

# CHERUBINI

tocco italiano dal 1947



## OPEN ZRX



MOTORE DOPPIA RADIO PER AVVOLGIBILI CON  
FINECORSO ELETTRONICO

IT

DUAL RADIO MOTOR WITH ELECTRONIC LIMIT SWITCH  
FOR ROLLING SHUTTERS

EN

DUAL-FUNKMOTOR FÜR ROLLLADEN MIT  
ELEKTRONISCHER ENDLAGENEINSTELLUNG

DE

MOTEUR À DOUBLE COMMANDE RADIO POUR VOLET ROULANT  
AVEC FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES

FR

MOTOR RADIO DUAL PARA PERSIANA CON  
FIN DE CARRERA ELECTRÓNICO

ES



ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN  
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES



**Indice:**

Passaggi principali per l'installazione .....	p. 4
Preparazione del motore .....	p. 5
Collegamenti elettrici .....	p. 6
Telecomandi compatibili .....	p. 7
Legenda dei simboli .....	p. 8
Spiegazione delle sequenze di comando .....	p. 9
Funzione apertura/chiusura programmazione telecomando .....	p. 10-11
Memorizzazione primo telecomando .....	p. 12
Funzione disabilitazione automatica memorizzazione primo telecomando .....	p. 12
Regolazione dei finecorsa .....	p. 12
Regolazione in modalità 1 ( <b>manuale</b> ) .....	p. 12
Esempio n.1: memorizzazione come primo finecorsa della posizione di apertura .....	p. 13
Esempio n.2: memorizzazione come primo finecorsa della posizione di chiusura .....	p. 14
Regolazione in modalità 2 ( <b>semiautomatico</b> ) .....	p. 15
Regolazione della posizione intermedia .....	p. 16
Cancellazione della posizione intermedia .....	p. 16
Regolazione della forza di chiusura .....	p. 17
Regolazione alla massima forza di chiusura (100%) .....	p. 17
Cancellazione delle posizioni di finecorsa .....	p. 18
Memorizzazione di altri telecomandi .....	p. 18
Cancellazione singolo telecomando .....	p. 18
Cancellazione totale della memoria telecomandi .....	p. 19
<b>Funzioni speciali:</b>	
Memorizzazione temporanea telecomando .....	p. 20
Memorizzazione telecomandi tascabili A530058 .....	p. 21
Collegamenti elettrici per comando motore con 2 pulsanti indipendenti .....	p. 22
Gestione modalità di comando motore da filo bianco SU-STOP-GIÙ-STOP / SU-GIÙ / SU-GIÙ a "Uomo Presente" .....	p. 23
Dichiarazione di conformità UE.....	p. 162

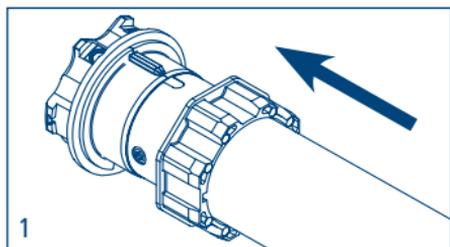
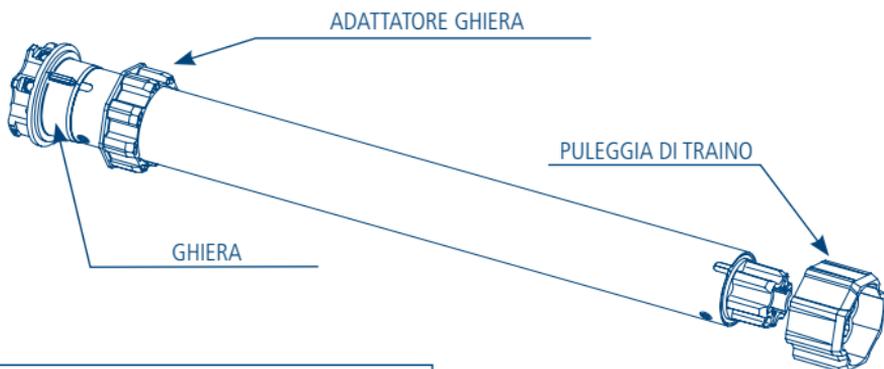
**Indice:**

<b>UTILIZZO DEL MOTORE IN UNA RETE Z-WAVE</b> .....	p. 24
Descrizione del dispositivo .....	p. 24
specifiche tecniche Z-WAVE .....	p. 24
Installazione del dispositivo .....	p. 25
Includere/escludere il dispositivo in una rete Z-WAVE (classico) .....	p. 25
Inclusione STANDARD (inclusione/esclusione) .....	p. 26
Inclusione SMARTSTART .....	p. 27
Inclusione SECURE S2 .....	p. 27
Controllo del dispositivo .....	p. 28
Controllo del motore con telecomando e interruttori esterni .....	p. 28
Controllo del motore con un controller Z-WAVE .....	p. 29
Ripristino delle impostazioni di fabbrica .....	p. 30
Aggiornamento del firmware .....	p. 30
<b>IMPOSTAZIONI AVANZATE</b>	
Classi di comando supportate .....	p. 31
Supporto per la classe "COMMAND_CLASS_BASIC" .....	p. 32
Supporto per la classe "COMMAND_CLASS_INDICATOR" .....	p. 32
Supporto per la classe "COMMAND_CLASS_NOTIFICATION" .....	p. 32
Associazioni .....	p. 33
Configurazioni .....	p. 34

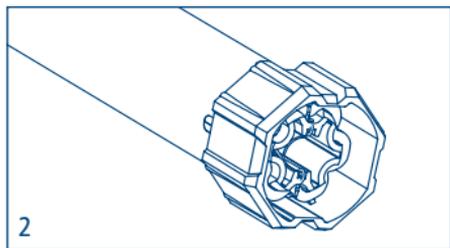
**PASSAGGI PRINCIPALI PER L'INSTALLAZIONE**

- Installazione del motore nella tapparella.....	p. 5
- Collegamenti elettrici.....	p. 6
- Associazione telecomando.....	p. 12
- Impostazione finecorsa.....	p. 12
- Associazione impianto Z-WAVE .....	da p. 24

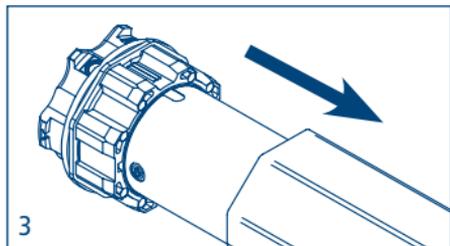
## PREPARAZIONE DEL MOTORE



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.

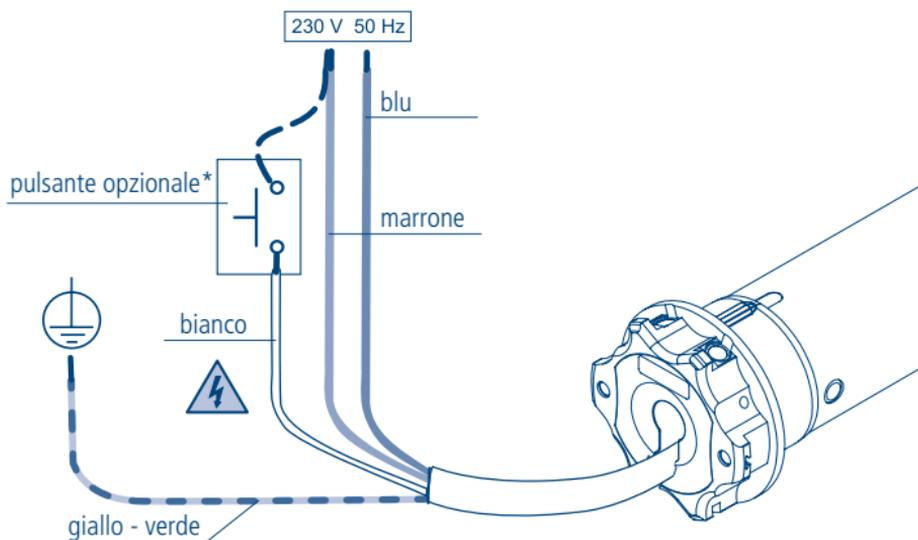


3. Introdurre completamente il motore nel tubo di avvolgimento.

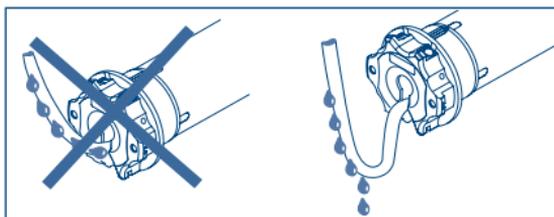
**NB:** Nel caso di tubi con profilo tondo la puleggia di traino deve essere fissata al tubo, questa operazione è a carico dell'installatore. Per altri profili di tubo il fissaggio è facoltativo anche se fortemente raccomandato.

## 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.

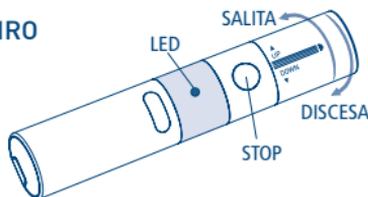


\* L'installazione del pulsante è opzionale, il collegamento può essere eseguito con la fase (filo marrone) o con il neutro (filo blu), indifferentemente. Con il pulsante è possibile comandare il motore in modalità passo passo (salita, stop, discesa, stop ...).

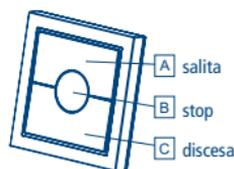


## TELECOMANDI COMPATIBILI

## GIRO



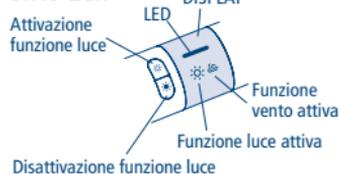
## GIRO Wall



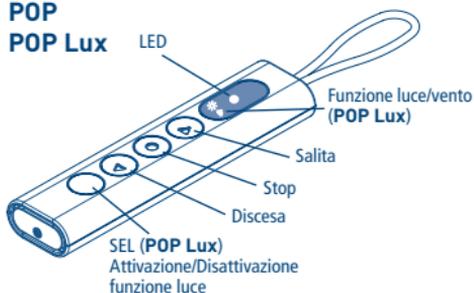
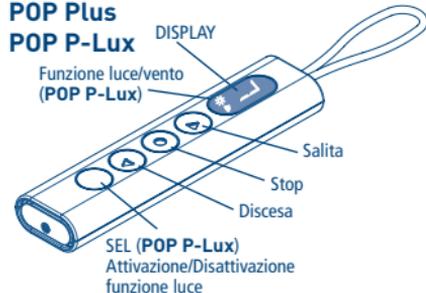
## GIRO Plus



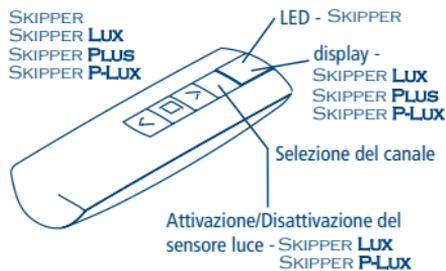
## GIRO Lux



## GIRO P-Lux

POP  
POP LuxPOP Plus  
POP P-Lux

SKIPPER  
SKIPPER Lux  
SKIPPER Plus  
SKIPPER P-Lux



SKIPPER LCD  
SKIPPER SENSO

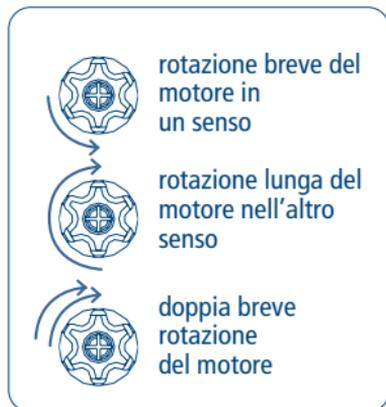
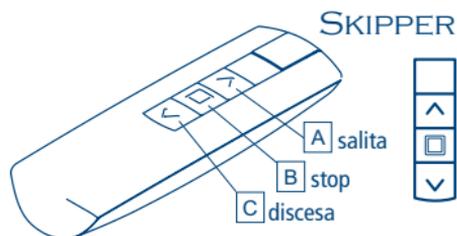
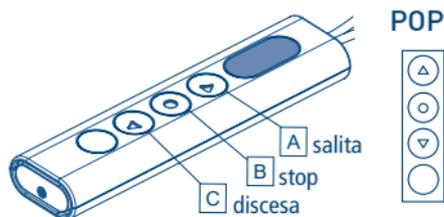
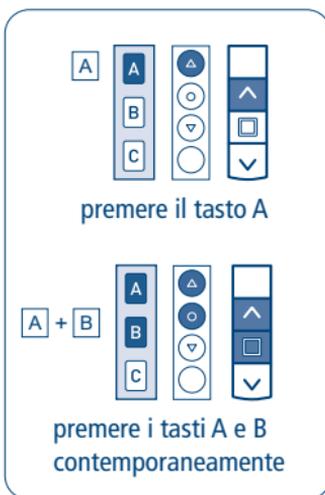
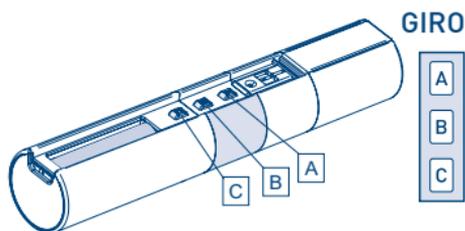
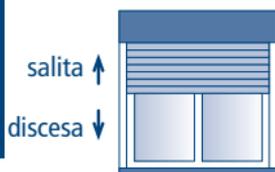


Fare riferimento alle istruzioni specifiche del telecomando

Telecomando a 4 canali indipendenti A530058



## LEGENDA DEI SIMBOLI

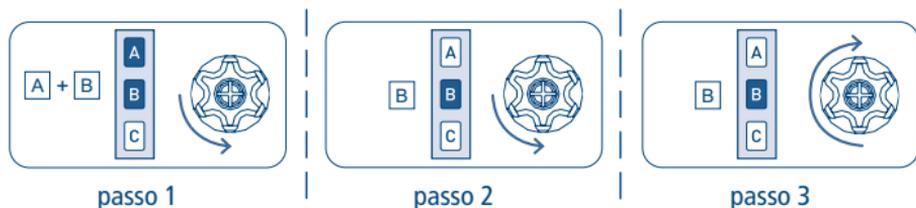


## SPIEGAZIONE DELLE SEQUENZE DI COMANDO

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.

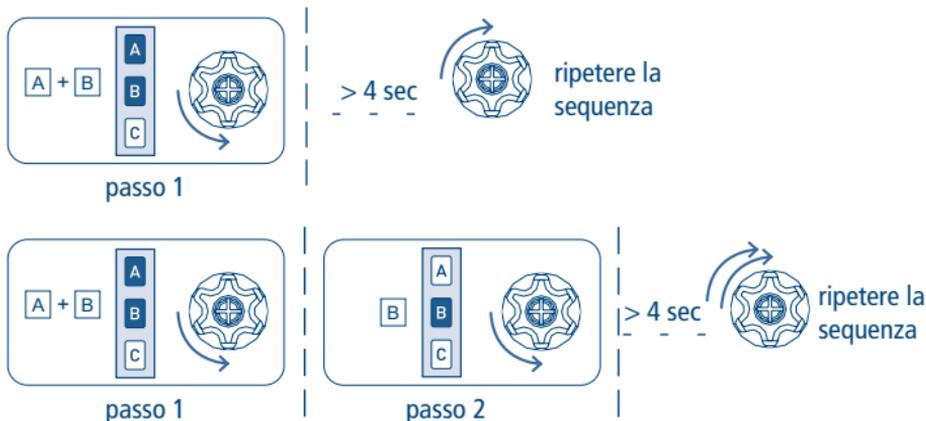
I tasti devono essere premuti come indicato nella sequenza, senza far passare più di 4 secondi tra un passo e l'altro. Se trascorrono più di 4 secondi, il comando non viene accettato, e si dovrà ripetere la sequenza.

Esempio di sequenza di comando:



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

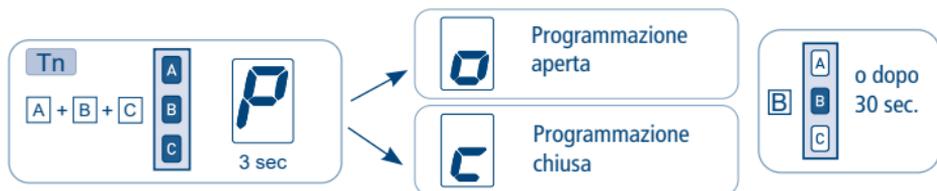
Esempi di sequenze incomplete:



## 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



Procedere con la programmazione come da libretto istruzioni.

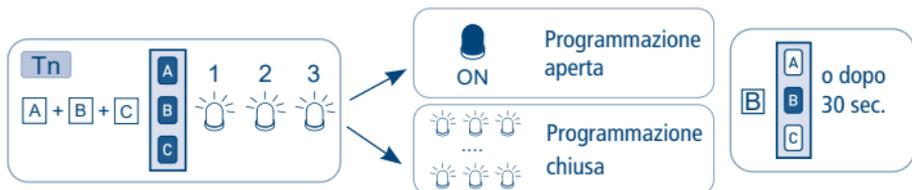
### DISABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



## 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

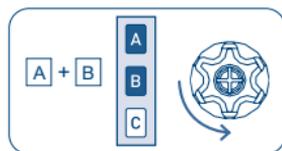


## MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO

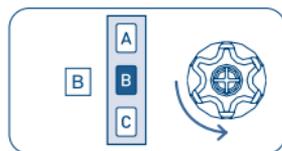
Questa operazione può essere eseguita solamente quando il motore è nuovo, oppure dopo una cancellazione completa della memoria.

**Durante questa fase alimentare un solo motore per volta.**

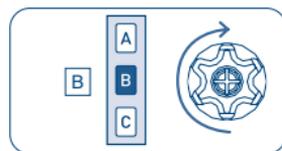
T1: Primo telecomando da memorizzare



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 tubolari OPEN ZRX 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

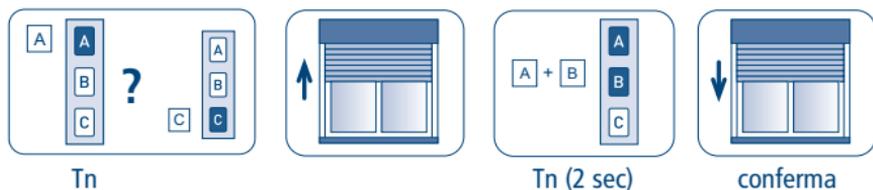
#### MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI APERTURA

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.

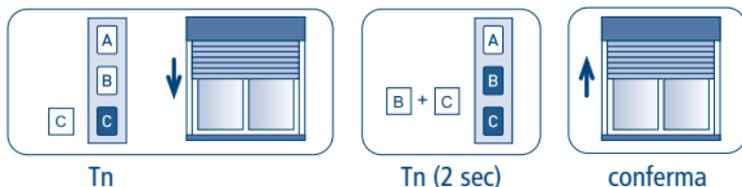
Tn: Telecomando memorizzato



#### 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.



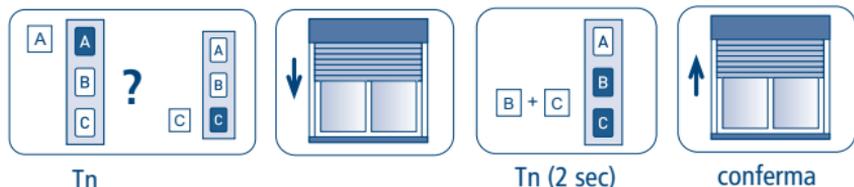
**ESEMPIO N.2****Memorizzazione come primo finecorsa della posizione di chiusura****MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI CHIUSURA**

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.

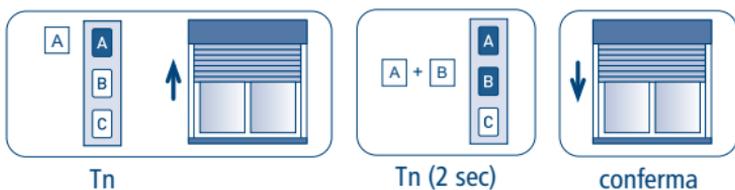
Per memorizzare la posizione di chiusura, premere contemporaneamente i tasti B (stop) e C (discesa) per circa 2 secondi, fino a che il motore inizia un movimento di salita che conferma l'avvenuta memorizzazione.

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.

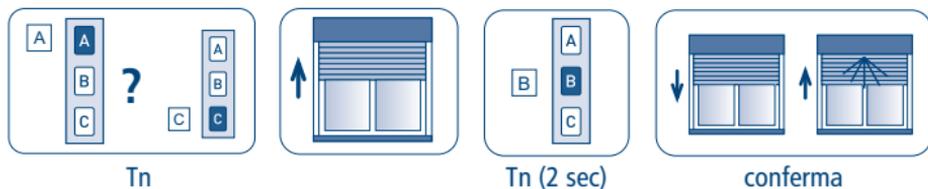
### MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI APERTURA

**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), finché il motore effettua la segnalazione di conferma.

Tn: Telecomando memorizzato



Tn (4 sec)

### MOVIMENTO IN POSIZIONE INTERMEDIA

È possibile comandare il motore in posizione intermedia in due modi:



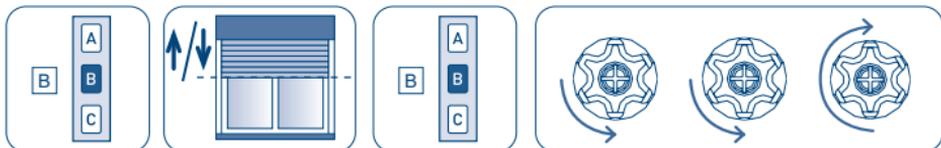
Tn (2 sec)

## 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 il tasto B (stop) per 2 sec, quindi ripremere il tasto B (stop) (circa 4 sec), finché il motore effettua la segnalazione di conferma.

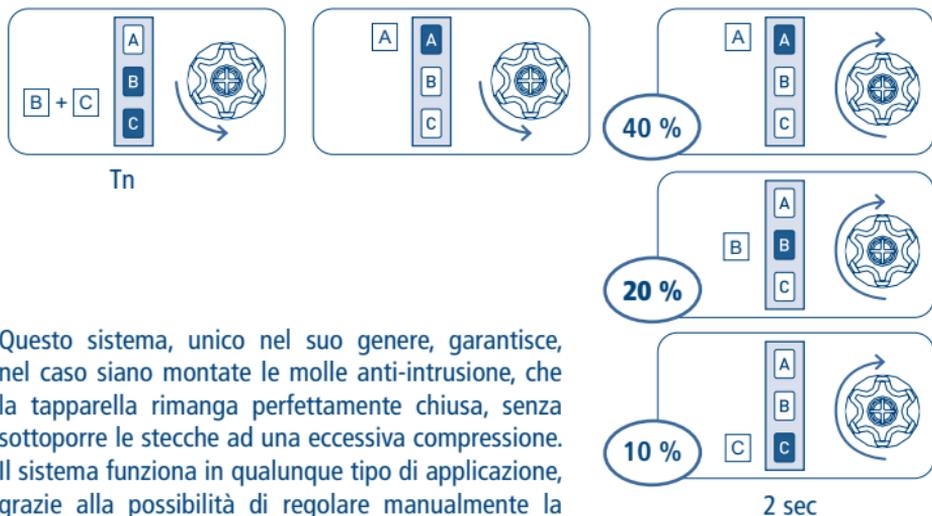
Tn: Telecomando memorizzato



Tn (2 sec)

Tn (4 sec)

## 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.

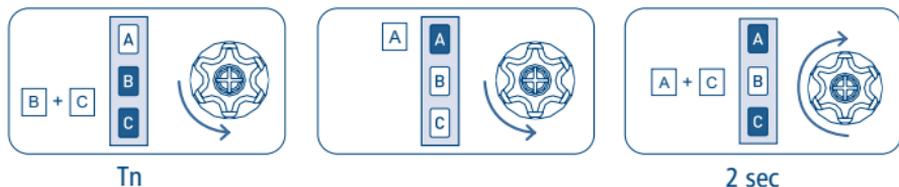
Il motore OPEN ZRX è impostato in fabbrica con un valore predeterminato di forza di chiusura, pari al 20 % della coppia nominale. Con il telecomando, è possibile cambiare tale valore, diminuendolo al 10 %, oppure aumentandolo al 40 %, a seconda del risultato che si vuole ottenere.

## 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.

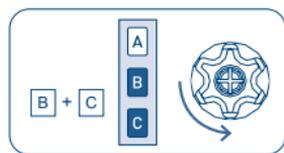
Abilitare questa funzione significa utilizzare il massimo della coppia offerta dal motore, (es. 100% di 50 Nm = 50 Nm).

Tn: Telecomando memorizzato

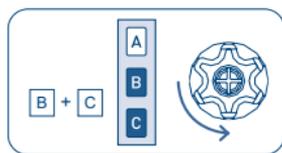


## CANCELLAZIONE DELLE POSIZIONI DI FINECORSA

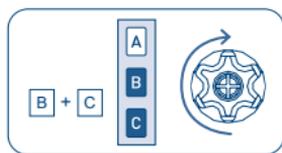
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (4 sec)

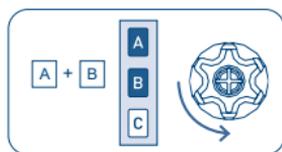
**NB:** cancellando i finecorsa, viene mantenuta l'impostazione della regolazione della forza di chiusura.

## MEMORIZZAZIONE DI ALTRI TELECOMANDI

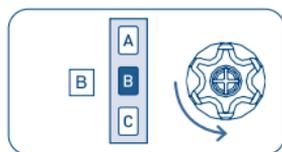
È possibile memorizzare fino a 15 telecomandi.

Tn: Telecomando memorizzato

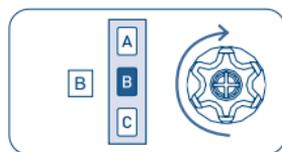
Tx: Telecomando da memorizzare



Tn



Tn

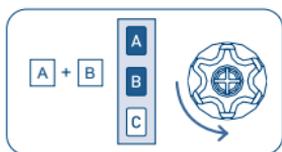


Tx (2 sec)

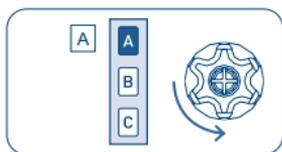
## CANCELLAZIONE SINGOLO TELECOMANDO

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.

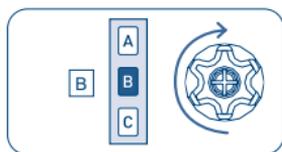
Tn: Telecomando da cancellare



Tn



Tn



Tn (2 sec)

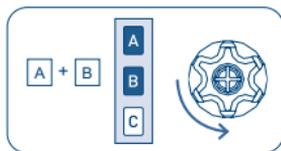
## CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI

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

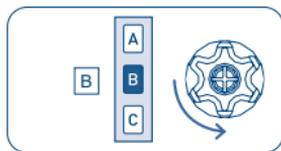
La cancellazione totale della memoria si può effettuare in due modi:

### 1) CON IL TELECOMANDO

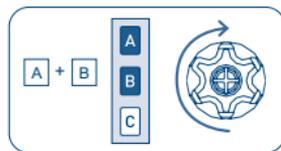
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (4 sec)

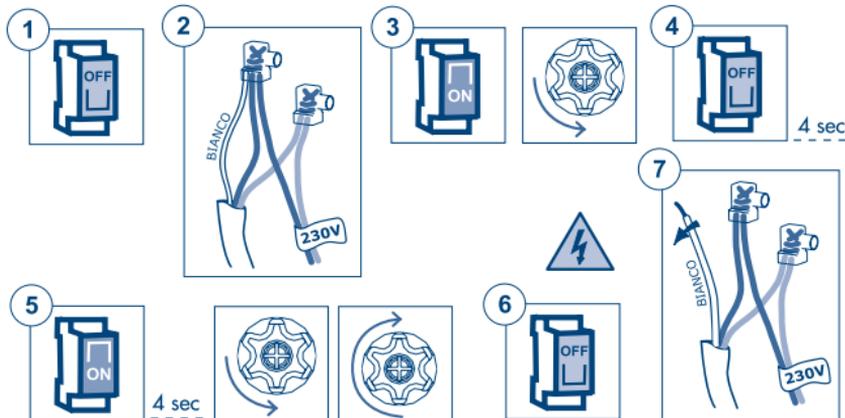
### 2) CON IL FILO AUSILIARE (BIANCO)

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

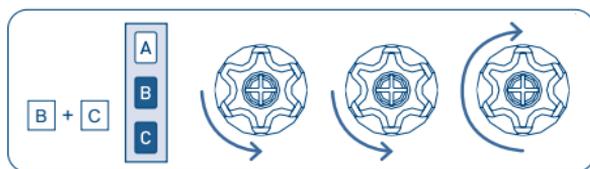
Questa funzione permette di memorizzare un telecomando in modo temporaneo, ad esempio in modo da permettere l'impostazione dei finecorsa durante il montaggio in fabbrica. Il telecomando definitivo potrà essere memorizzato in seguito con l'apposita sequenza di comando (vedi "MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO").

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

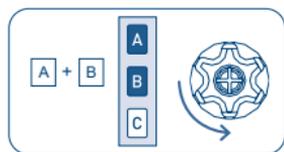
## MEMORIZZAZIONE TELECOMANDI TASCABILI A530058

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).

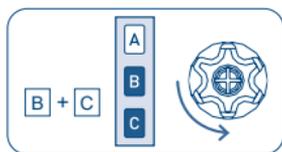
### MEMORIZZAZIONE DI UN TASTO SUL TELECOMANDO TASCABILE

Tn: Telecomando memorizzato

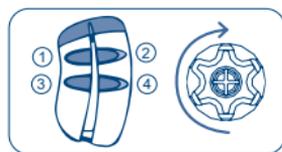
Tx: Telecomando tascabile da memorizzare



Tn



Tn



Tx (2 sec)

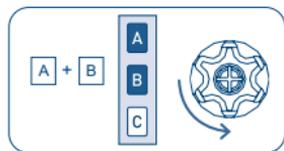
Nell'ultima fase della sequenza premere sul telecomando tascabile il tasto desiderato per 2 secondi. A questo punto il telecomando può comandare il motore in modalità passo-passo (SU – STOP – GIÙ – STOP). Per associare gli altri tasti ripetere la sequenza sopra descritta. Ogni tasto può essere associato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

### CANCELLAZIONE DELL'ASSOCIAZIONE DI UN TASTO SUL TELECOMANDO TASCABILE

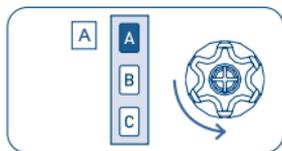
È possibile cancellare singolarmente tutti i tasti memorizzati con questa sequenza:

Tn: Telecomando memorizzato

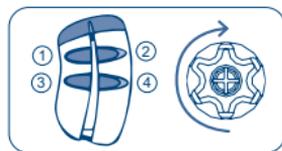
Tx: Telecomando tascabile con tasto associato da cancellare



Tn



Tn



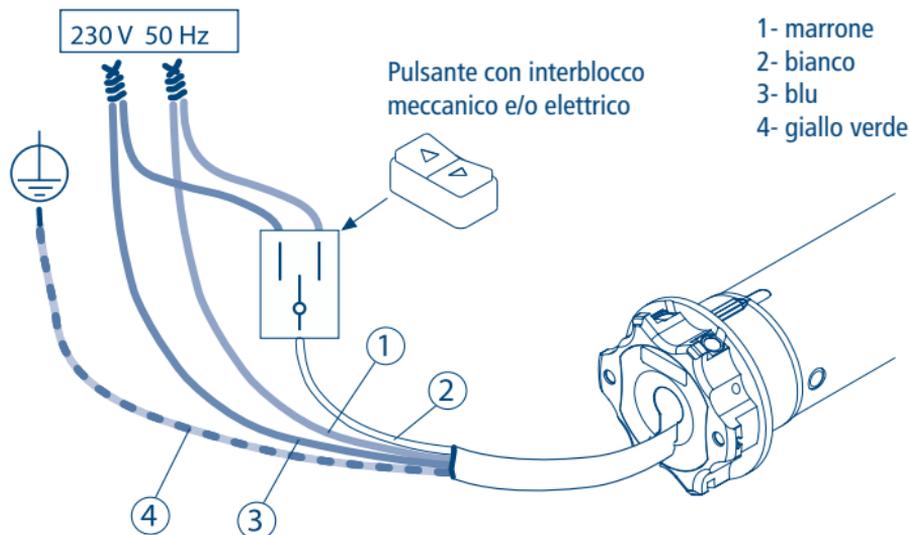
Tx (2 sec)

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

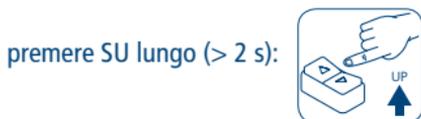
## COLLEGAMENTI ELETTRICI PER COMANDO MOTORE IN MODALITÀ SU-GIÙ (2 pulsanti SU-GIÙ indipendenti)

Per il collegamento della pulsantiera, usare solo pulsanti con interblocco elettrico e meccanico, per impedire che si possano premere i due pulsanti contemporaneamente.

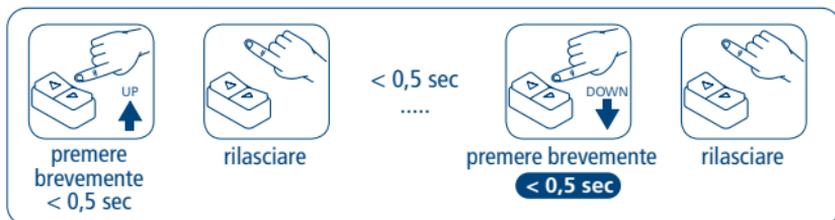
Il motore riconosce automaticamente il tipo di pulsantiera (a 1 o 2 pulsanti) e imposta la corretta modalità di funzionamento di conseguenza.



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).

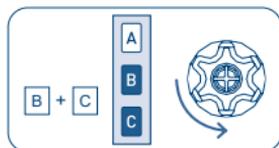
Per conoscere le procedure, richiedere il libretto istruzioni al vostro distributore.

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

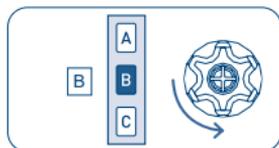
NB: I motori escono dalla fabbrica predisposti per l'utilizzo con un pulsante singolo (funzionamento SU-STOP-GIÙ-STOP). È sempre possibile modificare l'impostazione del tipo di comando eseguendo la sequenza riportata qui sotto.

PROCEDURA PER CAMBIO MODALITÀ DI COMANDO:

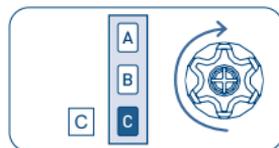
Tn: Telecomando memorizzato



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

OPEN 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, 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 fincorsa 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 fincorsa 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)

OPEN 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**.

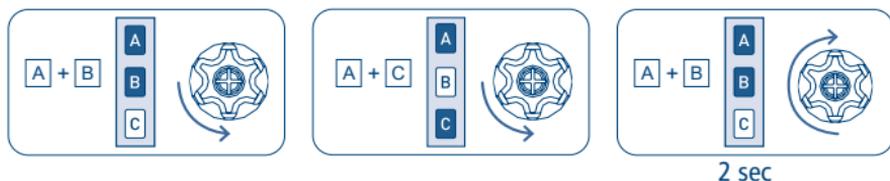
Per impostazione predefinita, la procedura di inclusione ha inizio con la modalità di **inclusione normale** e dopo un breve timeout la procedura prosegue con il meccanismo di **Network Wide Inclusion** che dura circa 20 secondi.

## 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.

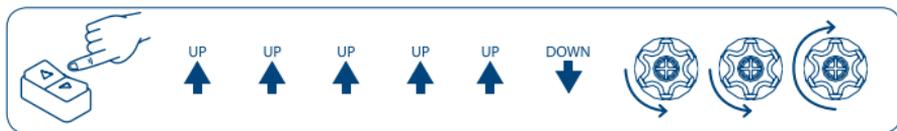
La sequenza delle operazioni per le procedure di inclusione/esclusione è la seguente:

- 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.

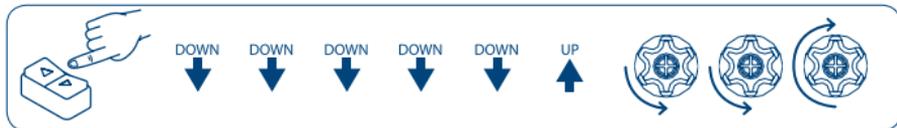


- a. Da pulsante (se i finecorsa non sono regolati, si può usare indifferentemente l'una o l'altra sequenza):

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

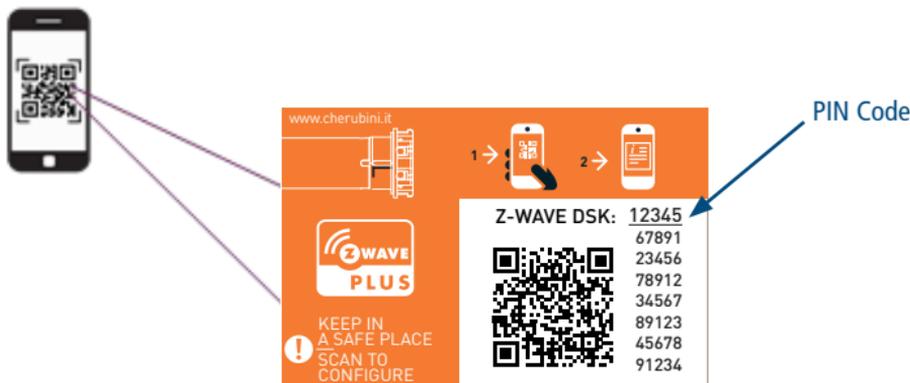
Z-Wave SmartStart mira ad allontanare le azioni relative all'inclusione di un dispositivo finale in una rete Z-Wave dal dispositivo finale stesso e a trasferirle verso l'interfaccia più user-friendly del gateway.

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.

OPEN 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 OPEN 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

OPEN 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

OPEN 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.

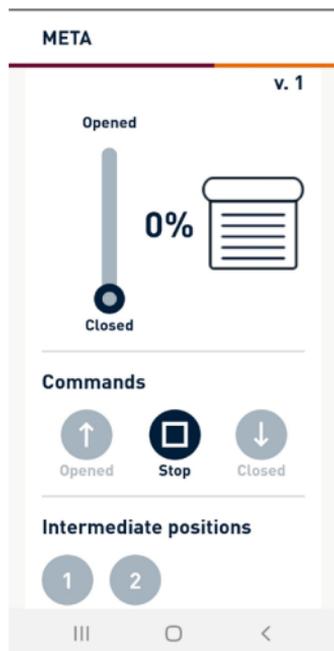
Impostazioni di fabbrica predefinite:

- 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

OPEN 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.

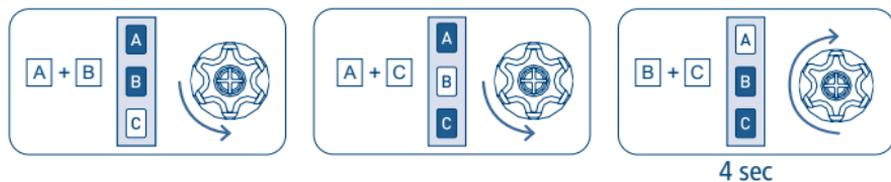
Spostando il cursore nella barra di scorrimento è possibile regolare il livello di apertura della tapparella.

Lo stato del dispositivo viene aggiornato in caso di cambiamento.

## RIPRISTINO DELLE IMPOSTAZIONI DI FABBRICA

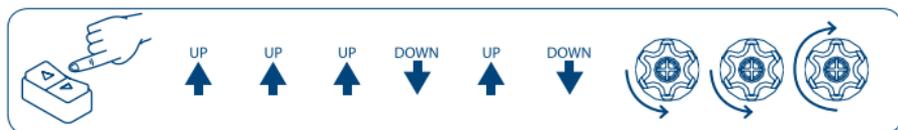
La configurazione Z-Wave del motore può essere ripristinata ai valori originali di fabbrica, con questa sequenza di programmazione:

- 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.

## 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](http://www.cherubini.it).

## **EN EU DECLARATION OF CONFORMITY**

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

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

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

## **DE EU-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG**

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

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

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

## **FR DÉCLARATION UE DE CONFORMITÉ**

**CE** CHERUBINI S.p.A. déclare que le produit est conforme à la législation d'harmonisation de l'Union applicable:

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

Le texte complet de la déclaration UE de conformité est disponible en faisant requête sur le site internet: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).

## **ES DECLARACIÓN UE DE CONFORMIDAD**

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

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

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

**CHERUBINI S.p.A.**

Via Adige 55  
25081 Bedizzole (BS) - Italy  
Tel. +39 030 6872.039 | Fax +39 030 6872.040  
info@cherubini.it | www.cherubini.it

**CHERUBINI Iberia S.L.**

Avda. Unión Europea 11-H  
Apdo. 283 - P. I. El Castillo  
03630 Sax Alicante - Spain  
Tel. +34 (0) 966 967 504 | Fax +34 (0) 966 967 505  
info@cherubini.es | www.cherubini.es

**CHERUBINI France S.a.r.l.**

ZI Du Mas Barbet  
165 Impasse Ampère  
30600 Vauvert - France  
Tél. +33 (0) 466 77 88 58 | Fax +33 (0) 466 77 92 32  
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

