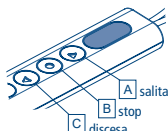
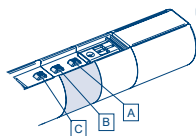


SKIPPER LCD SKIPPER SENSO

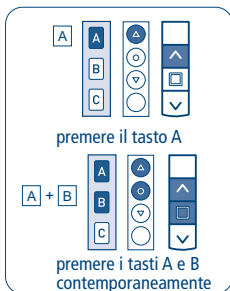
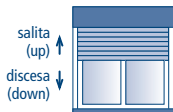


Fare riferimento alle istruzioni specifiche del telecomando

LEGENDA DEI SIMBOLI

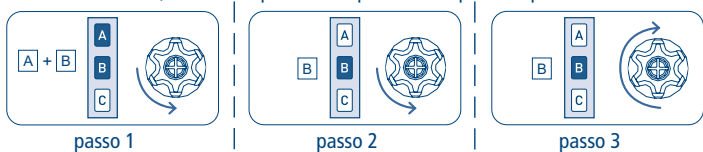


LEGENDA DEI SIMBOLI

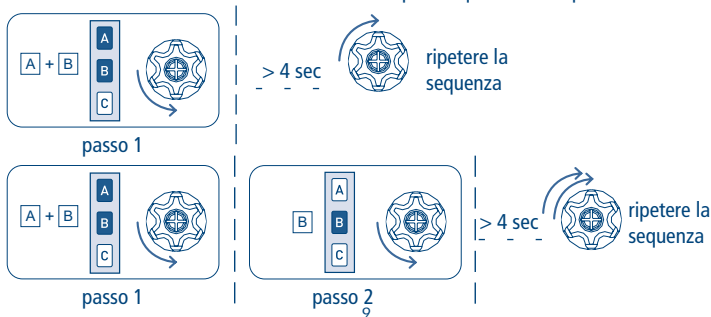


SPIEGAZIONE DELLE SEQUENZE DI COMANDO

La maggior parte delle sequenze di comando è composta da tre passi ben distinti, al termine dei quali il motore segnala, con diversi tipi di rotazione, se il passo si è concluso in modo positivo o negativo. I tasti devono essere premuti come indicato nella sequenza, senza far passare più di 4 secondi tra un passo e l'altro. Se trascorrono più di 4 secondi, il comando non viene accettato, e si dovrà ripetere la sequenza. Esempio di sequenza di comando:



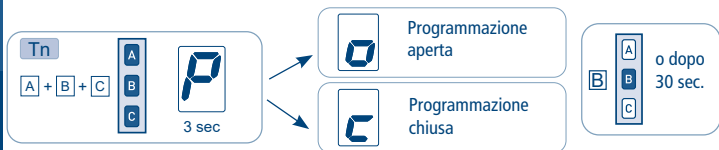
Come si vede nell'esempio, quando la sequenza termina in maniera positiva il motore si riporta nella posizione iniziale con una singola rotazione lunga. Infatti due brevi rotazioni nello stesso senso corrispondono ad una rotazione lunga nel senso opposto. Il motore si riporta nella posizione iniziale anche quando la sequenza non viene completata, in questo caso effettuando una o due brevi rotazioni. Esempi di sequenze incomplete:



FUNZIONE APERTURA/CHIUSURA PROGRAMMAZIONE TELECOMANDO SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX TELECOMANDO POP PLUS - POP LUX - POP P-LUX

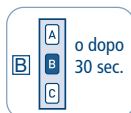
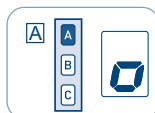
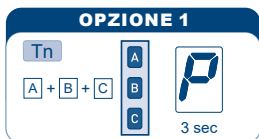
Per evitare modifiche accidentali alla programmazione del motore durante l'uso quotidiano del telecomando, la possibilità di programmazione viene disabilitata automaticamente dopo 8 ore dall'invio dell'ultima sequenza (A+B o B+C).

VERIFICA DELLO STATO DELLA FUNZIONE



Per modificare lo stato della funzione vedi le sequenze ABILITAZIONE/DISABILITAZIONE.

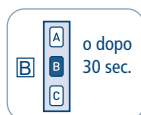
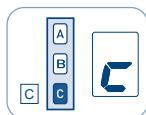
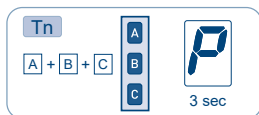
ABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



Togliere e rimettere una pila

Procedere con la programmazione come da libretto istruzioni.

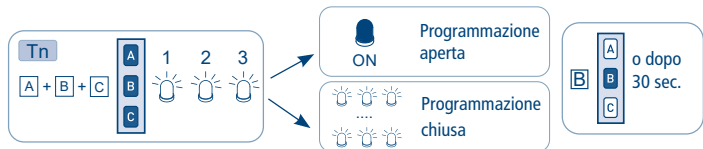
DISABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



FUNZIONE APERTURA/CHIUSURA PROGRAMMAZIONE TELECOMANDO SKIPPER - SERIE GIRO - TELECOMANDO POP

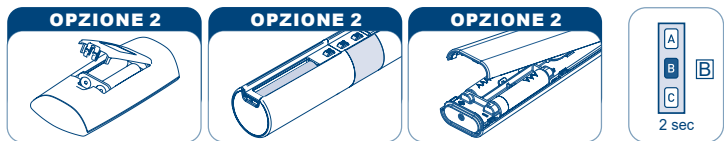
Per evitare modifiche accidentali alla programmazione del motore durante l'uso quotidiano del telecomando, la possibilità di programmazione viene disabilitata automaticamente dopo 8 ore dall'invio dell'ultima sequenza (A+B o B+C).

VERIFICA DELLO STATO DELLA FUNZIONE



Per modificare lo stato della funzione vedi le sequenze ABILITAZIONE/DISABILITAZIONE.

ABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



Togliere una pila e aspettare almeno 5 secondi oppure premere un tasto qualsiasi.

Procedere con la programmazione come da libretto istruzioni.

DISABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE

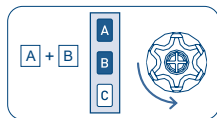


MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO

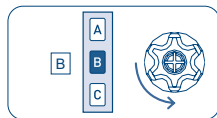
Questa operazione può essere eseguita solamente quando il motore è nuovo, oppure dopo una cancellazione completa della memoria.

Durante questa fase alimentare un solo motore per volta.

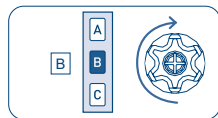
T1: Primo telecomando da memorizzare



T1



T1



T1 (2 sec)

FUNZIONE DISABILITAZIONE AUTOMATICA MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO

Ad ogni accensione del motore si hanno a disposizione 3 ore per memorizzare il primo telecomando. Trascorso questo tempo la possibilità di memorizzare il telecomando viene disabilitata. Per azzerare il timer della funzione è sufficiente togliere e ridare alimentazione al motore.

REGOLAZIONE DEI FINECORSA

I motori dispongono di un sistema di finecorsa elettronico con encoder. Questo sistema assicura una elevata affidabilità e precisione nel mantenimento delle posizioni. La regolazione dei finecorsa si effettua in modo semplice con il telecomando. Durante la regolazione, il motore si muoverà fintanto che si tiene premuto il tasto di salita o discesa, fermandosi quando si rilascia il tasto. Terminata la regolazione, per muovere il motore basterà premere brevemente il tasto di salita o discesa. La regolazione dei finecorsa può essere fatta in diversi modi a seconda dei dispositivi di bloccaggio montati sulla tapparella (tappi e molle anti-intrusione) e del tipo di installazione (in fabbrica o in cantiere).

REGOLAZIONE IN MODALITÀ 1 (manuale)

In questa modalità la tapparella può avere uno, entrambi, o nessun dispositivo di bloccaggio in salita e in discesa. La sequenza di memorizzazione può partire, indifferentemente, dal finecorsa alto o da quello basso.

Durante la regolazione della prima posizione, può essere necessario usare il tasto di discesa per muovere la tapparella in salita, e viceversa, poiché il corretto senso di rotazione sarà determinato solo dopo aver memorizzato la prima posizione.

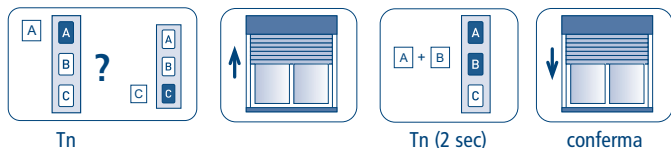
ESEMPIO N.1**Memorizzazione come primo finecorsa della posizione di apertura****MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI APERTURA**

Se la tapparella è già completamente avvolta, si dovrà prima abbassare di circa 20 cm.

Con il tasto di salita o discesa del telecomando, portare la tapparella in completa apertura. Se sono montati i tappi di bloccaggio, tenere premuto il tasto fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare i tasti del telecomando per regolare con precisione la posizione di apertura.

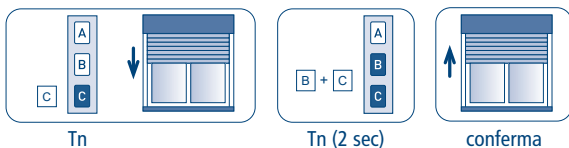
Per memorizzare la posizione di apertura, premere contemporaneamente i tasti A (salita) e B (stop) per circa 2 secondi, fino a che il motore inizia un movimento di discesa che conferma l'avvenuta memorizzazione.

Tn: Telecomando memorizzato

**MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI CHIUSURA**

Con il tasto di discesa del telecomando, portare la tapparella in completa chiusura. Se è presente il dispositivo di bloccaggio in discesa, tenere premuto il tasto fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare i tasti del telecomando per regolare con precisione la posizione di chiusura.

Per memorizzare la posizione di chiusura, premere contemporaneamente i tasti B (stop) e C (discesa) per circa 2 secondi, fino a che il motore inizia un movimento di salita che conferma l'avvenuta memorizzazione.



ESEMPIO N.2

Memorizzazione come primo finecorsa della posizione di chiusura

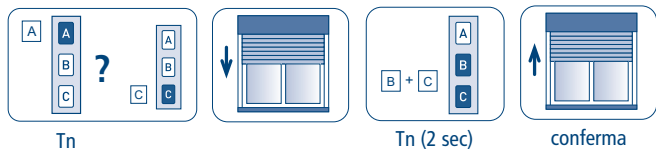
MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI CHIUSURA

Se la tapparella è già completamente chiusa, si dovrà prima alzare di circa 20 cm.

Con il tasto di salita o discesa del telecomando, portare la tapparella in completa chiusura. Se è presente il dispositivo di bloccaggio in discesa, tenere premuto il tasto fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare i tasti del telecomando per regolare con precisione la posizione di chiusura.

Per memorizzare la posizione di chiusura, premere contemporaneamente i tasti B (stop) e C (discesa) per circa 2 secondi, fino a che il motore inizia un movimento di salita che conferma l'avvenuta memorizzazione.

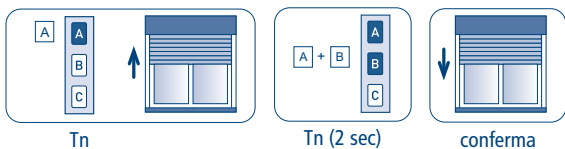
Tn: Telecomando memorizzato



MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI APERTURA

Con il tasto di salita del telecomando, portare la tapparella in completa apertura. Se sono montati i tappi di bloccaggio, tenere premuto il tasto fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare i tasti del telecomando per regolare con precisione la posizione di apertura.

Per memorizzare la posizione di apertura, premere contemporaneamente i tasti A (salita) e B (stop) per circa 2 secondi, fino a che il motore inizia un movimento di discesa che conferma l'avvenuta memorizzazione.



REGOLAZIONE IN MODALITÀ 2 (semiautomatico)

Per poter utilizzare questa modalità, la tapparella deve aver montato obbligatoriamente dispositivi di bloccaggio in discesa (molle anti intrusione). Non è necessario avere dispositivi di bloccaggio in salita (tappi). Questa procedura si presta soprattutto all'installazione in fabbrica, poiché è necessario memorizzare solo la posizione di apertura. La posizione di chiusura sarà determinata automaticamente durante l'uso normale. La sequenza di memorizzazione deve partire, obbligatoriamente, dal finecorsa alto.

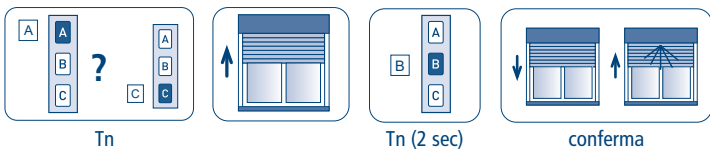
MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI APERTURA

Se la tapparella è già completamente avvolta, si dovrà prima abbassare di circa 20 cm.

Con il tasto di salita o discesa del telecomando, portare la tapparella in completa apertura. Se sono montati i tappi di bloccaggio, tenere premuto il tasto fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare i tasti del telecomando per regolare con precisione la posizione di apertura.

Per memorizzare la posizione di apertura, premere il tasto B (stop) per circa 2 secondi. Il motore effettua un breve movimento di discesa, quindi riavvolge la tapparella fino al finecorsa superiore.

Tn: Telecomando memorizzato



A questo punto, il senso di rotazione è determinato correttamente. Si può scollegare il motore e terminare la memorizzazione del finecorsa inferiore in cantiere. Ridando tensione, il motore si muove normalmente, senza dover tenere premuti i tasti.

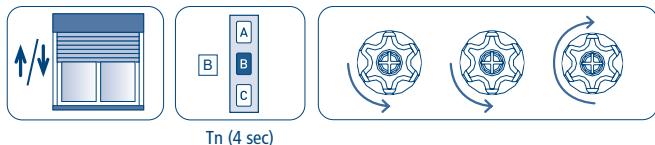
La prima volta che il motore si ferma sulla battuta inferiore, viene memorizzata tale posizione in modo automatico. Poiché il motore ricerca la battuta meccanica ad ogni discesa, nel caso che la prima volta il finecorsa inferiore sia rilevato per errore a causa di un impedimento meccanico (stecca bloccata, guide non parallele, viti sporgenti etc.), basta eseguire una risalita, rimuovere l'impedimento, ed effettuare una nuova discesa.

REGOLAZIONE DELLA POSIZIONE INTERMEDIA

Questa funzione opzionale permette di portare la tapparella in una posizione intermedia preferita. Quando la posizione intermedia è memorizzata, per portare la tapparella in questa posizione è sufficiente premere il tasto B (stop) per 2 secondi.

Per memorizzare la posizione intermedia, muovere la tapparella fino alla posizione desiderata, quindi tenere premuto il tasto B (stop) (circa 4 sec), finchè il motore effettua la segnalazione di conferma.

Tn: Telecomando memorizzato

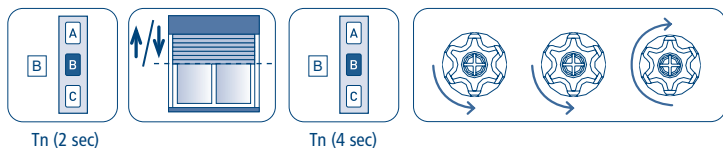


CANCELLAZIONE DELLA POSIZIONE INTERMEDIA

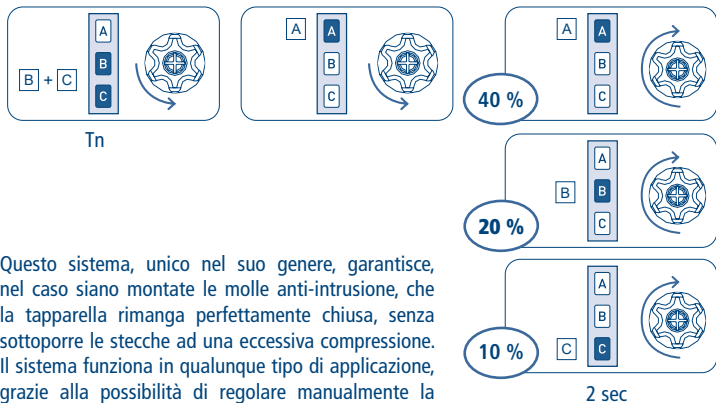
La cancellazione della posizione intermedia si può effettuare se non si desidera più disporre di tale funzione, ed è necessaria nel caso in cui si desideri modificare la posizione intermedia già memorizzata.

Prima di cancellare la posizione intermedia è necessario portare la tapparella nella posizione intermedia premendo B (stop) per 2 sec, quindi ripremere B (stop) (circa 4 sec), finchè il motore effettua la segnalazione di conferma.

Tn: Telecomando memorizzato



REGOLAZIONE DELLA FORZA DI CHIUSURA



Questo sistema, unico nel suo genere, garantisce, nel caso siano montate le molle anti-intrusione, che la tapparella rimanga perfettamente chiusa, senza sottoporre le stecche ad una eccessiva compressione. Il sistema funziona in qualunque tipo di applicazione, grazie alla possibilità di regolare manualmente la forza di chiusura.

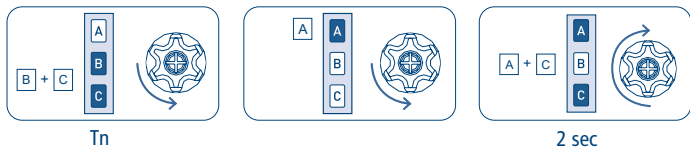
Il motore è impostato in fabbrica con un valore predeterminato di forza di chiusura, pari al 20 % della coppia nominale. Con il telecomando, è possibile cambiare tale valore, diminuendolo al 10 % oppure aumentandolo al 40 %, a seconda del risultato che si vuole ottenere.

REGOLAZIONE ALLA MASSIMA FORZA DI CHIUSURA (100%)

Si raccomanda di prestare molta attenzione all'utilizzo di questa funzione, forze eccessive di chiusura in battuta o in trazione potrebbero danneggiare la tapparella.

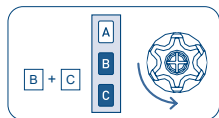
Abilitare questa funzione significa che il motore applicherà il massimo della coppia disponibile, in chiusura, in battuta o in trazione.

Tn: Telecomando memorizzato

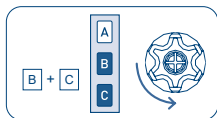


CANCELLAZIONE DELLE POSIZIONI DI FINECORSA

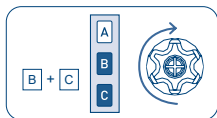
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (4 sec)

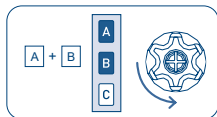
NB: cancellando i finecorsa, viene mantenuta l'impostazione della regolazione della forza di chiusura.

MEMORIZZAZIONE DI ALTRI TELECOMANDI

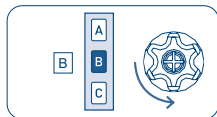
È possibile memorizzare fino a 15 telecomandi.

Tn: Telecomando memorizzato

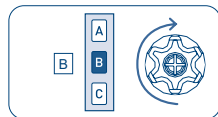
Tx: Telecomando da memorizzare



Tn



Tn

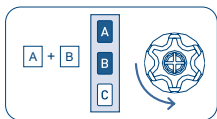


Tx (2 sec)

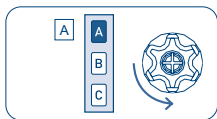
CANCELLAZIONE SINGOLO TELECOMANDO

È possibile cancellare singolarmente ogni telecomando memorizzato. Nel momento in cui si cancella l'ultimo il motore si riporta nella condizione iniziale. La stessa cosa vale per i singoli canali nel telecomando multicanale, basta selezionare il canale da cancellare prima di eseguire la sequenza.

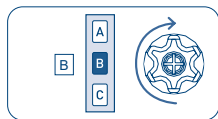
Tn: Telecomando da cancellare



Tn



Tn



Tn (2 sec)

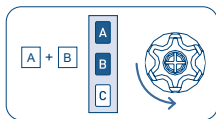
CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI

La cancellazione totale della memoria non cancella la regolazione dei finecorsa.

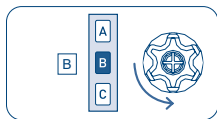
La cancellazione totale della memoria si può effettuare in due modi:

1) CON IL TELECOMANDO

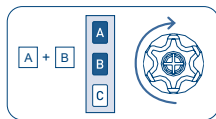
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (4 sec)

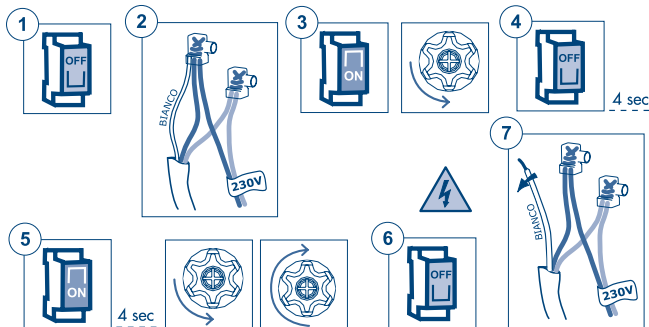
2) CON IL FILO AUSILIARE (BIANCO)

Usare questa opzione in caso di emergenza, o quando non sia disponibile alcun telecomando funzionante. Per cancellare la memoria dovremo accedere al filo bianco del motore.

La sequenza delle operazioni è la seguente:

- 1) Scollegare l'alimentazione del motore, ad esempio tramite l'interruttore generale.
- 2) Collegare il filo bianco del motore al filo marrone (fase) o al filo blu (neutro).
- 3) Collegare l'alimentazione del motore, che effettuerà una breve rotazione in un senso.
- 4) Scollegare l'alimentazione del motore per almeno 4 secondi.
- 5) Collegare l'alimentazione del motore, che dopo circa 4 secondi effettuerà una breve rotazione in un senso, e una rotazione più lunga in senso contrario.
- 6) Scollegare l'alimentazione del motore.
- 7) Separare il filo bianco dal filo marrone o blu. Isolare opportunamente il filo bianco prima di collegare l'alimentazione.

A questo punto, è possibile procedere con la memorizzazione del primo telecomando.



FUNZIONI SPECIALI

MEMORIZZAZIONE TEMPORANEA TELECOMANDO

Questa funzione permette di memorizzare un telecomando in modo temporaneo, ad esempio in modo da permettere l'impostazione dei fincorsa durante il montaggio in fabbrica. Il telecomando definitivo potrà essere memorizzato in seguito con l'apposita sequenza di comando (vedi "MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO").

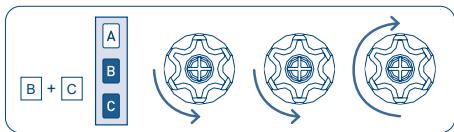
Le operazioni descritte di seguito possono essere eseguite solo quando il motore è nuovo di fabbrica, oppure dopo una cancellazione totale della memoria (vedi "CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI"). Per assicurare che la programmazione temporanea sia utilizzata solo in fase di installazione o regolazione, e non durante l'uso quotidiano, il motore permette le seguenti operazioni solo nei limiti di tempo descritti.

Alimentare il motore, assicurarsi che nel raggio di azione del telecomando non siano presenti altri motori alimentati e con la memoria vuota.

Entro 30 secondi dall'accensione, premere contemporaneamente i tasti B e C, finché il motore effettua la segnalazione di conferma.

Il telecomando rimarrà memorizzato per 5 minuti, mentre il motore è alimentato. Passati 5 minuti, o togliendo tensione al motore, il telecomando sarà cancellato.

T1: Primo telecomando da memorizzare



T1

REGOLAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO O DI APERTURA LAME

NOTE DI FUNZIONAMENTO

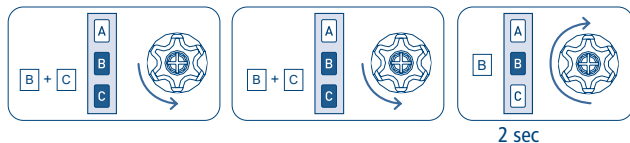
- Per comando breve da telecomando si intende la pressione del tasto (A, B, C) per un tempo minore di 2 sec. Per comando lungo da telecomando si intende la pressione del tasto (A, B, C) per un tempo maggiore di 2 sec.
- Durante il basculamento, la regolazione dell'apertura delle lame è limitata tra il minimo e il massimo dell'apertura.
- Quando si desidera entrare in basculamento premere il tasto B del telecomando con un comando lungo (2 sec). Per l'utilizzo contemporaneo della posizione intermedia e delle funzioni di basculamento vedi nota a pag. 27.
- Quando si desidera eseguire un comando lungo, il motore esegue anche il comando breve.
- Per fermare la tapparella durante il movimento, premere il tasto di stop del telecomando.

IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO

MODALITÀ 1: Tapparella orientabile con posizione di aggancio per basculamento sopra il finecorsa basso.

Solo per tapparelle tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.
Non adatta a comandi centralizzati.

Dopo aver memorizzato i finecorsa, eseguire la sequenza di comando:



Alla fine della sequenza, attendere che la tapparella si abbassi completamente.

Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente".

Questo permette di eseguire con precisione la regolazione delle posizioni.

Eseguire le seguenti operazioni:

- Far salire la tapparella fino a entrare nella zona di basculamento (primo clic).
- Far scendere la tapparella fino a che le lame siano orientate alla massima apertura.
- Se lo si desidera, far salire la tapparella fino a raggiungere una apertura delle lame intermedia (posizione di apertura preferita).
- Premere per 2 secondi il tasto B del telecomando, la tapparella si muoverà in sequenza nelle tre posizioni memorizzate: entrata nella zona di basculamento, massima apertura, apertura preferita.
- Far salire la tapparella fino ad uscire dalla zona di basculamento (secondo clic).
- Premere per 2 secondi il tasto B del telecomando, la tapparella eseguirà il ciclo di entrata in basculamento e aprirà le lame nella posizione preferita.

Funzioni di comando da telecomando*

| Tipo di comando | Fuori basculamento | In basculamento |
|-----------------------------|----------------------|---|
| A breve (< 2 sec) | Salita completa | Meno luce |
| C breve (< 2 sec) | Discesa completa | Più luce |
| A lungo (> 2 sec) | - | Uscita basculamento Salita completa |
| C lungo (> 2 sec) | - | Uscita basculamento Discesa completa |
| B lungo (> 2 sec) | Entrata basculamento | - |
| B breve (< 2 sec) | Ferma il motore | - |
| B lungo (> 4 sec) | - | Conferma nuova posizione di apertura preferita |

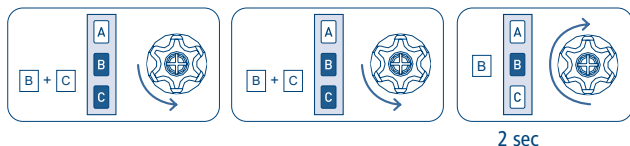
IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO

MODALITÀ 2: Tapparella orientabile senza posizione di aggancio, con apertura lame regolabile sotto il finecorsa basso.

Solo per tapparelle tipo Solomatic.

Non adatta a comandi centralizzati.

Dopo aver memorizzato i finecorsa, eseguire la sequenza di comando:



Alla fine della sequenza, attendere che la tapparella si abbassi completamente.

Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente".

Questo permette di eseguire con precisione la regolazione delle posizioni.

Eseguire le seguenti operazioni:

- Far scendere la tapparella fino ad aprire completamente le lame orientabili;
- Se lo si desidera, far salire la tapparella fino a raggiungere una apertura delle lame intermedia (posizione di apertura preferita);
- Premere per 2 secondi il tasto B del telecomando, la tapparella si muoverà in sequenza nelle posizioni memorizzate: chiusura, massima apertura, apertura preferita.

Funzioni di comando da telecomando*

| Tipo di comando | Fuori basculamento | In basculamento |
|-------------------|----------------------|---|
| A breve (< 2 sec) | Salita completa | Meno luce |
| C breve (< 2 sec) | Discesa completa | Più luce |
| A lungo (> 2 sec) | - | Uscita basculamento Salita completa |
| C lungo (> 2 sec) | - | Uscita basculamento Discesa completa |
| B lungo (> 2 sec) | Entrata basculamento | - |
| B breve (< 2 sec) | Ferma il motore | - |
| B lungo (> 4 sec) | - | Conferma nuova posizione di apertura preferita |

* vedi legenda comandi e note di funzionamento

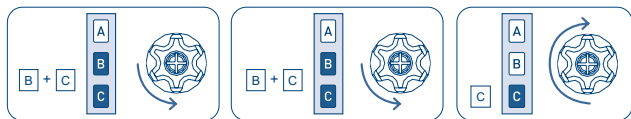
IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI APERTURA LAME

MODALITÀ 3: Tapparella orientabile con posizione di apertura sotto il finecorsa basso senza regolazione dell'apertura lame.

Solo per tapparelle tipo Orienta / Rollflap / Biroll / Gelsia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Luxor Noon, dove il cliente non ha la necessità di regolare la quantità di lame aperte.

Non adatta a comandi centralizzati.

Dopo aver memorizzato i finecorsa, eseguire la sequenza di comando:



2 sec

Alla fine della sequenza, attendere che la tapparella si abbassi completamente.

Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente".

Questo permette di eseguire con precisione la regolazione della posizione di apertura.

Eseguire le seguenti operazioni:

- Far scendere la tapparella fino ad aprire completamente le lame orientabili;
- Premere per 2 secondi il tasto B del telecomando, la tapparella si muoverà in sequenza nelle posizioni memorizzate: chiusura, massima apertura.

Funzioni di comando da telecomando*

| Tipo di comando | Fuori basculamento | In basculamento |
|-----------------|---------------------|--|
| A breve | Salita completa | Chiusura delle lame e salita completa |
| C breve | Discesa completa | Chiusura delle lame con discesa completa |
| B lungo | Apertura delle lame | - |
| B breve | Ferma il motore | - |

* vedi legenda comandi e note di funzionamento

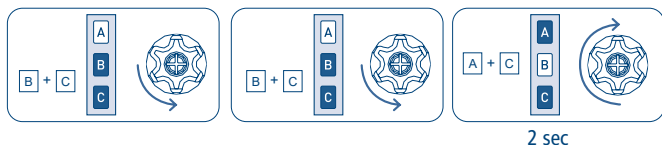
IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO

MODALITÀ 4: Tapparella orientabile con posizione di aggancio per basculamento sopra il finecorsa basso.

Solo per tapparelle tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Adatta a comandi di apertura e chiusura centralizzati.

Dopo aver memorizzato i finecorsa, eseguire la sequenza di comando:



Alla fine della sequenza, attendere che la tapparella si abbassi completamente.

Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente". Questo permette di eseguire con precisione la regolazione delle posizioni.

Eseguire le seguenti operazioni:

- Far salire la tapparella fino ad entrare nella zona di basculamento (primo clic).
- Far scendere la tapparella fino a che le lame siano orientate alla massima apertura.
- Se lo si desidera, far salire la tapparella fino a raggiungere una apertura delle lame intermedia (posizione di apertura preferita).
- Premere per 2 secondi il tasto B del telecomando, la tapparella si muoverà in sequenza nelle tre posizioni memorizzate: entrata nella zona di basculamento, massima apertura, apertura preferita.
- Far salire la tapparella fino ad uscire dalla zona di basculamento (secondo clic).
- Premere per 2 secondi il tasto B del telecomando, la tapparella eseguirà il ciclo di entrata in basculamento e aprirà le lame nella posizione preferita.

Funzioni di comando da telecomando*

| Tipo di comando | Fuori basculamento | In basculamento |
|-------------------|----------------------|---|
| A breve (< 2 sec) | Salita completa | Meno luce |
| C breve (< 2 sec) | Discesa completa | Più luce |
| A lungo (> 2 sec) | Salita completa | Uscita basculamento Salita completa |
| C lungo (> 2 sec) | Discesa completa | Uscita basculamento Discesa completa |
| B breve | Ferma il motore | - |
| B lungo (> 2 sec) | Entrata basculamento | - |
| B lungo (> 4 sec) | - | Conferma nuova posizione di apertura preferita |

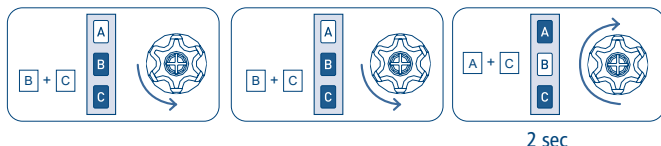
IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO

MODALITÀ 5: Tapparella orientabile senza posizione di aggancio, con apertura lame regolabile sotto il fincorsa basso.

Specifico per tapparelle tipo Rolltek, può essere utilizzato su tapparelle Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Alika / Luxor Noon, se il cliente desidera poter regolare la quantità di lame aperte.

Adatta a comandi centralizzati.

Dopo aver memorizzato i fincorsa, eseguire la sequenza di comando:



Alla fine della sequenza, attendere che la tapparella si abbassi completamente.

Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente".

Questo permette di eseguire con precisione la regolazione delle posizioni.

Eseguire le seguenti operazioni:

- Far scendere la tapparella fino ad aprire completamente le lame orientabili;
- Se lo si desidera, far salire la tapparella fino a raggiungere una apertura delle lame intermedia (posizione di apertura preferita);
- Premere per 2 secondi il tasto B del telecomando, la tapparella si muoverà in sequenza nelle posizioni memorizzate.

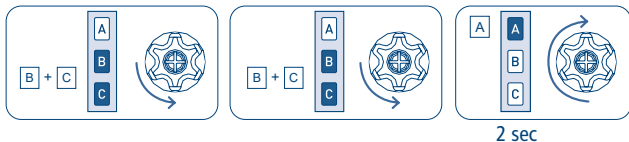
Funzioni di comando da telecomando*

| Tipo di comando | Fuori basculamento | In basculamento |
|-----------------------------|----------------------|---|
| A breve (< 2 sec) | Salita completa | Meno luce |
| C breve (< 2 sec) | Discesa completa | Più luce |
| A lungo (> 2 sec) | Salita completa | Uscita basculamento Salita completa |
| C lungo (> 2 sec) | Discesa completa | Uscita basculamento Discesa completa |
| B breve | Ferma il motore | - |
| B lungo (> 2 sec) | Entrata basculamento | - |
| B lungo (> 4 sec) | - | Conferma nuova posizione di apertura preferita |

* vedi legenda comandi e note di funzionamento

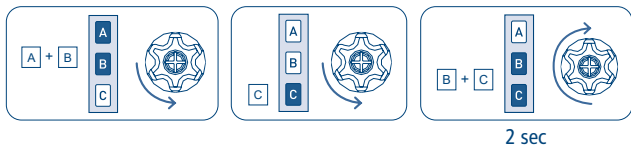
CANCELLAZIONE DELLE FUNZIONI DI BASCULAMENTO

Per disattivare le funzioni di basculamento, eseguire la sequenza di comando:



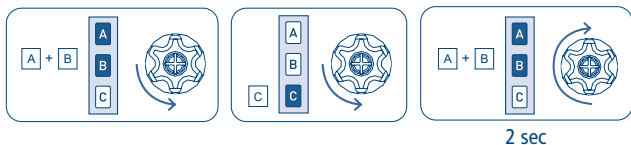
IMPULSO DI REGOLAZIONE LAME IN BASCULAMENTO

È possibile abilitare un impulso di regolazione delle lame in basculamento di doppia durata (lungo) rispetto a quello normalmente impostato in fabbrica (corto) mediante la seguente sequenza:



serviranno per cui meno impulsi per regolare l'apertura delle lame dal minimo al massimo previsto.

Per ripristinare la durata dell'impulso di regolazione delle lame in basculamento impostato in fabbrica (corto) eseguire la seguente sequenza:



La cancellazione totale dei finecorsa ripristina automaticamente l'impulso corto di regolazione del basculamento lame.

NOTE PER L'UTILIZZO CONTEMPORANEO DELLA POSIZIONE INTERMEDIA E DELLE FUNZIONI DI BASCULAMENTO/ORIENTAMENTO

Nelle sezioni precedenti si sono trattati i casi in cui si voglia utilizzare solo la posizione intermedia oppure solo la funzione di basculamento/orientamento. Se solo una delle due funzioni è stata programmata i comandi per utilizzarle sono gli stessi (B lungo da telecomando, SU/GIÙ oppure GIÙ/SU da pulsantiera).

Quando sono programmate sia la funzione di posizione intermedia che quella di basculamento/orientamento, i comandi per utilizzarle cambiano nel seguente modo:

- Raggiungimento della posizione intermedia: da telecomando, utilizzare B lungo (2 s).
- Entrata in basculamento/orientamento: da telecomando serie SKIPPER e serie POP utilizzare A+C, mentre da telecomando serie GIRO utilizzare la sequenza STOP breve (< 2 s) seguita da STOP lungo (2 s).

SOLO MODALITÀ 1-2-3

MOVIMENTO IN POSIZIONE INTERMEDIA:

utilizzare la sequenza SU breve (< 0,5 s) - GIÙ breve (< 0,5 s).



ENTRATA IN BASCULAMENTO/APERTURA LAME:

utilizzare la sequenza SU breve (< 0,5 s) - GIÙ lungo (> 1 s).



Per MODALITÀ 4 vedere a pag. 39.

Per MODALITÀ 5 vedere a pag. 40.

PROGRAMMAZIONE DEL MOTORE DA FILO BIANCO

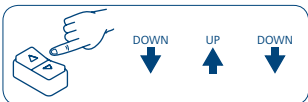
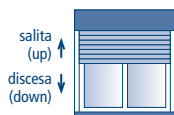
LEGENDA DEI SIMBOLI



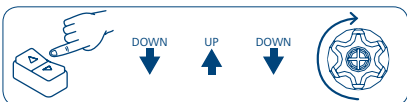
premere
il pulsante
di salita



premere
il pulsante
di discesa



premere i pulsanti come indicato in rapida sequenza



premere i pulsanti come indicato in rapida sequenza, al termine il motore effettua un movimento di conferma



rotazione breve
del motore
in un senso



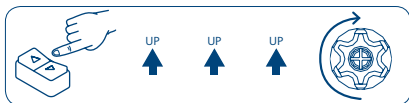
rotazione lunga
del motore
nell'altro senso

SPIEGAZIONE DELLE SEQUENZE DI COMANDO

La maggior parte delle sequenze di comando è composta da tre o sei passi ben distinti, al termine dei quali il motore segnala, con diversi tipi di rotazione, se il passo si è concluso in modo positivo. Lo scopo di questo paragrafo è quello di riconoscere le segnalazioni del motore.

I pulsanti devono essere premuti per almeno 0,5 secondi come indicato nella sequenza, senza far passare più di 1 secondo tra un passo e l'altro. Se trascorre più di 1 secondo il comando non viene accettato, e si dovrà ripetere la sequenza.

Esempio di sequenza di comando:



Come si vede nell'esempio, quando la sequenza termina in maniera positiva il motore esegue una singola rotazione lunga.

Se il motore non esegue alcun tipo di rotazione significa che la sequenza non è andata a buon fine. In questo caso è necessario ripetere la sequenza dall'inizio.

Attenzione! Nel caso la sequenza preveda una ripetizione di comandi uguali (Up+Up/Down+Down) è necessario interporre la posizione Stop se il tipo di pulsantiera la prevede.

PROGRAMMAZIONE DEL MOTORE DA FILO BIANCO

N.B.: Se si procede alla programmazione del motore da filo bianco senza prima aver memorizzato almeno un telecomando, la funzione radio sarà disattivata in automatico (per riattivarla vedi pag. 7 - ATTIVAZIONE/DISATTIVAZIONE DELLA FUNZIONE RADIO DEL MOTORE).

La programmazione del motore da filo bianco è attiva finché non sono stati regolati i finecorsa. Una volta regolati i finecorsa, la possibilità di programmare il motore da filo bianco rimane abilitata per un tempo massimo di 5 minuti, per permettere la modifica di alcune funzioni come la regolazione della forza di chiusura, la posizione intermedia, etc. Ogni volta che si interrompe l'alimentazione del motore e che si rimette il motore sotto tensione, la funzione di programmazione da filo bianco si riattiva (sempre per una durata massima di 5 minuti).

REGOLAZIONE DEI FINECORSA

Durante la regolazione il motore si muoverà con un breve movimento e una pausa seguito da un movimento continuo nella direzione voluta. La regolazione dei finecorsa può essere fatta in diversi modi a seconda dei dispositivi di bloccaggio montati sulla tapparella (tappi e molle anti-intrusione) e del tipo di installazione (in fabbrica o in cantiere).

Dopo aver programmato entrambi i finecorsa, è necessario eseguire almeno una corsa completa su/giù, per dare modo al motore di determinare la corretta associazione della direzione di salita/discesa. Durante questa procedura, il motore potrebbe effettuare una breve fermata e poi ripartire automaticamente. Non è possibile procedere alla memorizzazione della posizione intermedia, o di una delle impostazioni di basculamento (Modalità 1-2-3-4-5), fino a che il motore non ha completato questa procedura.

REGOLAZIONE IN MODALITÀ 1 (manuale)

In questa modalità la tapparella può avere uno, entrambi, o nessun dispositivo di bloccaggio in salita e in discesa. La sequenza di memorizzazione può partire, indifferentemente, dal finecorsa alto o da quello basso.

Durante la regolazione della prima posizione, può essere necessario usare il pulsante di discesa per muovere la tapparella in salita, e viceversa, poiché il corretto senso di rotazione sarà determinato solo dopo aver memorizzato la prima posizione.

ESEMPIO N.1

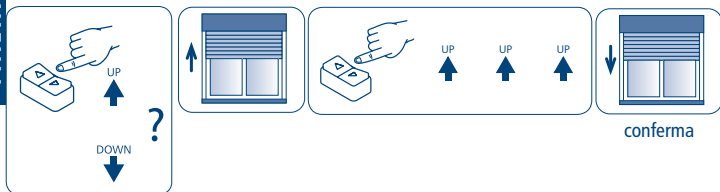
Memorizzazione come primo finecorsa della posizione di apertura

MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI APERTURA

Se la tapparella è già completamente avvolta, si dovrà prima abbassare di circa 20 cm.

Con il pulsante di salita o discesa della pulsantiera, portare la tapparella in completa apertura. Se sono montati i tappi di bloccaggio, tenere premuto il pulsante fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare la pulsantiera per regolare con precisione la posizione di apertura.

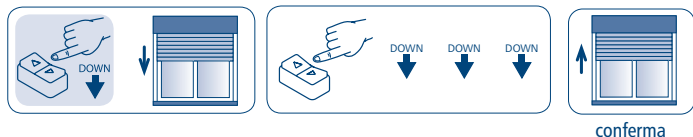
Per memorizzare la posizione di apertura, eseguire la sequenza di comandi indicata (UP-UP-UP). A fine sequenza il motore inizia un movimento di discesa che conferma l'avvenuta memorizzazione.



MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI CHIUSURA

Con il pulsante di discesa della pulsantiera, portare la tapparella in completa chiusura. Se è presente il dispositivo di bloccaggio in discesa, tenere premuto il pulsante fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare la pulsantiera per regolare con precisione la posizione di chiusura.

Per memorizzare la posizione di chiusura, eseguire la sequenza di comandi indicata (DOWN-DOWN-DOWN). A fine sequenza il motore inizia un movimento di salita che conferma l'avvenuta memorizzazione.



ESEMPIO N.2

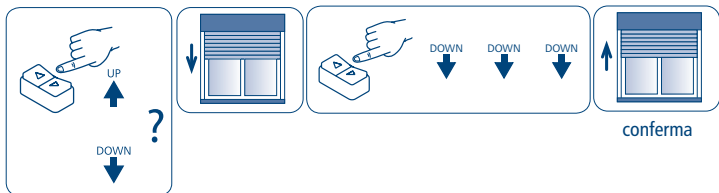
Memorizzazione come primo fincorsa della posizione di chiusura

MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI CHIUSURA

Se la tapparella è già completamente chiusa, si dovrà prima alzare di circa 20 cm.

Con il pulsante di salita o discesa della pulsantiera, portare la tapparella in completa chiusura. Se è presente il dispositivo di bloccaggio in discesa, tenere premuto il pulsante fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare la pulsantiera per regolare con precisione la posizione di chiusura.

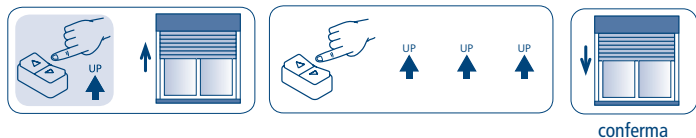
Per memorizzare la posizione di chiusura, eseguire la sequenza di comandi indicata (DOWN-DOWN-DOWN). A fine sequenza il motore inizia un movimento di salita che conferma l'avvenuta memorizzazione.



MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI APERTURA

Con il pulsante di salita della pulsantiera, portare la tapparella in completa apertura. Se sono montati i tappi di bloccaggio, tenere premuto il pulsante fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare la pulsantiera per regolare con precisione la posizione di apertura.

Per memorizzare la posizione di apertura, eseguire la sequenza di comandi indicata (UP-UP-UP). A fine sequenza il motore inizia un movimento di discesa che conferma l'avvenuta memorizzazione.



REGOLAZIONE IN MODALITÀ 2 (semiautomatico)

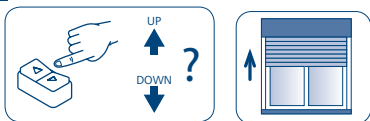
Per poter utilizzare questa modalità, la tapparella deve aver montato obbligatoriamente dispositivi di bloccaggio in discesa (molle anti intrusione). Non è necessario avere dispositivi di bloccaggio in salita (tappi). Questa procedura si presta soprattutto all'installazione in fabbrica, poiché è necessario memorizzare solo la posizione di apertura.

La posizione di chiusura sarà determinata automaticamente durante l'uso normale. La sequenza di memorizzazione deve partire, obbligatoriamente, dal finecorsa alto.

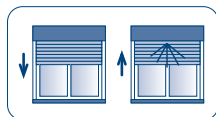
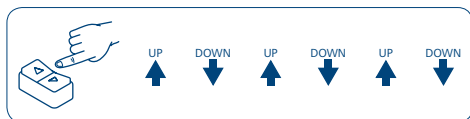
MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI APERTURA

Se la tapparella è già completamente avvolta, si dovrà prima abbassare di circa 20 cm.

Con il pulsante di salita o discesa della pulsantiera, portare la tapparella in completa apertura. Se sono montati i tappi di bloccaggio, tenere premuto il pulsante fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare la pulsantiera per regolare con precisione la posizione di apertura.



Per memorizzare la posizione di apertura, eseguire la sequenza di comandi indicata (UP-DOWN-UP-DOWN-UP-DOWN). Il motore effettua un breve movimento di discesa, quindi riavvolge la tapparella fino al finecorsa superiore.



conferma

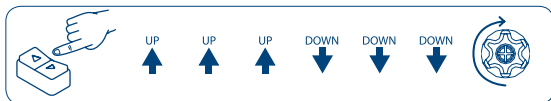
A questo punto, il senso di rotazione è determinato correttamente. Si può scollegare il motore e terminare la memorizzazione del finecorsa inferiore in cantiere.

Poiché il motore rileva automaticamente la posizione inferiore di battuta, nel caso che la prima volta il finecorsa inferiore sia rilevato per errore a causa di un impedimento meccanico (stecca bloccata, guide non parallele, viti sporgenti etc.), basta eseguire una risalita, rimuovere l'impedimento, ed effettuare una nuova discesa.

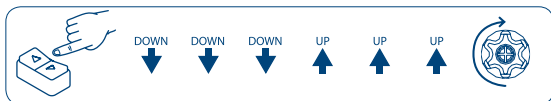
REGOLAZIONE/CANCELLAZIONE DELLA POSIZIONE INTERMEDIA

IMPOSTAZIONE POSIZIONE INTERMEDIA

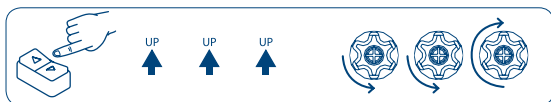
Regolazione a partire dalla posizione di APERTURA



Regolazione a partire dalla posizione di CHIUSURA



Dopo la sequenza il motore si muoverà in modalità "Uomo Presente" per permettere la regolazione precisa della posizione intermedia desiderata. Per memorizzare la posizione scelta, confermare con questa sequenza:

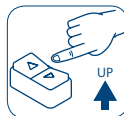


MOVIMENTO IN POSIZIONE INTERMEDIA

(Solo se non impostato il basculamento o in MODALITÀ 4 e 5)

Da filo bianco è possibile comandare il motore in posizione intermedia: premere SU molto lungo (> 2 s).

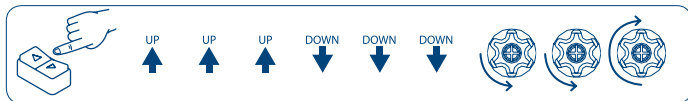
Per le altre MODALITÀ vedere a pag. 27.



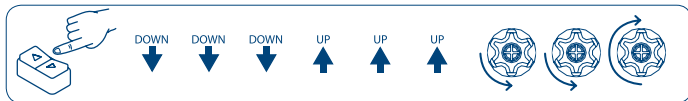
CANCELLAZIONE POSIZIONE INTERMEDIA

Utilizzare una delle sequenze qui riportate. Il motore vi confermerà con 3 movimenti finali che la posizione intermedia è stata cancellata.

Cancellazione a partire dalla posizione di APERTURA



Cancellazione a partire dalla posizione di CHIUSURA

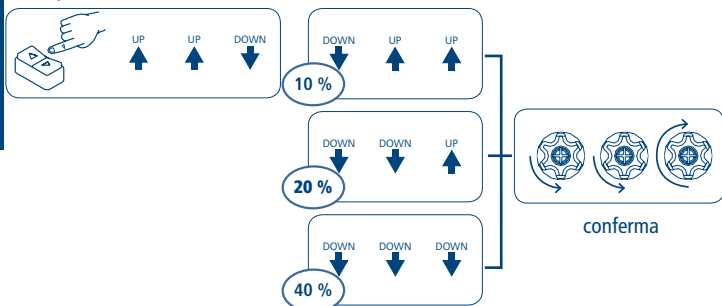


REGOLAZIONE DELLA FORZA DI CHIUSURA

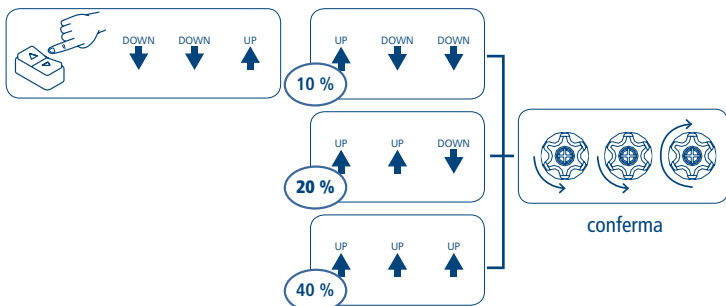
Questo sistema garantisce, nel caso siano montate le molle anti-intrusione, che la tapparella rimanga perfettamente chiusa, senza sottoporre le stecche ad una eccessiva compressione. Il sistema funziona in qualunque tipo di applicazione, grazie alla possibilità di regolare manualmente la forza di chiusura.

Il motore è impostato in fabbrica con un valore predeterminato di forza di chiusura, pari al 20 % della coppia nominale. Con la pulsantiera, è possibile cambiare tale valore, diminuendolo al 10 %, oppure aumentandolo al 40 %, a seconda del risultato che si vuole ottenere.

Dalla posizione di APERTURA

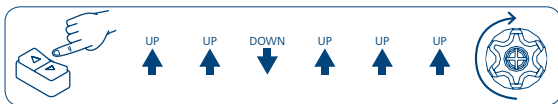


Dalla posizione di CHIUSURA

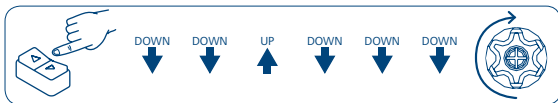


CANCELLAZIONE DELLE POSIZIONI DI FINECORSA

Dalla posizione di APERTURA



Dalla posizione di CHIUSURA



In seguito alla cancellazione dei finecorsa la funzione radio si riabilita automaticamente.

FUNZIONI SPECIALI

REGOLAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO O DI APERTURA LAME

NOTE DI FUNZIONAMENTO

- PER MODALITÀ 1-2-3:
Per comando *breve* da pulsante (SU, GIÙ) si intende la pressione del tasto per un tempo minore di 2 sec.
Per comando *lungo* da pulsante (SU, GIÙ) si intende la pressione del tasto per un tempo maggiore di 2 sec.
- PER MODALITÀ 4-5:
Per comando *breve* da pulsante (SU, GIÙ) si intende la pressione del tasto per un tempo minore di 1 sec.
Per comando *lungo* da pulsante (SU, GIÙ) si intende la pressione del tasto per un tempo maggiore di 1 sec.
Per comando *molto lungo* da pulsante (SU, GIÙ) si intende la pressione del tasto per un tempo maggiore di 2 sec.
- Durante il basculamento, la regolazione dell'apertura delle lame è limitata tra il minimo e il massimo dell'apertura.
- Per l'utilizzo contemporaneo della posizione intermedia e delle funzioni di basculamento vedi nota a pag. 27.
- Quando si desidera eseguire un comando lungo, il motore esegue anche il comando breve.
- Per fermare la tapparella durante il movimento, premere uno dei pulsanti della pulsantiera.

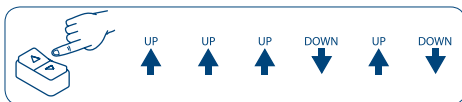
IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO

MODALITÀ 1: Tapparella orientabile con posizione di aggancio per basculamento sopra il finecorsa basso.

Solo per tapparelle tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Non adatta a comandi centralizzati.

Dopo aver memorizzato il finecorsa, portare la tapparella fino al finecorsa superiore, poi eseguire la sequenza di comando:

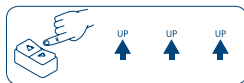


Alla fine della sequenza, attendere che la tapparella si abbassi completamente.

Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente".

Eseguire le seguenti operazioni:

- Far salire la tapparella fino a entrare nella zona di basculamento (primo clic).
- Far scendere la tapparella fino a che le lame siano orientate alla massima apertura.
- Se lo si desidera, far salire la tapparella fino a raggiungere una apertura delle lame intermedia (posizione di apertura preferita).
- Eseguire la seguente sequenza di conferma:
la tapparella si muoverà in sequenza nelle tre posizioni memorizzate: entrata nella zona di basculamento, massima apertura, apertura preferita.
- Far salire la tapparella fino ad uscire dalla zona di basculamento (secondo clic).
- Eseguire la seguente sequenza di conferma:



La tapparella eseguirà il ciclo di entrata in basculamento e aprirà le lame nella posizione preferita.



Funzioni di comando da pulsantiera*

| Tipo di comando | Fuori basculamento | In basculamento |
|----------------------------------|----------------------|---|
| SU breve | Salita completa | Meno luce |
| GIÙ breve | Discesa completa | Più luce |
| SU lungo | Entrata basculamento | Uscita basculamento Salita completa |
| GIÙ lungo | Entrata basculamento | Uscita basculamento Discesa completa |
| sequenza GIÙ/SU (0,5 sec) | Entrata basculamento | - |
| sequenza SU/GIÙ (0,5 sec) | Entrata basculamento | - |

* vedi legenda comandi e note di funzionamento

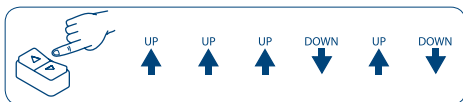
IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO

MODALITÀ 2: Tapparella orientabile senza posizione di aggancio, con apertura lame regolabile sotto il finecorsa basso.

Solo per tapparelle tipo Solomatic.

Non adatta a comandi centralizzati.

Dopo aver memorizzato i finecorsa, portare la tapparella fino al finecorsa superiore, poi eseguire la sequenza di comando:



Alla fine della sequenza, attendere che la tapparella si abbassi completamente. Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente".

Eseguire le seguenti operazioni:

- Far scendere la tapparella fino ad aprire completamente le lame orientabili;
- Se lo si desidera, far salire la tapparella fino a raggiungere una apertura delle lame intermedia (posizione di apertura preferita);
- Eseguire la seguente sequenza di conferma:



La tapparella si muoverà in sequenza nelle posizioni memorizzate: chiusura, massima apertura, apertura preferita.

Funzioni di comando da pulsantiera*

| Tipo di comando | Fuori basculamento | In basculamento |
|---------------------------|----------------------|---|
| SU breve | Salita completa | Meno luce |
| GIÙ breve | Discesa completa | Più luce |
| SU lungo | Entrata basculamento | Uscita basculamento Salita completa |
| GIÙ lungo | Entrata basculamento | Uscita basculamento Discesa completa |
| sequenza GIÙ/SU (0,5 sec) | Entrata basculamento | - |
| sequenza SU/GIÙ (0,5 sec) | Entrata basculamento | - |

* vedi legenda comandi e note di funzionamento

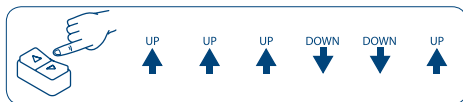
IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI APERTURA LAME

MODALITÀ 3: Tapparella orientabile con posizione di apertura sotto il finecorsa basso senza regolazione dell'apertura lame.

Solo per tapparelle tipo Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Luxor Noon, dove il cliente non ha la necessità di regolare la quantità di lame aperte.

Non adatta a comandi centralizzati.

Dopo aver memorizzato i finecorsa, portare la tapparella fino al finecorsa superiore, poi eseguire la sequenza di comando:



Alla fine della sequenza, attendere che la tapparella si abbassi completamente. Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente".

Eseguire le seguenti operazioni:

- Far scendere la tapparella fino ad aprire completamente le lame orientabili;
- Eseguire la seguente sequenza di conferma:



La tapparella si muoverà in sequenza nelle posizioni memorizzate: chiusura, massima apertura.

Funzioni di comando da pulsantiera*

| Tipo di comando | Fuori basculamento | In basculamento |
|---------------------------|---------------------|--|
| SU breve | Salita completa | Chiusura delle lame e salita completa |
| GIÙ breve | Discesa completa | Chiusura delle lame con discesa completa |
| SU lungo | Apertura delle lame | Chiusura delle lame e salita completa |
| GIÙ lungo | Apertura delle lame | Chiusura delle lame con discesa completa |
| sequenza GIÙ/SU (0,5 sec) | Apertura delle lame | - |
| sequenza SU/GIÙ (0,5 sec) | Apertura delle lame | - |

* vedi legenda comandi e note di funzionamento

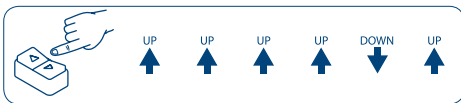
IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO

MODALITÀ 4: Tapparella orientabile con posizione di aggancio per basculamento sopra il finecorsa basso.

Solo per tapparelle tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Adatta a comandi di apertura e chiusura centralizzati.

Dopo aver memorizzato i finecorsa, portare la tapparella fino al finecorsa superiore, poi eseguire la sequenza di comando:

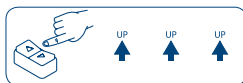


Alla fine della sequenza, attendere che la tapparella si abbassi completamente.

Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente".

Eseguire le seguenti operazioni:

- Far salire la tapparella fino ad entrare nella zona di basculamento (primo clic).
- Far scendere la tapparella fino a che le lame siano orientate alla massima apertura.
- Se lo si desidera, far salire la tapparella fino a raggiungere una apertura delle lame intermedia (posizione di apertura preferita).
- Eseguire la seguente sequenza di conferma: la tapparella si muoverà in sequenza nelle tre posizioni memorizzate: entrata nella zona di basculamento, massima apertura, apertura preferita.
- Far salire la tapparella fino ad uscire dalla zona di basculamento (secondo clic).
- Eseguire la seguente sequenza di conferma:



La tapparella si muoverà in sequenza nelle posizioni memorizzate.



Funzioni di comando da pulsantiera*

| Tipo di comando | Fuori basculamento | In basculamento |
|---|---|-----------------|
| SU breve (< 1 sec) | Breve movimento in salita | Meno luce |
| GIÙ breve (< 1 sec) | Breve movimento in discesa | Più luce |
| SU lungo (tra 1 e 2 sec) | Salita completa | |
| GIÙ lungo (tra 1 e 2 sec) | Discesa completa | |
| SU molto lungo (> 2 sec) | Posizione intermedia (se impostata) | |
| GIÙ molto lungo (> 2 sec) | Entrata basculamento | |
| sequenza SU/GIÙ o GIÙ/SU rapida (0,5 sec) | Posizione intermedia (se impostata) oppure entrata basculamento | - |

* vedi legenda comandi e note di funzionamento

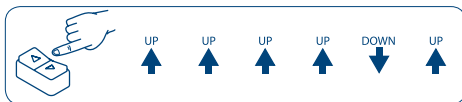
IMPOSTAZIONE DEL MECCANISMO DI BASCULAMENTO

MODALITÀ 5: Tapparella orientabile senza posizione di aggancio, con apertura lame regolabile sotto il finecorsa basso.

Specifico per tapparelle tipo Rolltek, può essere utilizzato su tapparelle Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Alika / Luxor Noon, se il cliente desidera poter regolare la quantità di lame aperte.

Adatta a comandi centralizzati.

Dopo aver memorizzato i finecorsa, portare la tapparella fino al finecorsa superiore, poi eseguire la sequenza di comando:



Alla fine della sequenza, attendere che la tapparella si abbassi completamente. Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente".

Eseguire le seguenti operazioni:

- Far scendere la tapparella fino ad aprire completamente le lame orientabili.
- Se lo si desidera, far salire la tapparella fino a raggiungere una apertura delle lame intermedia (posizione di apertura preferita).
- Eseguire la seguente sequenza di conferma:

La tapparella si muoverà in sequenza nelle posizioni memorizzate.



Funzioni di comando da pulsantiera*

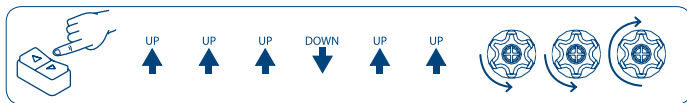
| Tipo di comando | Fuori basculamento | In basculamento |
|---|---|-----------------|
| SU breve (< 1 sec) | Breve movimento in salita | Meno luce |
| GIÙ breve (< 1 sec) | Breve movimento in discesa | Più luce |
| SU lungo (tra 1 e 2 sec) | Salita completa | |
| GIÙ lungo (tra 1 e 2 sec) | Discesa completa | |
| SU molto lungo (> 2 sec) | Posizione intermedia (se impostata) | |
| GIÙ molto lungo (> 2 sec) | Entrata basculamento | |
| sequenza SU/GIÙ o GIÙ/SU rapida (0,5 sec) | Posizione intermedia (se impostata) oppure entrata basculamento | - |
| GIÙ breve da finecorsa basso | Più luce ed entrata basculamento | - |

* vedi legenda comandi e note di funzionamento

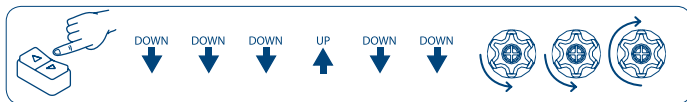
CANCELLAZIONE DELLE FUNZIONI DI BASCULAMENTO

Per disattivare le funzioni di basculamento, eseguire la sequenza di comando:

Dalla posizione di finecorsa superiore:



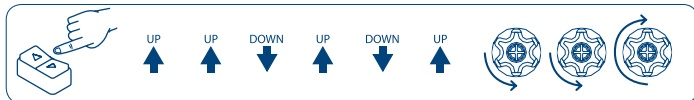
Dalla posizione di finecorsa inferiore:



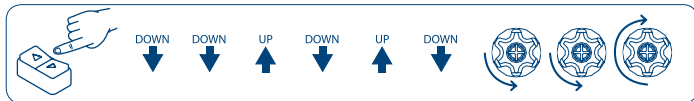
IMPULSO DI REGOLAZIONE LAME IN BASCULAMENTO

È possibile abilitare un impulso di regolazione delle lame in basculamento di doppia durata (lungo) rispetto a quello normalmente impostato in fabbrica (corto) mediante la seguente sequenza:

Dalla posizione di APERTURA



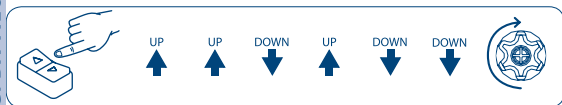
Dalla posizione di CHIUSURA



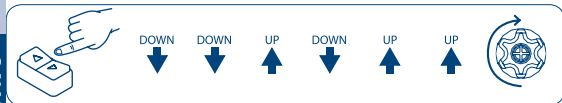
serviranno per cui meno impulsi per regolare l'apertura delle lame dal minimo al massimo previsto.

Per ripristinare la durata dell'impulso di regolazione delle lame in basculamento impostato in fabbrica (corto) eseguire la seguente sequenza:

Dalla posizione di APERTURA



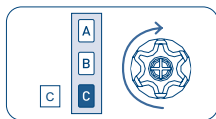
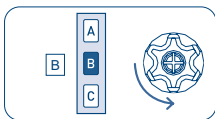
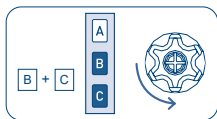
Dalla posizione di CHIUSURA



La cancellazione totale dei finecorsa ripristina automaticamente l'impulso corto di regolazione del basculamento lame.

CAMBIO MODALITÀ DI COMANDO MOTORE DA FILO BIANCO SU-GIÙ MOTO CONTINUO / SU-GIÙ UOMO PRESENTE

I motori escono dalla fabbrica predisposti per l'utilizzo con due pulsanti indipendenti "SU-GIÙ moto continuo". È sempre possibile modificare l'impostazione passando in modalità "SU-GIÙ Uomo Presente" e viceversa eseguendo la sequenza riportata qui sotto.



2 sec

UTILIZZO DEL MOTORE IN UNA RETE Z-WAVE

DESCRIZIONE DEL DISPOSITIVO

DIMIO ZRX è un motore per tapparelle, con finecorsa programmabili, doppio comando radio e opzione di comando filare.

Il doppio comando radio permette da un lato, di eseguire la regolazione dei finecorsa, e delle principali funzioni, in maniera semplice e interattiva, e dall'altro, di poter essere integrato in una rete Z-Wave.

L'opzione di comando filare permette sia la programmazione che il comando del motore, da un semplice interruttore, in aggiunta o in alternativa al telecomando radio.

Questo prodotto può essere utilizzato in qualsiasi rete Z-Wave, assieme ad altri dispositivi certificati Z-Wave/Z-Wave Plus, anche di altri produttori.

Tutti i dispositivi alimentati a tensione di rete, indipendentemente dal costruttore, fungono da ripetitore, per aumentare l'affidabilità della rete.

SPECIFICHE TECNICHE Z-WAVE

| | |
|-------------------------------|--|
| Alimentazione elettrica | 230 VAC \pm 10% 50 Hz |
| Temperatura di esercizio | Da -10° a 40°C |
| Consumo in stand-by | < 1W |
| Frequenza radio Z-Wave | 868,4 MHz |
| Frequenza radio CRC | 433,92 MHz |
| Sistema di protezione | Sicurezza S2 |
| Distanza massima Z-Wave | fino a 100 m all'aperto fino a 40 m al chiuso |
| Conformità | CE, Direttiva RoHS |
| Grado di protezione elettrica | IP44 |

INSTALLAZIONE DEL DISPOSITIVO

- 1) Eseguire la preparazione del motore e l'installazione sulla tapparella
- 2) Eseguire i collegamenti elettrici
- 3) Programmare i finecorsa e le regolazioni come descritto nel manuale di installazione del prodotto.
- 4) Includere il dispositivo nella rete Z-Wave

Si consiglia di eseguire tutte le operazioni di preparazione, installazione e regolazione, prima di includere il motore nella rete Z-Wave. Benché sia possibile includere il motore in una rete Z-Wave, la maggior parte delle funzionalità non saranno attive, fino a che i finecorsa non saranno regolati. In particolare, non sono attivi:

- Comandi di movimento e report della posizione
- Invio di notifiche
- Movimenti richiesti dalla classe "COMMAD_CLASS_INDICATOR"

Tali limitazioni sono necessarie, al fine di limitare la possibilità di danni alla tapparella e tutelare la sicurezza dell'installatore.

INCLUDERE/ESCLUDERE IL DISPOSITIVO IN UNA RETE Z-WAVE (classico)

DIMIO ZRX è compatibile con tutti i controllori certificati Z-Wave/Z-Wave Plus. Il dispositivo supporta sia il meccanismo di **Network Wide Inclusion** (che offre la possibilità di essere incluso in una rete, anche se il dispositivo non è collegato direttamente al controller) sia l'**inclusione normale**.

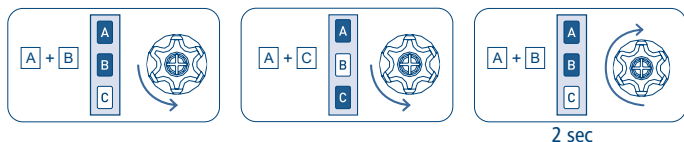
Per impostazione predefinita, la procedura di inclusione ha inizio con la modalità di **inclusione normale** e dopo un breve timeout la procedura prosegue con il meccanismo di **Network Wide Inclusion** che dura circa 20 secondi.

INCLUSIONE STANDARD (INCLUSIONE/ESCLUSIONE)

Assicurarsi che il motore sia alimentato ed eventualmente connesso a un pulsante su/giù, se si desidera utilizzare la sequenza di programmazione filare, oppure dotarsi di un telecomando già memorizzato nel motore. Per effettuare l'inclusione, assicurarsi che il motore non sia già incluso in una rete Z-Wave; se è già incluso, eseguire la procedura qui sotto descritta, una prima volta per effettuare l'esclusione, e poi una seconda volta, per effettuare l'inclusione.

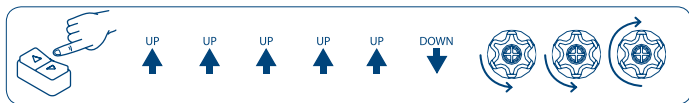
La sequenza delle operazioni per le procedure di inclusione/esclusione è la seguente:

- 1) Predisporre il controller Z-Wave per l'inclusione (o l'esclusione) di un dispositivo (consultare le istruzioni del vostro controller).
- 2) Sul motore, eseguire la sequenza di programmazione per l'inclusione/esclusione:
 - a. Da telecomando: AB – AC – AB (2 secondi), attendere l'esecuzione dei movimenti di conferma.

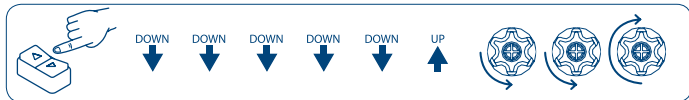


- b. Da pulsante (se i finecorsa non sono regolati, si può usare indifferentemente l'una o l'altra sequenza):

i. Con il motore sul finecorsa alto: SU-SU-SU-SU-SU-GIÙ



ii. Con il motore sul finecorsa basso: GIÙ-GIÙ-GIÙ-GIÙ-GIÙ-SU



- 3) Il motore esegue alcuni brevi movimenti, per segnalare che la procedura di inclusione (o esclusione) è in corso.
- 4) Verificare sul controller che la procedura sia andata a buon fine.

INCLUSIONE SMARTSTART

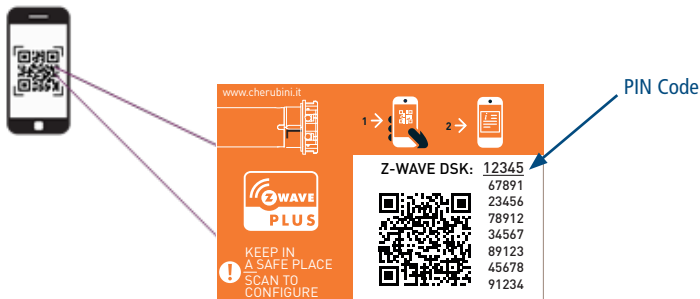
Z-Wave SmartStart mira ad allontanare le azioni relative all'inclusione di un dispositivo finale in una rete Z-Wave dal dispositivo finale stesso e a trasferirle verso l'interfaccia più user-friendly del gateway.

Z-Wave SmartStart elimina la necessità di avviare il dispositivo finale per dare inizio all'inclusione. L'inclusione viene avviata automaticamente all'accensione e ripetuta ad intervalli dinamici per tutto il tempo in cui il dispositivo non è incluso in una rete Z-Wave. Quando il nuovo dispositivo si annuncia all'accensione, il protocollo fornirà le notifiche e il gateway potrà avviare il processo di inclusione in background, senza la necessità di interazione con l'utente o l'interruzione del normale funzionamento. Il processo di inclusione SmartStart riguarda solo dispositivi autenticati.

DIMIO ZRX può essere incluso in una rete Z-Wave, effettuando la scansione del QR code Z-Wave presente sul prodotto, con un controller dotato di inclusione SmartStart. Non sono richieste altre azioni, il prodotto SmartStart sarà incluso automaticamente entro 10 minuti da quando sarà acceso, nelle vicinanze della rete.

Il QR code e il DSK in formato numerico sono riportati sull'etichetta apposta sul cavo motore. Il PIN è il primo gruppo di 5 cifre stampato sottolineato. Per facilitare la consultazione di questi codici, l'etichetta dispone di una parte staccabile, autoadesiva, che può essere conservata sul manuale istruzione, oppure applicata in un luogo facilmente accessibile dell'avvolgibile (cassonetto o lama finale).

INCLUSIONE SECURE S2



Quando si aggiunge DIMIO ZRX ad una rete Z-Wave con un controller che supporta una Sicurezza di tipo S2, è necessario il codice PIN del Device Specific Key (DSK) Z-Wave. Il codice univoco DSK è stampato sull'etichetta del prodotto. Le prime cinque cifre del codice sono evidenziate e sottolineate per aiutare l'utente a identificare la parte relativa al codice PIN all'interno del testo del DSK.

CONTROLLO DEL DISPOSITIVO

CONTROLLO DEL MOTORE CON TELECOMANDO E INTERRUTTORI ESTERNI

DIMIO ZRX può essere comandato anche da telecomando radio, e tramite pulsante cablato. Il telecomando radio è estremamente utile in fase di installazione del motore sulla tapparella, per impostare i fincorsa ed eseguire tutte le funzioni di programmazione. Dopo la prima installazione, il telecomando può ancora essere utilizzato come punto di comando locale. Tutte le informazioni relative ai dispositivi compatibili, e alle modalità di programmazione, sono descritte nel manuale di installazione del prodotto.

Da telecomando, è possibile eseguire i comandi base:

- Chiusura della tapparella: premere e rilasciare il pulsante GIÙ
- Apertura della tapparella: premere e rilasciare il pulsante SU
- Arresto della tapparella: premere e rilasciare il pulsante STOP
- Apertura delle lame: premere il pulsante STOP per almeno 2 secondi.

DIMIO ZRX può essere comandato anche da pulsante cablato a doppia azione (SU/GIÙ).

Con il pulsante a singola azione, il funzionamento è il seguente:

- Ad ogni pressione/rilascio del pulsante, il motore eseguirà in sequenza le seguenti operazioni: Chiusura, Arresto, Apertura, Arresto e così via.

Con il pulsante a doppia azione:

- Chiusura della tapparella: premere e rilasciare il pulsante GIÙ
- Apertura della tapparella: premere e rilasciare il pulsante SU
- Arresto della tapparella: premere e rilasciare il pulsante SU o GIÙ, mentre il motore è in movimento.
- Apertura delle lame: premere il pulsante GIÙ per almeno 2 secondi.

Impostazioni di fabbrica predefinite:

- Nessun telecomando è associato al motore. Il motore può essere comandato tramite pulsante cablato, ma fino a che i fincorsa non sono impostati, si muove a 'uomo presente': rilasciando il pulsante, il motore si ferma.
- Fino a che i fincorsa non sono impostati, la direzione di movimento del motore potrebbe essere invertita, rispetto al telecomando e al pulsante cablato a doppia azione. La direzione viene correttamente identificata automaticamente dal motore stesso, quando sono impostati i fincorsa, e non può essere cambiata.

Ulteriori informazioni sul funzionamento del telecomando e del pulsante cablato sono disponibili nelle sezioni relative all'installazione del prodotto.

CONTROLLO DEL MOTORE CON UN CONTROLLER Z-WAVE

DIMIO ZRX può essere controllato da qualsiasi controller certificato Z-Wave/Z-Wave Plus disponibile sul mercato. Nella figura sottostante, è raffigurato il modo in cui il dispositivo apparirà una volta incluso nel Controller METAHome.

Selezionando le icone sulla sx dell'oggetto è possibile accedere alla regolazione della tapparella o all'orientamento delle lame



Tramite i pulsanti SU/GIÙ/STOP del pannello di controllo, è possibile chiudere/aprire/fermare l'apertura delle lame della tapparella.

Spostando il cursore nella barra di scorrimento è possibile regolare il livello di apertura delle lame della tapparella.

Lo stato del dispositivo viene aggiornato in caso di cambiamento.

Tramite i pulsanti SU/GIÙ/STOP del pannello di controllo, è possibile chiudere/aprire/fermare la tapparella.

Spostando il cursore nella barra di scorrimento è possibile regolare il livello di apertura della tapparella.

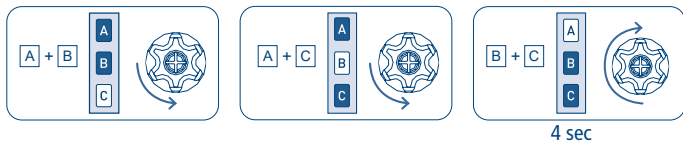
Lo stato del dispositivo viene aggiornato in caso di cambiamento.



RIPRISTINO DELLE IMPOSTAZIONI DI FABBRICA

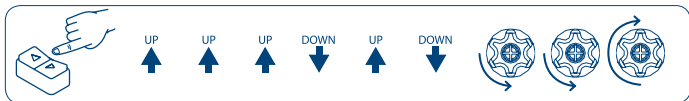
La configurazione Z-Wave del motore può essere ripristinata ai valori originali di fabbrica, con questa sequenza di programmazione:

- 1) Da telecomando: AB – AC – BC (4 secondi), attendere l'esecuzione dei movimenti di conferma.

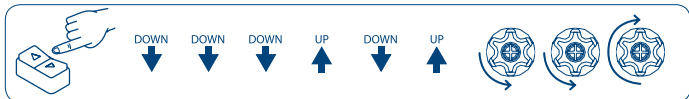


- 2) Da pulsante (se i finecorsa non sono regolati, si può usare indifferentemente l'una o l'altra sequenza):

- a. Con il motore sul finecorsa alto: SU-SU-SU-GIÙ-SU-GIÙ



- b. Con il motore sul finecorsa basso: GIÙ-GIÙ-GIÙ-SU-GIÙ-SU



i **INFO:** Se il ripristino viene eseguito mentre il dispositivo è ancora associato a una rete, viene inviata una notifica agli altri dispositivi del gruppo Lifeline riguardante la rimozione del dispositivo (Notifica di ripristino del dispositivo a livello locale).

AGGIORNAMENTO DEL FIRMWARE

Il sistema supporta aggiornamenti firmware via etere che non richiedono la rimozione del dispositivo dalla sua posizione. L'aggiornamento del firmware può essere attivato da tutti i controller certificati che supportano la versione 2 della funzione di aggiornamento del firmware.

! **AVVERTENZA:** Il sistema verrà riavviato al termine della procedura di aggiornamento del firmware. Si consiglia di eseguire la procedura di aggiornamento del firmware solo quando necessario e dopo un'attenta pianificazione dell'intervento.

IMPOSTAZIONI AVANZATE

CLASSI DI COMANDO SUPPORTATE

| Classe di comando | Versione | CC non sicuro | CC sicuro |
|---|----------|---------------|-----------|
| 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 |

SUPPORTO PER LA CLASSE "COMMAND_CLASS_BASIC"

Le classi di comando di base sono mappate all'interno della Switch Multilevel Command Class.

SUPPORTO PER LA CLASSE "COMMAND_CLASS_INDICATOR"

Il dispositivo supporta il set dell'indicatore V3 con ID dell'indicatore 0x50 (identità). Quando il dispositivo riceve un set di indicatori, il motore eseguirà dei movimenti di apertura e chiusura della tapparella. Il numero di movimenti sarà al massimo di 15, con durata minima di corsa pari a 0,5 s, e tempo minimo di pausa pari a 0,5 s.

Nota: per prevenire danni alle lame e alla struttura della tapparella, i movimenti sono eseguiti solo se i fine corsa sono stati memorizzati.

SUPPORTO PER LA CLASSE "COMMAND_CLASS_NOTIFICATION"

Il dispositivo è in grado di inviare una notifica di sistema in caso di ostacolo.


| Notifica Codice Evento | Il significato associato all'evento |
|------------------------------|---|
| 3 (Guasto errore di sistema) | Questa notifica è inviata quando il motore raggiunge un ostacolo mentre è in azione. Il parametro evento associato a questa circostanza è 1 Byte con i seguenti significati: 1) Collisione durante l'apertura 0) Collisione durante la chiusura |

ASSOCIAZIONI

Il dispositivo supporta 4 gruppi di associazione, ognuno dei quali supporta l'associazione di un massimo di 5 dispositivi (nodi):

| ID del gruppo | Nome del gruppo | N° nodi max | Descrizione | Comando inviato |
|---------------|------------------|-------------|--|---|
| 1 | Lifeline | 5 | Gruppo Life Line | Windows Covering report, Switch Multilevel report, Device Reset Locally Notification, Notification Report, Indicator Report, Configuration Report |
| 2 | Follow-me | 5 | Il dispositivo in questo gruppo seguirà il livello del dispositivo. | Basic Set |
| 3 | Scene Activation | 5 | Riceve un ID di Attivazione Scena se un ostacolo è raggiunto durante l'operazione. L'ID della scena può essere definito utilizzando i parametri 30 e 31. | Scene Activation Set |

 **INFO:** L'associazione assicura il trasferimento diretto dei comandi di controllo tra i dispositivi e viene eseguita senza l'intervento del controller principale.

 **SUGGERIMENTO:** Per evitare ritardi di rete, si consiglia di limitare la quantità di dispositivi associati a non più di 5 per gruppo.

CONFIGURAZIONI

ATTIVAZIONE DELLA SCENA

Parametro n. 30: OPEN_COLLISION_SCENE_ID (2 byte), semplice.

Il parametro indica l'Id della scena che viene inviato se è avvertita una collisione durante l'apertura.

| Configurazione | Risultato |
|-----------------------|---|
| 0 (valore di default) | Non inviare l'attivazione della scena |
| Da 1 a 254 | ID della scena inviato in caso di collisione durante l'apertura |

Parametro n. 31: CLOSE_COLLISION_SCENE_ID (2 byte), semplice.

Il parametro indica l'Id della scena che viene inviato se è avvertita una collisione durante la chiusura.

| Configurazione | Risultato |
|-----------------------|--|
| 0 (valore di default) | Non inviare l'attivazione della scena |
| Da 1 a 254 | ID della scena inviato in caso di collisione durante la chiusura |

Parametro n. 37: LEVEL_REPORT_PERIOD (1 byte), avanzato.

Usato per stabilire la frequenza di invio aggiornamento del livello, quando il motore è in movimento. I valori ammessi sono compresi fra 2 (aggiornamento ogni 2 s) e 60 (aggiornamento ogni 60 s).

| Configurazione | Risultato |
|-----------------------|--|
| Da 2 a 60 | Tempo in secondi tra gli aggiornamenti |
| 5 (valore di default) | |

Parametro n. 38: SEND_MULTILEVEL_REPORT (1 byte), avanzato.

Per compatibilità con prodotti meno recenti, il motore può inviare l'aggiornamento del livello con Switch Multilevel report, in aggiunta all'aggiornamento con Windows Covering report.

| Configurazione | Risultato |
|-----------------------|--------------------------------------|
| 0 (valore di default) | Switch Multilevel report non inviato |
| 1 | Switch Multilevel report inviato |

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

