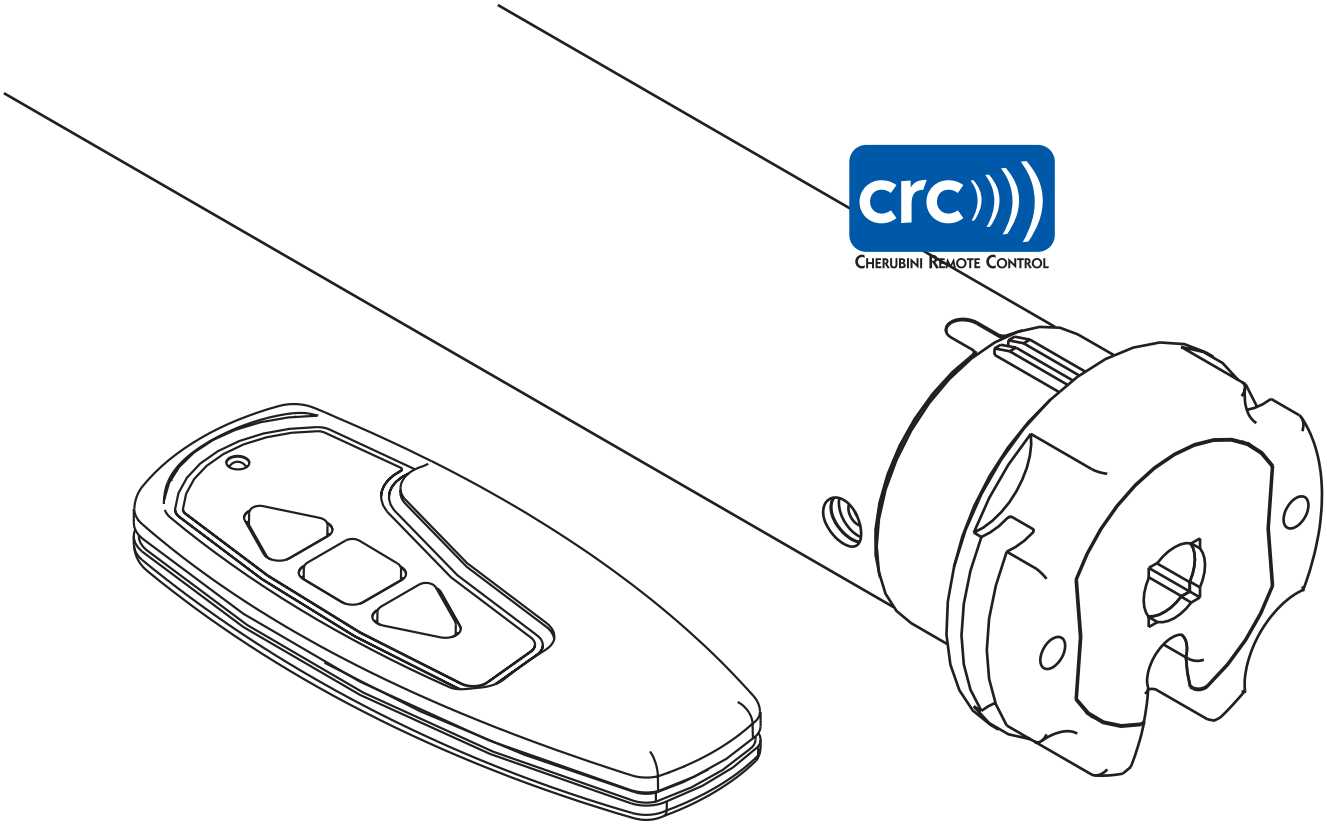
CHERUBINI




ROLLLADEN - ROHRMOTOR
MIT **ELEKTRONISCHER**
**ENDLAGENEINSTELLUNG**

Serie **Blue Tronic RX**

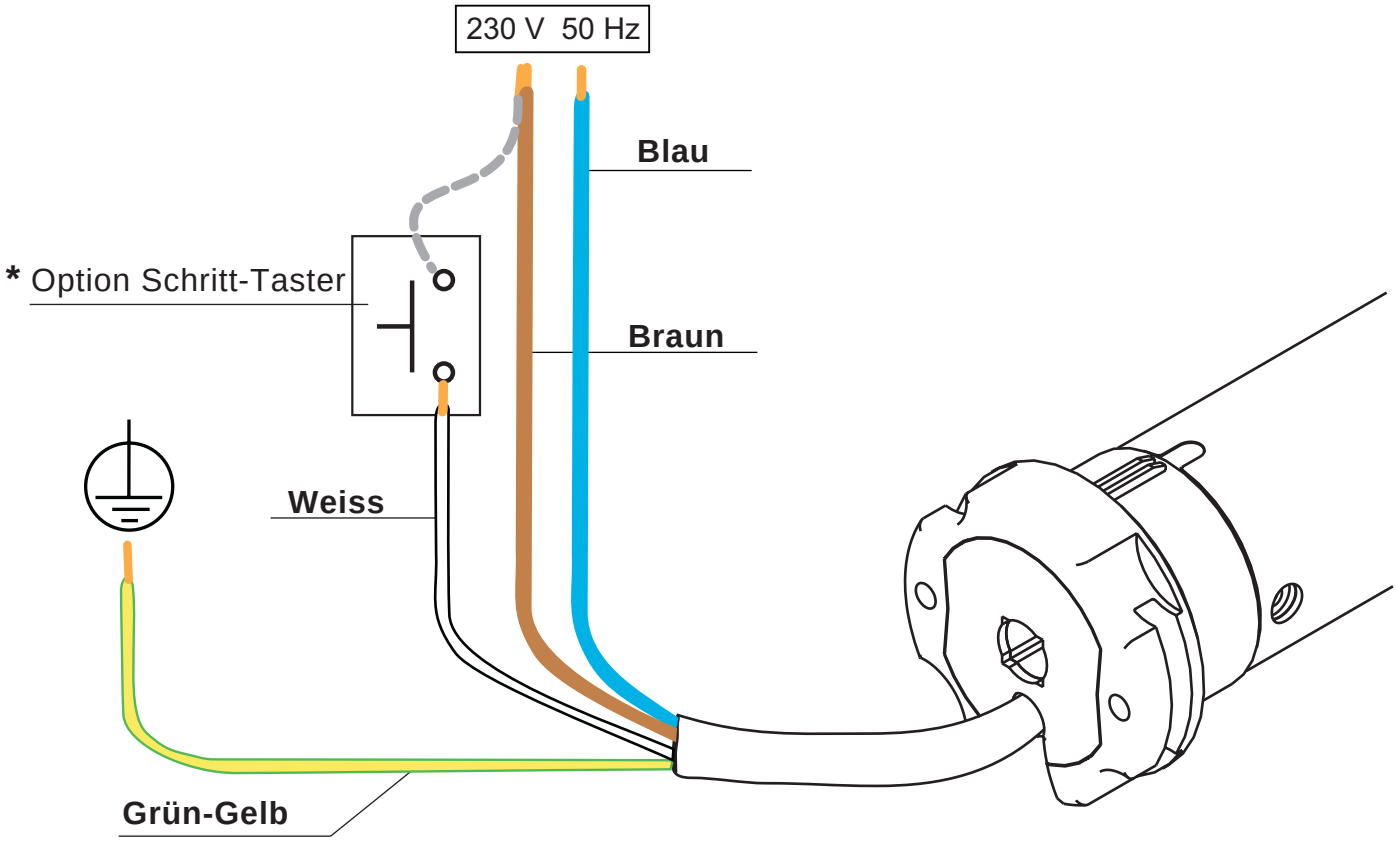
EINSTELLANLEITUNG

# ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

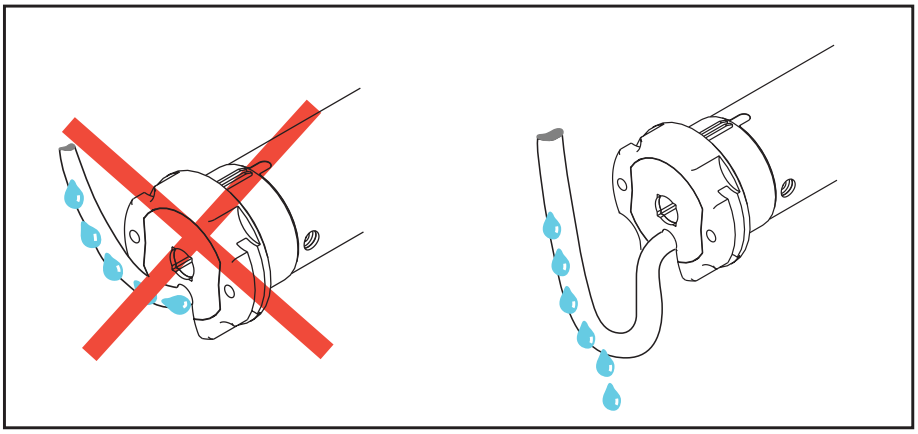
- Um Gefahrensituationen oder Fehlfunktionen zu vermeiden, müssen alle mit den Motoren verbundenen Steuerelemente auf die Leistung des entsprechenden Motors abgestimmt sein.

- Vom Netz muss eine allpolige Trennung, mit Kontaktöffnungsweite von mindestens 3mm pro Pol, vorhanden sein.

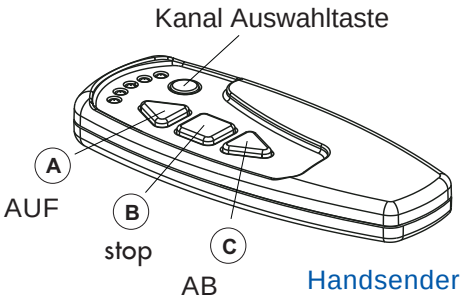
- Bei Anwendung im Außenbereich muss die Anschlussleitung im Rohr verlegt werden, oder der Motor kann auf Anfrage mit einem Kunststoffkabel H05RR-F-4G0,75 geliefert werden.



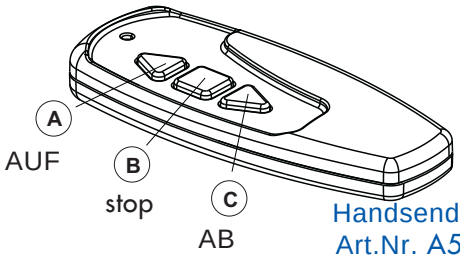

***** Die zusätzliche Montage des Schritt-Tasters ist nicht zwingend, die Verbindung kann entweder mit der Fase (braunes Kabel) oder mit den Nullleiter(blaues Kable) erfolgen. Diese Taste ermöglicht den Motor im Schritt-Schritt Modus zu bedienen. (auf,stop, ab,stop, auf, stop .....)



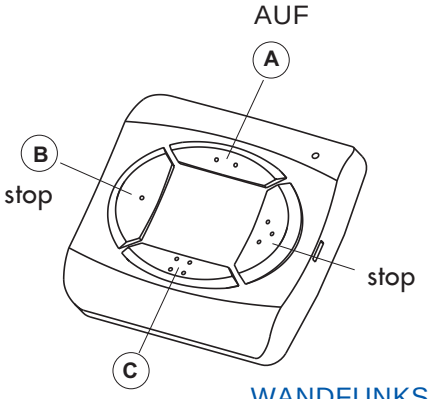
# KOMPATIBLE SENDER




Handsender Maximo Plus 5 Kanal
Art.Nr.A530019

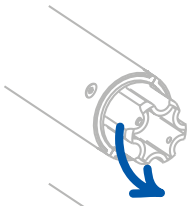



Handsender Maximo
Art.Nr. A530018

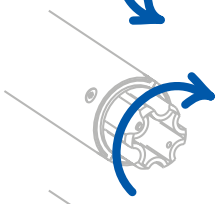



WANDFUNKSENDER
Art.Nr. A530021

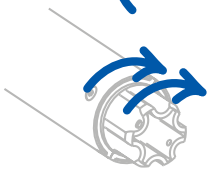
# SYMBOLE - BESCHREIBUNGEN



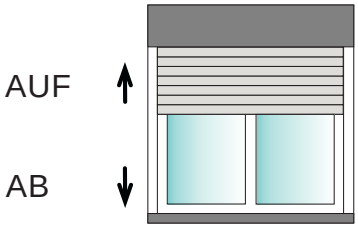
- Kurze Drehung in eine Richtung

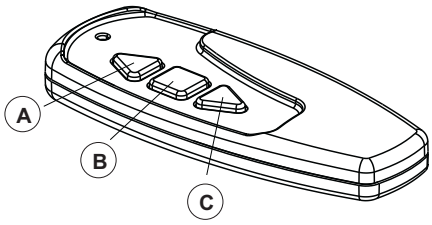


- Lange Drehung in die entgegengesetzte Richtung

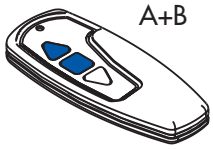


- Kurze, doppelte, Drehung in eine Richtung



Taste **A** drücken

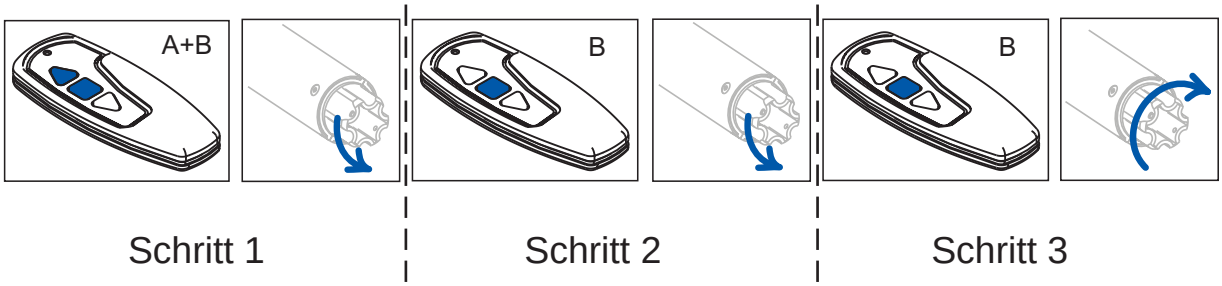



Gleichzeitig die Tasten
**A+B** drücken

# EINGABE DER BEFEHLSFOLGEN

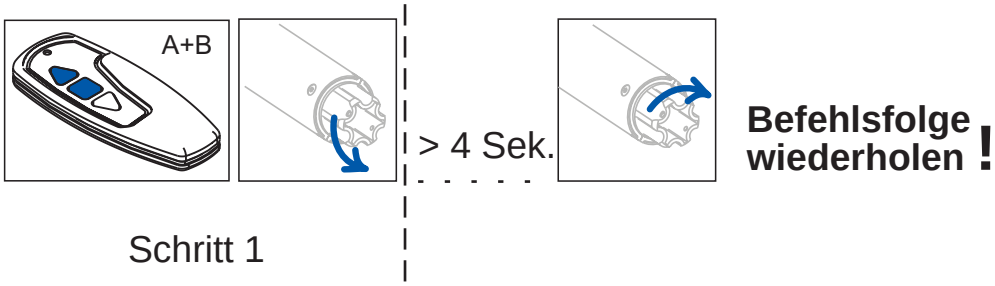
Die meisten Befehlsfolgen entsprechen drei klar unterschiedlichen Schritten, bei deren Ende der Motor, mit unterschiedlichen Drehungen, anzeigt ob die Eingabe erfolgreich war oder misslungen ist. In diesem Punkt werden die vom Motor gegebenen Signale erläutert. Die Tasten müssen wie unten beschrieben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

Beispiel einer Befehlsfolge:

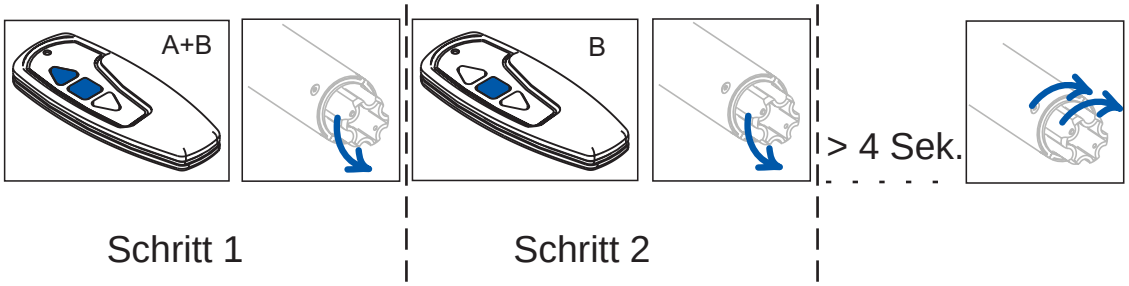



Bei positiv abgeschlossener Befehlsfolge, wie auf obigem Beispiel dargestellt, kehrt der Motor nach zwei kurzen Drehungen, mit einer langen Drehung wieder auf die Startposition zurück. Zwei kurze Drehungen in eine Richtung entsprechen der Langen Drehung in die entgegensgesetzte Richtung. Bei unkompletter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

Beispiel unkompletter Befehlsfolgen:




**Befehlsfolge wiederholen !**



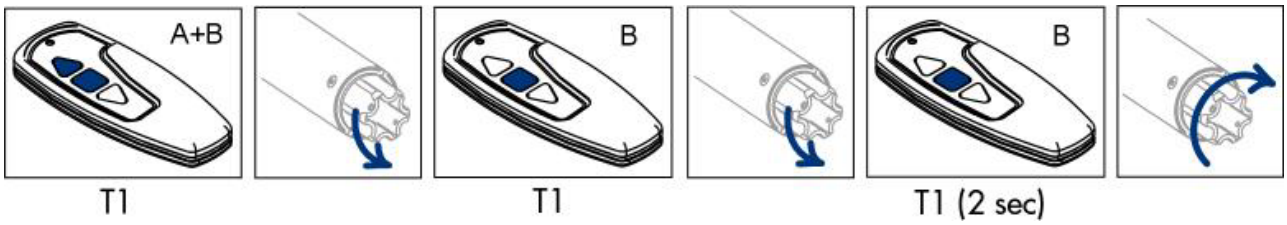

**Befehlsfolge wiederholen !**

# EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS

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

T1: Erster, zu einstellender Handsender.

Während dieser Operation immer nur einen Motor unter Spannung halten!




# EINSTELLUNG DER ENDLAGEN

Die Rohrmotoren Blue Tronic RX sind mit einer elektronischen Endlageneinstellung mit Encoder-System ausgerüstet welches eine hohe Genauigkeit zur Einhaltung der Endlagen garantiert. Die Einstellung der Endlagen erfolgt ganz einfach über den Handsender. Während der Einstellung bewegt sich der Motor nur bei dauernd gedrückter AUF oder AB Taste.

Ist die Einstellung der Endlagen abgeschlossen müssen die Tasten, um in die eingestellten Endlagenpositionen zu fahren, nur kurz gedrückt werden.

Die Einstellung der Endlagen kann aufgrund der Ausstattung der Rollladen, mit Hochschiebesicherung; Anschlagpuffer, oder bei Montage in der Fabrik oder auf der Baustelle, in verschiedenen Weisen erfolgen.

Auf den folgenden Seiten wird beschrieben wie die Endlagen sich sehr einfach einstellen lassen.

# EINSTELLUNG IN MODUS 1 (manuell)

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

Beispiel 1: (Als erste wir die Obere Endlage gespeichert)

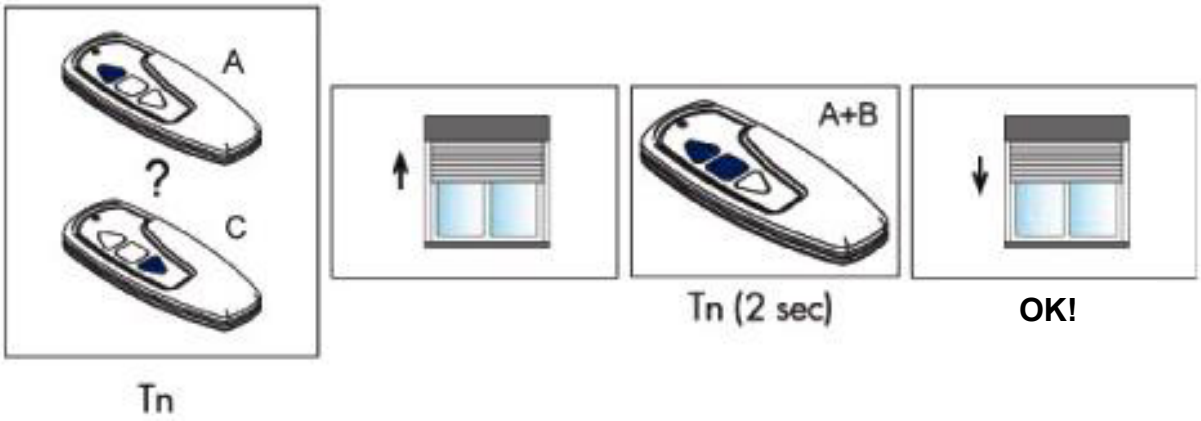
## EINSTELLUNG DER OBEREN ENDLAGE

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

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

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

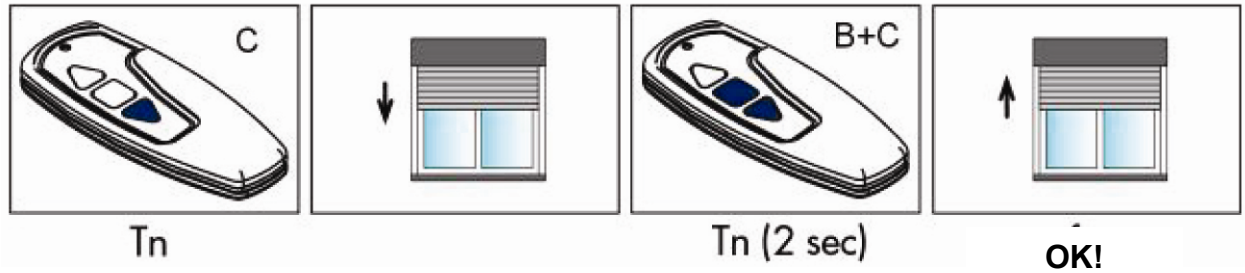
Tn: programmierter Handsender




## EINSTELLUNG DER UNTEREN ENDLAGE

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

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



Beispiel 2: (Als erste wir die Untere Endlage gespeichert)

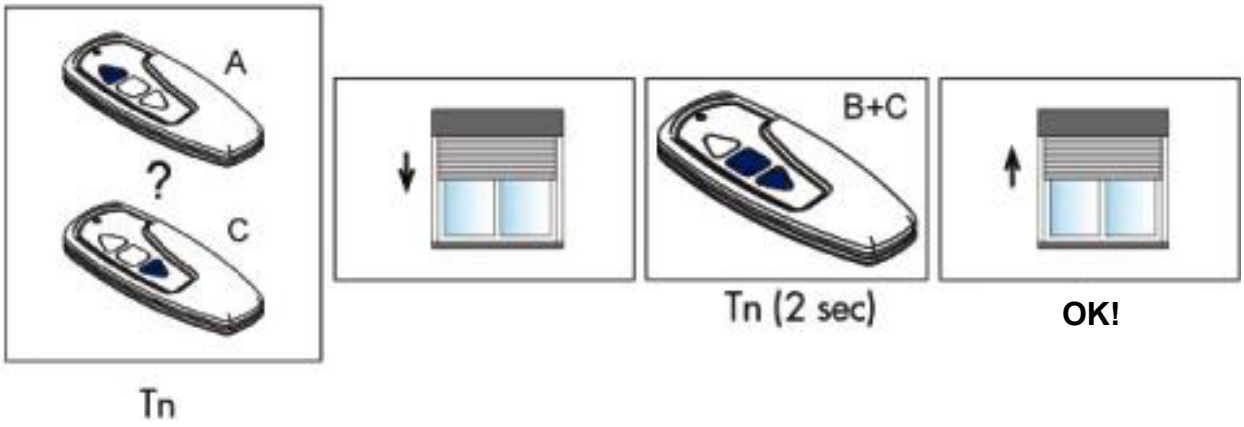
## EINSTELLUNG DER UNTEREN ENDLAGE

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

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

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

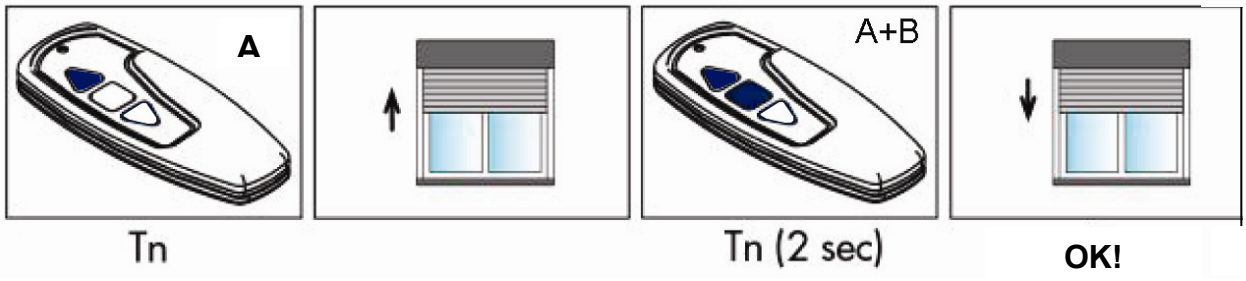
Tn: programmierter Handsender




## EINSTELLUNG DER OBEREN ENDLAGE

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

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



# EINSTELLUNG IN MODUS 2 (halbautomatisch)

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

Die Einstellung der oberen Endlage, die als erste erfolgen muss, kann in der Fabrik mit oder ohne Anschlagpuffer vorgenommen.
Der Rollladen kann dann zur Verpackung und Versand aufgerollt werden.
Die untere Endlage wird automatisch nach Ablauf des ersten Zyklus gespeichert werden.

**Als erste ist zwingend die obere Endlage einzustellen!**

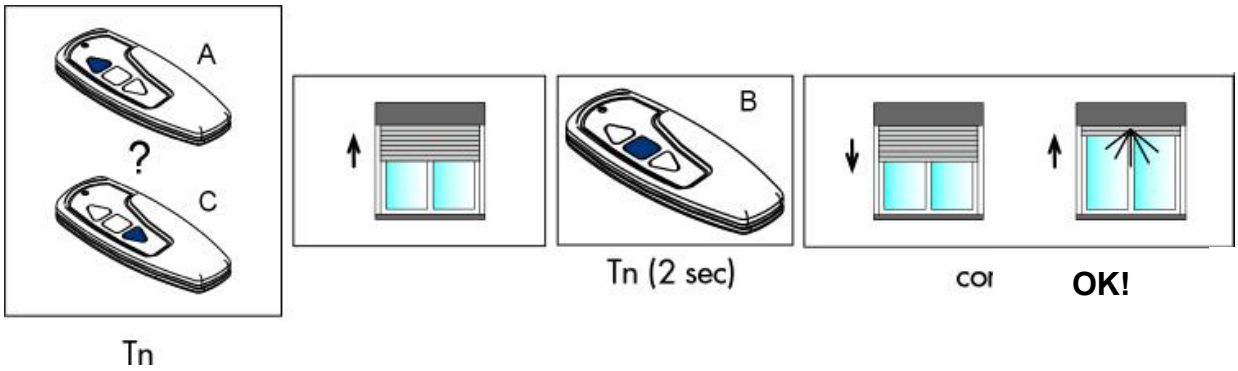
**Der Rollladen muss mindestens 20cm von der oberen Endlage positioniert sein!**

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

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

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

Tn: programmierter Handsender

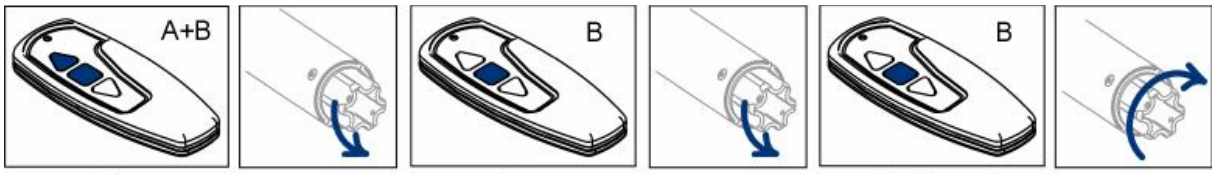



PS: Sollte der Motor beim ersten herunterfahren auf ein Hindernis treffen, verklemmte Stäbe; schiefe Führungsschienen; herausragende Schrauben oder ähnliches, genügt es hochzufahren das Hindernis zu entfernen und nochmals hinunterzufahren um die untere Endlage zu programmieren.

# EINSTELLUNG ZUSÄTZLICHER HANDSENDER

Es ist möglich 15 Einkanal-RX-Handsender auf einen Motor zu speichern.
Der sechste Kanal des 5+1 RX-Handsender Maximo Plus der die Gruppe steuert kann nicht als sechster Einzelkanal benutzt werden. (Speichern und löschen der Kanäle erfolgt automatisch.)

T1: Eingestellter Handsender
Tn: Zusätzlicher Handsender

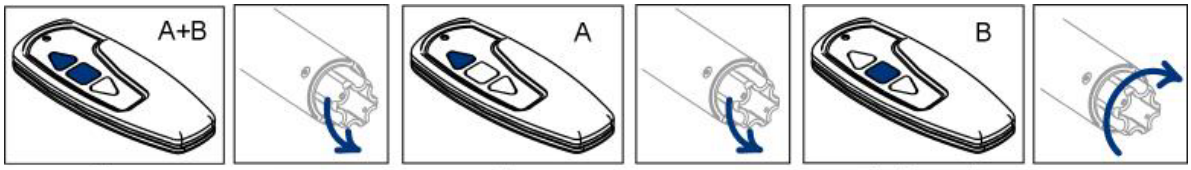



**T1 (max0,5sec.)** T1 Tn (2 sec)

# LÖSCHEN EINES EINZELNEN HANDSENDERS

Alle Handsender können einzeln gelöscht werden. Ist der letzte Kanal gelöscht kehrt der Motor in den anfänglichen Zustand zurück. Beim 5+1 RX-Handsender Maximo PLUS, vor dem Löschvorgang, einfach den Kanal den man löschen möchte anwählen

Tn: Zu löschender Handsender



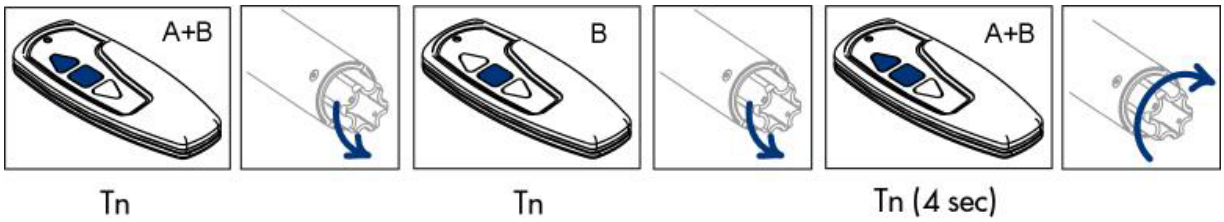

**T1 (max0,5sec.)** Tn Tn (2 sec)

# LÖSCHEN ALLER GESPEICHERTEN EINSTELLUNGEN

Bei diesem Vorgang werden die Endlageneintellungen nicht gelöscht und bleiben unverändert.

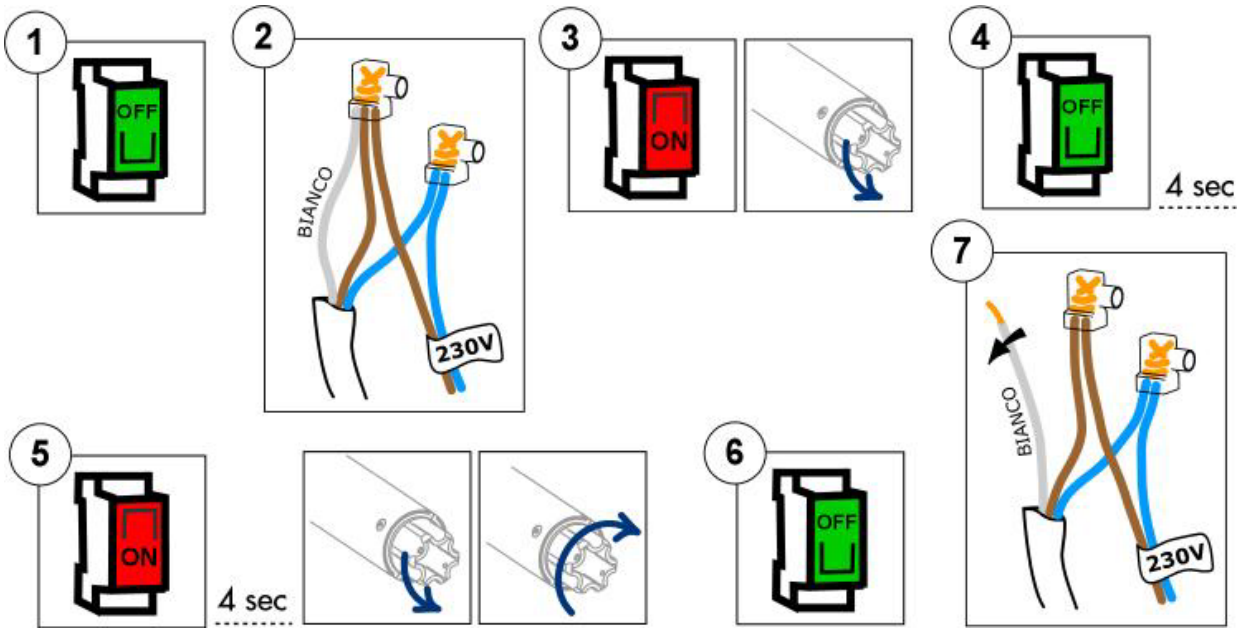
Die totale Löschung der gespeicherten Eingaben, kann in zwei Vorgängen getätigt werden:

1) MIT DEM HANDSENDER
Tn: Eingestellter Handsender




2) MITTELS DEM WEISSEN HILFSKABEL
Diesen Vorgang nur im Notfall tätigen, oder wenn keine funktionierenden Handsender mehr verfügbar sind.
Um die Eingaben zu löschen muss man in diesem Fall an das weiße Kabel des Motors gelangen und wie folgend Vorgehen:
1) Den Motor vom Netz trennen.(z.B. mittels dem Netz-Hauptschalter)
2) Das weiße Kabel mit dem braunen Kabel(Fase) oder blauen Kabel (Nullleiter) des Motors verbinden.
3) Den Motor wieder ans Netz anschließen; wobei der Motor eine kurze einseitige Bewegung durchführt.
4) Den Motor nun mindestens 4 Sekunden lang vom Netz trennen.
5) Den Motor wieder ans Netz anschließen; wobei der Motor nach ca.4 Sekunden eine kurze Drehung in eine Richtung und eine längere Drehung in dies andere Richtung durchführt.
6) Den Motor vom Netz trennen.
7) Nun das weiße Kabel vom braunen o der blauen Kabel trennen und den Motor wieder ans Netz anschließen.

Ab diesem Zeitpunkt kann die Einstellung eines neuen Handsenders vorgenommen werden.

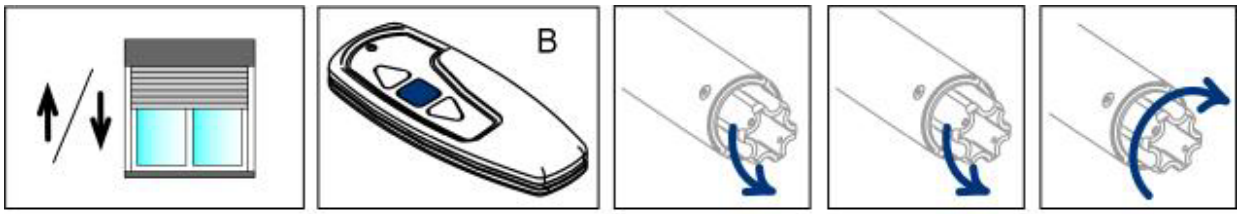


# EINSTELLUNG DER MITTELPOSITION (LÜFTUNGSPOSITION)

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

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

Tn: programmierter Handsender

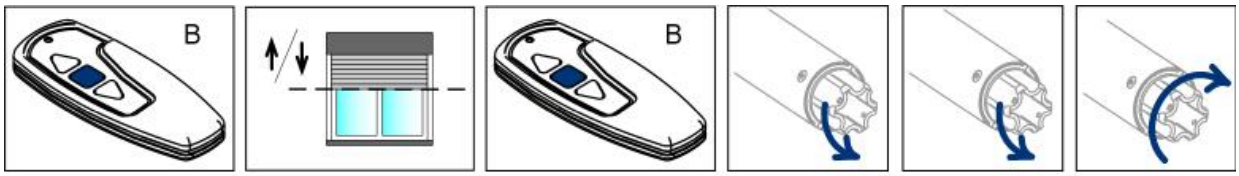



Tn (4 sec)

# LÖSCHUNG DER MITTELPOSITION

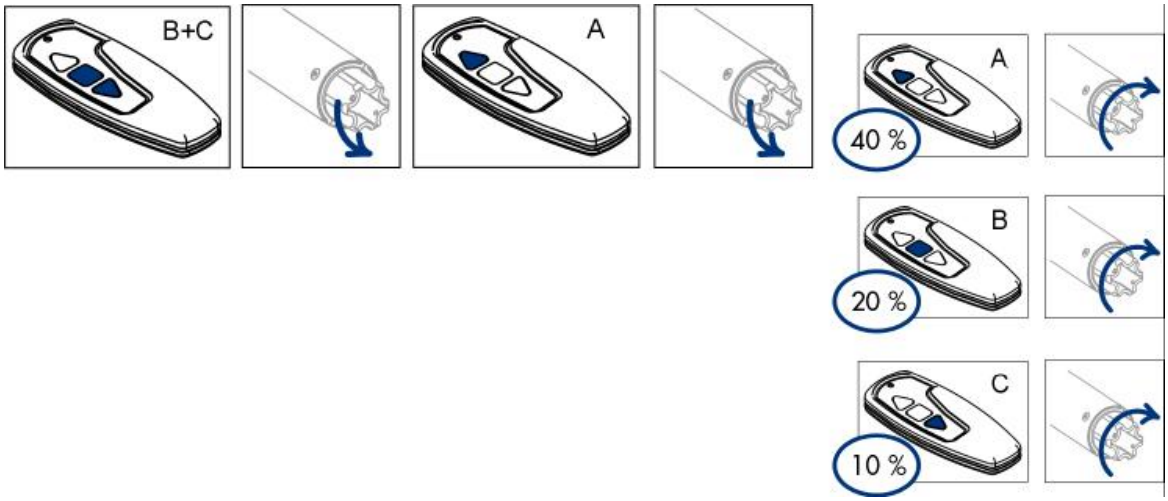
Zur Löschung der Änderung der Mittelposition die einprogrammierte Mittelposition durch 2 Sekunden langem drucken der B Taste ansteuern.

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




Tn (2 sec) Tn (4 sec)

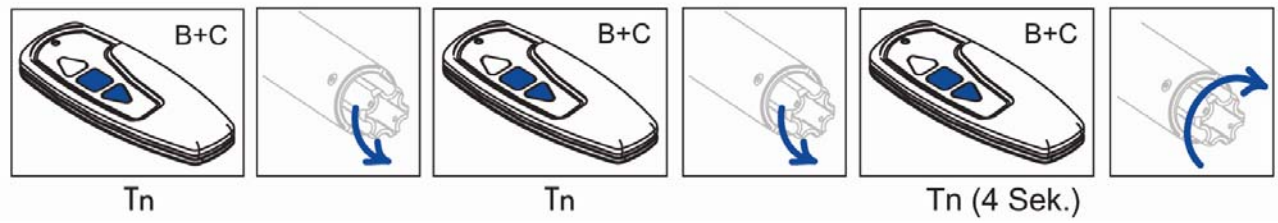
# VARIABLE DREHMOMENTABSCHALTUNG




Dieses einzigartige System garantiert, im Falle der Anwendung der Hochschiebesicherungen, immer eine perfekte und sichere Schließung des Rollladens ohne die Stäbe übermassig zu belasten.
Ab Werk ist die Schließkraft auf 20% des nominellen Wertes des Motors voreingestellt. Sollte sich dieser Wert als zu gering erweisen, kann die Schließkraft, wie hier beschrieben ganz einfach mit dem Handsender auf 40% erhöht werden oder auch auf 10% reduziert werden.

# LÖSCHEN ALLER ENDLAGEN

Tn: programmierter Handsender



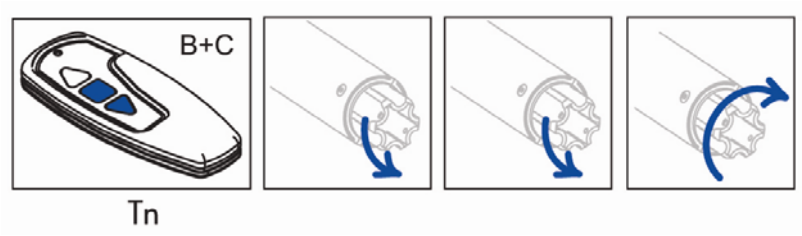
# SPEZIELLE FUNKTIONEN

## KURZZEITIGE EINLERNUNG DES HANDSENDERS

Wenn noch keine Handsender eingelernt sind oder alle gespeicherten Handsender gelöscht wurden, ist es möglich einen Handsender kurzzeitig einzulernen. Den Motor ans Netz anschließen und danach gleichzeitig die Tasten B und C solange drücken bis der Motor eine Bestätigungsbewegung durchführt.

Der Handsender wird nur solange gespeichert bleiben bis der Motor am Netz angeschlossen ist.

T1: erster zu einlernender Handsender



## Bemerkungen:

## Bemerkungen:

Rev: 0 09/2007 - Cod: A4518_6425