

# CHERUBINI

tocco italiano dal 1947



**A510037**  
**COMPACT ROLL**



**A510039**  
**OPTIME**

**A510040**  
**OPTIME EASY**

CENTRALINE PER AVVOLGIBILI

**IT**

CONTROL UNITS FOR ROLLING SHUTTERS

**EN**

ROLLLADEN FUNKEMPFÄNGER

**DE**

RÉCEPTEURS RADIO POUR VOILETS ROULANTS

**FR**

CENTRALITAS PARA PERSIANAS

**ES**



ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN  
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES



# Inhaltsverzeichnis:

Technische Eigenschaften .....	S. 46
Garantie / EU-Konformitätserklärung .....	S. 46
Sicherheitsvorschriften .....	S. 47
Elektrische Anschlüsse .....	S. 47-48
Kompatible Handsender .....	S. 49
Symbolerklärung .....	S. 50
Eingabe der Befehlsfolgen .....	S. 51
Funktion öffnen/sperrern der programmierung Handsender .....	S. 52-53
Betriebsmodus .....	S. 54
Hinweise zur Einstellung der Endlagen .....	S. 54
Bedienung von Motoren mit Nothandkurbelgetriebe .....	S. 54
Einstellung des ersten Handsenders und Einstellung der Drehrichtung .....	S. 55
Funktion automatische deaktivierung der einlernung des ersten handsenders.....	S. 55
Endanschlag und Hinderniserkennung (Motoren mit mechanischen Endlagen).....	S. 56
Variable Drehmomentabschaltung (Motoren mit mechanischen Endlagen).....	S. 56
Einstellung der Supersensibilität bei der Hinderniserkennung in bewegung "Ab" (Motoren mit mechanischen Endlagen) .....	S. 57
Erste Mittelposition .....	S. 58
Zweite Mittelposition .....	S. 59
Bedienelement mit 2 Tasten .....	S. 60
Anwendung Befehlsmodus mit weißen Draht Auf-Stopp-Ab-Stopp / Auf-Ab / Auf-Ab bei "BEDIENER ANWESEND" .....	S. 60
Funktion Befehlsmodus Auf-Ab (für 2 unabhängige Tasten) .....	S. 61
Löschen der unteren und oberen Endlageposition .....	S. 62
Einstellung zusätzlicher Handsender (Baureihe Skipper, Giro oder POP) .....	S. 62
Speicherung Handsender mit 4 unabhängigen Kanälen A530058 .....	S. 63
Löschen eines einzelnen Handsenders .....	S. 63
Löschen aller gespeicherten Einstellungen .....	S. 64
Spezielle Funktionen: Kurzzeitige Einlernung des Handsenders und Einstellung der Drehrichtung des Motors .....	S. 65

## TECHNISCHE EIGENSCHAFTEN

ARTIKEL	A510039 - A510040	A510037
- Spannung	230 V / 50 Hz	230 V / 50 Hz
- Leistungsaufnahme	0,5 W	0,5 W
- Funkfrequenz	433,92 MHz	433,92 MHz
- Decoder System	Rolling code	Rolling code
- Modulation	AM/ASK	AM/ASK
- Max. einstellbare Handsender	15	15
- Max. Motor Leistung	300 W	600 W
- Betriebstemperatur	-10°C +70°C	-10°C +70°C
- Abmessungen	114 x 35 x 20 mm	120 x 35 x 20 mm
- Gewicht	250 g	65 g
- Schutzgrad	IP44	IP55

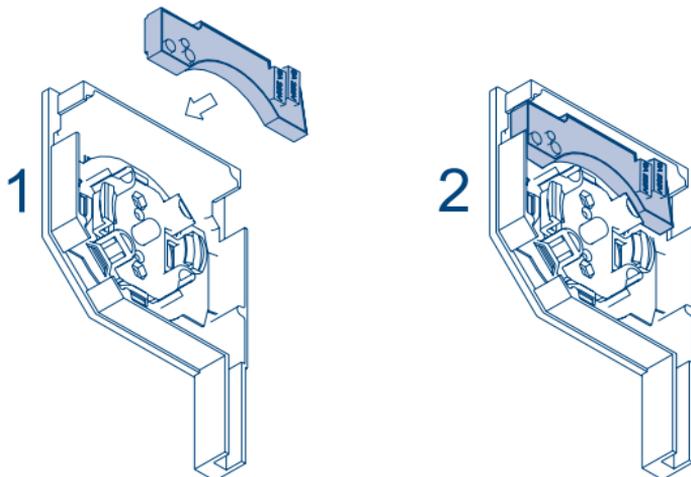
## GARANTIE

Bei nichtbeachten der Gebrauchsanweisung entfällt die CHERUBINI Gewährleistung und Garantie.

## EU-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG

CHERUBINI S.p.A. erklärt der produkt erfüllt die einschlägigen Harmonisierungsrecht svorschriften der Union: Richtlinie 2014/53/EU, Richtlinie 2014/65/EU.

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



# SICHERHEITSVORSCHRIFTEN

- Unter Einhaltung aller Sicherheitsnormen, muss die Installation der elektrischen Anschlüsse durch geschultes Fachpersonal durchgeführt werden.
- Um Kurzschlüsse zu vermeiden, muss vom Netz aus eine automatische allpolige Trennung, mit Kontaktöffnungsweite von mindestens 3 mm vorgesehen werden.
- Wenn nicht gebraucht, weißen Draht isolieren. Es ist gefährlich, den weißen Draht zu berühren, wenn der Motor unter Strom ist.

## ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE A510039



Plug & Play  
Plug & Play Plus

Baureihe SKIPPER

Baureihe GIRO

Baureihe POP

Roll  
Garda  
Ocean

230 V 50 Hz

AUX

L

N

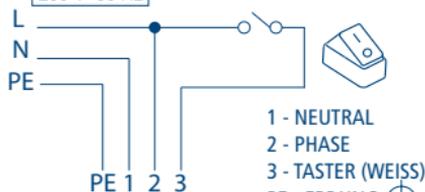


PE

A510039

- ① BLAU
- ② BRAUN
- ③ WEISS (TASTER)
- ④ SCHWARZ
- PE GELB-GRÜN

230 V 50 Hz



- 1 - NEUTRAL
- 2 - PHASE
- 3 - TASTER (WEISS)
- PE - ERDUNG

FUNKEMPFÄNGER

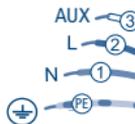
# ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

Motoren mit Stecker

Baureihe SKIPPER

Baureihe GIRO

230 V 50 Hz

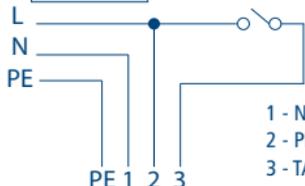


Baureihe POP

**A510040**

- ① BLAU
- ② BRAUN
- ③ WEISS (TASTER)
- Ⓟ GELB-GRÜN

230 V 50 Hz

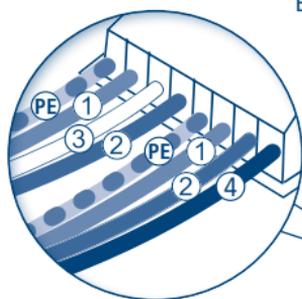


- 1 - NEUTRAL
- 2 - PHASE
- 3 - TASTER (WEISS)
- PE - ERDUNG

**FUNKEMPFÄNGER**

Baureihe GIRO

Baureihe POP



230 V 50 Hz

ANSCHLUSS SEITE DER STROMVERSORUNG

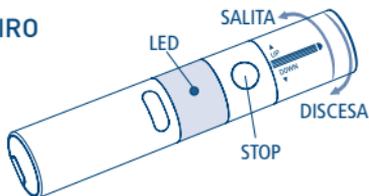
- 1 - BLAU - NEUTRAL
- 2 - BRAUN - PHASE
- 3 - WEISS - OPTIONALE TASTERANSCHLUSS
- PE - GRÜN-GELB - ERDUNG

**A510037**

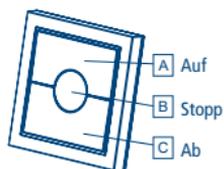
- ANSCHLUSS SEITE DES MOTORS
- 1 - BLAU - ALLGEMEIN
  - 2 - BRAUN - AUF (ODER AB)
  - 4 - SCHWARZ - AB (ODER AUF)
  - PE - GRÜN-GELB - ERDUNG

# KOMPATIBLE HANDSENDER

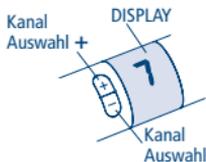
## GIRO



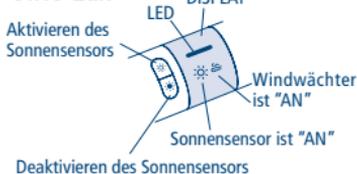
## GIRO Wall



## GIRO Plus



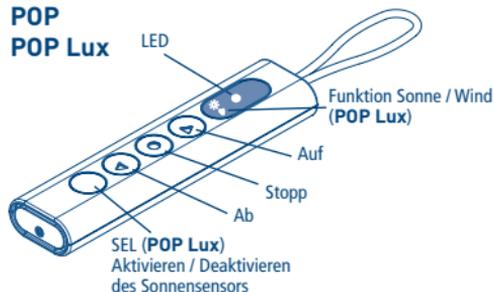
## GIRO Lux



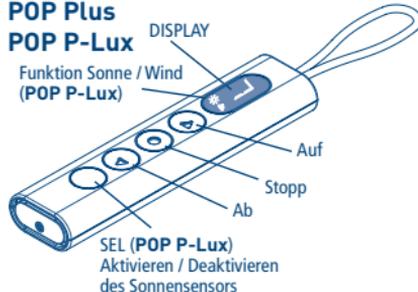
## GIRO P-Lux



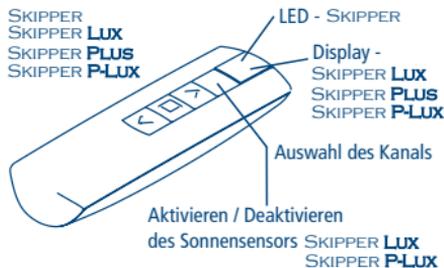
## POP POP Lux



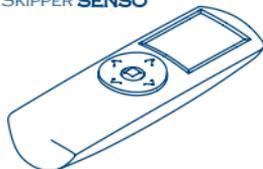
## POP Plus POP P-Lux



## SKIPPER SKIPPER Lux SKIPPER PLUS SKIPPER P-LUX



## SKIPPER LCD SKIPPER SENSO

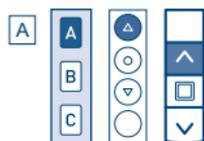
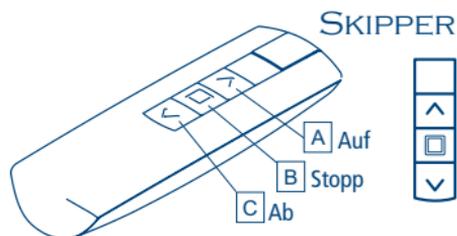
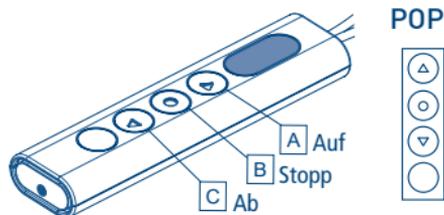
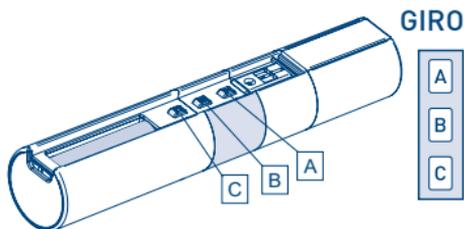
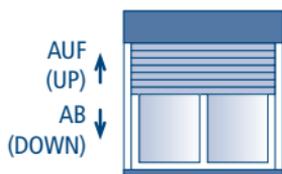


Handsender mit  
4 unabhängigen  
Kanälen A530058

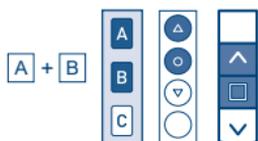


Siehe die entsprechende  
Bedienungsanleitung

## SYMBOLERKLÄRUNG



Taste A drücken



Zugleich die Tasten  
A und B drücken



die Taste Ab  
auf dem Tastenfeld  
drücken



die Taste Auf  
auf dem Tastenfeld  
drücken



die auf dem  
Tastenfeld  
gedrückte Taste  
loslassen



Einzelne "kurze"  
Drehung in eine  
Richtung



Einzelne "längere"  
Drehung in die  
andere Richtung



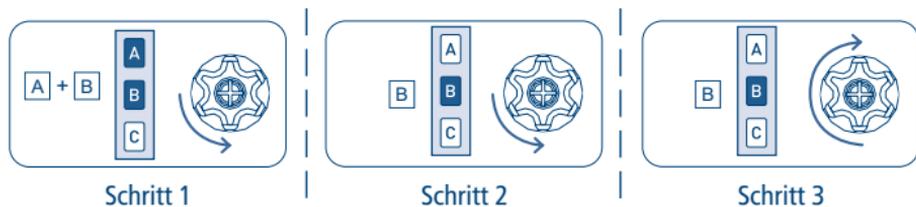
Zweifache "kurze"  
Drehung des Motors

## 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.

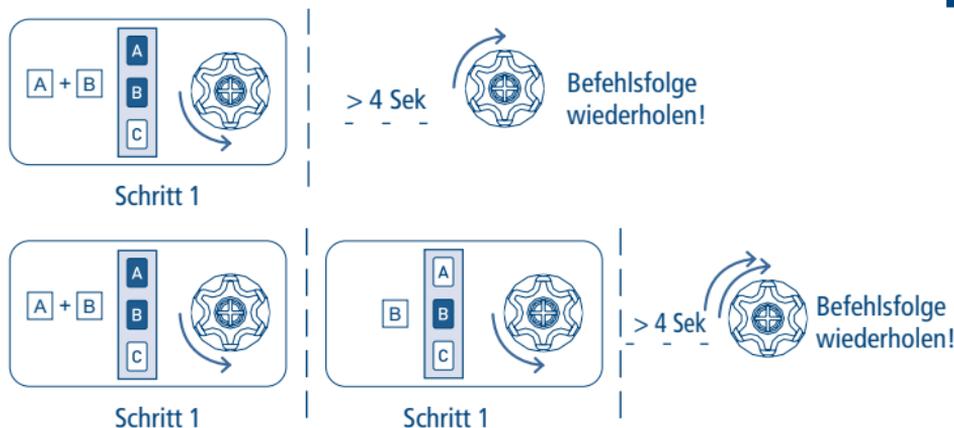
Die Tasten müssen wie unten beschrieben gedrückt werden und es dürfen nicht mehr als 4 Sekunden von einem Schritt zum anderen verstreichen. Sollten mehr als 4 Sekunden verstreichen, wird die Befehlsfolge nicht akzeptiert und man muss diese wiederholen.

Beispiel einer Befehlsfolge:



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:



# 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"

### OPTION 1



### OPTION 2



Wie auf der Anleitung beschrieben mit der Programmierung vorg.

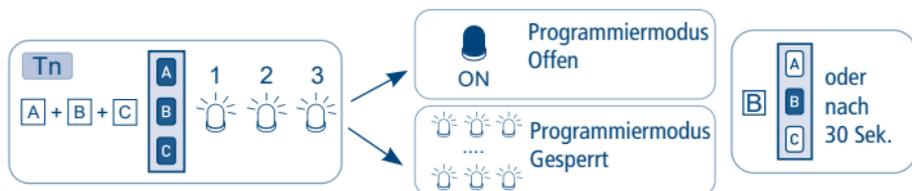
## PROGRAMMIERMODUS "SPERREN"



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

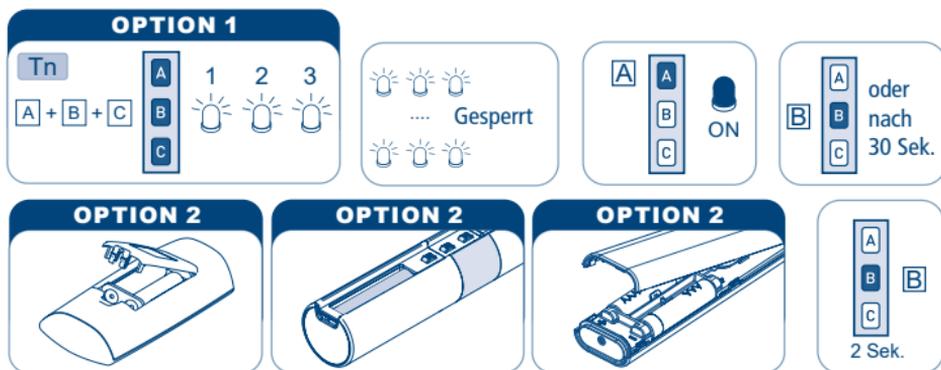
Zur Meidung von Fehlprogrammierungen während der täglichen Bedienung, wird nach 8 Stunden ab Eingabe der letzten Befehlsfolge (A+B oder B+C) der Programmiermodus automatisch gesperrt.

## 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"



## BETRIEBSMODUS

Die Funkempfänger können sowohl an Motoren mit mechanischer Endabschaltung als auch an Motoren mit elektronischer Endlage angeschlossen werden.

### HINWEISE ZUR EINSTELLUNG DER ENDLAGEN

Bezüglich der Einstellung der Endlagen konsultieren Sie bitte das Handbuch des Motors.

- **MECHANISCHER ENDANSCHLAG OHNE FESTE ANSCHLÄGE:**

Schließen Sie den Funkempfänger an, steuern Sie den Motor in die gewünschte Richtung und betätigen Sie die Einstellschrauben des Motors um den Rollladen in die gewünschte Position zu bringen.

- **MECHANISCHER ENDANSCHLAG MIT FESTEN ANSCHLÄGEN (Drehmomentabschaltung):**

Bei festen Anschlägen (Hochschiebesicherungen, feste Wellenverbinder, Anschlagstopfen oder ähnliches) können die Endlagen auf Drehmoment eingestellt werden. Schließen Sie den Funkempfänger an, steuern Sie den Motor in die gewünschte Richtung und betätigen Sie die Einstellschrauben des Motors um den Rollladen in die Nähe des mechanischen Anschlags zu bringen. Halten Sie den Motor an und drehen Sie erneut an den Einstellschrauben des Motors (drei Drehungen in Richtung +), um die Position der jeweiligen Endlage jenseits des mechanischen Anschlags zu bringen.

- **ELEKTRONISCHER ENDANSCHLAG (Bedienelement):**

Bei einigen Motoren mit elektronischer Endlageneinstellung (z. B. Plug & Play Plus) kann die Einstellung der Endlagen mit dem Bedienelement getätigt werden. In diesem Fall stellen Sie zuerst die Endlagen ein und schließen dann den Funkempfänger an. Im Fall von Plug & Play Motoren ist keine Einstellung der Endlagen erforderlich und der Funkempfänger kann sofort angeschlossen werden.

### BEDIENUNG VON MOTOREN MIT NOTHANDKURBELGETRIEBE

Dieser Funkempfänger ist besonders zur Bedienung von Motoren mit mechanischem Endanschlag mit NHK-Getriebe (Ocean).

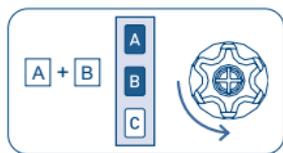
Nach einer Betätigung des NHK-Getriebes, stellt der Funkempfänger die Endlagen wieder automatisch richtig ein.

## EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS UND EINSTELLUNG DER DREHRICHTUNG

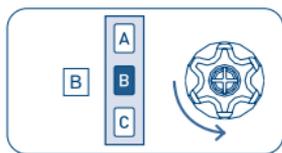
Diese Operation kann ausschließlich bei einem neuen Funkempfänger oder nach totaler Löschung aller Programmierungen ausgeführt werden.

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

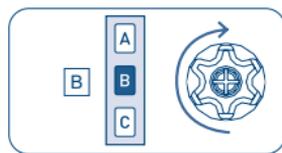
T1: Erster, einzustellender Handsender



T1

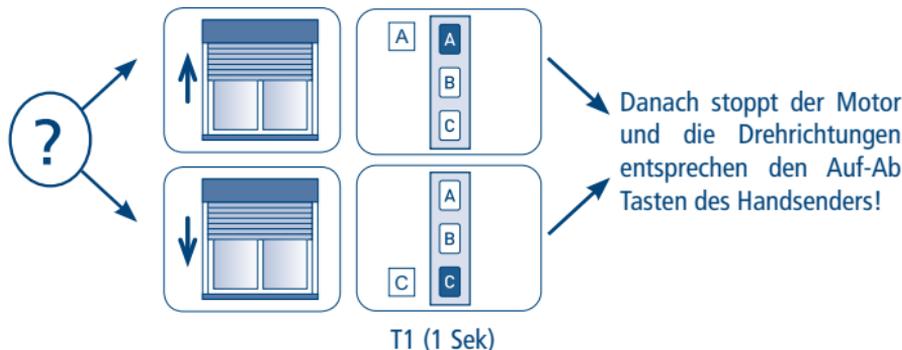


T1



T1 (2 Sek)

Nach der letzten Bestätigungsbewegung beginnt der Motor mit der Durchführung einer Reihe von Auf- und Ab-Bewegungen. Die erste dauert zwei Sekunden, die darauf folgenden bis zu den Endanschlagspositionen (Motoren mit mechanischem Endanschlag) oder max. zehn Sekunden (Motoren mit elektronischen Endlagen). Danach bewegt sich der Motor automatisch in eine Richtung (Auf oder Ab). Nun muss man 1 Sekunde lang auf die der Drehrichtung entsprechenden Taste drücken.



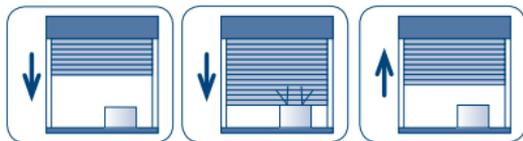
### FUNKTION AUTOMATISCHE DEAKTIVIERUNG DER EINLERNUNG DES ERSTEN HANDSENDERS

Jedes Mal wenn der Funkempfänger 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 Funkempfänger kurz vom Netz zu trennen.

## ENDANSCHLAG UND HINDERNISERKENNUNG (Motoren mit mechanischen Endlagen)

Nach dem Speichern des ersten Handsenders und der korrekten Zuordnung der Drehrichtung ist der Funkempfänger betriebsbereit. Führen Sie mit den Tasten A und C des Handsenders zwei vollständige Auf- und Abwärtszyklen durch, um die Betriebszeit zu speichern und die Hinderniserkennung zu aktivieren.

Falls Hindernisse erkannt werden, führt der Funkempfänger zur Sicherheit eine Gegenbewegung von etwa ein Viertel des Laufs des Rollladens durch.



## VARIABLE DREHMOMENTABSCHALTUNG (Motoren mit mechanischen Endlagen)



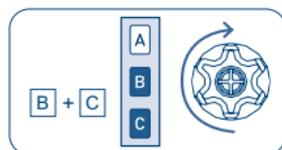
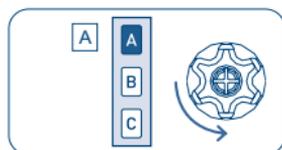
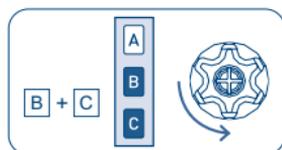
Dieses System garantiert - falls Sicherheitsvorrichtungen montiert sind, wie etwa steife Bögen oder Sicherungsfedern - stets ein perfektes Schließen des Rollladens, ohne die Stäbe beim Öffnen einer übermäßigen Belastung oder einer übermäßigen Kraft auszusetzen, falls ein Endanschlag mit festem/ abnehmbarem Sicherheitsverschluss vorhanden ist.

Ab Werk ist die Schließkraft des Funkempfängers auf 20% des nominellen Wertes voreingestellt. Die Schließkraft kann - je nach gewünschtem Ergebnis - ganz einfach mit dem Handsender auf 40% erhöht oder auf 10% verringert werden. In der Nähe der Positionen des Endanschlags wird eine kurze Entspannungsbewegung durchgeführt, um die Kraft bzw. den auf die Stäbe ausgeübten Druck zu verringern.

# EINSTELLUNG DER SUPERSENSIBILITÄT BEI DER HINDERNISERKENNUNG IN BEWEGUNG "AB" (Motoren mit mechanischen Endlagen)

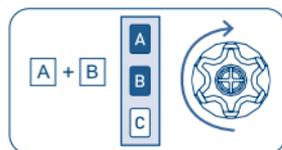
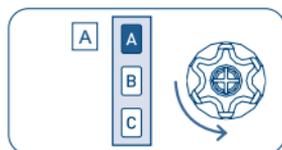
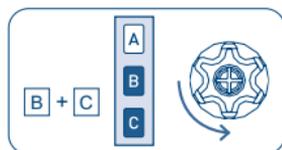
Im Bedarfsfall kann auch bei Anwendungen ohne steife Bögen/Sicherungsfedern zur Hinderniserkennung bei der Abwärtsbewegung eine feinfühligere Sensibilität aktiviert/deaktiviert werden. Diese Supersensibilität wird automatisch deaktiviert, wenn sich die Lamellen des Rollladens zu stapeln beginnen.

## AKTIVIERUNG DER FUNKTION SUPERSENSIBILITÄT



2 Sek

## DEAKTIVIERUNG DER FUNKTION SUPERSENSIBILITÄT

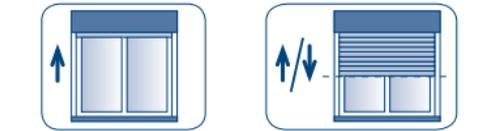
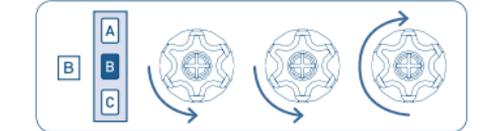


2 Sek

## ERSTE MITTELPOSITION

Diese optionale Funktion ermöglicht es, den Rollladen in die gewünschte erste Mittelposition zu bringen. Die erste Mittelposition wird als Zeit der Abwärtsbewegung ab dem oberen Endanschlag gespeichert.

### EINSTELLUNG ERSTE MITTELPOSITION

Prozedur - Ausführung	Befehlsfolge
<p><b>1) Die A+B Tasten mindestens 2 Sekunden drücken.</b></p> <p><i>Der Motor eine kurze Bewegung macht und danach (2 Sek) in die obere Endlage fährt.</i></p>	 <p>2 Sek</p>
<p><b>2) Warten Sie, bis der Rollladen vollständig oben ist.</b></p> <p><i>Der Motor bewegt sich nun bei Anwesenheit des Bedieners, was die Feinjustierung der ersten Position ermöglicht.</i></p>	 <p>Fein-Regulierung</p>
<p><b>3) Zur Bestätigung Taste B (2 Sekunden) drücken.</b></p> <p><i>Der Motor führt zur Bestätigung drei Bewegungen aus.</i></p>	 <p>2 Sek</p>

### BEWEGUNG ZUR ERSTEN MITTELPOSITION

Prozedur - Ausführung	Befehlsfolge
<p><b>1) Bei stehendem Motor die B Taste mindestens 2 Sekunden drücken.</b></p> <p><i>Nach zwei Sekunden führt der Motor die Positionierung aus.</i></p> <p><i>Hinweis: Bei Motoren mit elektronischem Endanschlag ist die korrekte Positionierung nur dann gewährleistet, wenn der Rollladen von der oberen Endanschlagsposition aus startet.</i></p>	 <p>2 Sek</p> <p>Positionierung</p>

### LÖSCHEN DER ERSTEN MITTELPOSITION

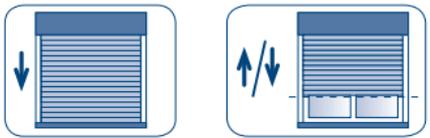
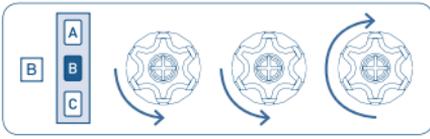


4 Sek

## ZWEITE MITTELPOSITION

Diese optionale Funktion ermöglicht es, den Rollladen in die gewünschte zweite Mittelposition zu bringen, die beispielsweise als Lüftungsposition verwendet werden kann. Die zweite Mittelposition wird als Zeit der Aufwärtsbewegung ab dem unteren Endanschlag gespeichert.

### EINSTELLUNG ZWEITE MITTELPOSITION

Prozedur - Ausführung	Befehlsfolge
<p><b>1) Die B+C Tasten mindestens 2 Sekunden drücken</b></p> <p><i>Der Motor eine kurze Bewegung macht und nach weiteren 2 Sekunden nach unten fährt.</i></p>	 <p>2 Sek</p>
<p><b>2) Zuwarten Sie, bis der Rollladen in der unteren Endlage ist.</b></p> <p><i>Der Motor bewegt sich nun bei Anwesenheit des Bedieners, was die Feinjustierung der zweiten Position ermöglicht.</i></p>	 <p>Fein-Regulierung</p>
<p><b>3) Zur Bestätigung Taste B (2 Sekunden) drücken.</b></p> <p><i>Der Motor führt zur Bestätigung drei Bewegungen aus.</i></p>	 <p>2 Sek</p>

### BEWEGUNG ZUR ZWEITEN MITTELPOSITION

Prozedur - Ausführung	Befehlsfolge
<p><b>1) Bei stehendem Motor die A+C Tasten mindestens.</b></p> <p><i>Der Motor führt die Positionierung aus. Hinweis: Bei Motoren mit elektronischem Endanschlag ist die korrekte Positionierung nur dann gewährleistet, wenn der Rollladen von der unteren Endanschlagsposition aus startet.</i></p>	 <p>Positionierung</p>

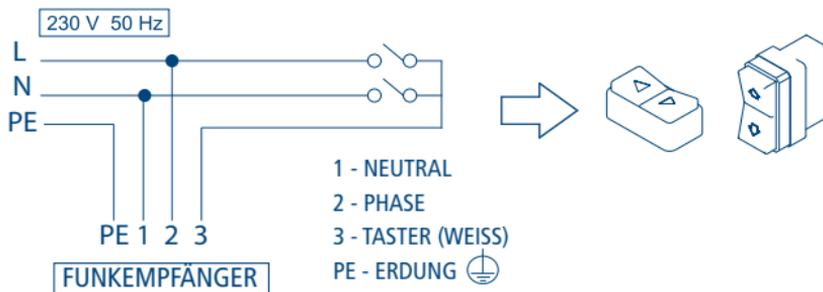
### LÖSCHEN DER ZWEITEN MITTELPOSITION



4 Sek

## BEDIENELEMENT MIT 2 TASTEN

Der Motor kann auch über eine am Funkempfänger angeschlossene Schalttafel mit drei Drähten (auf, ab, allgemein) gesteuert werden. **Die Schalttafel muss mechanisch oder elektrisch verriegelt werden**, um zu vermeiden, dass die beiden Steuerungen gleichzeitig erfolgen. **Außerdem muss die Steuerung instabil sein (Taste):** Durch Loslassen des Fingers öffnet sich der Kontakt.

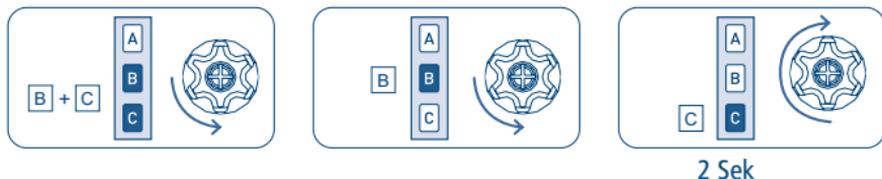


Der Motor erkennt automatisch den Taster-Typ (mit 1 oder 2 Tasten) und stellt automatisch den entsprechenden Betriebsmodus ein.

## ANWENDUNG BEFEHLSMODUS MIT WEISSEN DRAHT 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



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

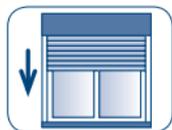
- Auf-Stopp-Ab-Stopp (Default)
- Auf-Ab (für 2 unabhängige Tasten)
- Auf-Ab bei "BEDIENER ANWESEND" (für 2 unabhängige Tasten)

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

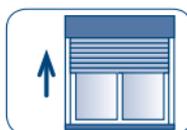
## FUNKTION BEFEHLSMODUS AUF-AB (für 2 unabhängige Tasten)



Wird die Auf oder Ab Taste gedrückt und losgelassen, fährt der Motor in die gewünschte Richtung bis die jeweilige Endposition erreicht wird.



Möchte man den Motor vorher stoppen, einfach dieselbe Taste nochmals drücken.



Wird beim Lauf in eine Richtung die entgegengesetzte Richtungstaste gedrückt ändert der Motor die Laufrichtung.

### BEWEGUNG ZUR ERSTEN MITTELPOSITION



kurz drücken  
< 1 Sek



loslassen

< 0,5 Sek  
....



kurz drücken  
< 1 Sek



loslassen

### BEWEGUNG ZUR ZWEITEN MITTELPOSITION



kurz drücken  
< 1 Sek



loslassen

< 0,5 Sek  
....



lange drücken  
> 1 Sek

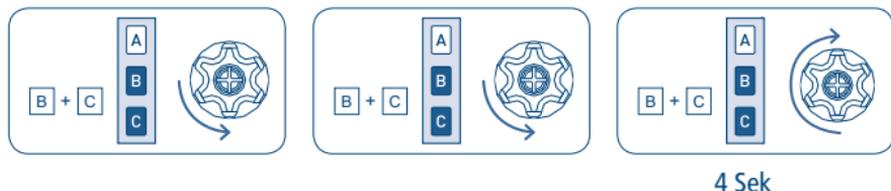


loslassen

Im "BEDIENER ANWESEND" Modus ist es nicht möglich, die Mittelposition en über das Bedienelement auszusteuern.

## LÖSCHEN DER UNTEREN UND OBEREN ENDLAGEPOSITION

Während den Auf-Ab Betrieb, speichert der Funkempfänger die mechanischen Endlagen des Motors. Sollte es notwendig werden die Endlagenposition zu ändern oder wird der Motor auf eine längere oder kürzere Rollläden eingebaut, müssen die Endlagen gelöscht werden.



Nach dem Ende der Abfolge ist der Funkempfänger bereit, die neuen Endanschlagpositionen automatisch zu beziehen.

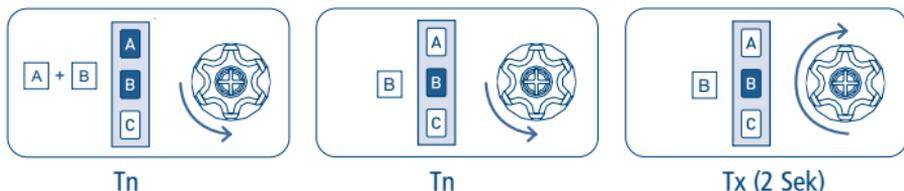
**ACHTUNG!** Dieser Vorgang löscht alle gespeicherten Mittelpositionen.

## EINSTELLUNG ZUSÄTZLICHER HANDSENDER (Baureihe Skipper, Giro oder POP)

Es können bis zu 15 Handsender gespeichert werden.

Tn: Eingestellter Handsender

Tx: Zusätzlicher Handsender



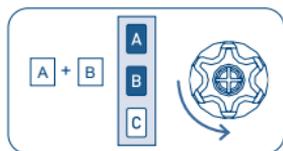
## STORAGE OF HANDSENDER WITH 4 INDEPENDENT CHANNELS A530058

The hand sender A530058 must be stored over another already stored hand sender of the series Skipper, Giro or POP.

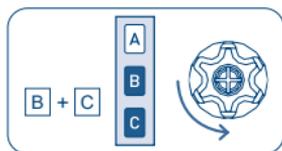
- Press the keys A and B simultaneously.
- The motor performs a short movement.
- Press the keys B and C simultaneously.
- The motor performs another short movement.
- Press the desired key for at least two seconds.
- The motor performs a long movement.

Tn: Selected hand sender

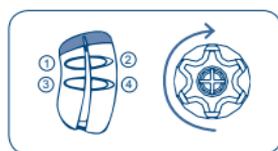
Tx: Additional hand sender



Tn



Tn



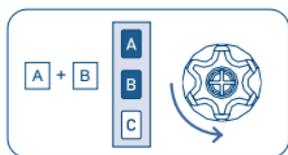
Tx (2 Sek)

DEUTSCH

## ERASING AN INDIVIDUAL HANDSENDER

Each stored hand sender can be erased individually. If the last hand sender is erased, the receiver returns to the initial state. In the multi-channel hand sender, before the erasing process, simply select the channel you want to erase.

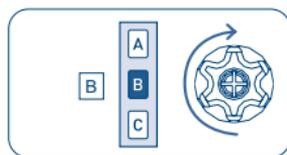
Tn: To be erased hand sender



Tn



Tn



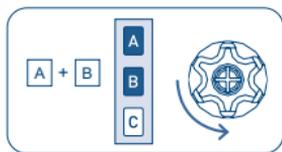
Tn (2 Sek)

# LÖSCHEN ALLER GESPEICHERTEN EINSTELLUNGEN

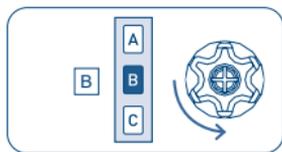
Die Löschung aller gespeicherten Einstellungen kann in zwei verschiedenen Art und Weisen getätigt werden:

## 1) MIT DEM HANDSENDER

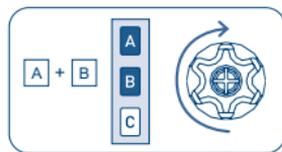
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn



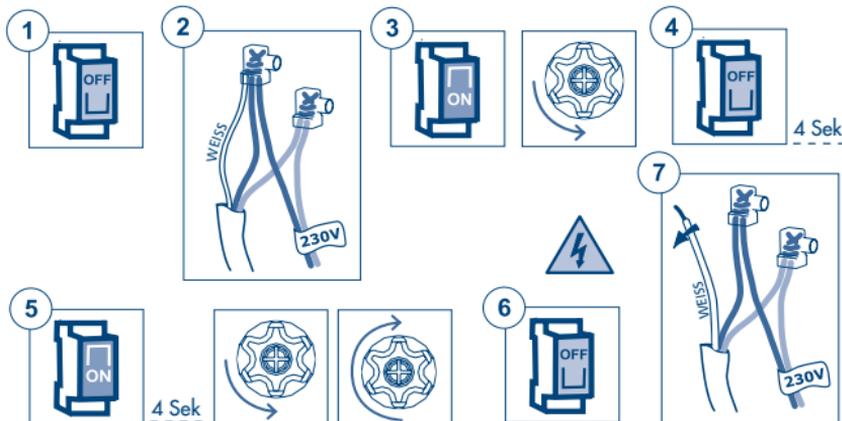
Tn (4 Sek)

## 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 Funkempfänger 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 Funkempfänger wieder ans Netz anschließen; wobei der Motor eine kurze einseitige Drehung durchführt.
- 4) Den Funkempfänger nun mindestens 4 Sekunden lang vom Netz trennen.
- 5) Den Funkempfänger 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 Funkempfänger vom Netz trennen.
- 7) Das weiße Kabel von braunen/blauen Kabel trennen, das weiße Kabel gut abisolieren, und den Funkempfänger erst jetzt wieder ans Netz anschließen.

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

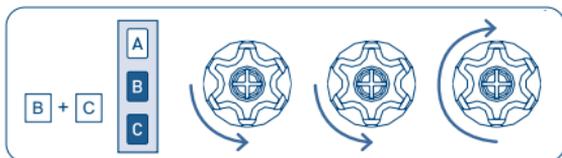


## SPEZIELLE FUNKTIONEN

# KURZZEITIGE EINLERNUNG DES HANDSENDERS UND EINSTELLUNG DER DREHRICHTUNG DES MOTORS

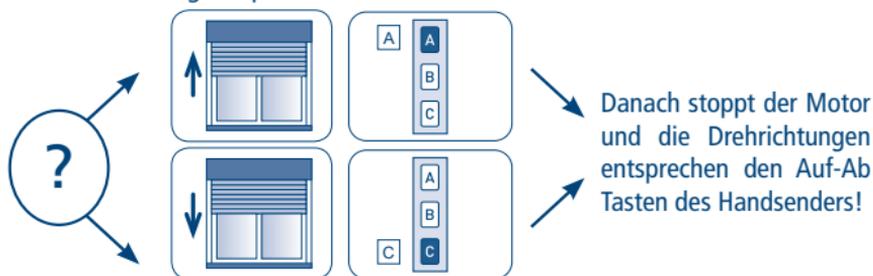
Diese Funktion ermöglicht, einen Handsender vorübergehend zu speichern. Dies ist zum Beispiel erforderlich, wenn man die Einstellung der Endlagen während der Montage in der Fabrik durchführen will. Der Handsender kann danach unter Berücksichtigung der dafür vorgesehenen Befehlsreihenfolge endgültig gespeichert werden (siehe: "EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS"). Die nachstehend beschriebenen Arbeitsgänge dürfen ausschließlich bei neuen Funkempfänger 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 Funkempfänger folgende Arbeitsgänge nur innerhalb der beschriebenen Zeitgrenzen. Den Funkempfänger mit Strom versorgen und sich vergewissern, dass keine anderen Funkempfänger 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.

T1: Erster, einzustellender Handsender



T1

Nach der letzten Bestätigungsbewegung beginnt der Motor mit der Durchführung einer Reihe von Auf- und Ab-Bewegungen. Die erste dauert zwei Sekunden, die darauf folgenden bis zu den Endanschlagspositionen (Motoren mit mechanischem Endanschlag) oder max. zehn Sekunden (Motoren mit elektronischen Endlagen). Danach bewegt sich der Motor automatisch in eine Richtung (Auf oder Ab). Nun muss man 1 Sekunde lang auf die der Drehrichtung entsprechenden Taste drücken.



T1 (1 Sek)

**Der Handsender wird automatisch nach 5 Minuten gelöscht oder wenn der Funkempfänger vom Netz getrennt wird.**

**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

