

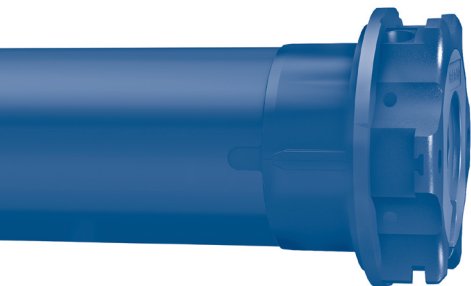
# CHERUBINI

tocco italiano dal 1947



CHERUBINI REMOTE CONTROL

## TRONIC RX



MOTORE TUBOLARE PER AVVOLGIBILI CON  
FINECORSÀ ELETTRONICO

**IT**

TUBULAR MOTOR WITH ELECTRONIC LIMIT SWITCH  
FOR ROLLING SHUTTERS

**EN**

ROHRMOTOR FÜR ROLLADEN MIT  
ELEKTRONISCHER ENDLAGENEINSTELLUNG

**DE**

MOTEUR TUBULAIRE POUR VOLET ROULANT  
AVEC FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES

**FR**

MOTOR TUBULAR PARA PERSIANA CON  
FIN DE CARRERA ELECTRÓNICO

**ES**



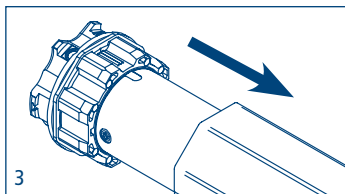
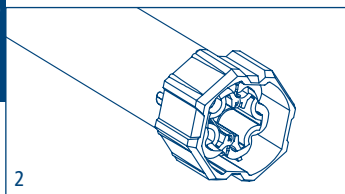
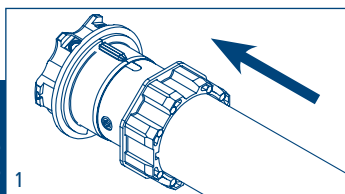
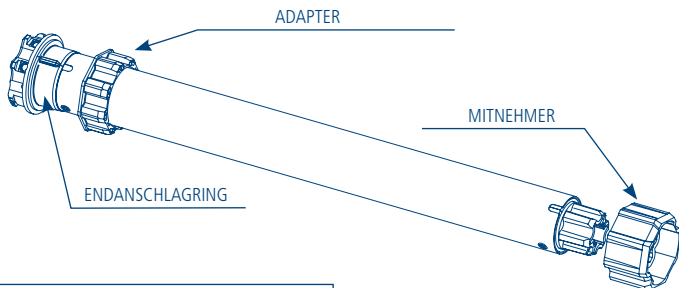
ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN  
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES



## Inhaltverzeichnis:

|   |          |
|---|----------|
| Einfache Installation .....   | S. 50    |
| Elektrische Anschlüsse .....  | S. 51    |
| Kompatible Handsender.....  | S. 52    |
| Symbolerklärung.....  | S. 53    |
| Eingabe der Befehlsfolgen .....   | S. 54    |
| Funktion öffnen/sperrn der programmierung Handsender .....                      | S. 55-56 |
| Einstellung des ersten Handsenders .....  | S. 57    |
| Funktion automatische deaktivierung der Einlernung des ersten Handsenders ..... | S. 57    |
| Einstellung der Endlagen .....  | S. 57    |
| Einstellung in Modus 1 ( <b>manuell</b> ) .....                                 | S. 57    |
| Beispiel 1: Als erste wird die Obere Endlage gespeichert .....                  | S. 58    |
| Beispiel 2: Als erste wird die Untere Endlage gespeichert .....                 | S. 59    |
| Einstellung in Modus 2 ( <b>halbautomatisch</b> ).....                          | S. 60    |
| Einstellung der Mittelposition (Lüftungsposition) .....                         | S. 61    |
| Löschung der Mittelposition .....   | S. 61    |
| Variable Drehmomentabschaltung .....  | S. 62    |
| Einstellung des maximalen Schliessdrehmoments (100%) .....                      | S. 62    |
| <b>Löschen der Endlagenpositionen</b> .....                                     | S. 63    |
| Löschen der unteren Endlageposition .....                                       | S. 63    |
| Löschen der oberen Endlageposition .....  | S. 63    |
| Löschen aller Endlagen .....  | S. 63    |
| Einstellung zusätzlicher Handsender .....                                       | S. 64    |
| Löschen eines einzelnen Handsenders .....                                       | S. 64    |
| Löschen aller gespeicherten Einstellungen .....                                 | S. 65    |
| <b>Spezielle Funktionen</b>   |          |
| Kurzzeitige Einlernung des Handsenders .....                                    | S. 66    |
| Einstellung der Taschen-Handsender A530058 .....                                | S. 67    |
| Elektroanschlüsse für Motorsteuerung mit 2 unabhängigen Tasten .....            | S. 68    |
| Anwendung Befehlsmodus mit weißem Kabel   |          |
| Auf-Stopp-Ab-Stopp / Auf-Ab / Auf-Ab bei "Bediener anwesend" .....              | S. 69    |
| Einstellung der Supersensibilität bei der Hinderniserkennung                    |          |
| in bewegung "Ab" (nur bei Motoren Ø 35).....                                    | S. 70    |
| Funktion „Möbel“ .....  | S. 70-71 |
| EU-Konformitätserklärung .....  | S. 118   |

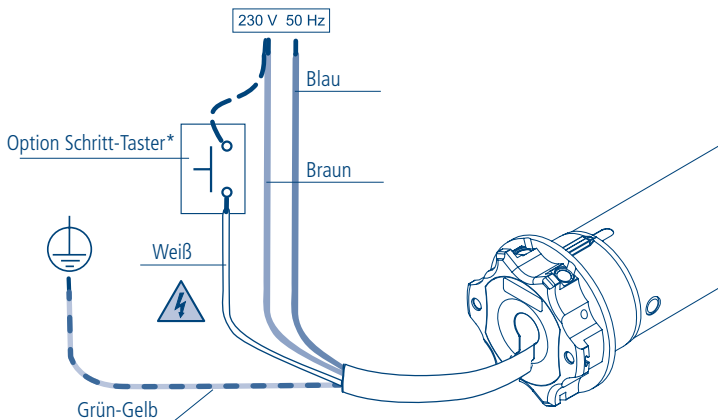
## EINFACHE INSTALLATION



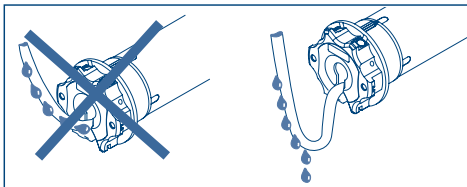
**Bem:** Bei Rundrohren muss der Adapter und Mitnehmer am Rohr befestigt werden. Diese Operation geht zu Lasten des Installateurs. Bei anderen Rohrprofilen ist die Befestigung optional, wird jedoch dringend empfohlen.

## ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

- Um Gefahrensituationen oder Fehlfunktionen zu vermeiden, müssen alle mit den Motoren verbundenen Steuerelemente auf die Leistung des entsprechenden Motors abgestimmt sein.
- Die Trennvorrichtungen müssen im Stromnetz konform der Nationalen Installationsregeln und Vorschriften vorgesehen werden.
- Für die Aussenverwendung muss grundsätzlich ein Kabel mit 2% Kohlenstoff (Bezeichnung H05RN-F) verwendet werden. Die Netzanschlussleitung dieses Antriebs darf nur durch den gleichen Leitungstyp ersetzt werden.
- Wenn nicht gebraucht, weißen Kabel isolieren. Es ist gefährlich, den weißen Kabel zu berühren, wenn der Motor unter Strom ist.

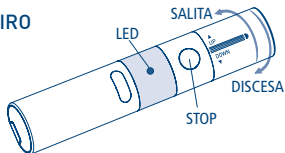


\* Die zusätzliche Montage des Schritttasters ist nicht zwingend, die Verbindung kann entweder mit der Fase (braunes Kabel) oder mit den Nullleiter (blaues Kabel) erfolgen. Diese Taste ermöglicht den Motor im Schritt-Schritt Modus zu bedienen. (Auf, Stopp, Ab, Stopp, Auf, Stopp .....)

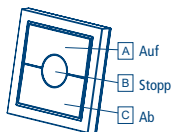


# KOMPATIBLE HANDSENDER

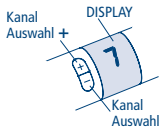
**GIRO**



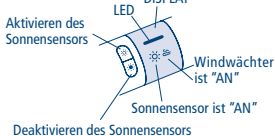
**GIRO Wall**



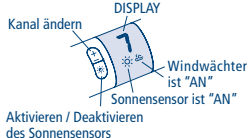
**GIRO Plus**



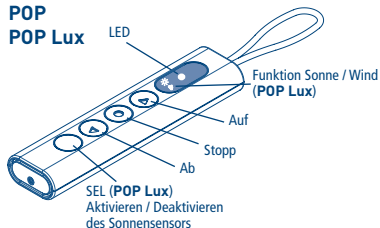
**GIRO Lux**



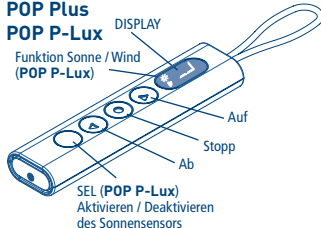
**GIRO P-Lux**



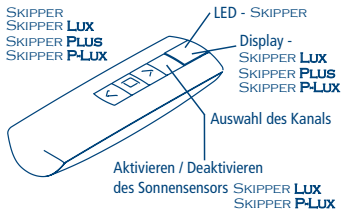
**POP  
POP Lux**



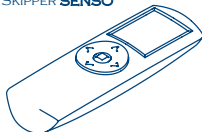
**POP Plus  
POP P-Lux**



SKIPPER  
SKIPPER Lux  
SKIPPER PLUS  
SKIPPER P-LUX



SKIPPER LCD  
SKIPPER SENSO

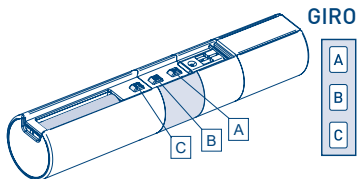
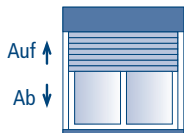


Siehe die entsprechende Bedienungsanleitung

Handsender mit  
4 unabhängigen  
Kanälen A530058

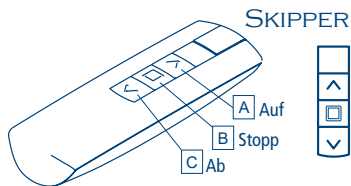
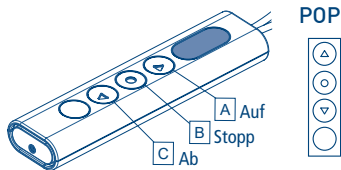


# SYMBOLERKLÄRUNG



Taste A drücken

Zugleich die Tasten A und B drücken



die Taste AUF drücken

die Taste AB drücken

loslassen

Einzelne "kurze" Drehung in eine Richtung

Einzelne "längere" Drehung in die andere Richtung

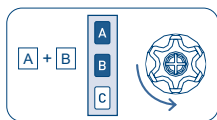
Zweifache "kurze" Drehung des Motors

## EINGABE DER BEFEHLSFOLGEN

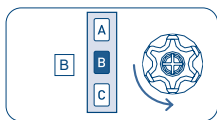
Die meisten Befehlsfolgen entsprechen drei klar unterschiedlichen Schritten, bei deren Ende der Motor, mit unterschiedlichen Drehungen, anzeigt ob die Eingabe erfolgreich war oder misslungen ist. Hier werden die vom Motor gegebenen Signale erläutert.

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 Befehlsfolge nicht akzeptiert und man muss diese wiederholen.

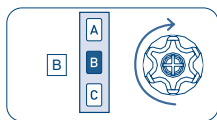
Beispiel einer Befehlsfolge:



Schritt 1



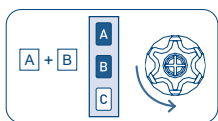
Schritt 2



Schritt 3

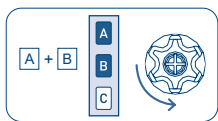
Bei positiv abgeschlossener Befehlsfolge, wie auf obigem Beispiel dargestellt, kehrt der Motor nach zwei kurzen Drehungen, mit einer langen Drehung wieder auf die Startposition zurück. Zwei kurze Drehungen in eine Richtung entsprechen der langen Drehung in die entgegengesetzte Richtung. Bei unvollständiger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

Beispiel einer unvollständigen Befehlsfolge:

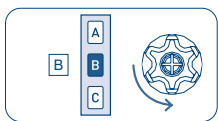


Schritt 1

> 4 Sek  
- - -  
 Befehlsfolge wiederholen!



Schritt 1



Schritt 1

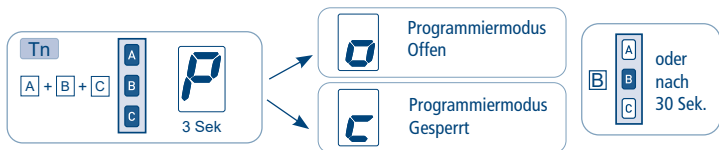
> 4 Sek  
- - -  
 Befehlsfolge wiederholen!



# FUNKTION ÖFFNEN/SPERREN DER PROGRAMMIERUNG HANDSENDER SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX HANDSENDER POP PLUS - POP LUX - POP P-LUX

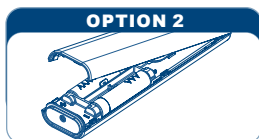
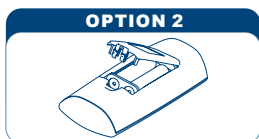
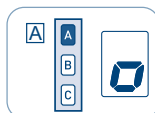
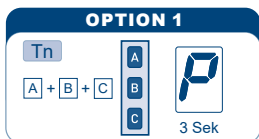
Zur Meidung von Fehlprogrammierungen während der täglichen Bedienung, wird nach 8 Stunden ab Eingabe der letzten Befehlsfolge (A+B oder B+C) der Programmiermodus automatisch gesperrt.

## ABFRAGE DES PROGRAMMIERMODUS



Zur Änderung des Programmiermodus, "Öffnen/Sperren" wie hier folgend geschildert vorgehen.

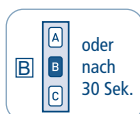
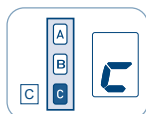
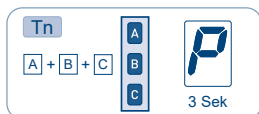
## PROGRAMMIERMODUS "ÖFFNEN"



Eine Batterie kurz herausnehmen und wieder einsetzen

Wie auf der Anleitung beschrieben mit der Programmierung vorg.

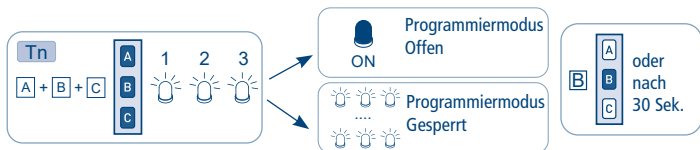
## PROGRAMMIERMODUS "SPERREN"



# FUNKTION ÖFFNEN/SPERREN DER PROGRAMMIERUNG HANDSENDER SKIPPER - BAUREIHE GIRO - HANDSENDER POP

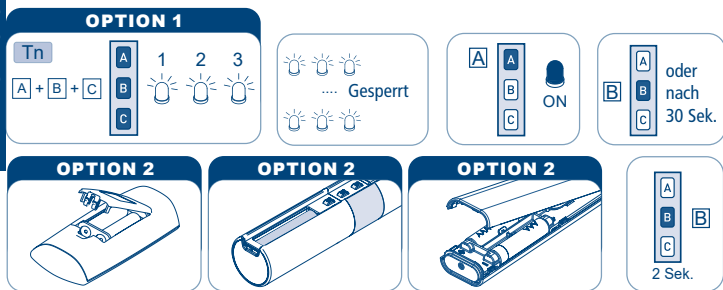
Zur Meidung von Fehlprogrammierungen während der täglichen Bedienung, wird nach 8 Stunden ab Eingabe der letzten Befehlsfolge (A+B oder B+C) der Programmiermodus automatisch gesperrt.

## ABFRAGE DES PROGRAMMIERMODUS



Zur Änderung des Programmiermodus, "Öffnen/Sperren" wie hier folgend geschildert vorgehen.

## PROGRAMMIERMODUS "ÖFFNEN"



Nehmen Sie eine Batterie heraus und warten Sie fünf Sek. oder drücken Sie eine beliebige Taste.

Wie auf der Anleitung beschrieben mit der Programmierung vorg.

## PROGRAMMIERMODUS "SPERREN"

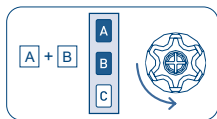


## EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS

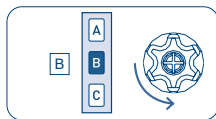
Diese Operation kann ausschließlich bei einem neuen Motor oder nach totaler Löschung aller Programmierungen ausgeführt werden.

**Während dieser Operation immer nur einen Motor unter Spannung halten!**

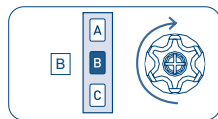
T1: Erster, einzustellender Handsender



T1



T1



T1 (2 Sek)

### FUNKTION AUTOMATISCHE DEAKTIVIERUNG DER EINLERNUNG DES ERSTEN HANDSENDERS

Jedes Mal wenn der Motor von Netz getrennt und wieder verbunden wird, hat man 3 Stunden Zeit um den ersten Handsender einzulernen. Nach 3 Stunden wird dieser Programmiermodus deaktiviert. Um den Programmiermodus wieder zu aktivieren, genügt es den Motor kurz vom Netz zu trennen.

## EINSTELLUNG DER ENDLAGEN

Die Rohrmotoren 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 zugeordnet haben.

## BEISPIEL 1:

### Als erste wir die Obere Endlage gespeichert

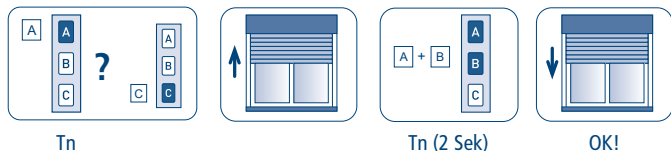
#### EINSTELLUNG DER OBEREN ENDLAGE

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

**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. 20 cm 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. 20 cm hinunterfährt und damit die Operation bestätigt.

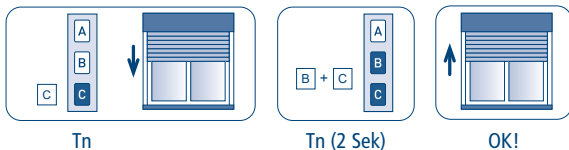
Tn: Eingestellter Handsender



#### 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

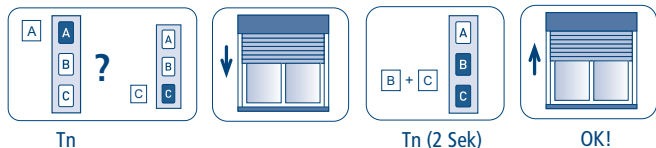
#### EINSTELLUNG DER UNTEREN ENDLAGE

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

**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. 20 cm 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. 20 cm hochfährt und damit die Operation bestätigt.

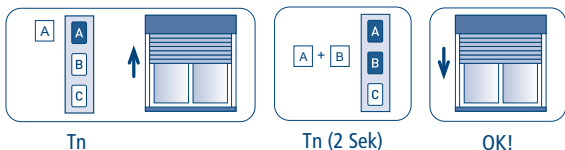
Tn: Eingestellter Handsender



#### 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 werden. Der Rollladen kann dann zur Verpackung und Versand aufgerollt werden.

Die untere Endlage wird automatisch nach Ablauf des ersten Zyklus gespeichert werden.

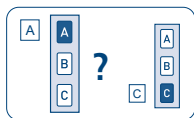
**Als erste ist zwingend die obere Endlage einzustellen!**

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

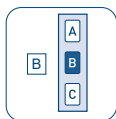
**Ohne Anschlagpuffer!** Den Rollladen in die obere Endlage fahren. Ist die obere Endlage erreicht, die Taste B ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst erst ca. 20 cm Hinunter dann in die obere Endlage fährt und damit die Operation bestätigt.

**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 erst ca. 20 cm Hinunter dann in die obere Endlage fährt und damit die Operation bestätigt.

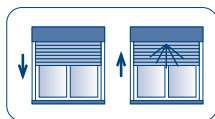
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn (2 Sek)



OK!

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

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

## EINSTELLUNG DER MITTELPOSITION (LÜFTUNGSPPOSITION)

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

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

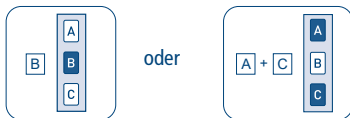
Tn: Eingestellter Handsender



Tn (4 Sek)

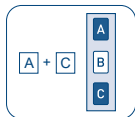
### MITTELPOSITION ANFAHREN

Man hat zwei Möglichkeiten um die Mittelposition anzufahren;



Tn (2 Sek)

oder

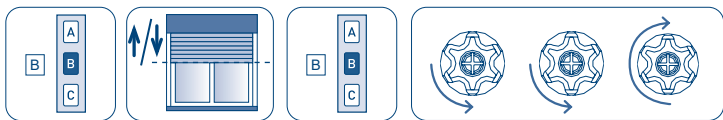


## LÖSCHUNG DER MITTELPOSITION

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

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

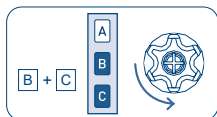
Tn: Eingestellter Handsender



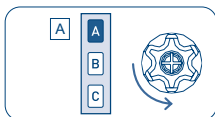
Tn (2 Sek)

Tn (4 Sek)

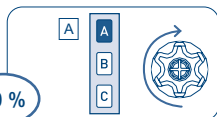
## VARIABLE DREHMOMENTABSCHALTUNG



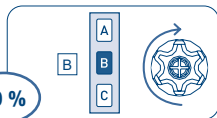
Tn



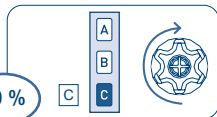
40 %



20 %



10 %



2 Sek

Dieses einzigartige System garantiert, im Falle der Anwendung der Hochschiebesicherungen, immer eine perfekte und sichere Schließung des Rollladens ohne die Stäbe übermässig zu belasten.

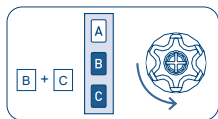
Ab Werk ist die Schließkraft auf 20 % des nominellen Wertes des Motors voreingestellt. Sollte sich dieser Wert als zu gering erweisen, kann die Schließkraft, wie hier beschrieben ganz einfach mit dem Handsender auf 40 % erhöht werden oder auch auf 10 % reduziert werden.

## EINSTELLUNG DES MAXIMALEN SCHLISSDREHMOMENTS (100%)

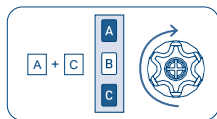
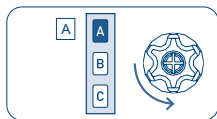
Wir empfehlen das Schliessdrehmoment den Anlagen entsprechend anzupassen. Eine zu hohes Schliessdrehmoment kann die Anlage beschädigen.

Die Aktivierung dieser Funktion bedeutet, das maximale Drehmoment vom Motor (z.B. 100% von 50 Nm = 50 Nm).

Tn: Eingestellter Handsender



Tn



2 Sek

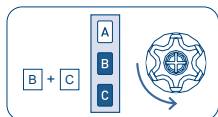


## LÖSCHEN DER ENDLAGENPOSITIONEN

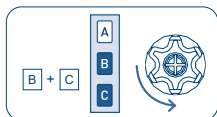
### LÖSCHEN DER UNTEREN ENDLAGEPOSITION

Um die untere Endlage zu löschen, mit dem Handsender wie unten beschrieben vorgehen, danach die "EINSTELLUNG DER UNTEREN ENDLAGE" erneut durchführen.

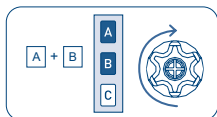
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn

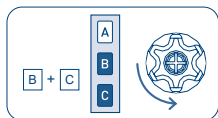


Tn (2 Sek)

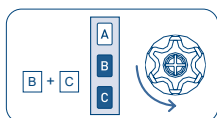
### LÖSCHEN DER OBEREN ENDLAGEPOSITION

Um die obere Endlage zu löschen, mit dem Handsender wie unten beschrieben vorgehen, danach die "EINSTELLUNG DER OBEREN ENDLAGE" erneut durchführen.

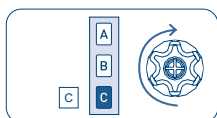
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



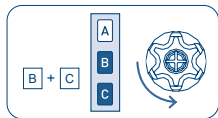
Tn



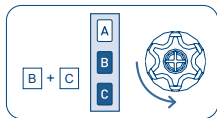
Tn (2 Sek)

### LÖSCHEN ALLER ENDLAGEN

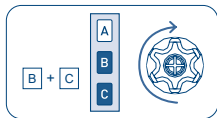
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn



Tn (4 Sek)

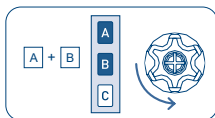
**BEM;** auch wenn die Endlagen gelöscht werden, bleiben die Feineinstellungen betreffend der Drehmomentabschaltung bestehen.

## EINSTELLUNG ZUSÄTZLICHER HANDSENDER

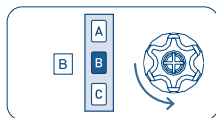
Es können bis zu 15 Handsender gespeichert werden.

Tn: Eingestellter Handsender

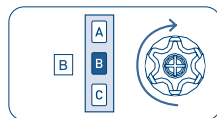
Tx: Zusätzlicher Handsender



Tn



Tn

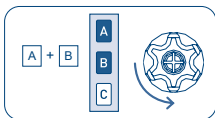


Tx (2 Sek)

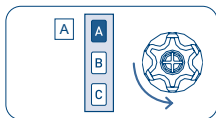
## LÖSCHEN EINES EINZELNEN HANDSENDER

Alle Handsender können einzeln gelöscht werden. Ist der letzte Handsender gelöscht kehrt der Motor in den anfänglichen Zustand zurück. Beim Mehrkanal-Handsender, vor dem Löschvorgang einfach den Kanal den man löschen möchte auswählen.

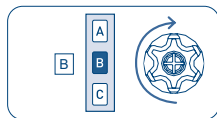
Tn: Zu löschender Handsender



Tn



Tn



Tn (2 Sek)

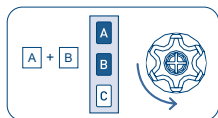
# LÖSCHEN ALLER GESPEICHERTEN EINSTELLUNGEN

Beim diesem Vorgang werden die Endlageneinstellungen nicht gelöscht und bleiben bestehend!

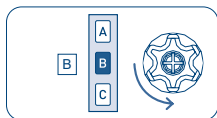
Die Löschung aller gespeicherten Einstellungen kann in zwei verschiedenen Art und Weisen getätigt werden:

## 1) MIT DEM HANDSENDER

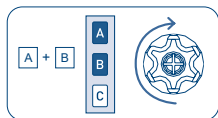
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn

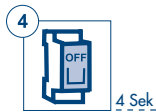
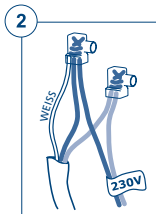


Tn (4 Sek)

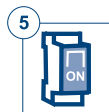
## 2) MITTELS DES WEISSEN HILFSKABELS

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:

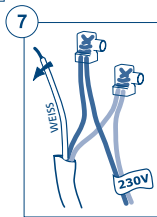
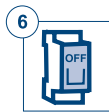
- 1) Den Motor vom Netz trennen. (z.B. mittels dem Netz-Hauptschalter)
- 2) Das weiße Kabel mit dem braunen Kabel (Fase) oder blauen Kabel (Nullleiter) des Motors verbinden.
- 3) Den Motor wieder ans Netz anschließen; wobei der Motor eine kurze einseitige Drehung durchführt.
- 4) Den Motor nun mindestens 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 die andere Richtung durchführt.
- 6) Den Motor vom Netz trennen.
- 7) Das weiße Kabel von braunen/hellblauen Kabel trennen, das weiße Kabel gut abisolieren, und den Motor erst jetzt wieder ans Netz anschließen. Ab diesem Zeitpunkt kann die Einstellung eines neuen Handsenders vorgenommen werden.



4 Sek



4 Sek



## SPEZIELLE FUNKTIONEN

### KURZZEITIGE EINLERNUNG DES HANDSENDERS

Diese Funktion ermöglicht, einen Handsender vorübergehend zu speichern. Dies ist zum Beispiel erforderlich, wenn man die Einstellung der Endlagen während der Montage in der Fabrik durchführen will. Der Handsender kann danach unter Berücksichtigung der dafür vorgesehenen Befehlsreihenfolge endgültig gespeichert werden (siehe: "EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS"). Die nachstehend beschriebenen Arbeitsgänge dürfen ausschließlich beim neuen Motoren oder nach vollständiger Löschung des Speichers (siehe: "LÖSCHEN ALLER GESPEICHERTEN EINSTELLUNGEN") durchgeführt werden. Um sicherzustellen, dass die vorübergehende Programmierung ausschließlich in der Installations- bzw. Einstellphase und nicht während des täglichen Gebrauchs benutzt wird, ermöglicht der Motor folgende Arbeitsgänge nur innerhalb der beschriebenen Zeitgrenzen. Den Motor mit Strom versorgen und sich vergewissern, dass keine anderen Motoren im Aktionsraum des Handsenders mit Strom versorgt sind. Die Taste B und die Taste C innerhalb von 30 Sekunden seit dem Starten gleichzeitig drücken, bis der Motor ein Bestätigungssignal ausgibt.

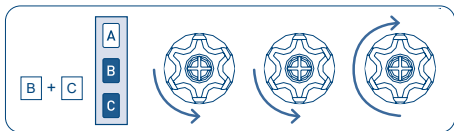
Der Handsender wird automatisch gelöscht

- Nach 5 Minuten

Oder

- Wenn der Motor vom Netz getrennt wird.

T1: Erster, einzustellender Handsender



T1

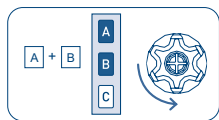
## EINSTELLUNG DER TASCHEN-HANDESENDER A530058

N.B. Der Taschen-Handsender kann nur als Zweithandsender verwendet werden. Bevor Sie die Einstellung vornehmen, muss bereits vorher ein Cherubini Handsender (Skipper, Giro oder POP - 3 Tasten Auf-Ab-Stopp Handsender) programmiert werden.

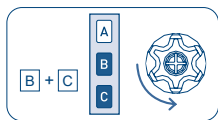
### EINSTELLUNG EINER TASTE AUF DEM TASCHEN-HANDESENDER

Tn: Eingestellter Handsender

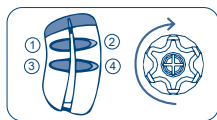
Tx: Zu speichernder Taschen-Handsender



Tn



Tn



Tx (2 Sek)

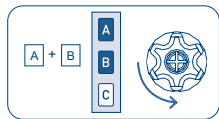
In der letzten Phase der Folge die gewünschte Taste zwei Sekunden lang auf dem Taschen-Handsender drücken. Nun kann der Handsender den Motor im Schritt-Schritt Modus (AUF – STOPP – AB – STOPP) steuern. Um die anderen Tasten zuzuordnen, die oben beschriebene Folge wiederholen. Jede Taste kann einem Motor Tronic RX zugeordnet werden.

### LÖSCHEN DER ZUVOR ZUGEORDNETEN TASTE AUF DEM TASCHEN-HANDESENDER

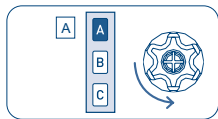
Alle gespeicherten Tasten können mit dieser Folge einzeln gelöscht werden:

Tn: Eingestellter Handsender

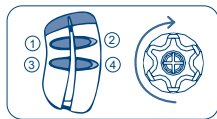
Tx: Taschen-Handsender mit zu löschender Taste



Tn



Tn

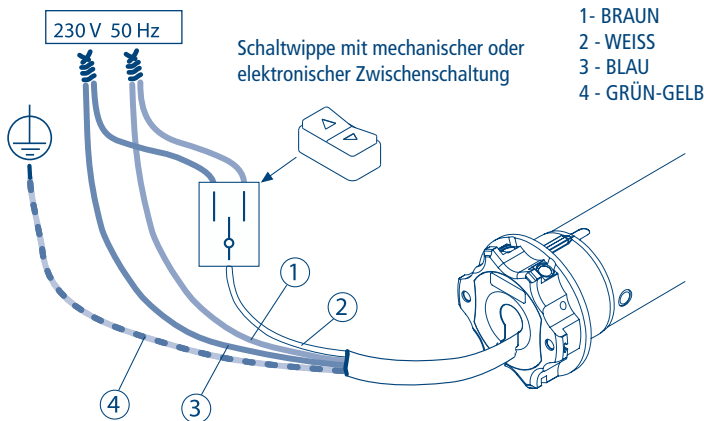


Tx (2 Sek)

Der Motor führt nach den 2 Sekunden drücken der Taste eine Bewegung aus und bestätigt damit, dass die zuvor zugeordnete Taste gelöscht wurde.

# ELEKTROANSCHLÜSSE FÜR MOTORSTEUERUNG IN AUF-AB MODUS (2 unabhängige Auf-Ab Tasten)

Für den Anschluss des Tastenfelds nur Tasten mit elektrischer und mechanischer Sperre verwenden, um zu vermeiden, dass die beiden Tasten gleichzeitig gedrückt werden. Der Motor erkennt automatisch den Taster-Typ (mit 1 oder 2 Tasten) und stellt automatisch den entsprechenden Betriebsmodus ein.



Mit dem weißer Draht ist es möglich die Mittelposition anzusteuern:

AUF lang drücken (> 2 Sek):



oder die Sequenz, AUF kurz (< 0,5 Sek), AB kurz (< 0,5 Sek)



Der Motor kann über den drahtgebundenen Taster (weißer Draht), wie auf dieser Seite beschrieben, programmiert werden (DRAHTGEBUNDENE PROGRAMMIERUNG).

Um das genaue Vorgehen zu erfahren, fordern Sie bitte das Handbuch bei Ihrem Händler an.

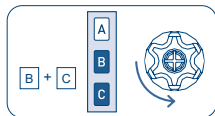
# ANWENDUNG BEFEHLSMODUS MIT WEISSEM KABEL

## AUF-STOPP-AB-STOPP / AUF-AB / AUF-AB BEI "Bediener anwesend"

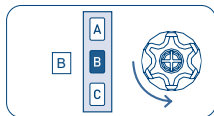
Ab Werk werden die Motoren im Schritt-Schritt Modus (Auf-Stopp-Ab-Stopp) ausgeliefert. Der Befehlsmodus kann jederzeit, wie folgend geschildert, geändert werden.

### ÄNDERUNG DES BEFEHLSMODUS

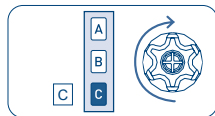
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn



Tn (2 Sek)

Es gibt 3 mögliche Einstellungen und sind in der angegebenen Folge verfügbar:

Auf-Stopp-Ab-Stopp (Default)

Auf-Ab (für 2 unabhängige Tasten)

Auf-Ab bei "Bediener anwesend" (für 2 unabhängige Tasten)

Um von einer Einstellung zur anderen überzugehen, die Folge so oft wie zum Erreichen der gewünschten Einstellung notwendig wiederholen.

### Auf-Stopp-Ab-Stopp:



### Auf-Ab:



### Auf-Ab bei "Bediener anwesend":



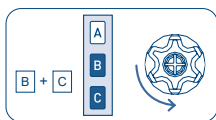
# EINSTELLUNG DER SUPERSENSIBILITÄT BEI DER HINDERNISSEKKNUNG IN BEWEGUNG "AB"

## - nur bei Motoren Ø 35 -

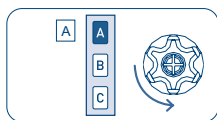
Im Bedarfsfall kann zur Hinderniserkennung in der Abwärtsbewegung eine feinfühligere Sensibilität aktiviert /deaktiviert werden. Diese Supersensibilität wird automatisch deaktiviert, wenn sich die Lamellen des Rollladens zu stapeln beginnen.

### AKTIVIERUNG DER FUNKTION SUPERSENSIBILITÄT

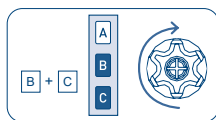
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn

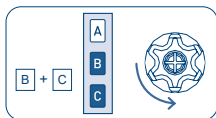


Tn (2 Sek)

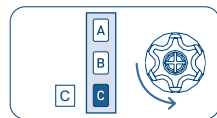
### AKTIVIERUNG DER FUNKTION „MÖBEL“

Die Funktion "Möbel" wurde für Sonderanwendungen im Möbelbereich konzipiert. Diese wird in der Nähe der Position des unteren Endanschlags NICHT deaktiviert und kann nur dann verwendet werden, wenn die Funktion Supersensibilität bereits aktiviert ist.

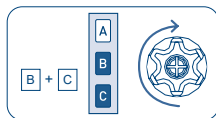
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



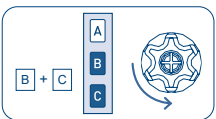
Tn



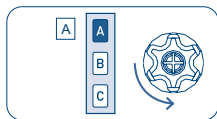
Tn (2 Sek)

### DEAKTIVIERUNG DER FUNKTION SUPERSENSIBILITÄT

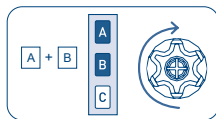
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn



Tn (2 Sek)

### ACHTUNG

Durch die Deaktivierung der Funktion Supersensibilität wird die Funktion "Möbel" automatisch deaktiviert.

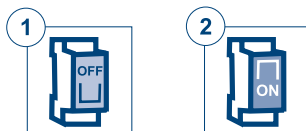


## ERZWUNGENES WIEDERERLERNEN DES HANDSENDERS BEI AKTIVER MÖBELFUNKTION

Im Falle des Verlust des zuvor eingelernten Handsender, kann bei aktivierter "Möbel" Funktion das einlernen eines weiteren Handsenders erzwungen werden.

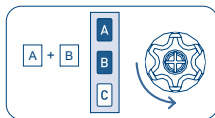
Zur Speicherung eines neuen Handsenders wie folgt vorgehen:

- Motor vom Netz trennen.
- Motor wieder ans Netz anschließen.

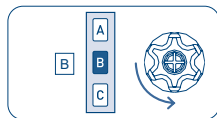


Nun hat man 1 Minute Zeit um den neuen Handsender einzulernen.

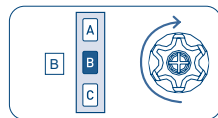
T1: Neuer erster, einzustellender Handsender



T1



T1



T1 (2 Sek)

Aller zuvor gespeicherten Handsender sind nach dieser Operation gelöscht.

## **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 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](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:

Diretiva 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

