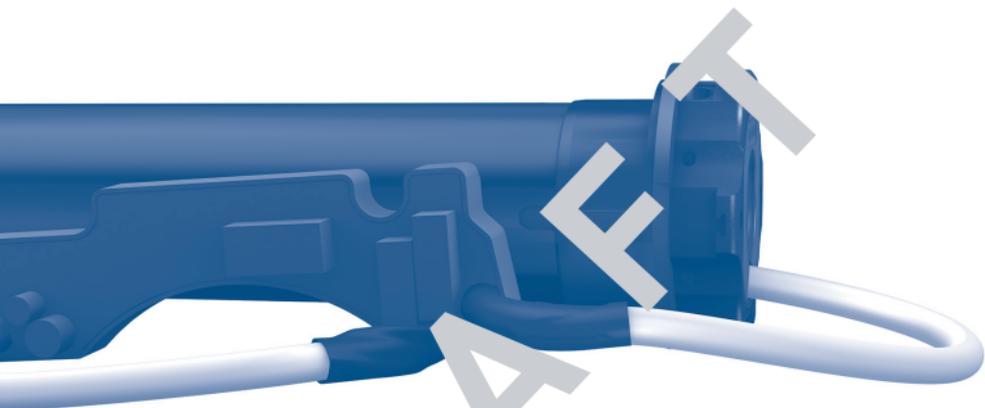




INSTA SHORT ZRX



MOTORE DOPPIA RADIO CON REGOLAZIONE AUTOMATICA
DEL FINECORSO ELETTRONICO

IT

DUAL RADIO MOTOR WITH AUTOMATIC ADJUSTMENT
OF THE ELECTRONIC LIMIT SWITCH

EN

DUAL-FUNKMOTOR MIT AUTOMATISCHER EINSTELLUNG
DER ELEKTRONISCHEN ENDLAGEN

DE

MOTEUR À DOUBLE COMMANDE RADIO AVEC RÉGLAGE
AUTOMATIQUE DES FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES

FR

MOTOR RADIO DUAL CON REGULACIÓN AUTOMÁTICA
DEL FIN DE CARRERA ELECTRONICO

ES



Indice:

| | |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------|
| Preparazione del motore | p. 5 |
| Collegamenti elettrici | p. 6-7 |
| Telecomandi compatibili | p. 8 |
| Legenda dei simboli | p. 9 |
| Spiegazione delle sequenze di comando | p. 10 |
| Funzione apertura/chiusura programmazione telecomando | p. 11-12 |
| Modalità di funzionamento | p. 13 |
| Memorizzazione primo telecomando | p. 13 |
| Funzione disabilitazione automatica memorizzazione primo telecomando | p. 13 |
| Impostazione del senso di rotazione del motore | p. 14 |
| Finecorsa e rilevazione ostacoli | p. 15 |
| Autocalibrazione dei finecorsa | p. 15 |
| Posizione intermedia..... | p. 16 |
| Ripristino impostazioni di fabbrica del motore | p. 17 |
| Memorizzazione di altri telecomandi | p. 17 |
| Cancellazione singolo telecomando | p. 17 |
| Cancellazione totale della memoria telecomandi | p. 18 |
| Funzioni Speciali: | |
| Memorizzazione temporanea telecomando | p. 19 |
| Memorizzazione telecomandi tascabili A530058 | p. 20 |
| Collegamenti elettrici per comando motore in modalità SU-GIÙ (2 pulsanti SU-GIÙ indipendenti) | p. 21 |
| Gestione modalità di comando motore da filo bianco SU-STOP-GIÙ-STOP / SU-GIÙ / SU-GIÙ a "Uomo Presente" | p. 22 |

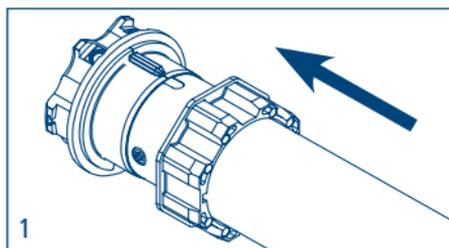
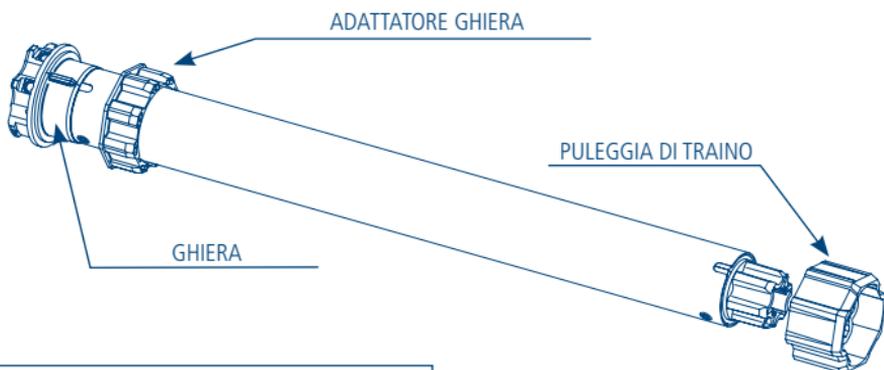
Indice:

| | |
|-------------------------------------------------------------------------|--------|
| UTILIZZO DEL MOTORE IN UNA RETE Z-WAVE™ | p. 23 |
| Descrizione del dispositivo | p. 23 |
| Specifiche tecniche Z-Wave™ | p. 23 |
| Installazione del dispositivo | p. 24 |
| Includere/escludere il dispositivo in una rete Z-Wave™ (classico) | p. 24 |
| Inclusione STANDARD (inclusione/esclusione) | p. 25 |
| Inclusione SMARTSTART | p. 26 |
| Inclusione SECURE S2 | p. 26 |
| Controllo del dispositivo | p. 27 |
| Controllo del motore con telecomando e interruttori esterni | p. 27 |
| Controllo del motore con un controller Z-Wave™ | p. 28 |
| Ripristino delle impostazioni di fabbrica | p. 29 |
| Aggiornamento del firmware | p. 29 |
| IMPOSTAZIONI AVANZATE | |
| Classi di comando supportate | p. 30 |
| Supporto per la classe "COMMAND_CLASS_BASIC" | p. 31 |
| Supporto per la classe "COMMAND_CLASS_INDICATOR" | p. 31 |
| Supporto per la classe "COMMAND_CLASS_NOTIFICATION" | p. 31 |
| Associazioni | p. 32 |
| Configurazioni | p. 33 |
| Dichiarazione di conformità UE | p. 158 |

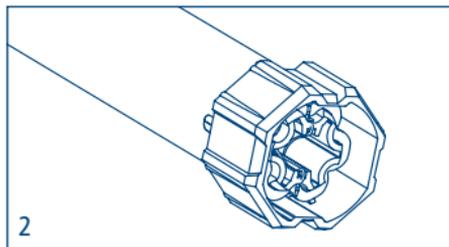
PASSAGGI PRINCIPALI PER L'INSTALLAZIONE

| | |
|---------------------------------------------------|----------|
| - Installazione del motore nella tapparella | p. 5 |
| - Collegamenti elettrici | p. 6-7 |
| - Associazione telecomando | p. 13 |
| - Impostazione finecorsa | p. 15 |
| - Associazione impianto Z-Wave™ | da p. 23 |

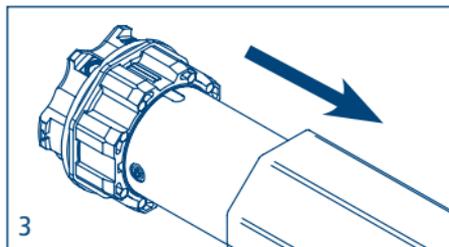
PREPARAZIONE DEL MOTORE



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.

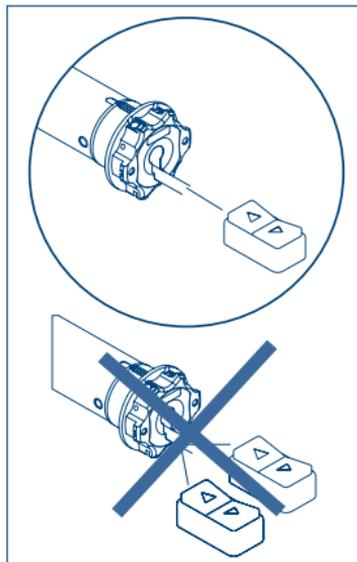
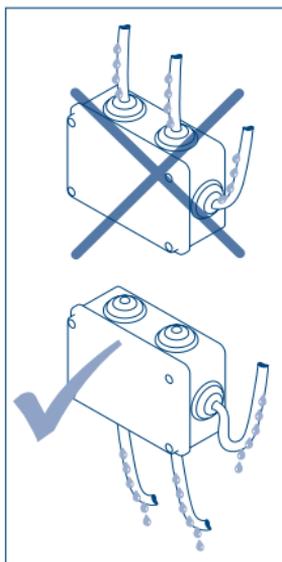
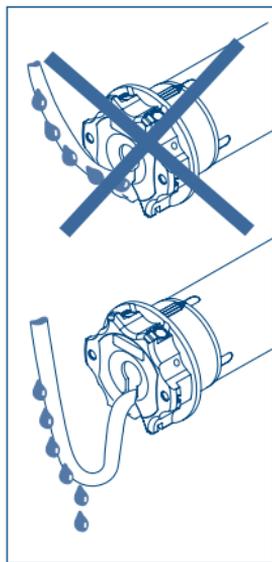


3. Introdurre completamente il motore nel tubo di avvolgimento.

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 malfunzionamento, 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.
- I selettori per l'inversione del senso di rotazione del motore devono essere muniti di interblocco meccanico.
- **NON** collegare due o più selettori sullo stesso motore.
- In caso di utilizzo all'esterno, utilizzare un cavo di alimentazione a designazione H05RN-F contenuto di carbonio min 2%.
- A monte del motore prevedere un interruttore bipolare automatico per la protezione dai corto circuiti, con distanza di apertura dei contatti di almeno 3 mm.
- Se il filo bianco non è utilizzato deve essere sempre isolato. È pericoloso toccare il filo bianco quando il motore è alimentato.



COLLEGAMENTI ELETTRICI



Serie GIRO

Serie SKIPPER

Serie POP

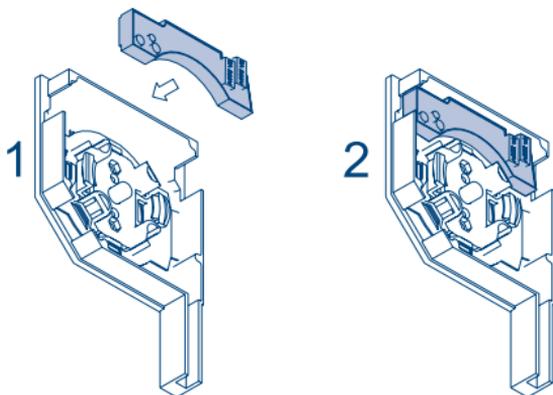
230 V 50 Hz

230 V 50 Hz



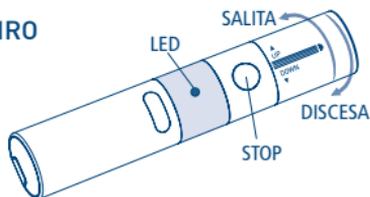
- 1 - NEUTRO
- 2 - FASE
- 3 - COMANDO FILARE (BIANCO)
- PE - TERRA

- ① BLU
- ② MARRONE
- ③ BIANCO (COMANDO FILARE)
- PE GIALLO-VERDE

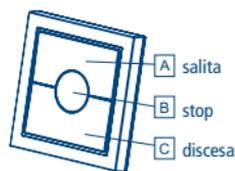


TELECOMANDI COMPATIBILI

GIRO



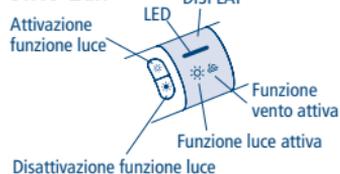
GIRO Wall



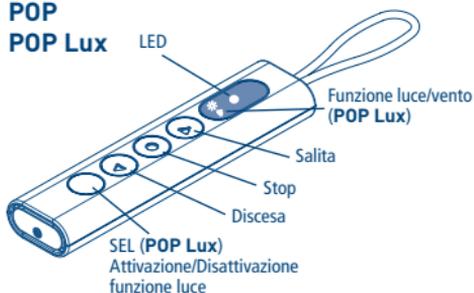
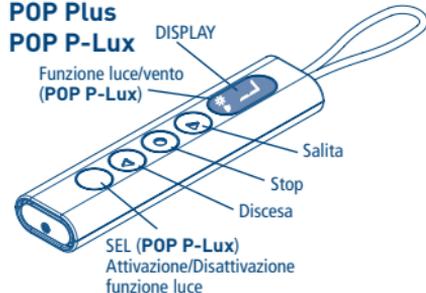
GIRO Plus



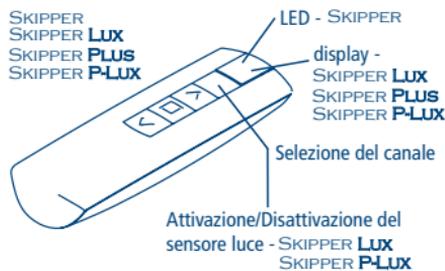
GIRO Lux



GIRO P-Lux

POP
POP LuxPOP Plus
POP P-Lux

SKIPPER
SKIPPER Lux
SKIPPER PLUS
SKIPPER P-LUX



SKIPPER LCD
SKIPPER SENSO

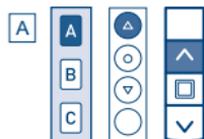
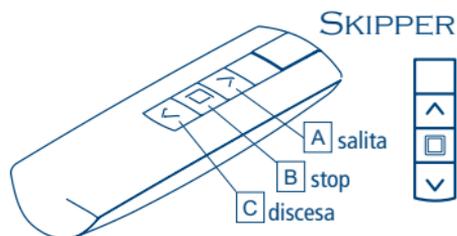
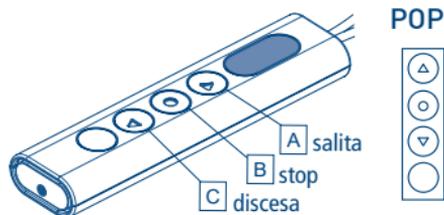
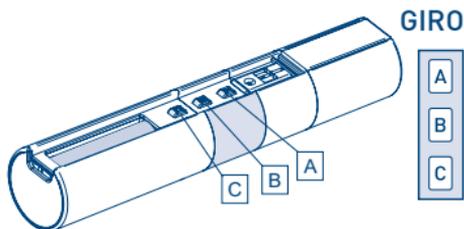
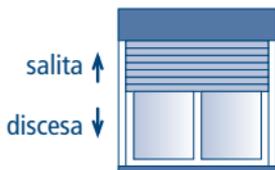


Fare riferimento alle istruzioni specifiche del telecomando

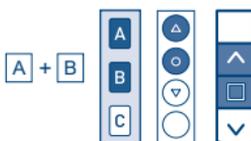
Telecomando a 4 canali indipendenti A530058



LEGENDA DEI SIMBOLI



premere il tasto A



premere i tasti A e B
contemporaneamente



premere
il pulsante
SU



premere
il pulsante
GIÙ



rilasciare



rotazione breve del
motore in
un senso



rotazione lunga del
motore nell'altro
senso



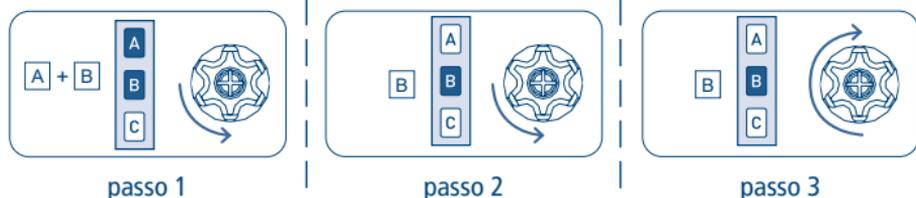
doppia breve
rotazione
del motore

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. Lo scopo di questo paragrafo è quello di riconoscere le segnalazioni del motore.

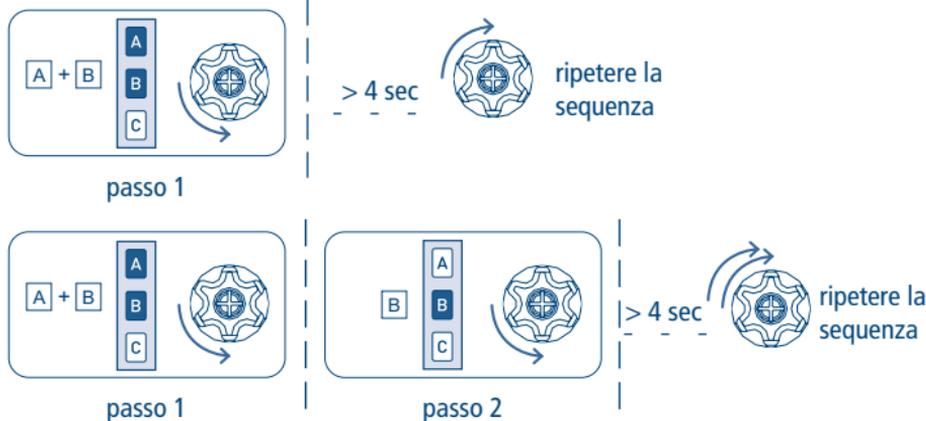
I tasti devono essere premuti come indicato nella sequenza, senza far passare più di 4 secondi tra un passo e l'altro. Se trascorrono più di 4 secondi, il comando non viene accettato, e si dovrà ripetere la sequenza.

Esempio di sequenza di comando:



Come si vede nell'esempio, quando la sequenza termina in maniera positiva il motore 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.

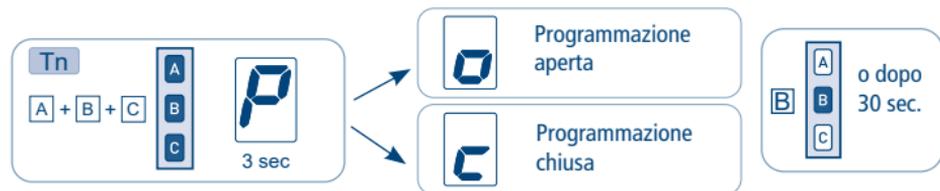
Esempi di sequenze incomplete:



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



Procedere con la programmazione come da libretto istruzioni.

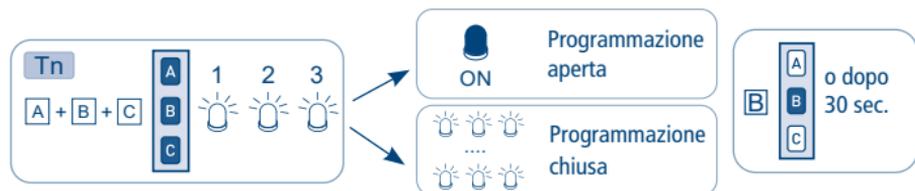
DISABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



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

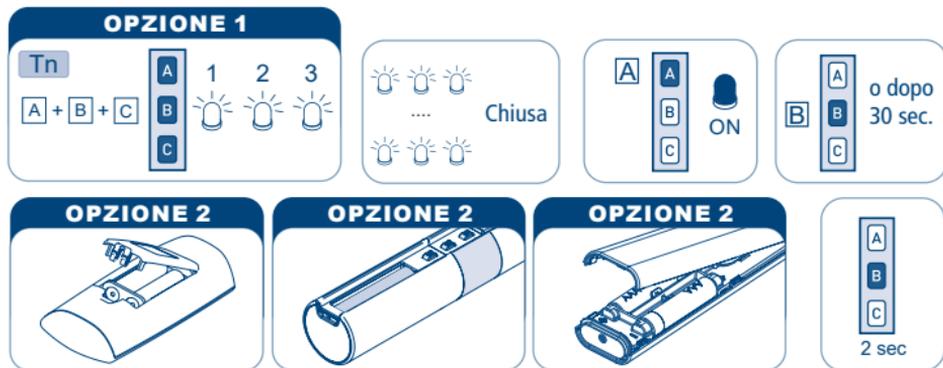
Per evitare modifiche accidentali alla programmazione del motore durante l'uso quotidiano del telecomando, la possibilità di programmazione viene disabilitata automaticamente dopo 8 ore dall'invio dell'ultima sequenza (A+B o B+C).

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



MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO

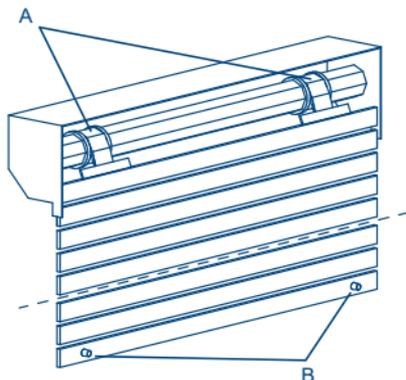
Il motore è di semplice installazione e utilizzo, non necessita di alcuna regolazione in quanto riconosce automaticamente i finecorsa.

La tapparella deve essere equipaggiata con:

A - Cintini rigidi o molle antieffrazione,

B - Tappi di sicurezza fissi o rimovibili nelle guide.

Si raccomanda di controllare sempre la robustezza della tapparella.

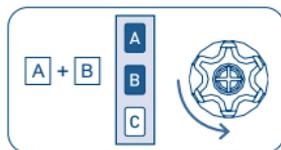


MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO

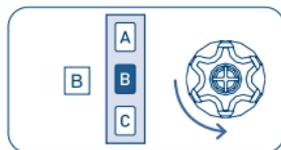
Questa operazione può essere eseguita solamente quando il motore è nuovo, oppure dopo una cancellazione completa della memoria.

Durante questa fase alimentare un solo motore per volta.

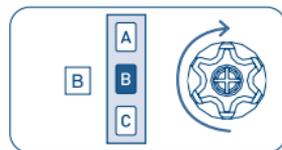
T1: Primo telecomando da memorizzare



T1



T1



T1 (2 sec)

FUNZIONE DISABILITAZIONE AUTOMATICA MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO

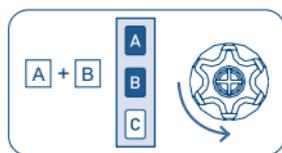
Ad ogni accensione del motore si hanno a disposizione 3 ore per memorizzare il primo telecomando. Trascorso questo tempo la possibilità di memorizzare il telecomando viene disabilitata. Per azzerare il timer della funzione è sufficiente togliere e ridare alimentazione al motore.

IMPOSTAZIONE DEL SENSO DI ROTAZIONE DEL MOTORE

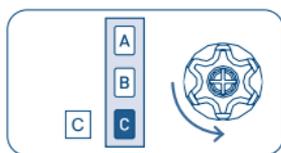
Questa operazione può essere eseguita sia da telecomando che tramite comando filare. Ad ogni esecuzione di una delle due procedure sotto indicate, verrà cambiata l'impostazione del senso di rotazione del motore rispetto ai tasti del telecomando e ai tasti della pulsantiera.

Da telecomando:

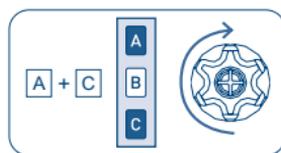
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn

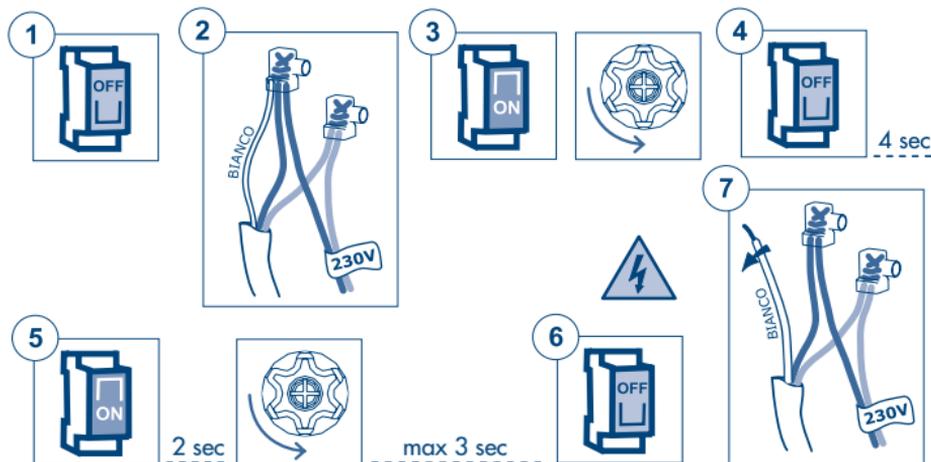


Tn (4 sec)

Da comando filare:

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, dopo circa 2 secondi notare che il motore effettuerà una breve rotazione in un senso. Entro 3 secondi scollegare l'alimentazione del motore, ad esempio tramite l'interruttore generale.
- 6) Scollegare il filo bianco dal motore.

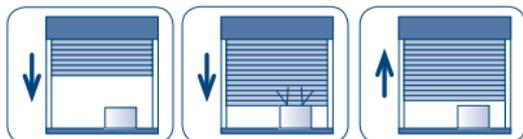


FINECORSA E RILEVAZIONE OSTACOLI

Dopo aver memorizzato il primo telecomando ed assegnato correttamente il senso di rotazione (vedi pag. 14), il motore è pronto per il funzionamento.

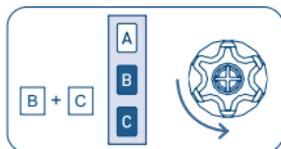
Eseguire 2 cicli completi di salita e discesa con i tasti A e C del telecomando oppure eseguire il comando di autocalibrazione dei finecorsa (paragrafo seguente) per memorizzare le tempistiche di lavoro necessarie ad un corretto utilizzo da applicazioni Z-Wave™.

In caso di rilevazione ostacoli il motore esegue un movimento di relax contrario.

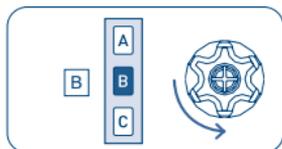


AUTOCALIBRAZIONE DEI FINECORSA

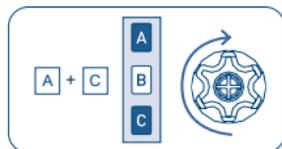
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



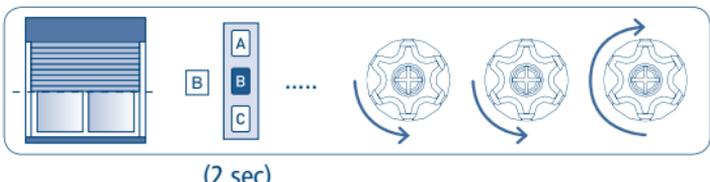
Tn (2 sec)

Alla fine della sequenza il motore esegue 2 cicli Up/Down completi per memorizzare i finecorsa della tapparella.

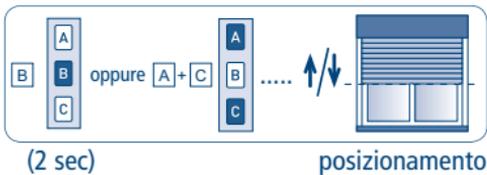
POSIZIONE INTERMEDIA

Questa funzione opzionale permette di portare la tapparella in una posizione intermedia preferita. La posizione intermedia è memorizzata come tempo di discesa a partire dal fincorsa alto.

IMPOSTAZIONE POSIZIONE INTERMEDIA

| Procedura d'esecuzione | Sequenza di comandi |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <p>1) Premere i tasti A+B per almeno 2 sec.</p> <p><i>Il motore effettua subito un primo breve movimento di conferma e dopo 2 sec. riparte in discesa.</i></p> |  <p>(2 sec)</p> |
| <p>2) Attendere che la tapparella si abbassi completamente.</p> <p><i>Il motore si muove ora a uomo presente, permettendo la regolazione fine della posizione intermedia.</i></p> |  <p>regolazione</p> |
| <p>3) Confermare la posizione premendo B per 2 sec.</p> |  <p>(2 sec)</p> |

MOVIMENTO IN POSIZIONE INTERMEDIA

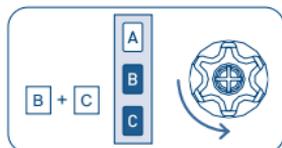
| Procedura d'esecuzione | Sequenza di comandi |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <p>- Dare un impulso lungo (>2 sec) di stop a motore fermo.</p> <p><i>Il motore dopo 2 sec. esegue il posizionamento intermedio</i></p> <p>- Dare un impulso A+C a motore fermo.</p> <p><i>Il motore esegue il posizionamento intermedio</i></p> |  <p>(2 sec) posizionamento</p> |

CANCELLAZIONE POSIZIONE INTERMEDIA

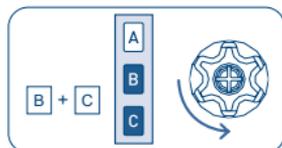


RIPRISTINO IMPOSTAZIONI DI FABBRICA DEL MOTORE

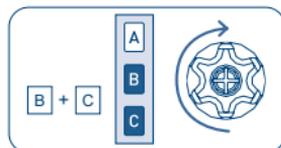
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



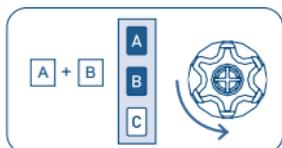
Tn (4 sec)

MEMORIZZAZIONE DI ALTRI TELECOMANDI

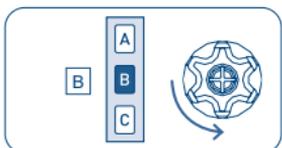
È possibile memorizzare fino a 15 telecomandi.

Tn: Telecomando memorizzato

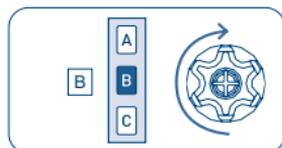
Tx: Telecomando da memorizzare



Tn



Tn

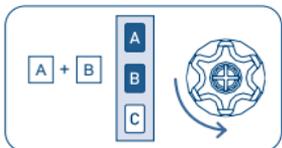


Tx (2 sec)

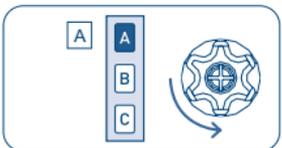
CANCELLAZIONE SINGOLO TELECOMANDO

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.

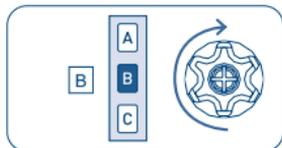
Tn: Telecomando da cancellare



Tn



Tn



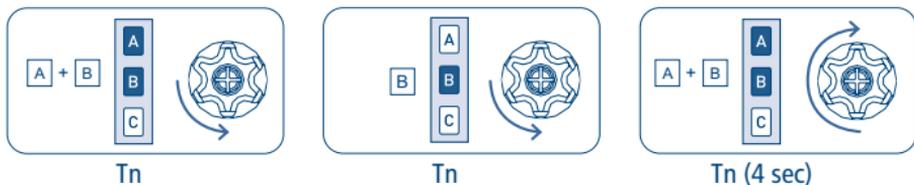
Tn (2 sec)

CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI

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

1) CON IL TELECOMANDO

Tn: Telecomando memorizzato



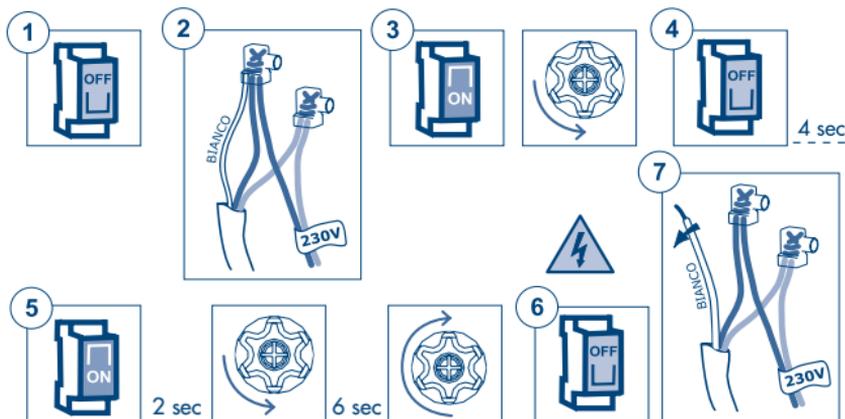
2) CON IL FILO AUSILIARE (BIANCO)

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 2 secondi, effettuerà una breve rotazione, successivamente, dopo circa 6 secondi, effettuerà 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

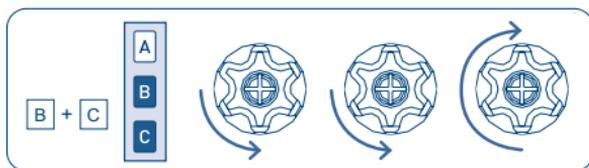
Questa funzione permette di memorizzare un telecomando in modo temporaneo, ad esempio in modo da permettere l'impostazione dei finecorsa durante il montaggio in fabbrica. Il telecomando definitivo potrà essere memorizzato in seguito con l'apposita sequenza di comando (vedi "MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO").

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

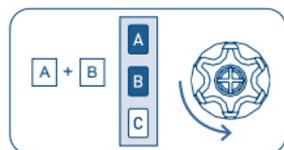
MEMORIZZAZIONE TELECOMANDI TASCABILI A530058

N.B. il telecomando tascabile può essere utilizzato solo come telecomando secondario. Prima di procedere alla memorizzazione è necessario quindi aver già completato l'apprendimento del motore con un telecomando Cherubini (Skipper, Giro o POP - telecomando a 3 tasti Su-Giù-Stop).

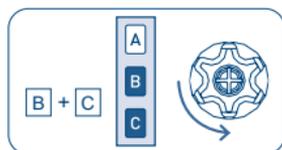
MEMORIZZAZIONE DI UN TASTO SUL TELECOMANDO TASCABILE

Tn: Telecomando memorizzato

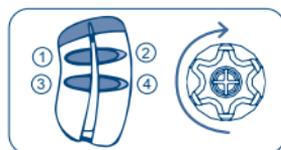
Tx: Telecomando tascabile da memorizzare



Tn



Tn



Tx (2 sec)

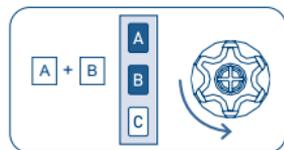
Nell'ultima fase della sequenza premere sul telecomando tascabile il tasto desiderato per 2 secondi. A questo punto il telecomando può comandare il motore in modalità passo-passo (SU – STOP – GIÙ – STOP). Per associare gli altri tasti ripetere la sequenza sopra descritta. Ogni tasto può essere associato ad un motore INSTA SHORT ZRX.

CANCELLAZIONE DELL'ASSOCIAZIONE DI UN TASTO SUL TELECOMANDO TASCABILE

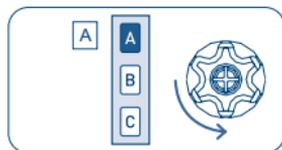
È possibile cancellare singolarmente tutti i tasti memorizzati con questa sequenza:

Tn: Telecomando memorizzato

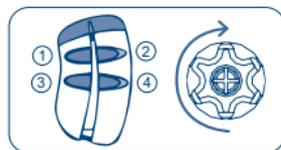
Tx: Telecomando tascabile con tasto associato da cancellare



Tn



Tn

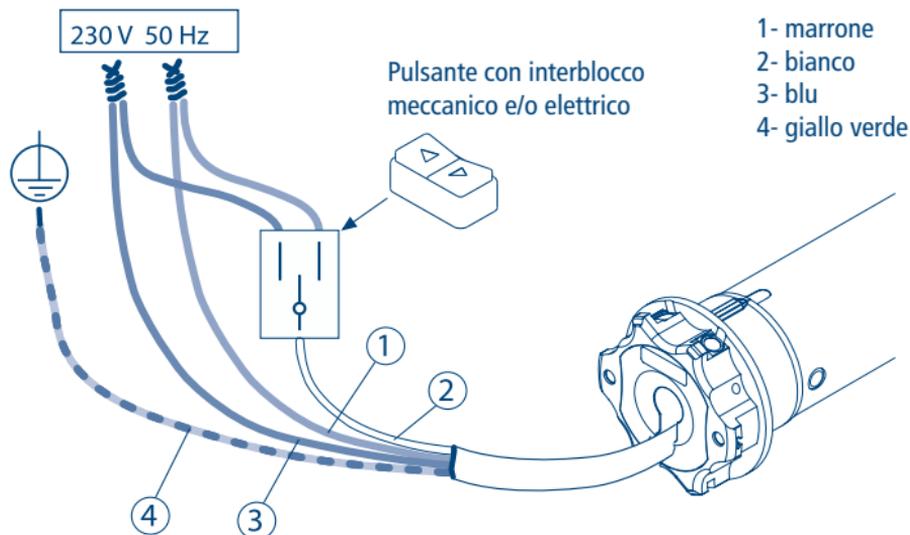


Tx (2 sec)

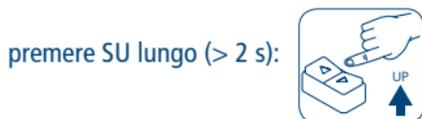
Il motore eseguirà un movimento di conferma e la funzione associata al tasto appena premuto (per 2 sec) sarà rimossa.

COLLEGAMENTI ELETTRICI PER COMANDO MOTORE IN MODALITÀ SU-GIÙ (2 pulsanti SU-GIÙ indipendenti)

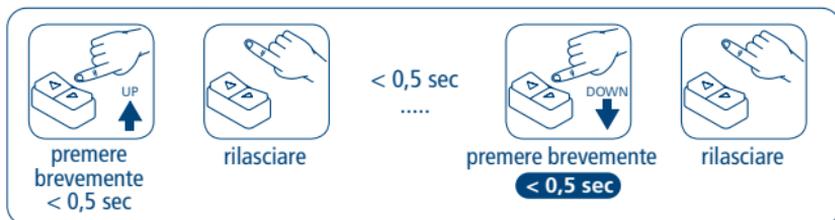
Per il collegamento della pulsantiera, usare solo pulsanti con interblocco elettrico e meccanico, per impedire che si possano premere i due pulsanti contemporaneamente. Il motore riconosce automaticamente il tipo di pulsantiera (a 1 o 2 pulsanti) e imposta la corretta modalità di funzionamento di conseguenza.



Da filo bianco è possibile comandare il motore in posizione intermedia:



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



Utilizzando la pulsantiera come descritto in questa pagina è possibile programmare il motore da filo bianco (PROGRAMMAZIONE FILARE).

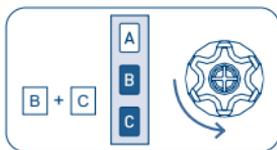
Per conoscere le procedure, richiedere il libretto istruzioni al vostro distributore.

GESTIONE MODALITÀ DI COMANDO MOTORE DA FILO BIANCO SU-STOP-GIÙ-STOP / SU-GIÙ / SU-GIÙ a "Uomo Presente"

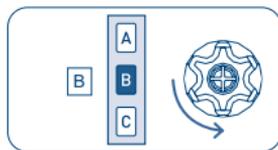
NB: I motori escono dalla fabbrica predisposti per l'utilizzo con un pulsante singolo (funzionamento SU-STOP-GIÙ-STOP). È sempre possibile modificare l'impostazione del tipo di comando eseguendo la sequenza riportata qui sotto.

PROCEDURA PER CAMBIO MODALITÀ DI COMANDO:

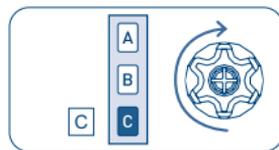
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (2 sec)

Le impostazioni possibili sono 3 e sono disponibili nell'ordine riportato:

- SU-STOP-GIÙ-STOP (impostazione di fabbrica)
- SU-GIÙ (per 2 pulsanti indipendenti)
- SU-GIÙ a "Uomo Presente" (per 2 pulsanti indipendenti)

Per passare da un'impostazione all'altra ripetere la sequenza il numero di volte necessario a raggiungere l'impostazione desiderata.

Modalità attiva SU-STOP-GIÙ-STOP:



Modalità attiva SU-GIÙ:



Modalità attiva SU-GIÙ a "Uomo Presente":



UTILIZZO DEL MOTORE IN UNA RETE Z-WAVE™

DESCRIZIONE DEL DISPOSITIVO

INSTA SHORT 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)

INSTA SHORT 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**.

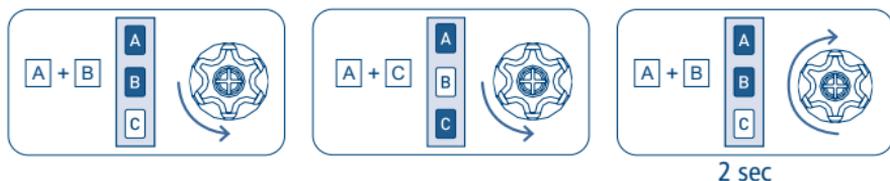
Per impostazione predefinita, la procedura di inclusione ha inizio con la modalità di **inclusione normale** e dopo un breve timeout la procedura prosegue con il meccanismo di **Network Wide Inclusion** che dura circa 20 secondi.

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.

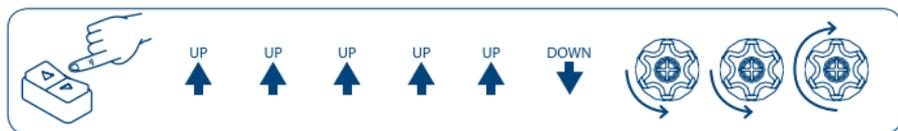
La sequenza delle operazioni per le procedure di inclusione/esclusione è la seguente:

- 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.

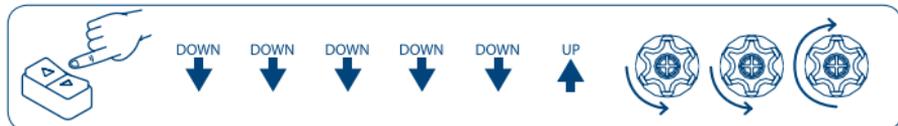


- b. Da pulsante (se i finecorsa non sono regolati, si può usare indifferentemente l'una o l'altra sequenza):

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.

INSTA SHORT 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 istruzioni, oppure applicata in un luogo facilmente accessibile dell'avvolgibile (cassonetto o lama finale).

INCLUSIONE SECURE S2



Quando si aggiunge INSTA SHORT 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

INSTA SHORT 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 finecorsa 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

INSTA SHORT ZRX può essere comandato anche da pulsante cablato, sia a singola che 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.

Impostazioni di fabbrica predefinite:

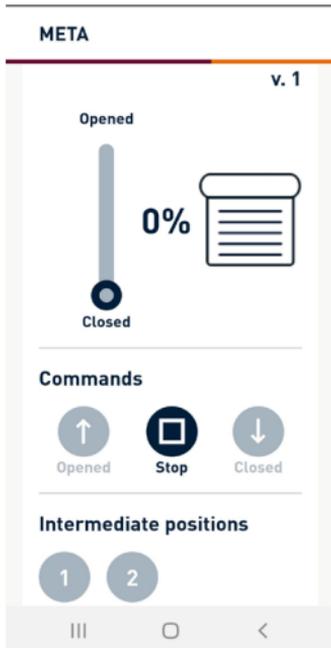
- Nessun telecomando è associato al motore. Il motore può essere comandato tramite pulsante cablato, ma fino a che i finecorsa non sono impostati, si muove a 'uomo presente': rilasciando il pulsante, il motore si ferma.
- Fino a che i finecorsa non sono impostati, la direzione di movimento del motore 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 finecorsa, 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™

INSTA SHORT 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.



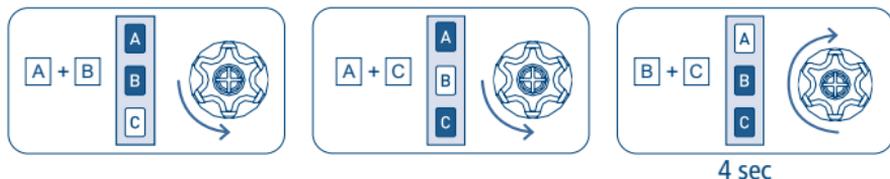
Tramite i pulsanti SU/GIÙ/STOP del pannello di controllo, è possibile chiudere/aprire/fermare la tapparella.

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.

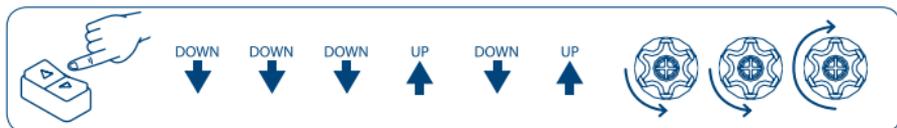


- 2) Da pulsante (se i finecorsa non sono regolati, si può usare indifferentemente l'una o l'altra sequenza):

- 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-KONFORMITÄTSERLÄRUNG

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

