

Gentile cliente, la ringraziamo per aver acquistato un prodotto Master S.p.A. Prima di procedere all'installazione leggere attentamente questo manuale. Il dispositivo è stato progettato per il comando di un motore tubolare, con finecorsa meccanico ed alimentato alla tensione di rete, per la movimentazione di tapparelle, tende da sole e simili. Ogni altro uso al di fuori dal campo definito da Master S.p.A. è vietato e comporta, così come il mancato rispetto delle istruzioni riportate in questo manuale, l'annullamento della responsabilità e della garanzia Master S.p.A. L'installatore deve formare l'utilizzatore finale all'uso dell'automazione e fornirgli il presente manuale per eventuali successive consultazioni.

## CARATTERISTICHE TECNICHE

**Alimentazione:** 230V~ 50Hz  
**Potenza nominale:** 600,5W  
**Potenza massima  $\ominus$ -:** 600W 230V~  
**Peso:** 40 g  
**Tempo di lavoro:** Automatico

**Carico:** Motore tubolare 230V~ con finecorsa meccanici  
**Temperatura di esercizio:** -20°C - +55°C  
**Frequenza:** 433.42 MHz  
**Codici radio memorizzabili:** 40  
**Portata (stime):** 100m in campo aperto, 20m all'interno di edifici

## 1 AVVERTENZE

### 1.1 Avvertenze di SICUREZZA per l'UTENTE

L'installazione non corretta può causare gravi ferite ● Conservare queste istruzioni per eventuali interventi futuri di manutenzione e smaltimento del prodotto ● Tutte le operazioni di installazione, collegamento, programmazione e manutenzione del prodotto devono essere effettuate esclusivamente da un tecnico qualificato e competente, rispettando le leggi, le normative, i regolamenti locali e le istruzioni riportate in questo manuale ● Il cablaggio elettrico deve rispettare le norme CEI in vigore. La realizzazione dell'impianto elettrico definitivo è riservato, secondo le disposizioni del D.M. 37/2008, esclusivamente all'eletticista ● Certe applicazioni richiedono il comando a «uomo presente» e possono escludere l'utilizzo di comandi radio o necessitare di particolari sicurezze ● Per prevenire situazioni di potenziale pericolo, verificare periodicamente le condizioni operative dell'avvolgibile.

### 1.2 Avvertenze di SICUREZZA per l'INSTALLATORE

Il prodotto è progettato per essere inserito all'interno di scatole di derivazione. Il modulo non prevede alcuna protezione all'acqua e solo una protezione essenziale al contatto con parti solide ● Verificare che la confezione sia integra e non abbia subito danni durante il trasporto ● L'urto violento e l'utilizzo di utensili non adeguati può causare la rottura di parti esterne o interne del dispositivo ● È vietato forare o manomettere in alcun modo il dispositivo. Non modificare o sostituire parti senza l'autorizzazione del costruttore ● I pulsanti di comando devono essere a vista dell'applicazione ma distanti dalle parti in movimento e ad una altezza di almeno 1,5m dal pavimento ● Il cavo dell'antenna è sottoposto a tensione di rete. È vietato e pericoloso manomettere il cavo dell'antenna. Se il cavo dell'antenna è danneggiato sostituire il prodotto ● Nel caso di più apparecchiature radio nello stesso impianto, la distanza fra di loro non deve essere inferiore a 1,5 m ● Non installare il prodotto in prossimità di superfici metalliche ● Per la vostra sicurezza, è vietato operare in prossimità del rullo avvolgitore a motore alimentato

### 1.3 Avvertenze per l'USO

L'apparecchio può essere utilizzato da bambini di età non inferiore a 8 anni e da persone con ridotte capacità fisiche, sensoriali o mentali, o prive di esperienza o della necessaria conoscenza, purché sotto sorveglianza oppure dopo che le stesse abbiano ricevuto istruzioni relative all'uso sicuro dell'apparecchio e alla comprensione dei pericoli ad esso inerenti ● I bambini non devono giocare con l'apparecchio ● Prima di azionare l'avvolgibile, assicurarsi che persone o cose non si trovino nell'area interessata dal movimento dell'avvolgibile. Controllare l'automazione durante il movimento e mantenere le persone a distanza di sicurezza, fino al termine del movimento ● Non permettere ai bambini di giocare con i dispositivi di comando ● Non azionare l'avvolgibile quando si stanno effettuando operazioni di manutenzione. Se il dispositivo di comando è di tipo automatico, scollegare il motore dalla linea di alimentazione.

## 2 COLLEGAMENTI ELETTRICI

Effettuare i collegamenti in assenza di alimentazione ● Posizionare il prodotto all'interno di una scatola di derivazione ● Verificare che la linea di alimentazione non dipenda da circuiti elettrici destinati all'illuminazione ● Collegare sempre il motore all'impianto di messa a terra (giallo/verde) ● Prevedere a monte della rete di alimentazione dell'automazione un dispositivo che assicuri la disconnessione completa onnipolare dalla rete, con una distanza di apertura dei contatti in ciascun polo di almeno 3 mm. Tale dispositivo deve essere installato conformemente alle regole di installazione e deve essere direttamente collegato ai morsetti di alimentazione ● La sezione dei cavi di collegamento deve essere proporzionata alla lunghezza degli stessi ed all'assorbimento del carico, ed in ogni caso non inferiore ad 1,5 mm ● **I pulsanti di comando devono essere in classe 2**, idonei per lavorare alla tensione di 230V ● Il cavo per il pulsante accessorio deve essere un cavo in doppio isolamento adatto ad applicazioni in Classe II con le stesse caratteristiche del cavo di alimentazione (cavo H05RN-F 3x0.75) ● **Utilizzare pulsanti di comando a posizioni momentanee (a "uomo presente")**, NON utilizzare deviatori a posizione mantenuta ● I pulsanti di comando sono connessi alla tensione di rete e quindi devono essere adeguatamente isolati e protetti.

### 2.1 ALIMENTAZIONE

Il modulo deve essere alimentato alla tensione 230V~. La tensione deve essere applicata ai morsetti 1 (FASE) e 2 (NEUTRO).

### 2.2 COLLEGAMENTO DEL MOTORE

Il motore deve essere un motore tubolare con finecorsa meccanici alimentato a 230V~, dotato di protettore termico. Gli avvolgimenti del motore devono essere collegati ai morsetti 4 ed 5, il filo comune del motore deve essere collegato al morsetto 3. **È vietato collegare più di un motore direttamente alla centrale.**

### 2.3 COLLEGAMENTO DEI PULSANTI DI COMANDO (opzionali)

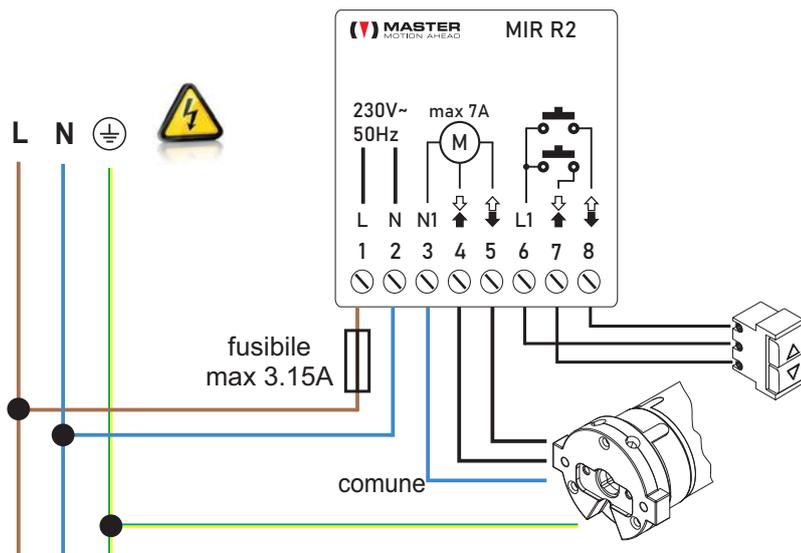
Gli eventuali pulsanti di comando devono essere collegati ai morsetti 7 e 8, il filo comune dei pulsanti deve essere collegato al morsetto 6. **I pulsanti di comando sono sottoposti alla tensione di rete e quindi devono essere adeguatamente isolati e protetti.** I pulsanti di comando devono essere a **posizioni momentanee**, non utilizzare deviatori a posizione mantenuta. Più pulsanti di comando possono essere collegati alla centrale attraverso una connessione in parallelo. I pulsanti possono lavorare in modalità "Impulso", "Uomo presente", "Uomo presente PRO" oppure "Fast". Per ulteriori informazioni riguardanti la modalità di funzionamento dei pulsanti e per il collegamento alle centrali domotiche si rimanda alla sezione 6 di questo documento.

#### 2.3.1 Interfacciamento con centrali domotiche

Le uscite di comando della centrale domotica devono essere collegate agli ingressi pulsante del dispositivo sostituendo di fatto i pulsanti di comando manuale. Rispettare le seguenti regole:

- L'attuatore della centrale domotica deve essere collegato al posto dei pulsanti via filo.
- L'attuatore della centrale domotica NON DEVE effettuare misure di assorbimento di corrente.
- Tra le possibili logiche di funzionamento dei pulsanti (vedi sezione 6 "Pulsanti di comando"), selezionare quella più vicina alle caratteristiche di funzionamento dell'attuatore.
- Ove possibile, programmare l'attuatore in modo tale da renderlo il più conforme possibile alla logica di funzionamento dei pulsanti selezionata.

Al momento della stampa di questo documento, non sono note particolari problematiche relative alla connessione tra prodotti MASTER e centrali domotiche (qualora si rispettino le regole di cui sopra). Tuttavia MASTER declina ogni responsabilità riguardante la mancata compatibilità (anche parziale) con qualsivoglia centrale domotica. Se la centrale domotica utilizza protocolli KNX o simili, contattare il fornitore della centrale domotica informandolo delle regole sopra riportate.



## 3 INSTALLAZIONE

### 3.1 INSTALLAZIONE CON MOTORI A FINECORSIA MECCANICI

1. Alimenta il dispositivo ed attendi qualche secondo.
2. Il motore effettua 4 brevi movimenti...
3. Entro 30 secondi: **Se i movimenti sono stati in SALITA** premi **SALITA** del telecomando  
**Se i movimenti sono stati in DISCESA** premi **DISCESA** del telecomando
4. Il motore segnala 1 SU.
5. Effettua almeno **una manovra completa di discesa** (da finecorsa su a finecorsa giù) ed almeno **una manovra completa di salita** (da finecorsa giù a finecorsa su). Quando il motore raggiunge le posizioni di finecorsa, **attendi almeno 5 secondi prima di azionare il motore nella direzione opposta.**

### 3.2 INSTALLAZIONE CON MOTORI A FINECORSIA ELETTRONICI (SERIE GEO / SIDE O EQUIVALENTI) (solo MIR r2 versioni 2.1 e successive)

1. Alimenta il dispositivo ed attendi qualche secondo.
2. Il motore effettua 4 brevi movimenti...
3. Entro 30 secondi: **Se i movimenti sono stati in SALITA** premi **SALITA** del telecomando  
**Se i movimenti sono stati in DISCESA** premi **DISCESA** del telecomando
4. Il motore segnala 1 SU.
5. Vai alla sezione 9 e imposta il parametro su ON.

## 4 MEMORIZZARE - CANCELLARE UN TRASMETTITORE

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi **PROG** di un trasmettitore già in memoria finché il motore effettua 2 movimenti in salita (circa 5 secondi).
3. Entro 15 secondi, per memorizzare/cancellare:  
**telecomando** --> premi **STOP** del telecomando da memorizzare/cancellare  
**sensore sole, vento o sole/vento** --> premi **P1** del sensore da memorizzare/cancellare (a) (b)  
**sensore pioggia** --> premi **P2** del sensore da memorizzare/cancellare
4. 1 movimento su: trasmettitore memorizzato!!  
1 movimento giù: trasmettitore cancellato!!  
2 movimenti giù: errore (c)!!

(a) nei sensori a batteria, potrebbe essere necessario mantenere premuto P1 fino a 10 secondi

(b) se nel dispositivo è già memorizzato un sensore sole (sole/vento), la memorizzazione di un nuovo sensore sole (sole/vento) cancella automaticamente il sensore sole (sole/vento) precedentemente memorizzato

(c) viene segnalato «errore» se il codice radio non previene in tempo utile, se la memoria è piena, se si tenta di cancellare l'unico trasmettitore in memoria.

## 5 POSIZIONE PREFERITA (\*\*)

Questo dispositivo permette di impostare una posizione preferita. Questa posizione verrà raggiunta con un certo margine di errore che può variare da manovra a manovra. E' possibile che in alcune circostanze (perdita di tensione da parte del dispositivo, ingresso del motore in protezione termica, sequenze di manovre non complete, senza mai raggiungere uno dei due finecorsa del motore) la posizione preferita venga momentaneamente compromessa e sia necessario raggiungere uno dei due finecorsa del motore per ripristinarla.

Pertanto, questo dispositivo non è idoneo ad essere utilizzato in sistemi nei quali sia richiesto raggiungere con precisione una qualsiasi posizione diversa dalle posizioni di finecorsa del motore meccanico.

### Per impostare la posizione preferita:

1. Porta il motore tutto giù e attendi qualche secondo.
2. Porta il motore nella posizione preferita.
3. **Telecomando ARCO** : premi assieme STOP e FOR.ME per circa 5 secondi, finché il motore segnala SU-GIU (\*)  
**Telecomando FLUTE, KUADRO, KORT** : premi 6 volte STOP e poi premi GIU per circa 5 secondi, finché il motore segnala SU-GIU (\*)  
**Telecomando VISIO** : premi assieme STOP e  per circa 5 secondi, finché il motore segnala SU-GIU (\*)

(\*) Se il motore segnala GIU-GIU, devi prima effettuare almeno una manovra completa (da finecorsa su a finecorsa giù) di discesa ed almeno una manovra completa (da finecorsa giù a finecorsa su) di salita. Quando il motore raggiunge le posizioni di finecorsa, attendi qualche secondo prima di azionare il motore nella direzione opposta.

### Per richiamare la posizione preferita da telecomando:

- Telecomando ARCO** : premi FOR.ME  
**Telecomando FLUTE, KUADRO, KORT** : premi 3 volte STOP  
**Telecomando VISIO** : premi

### Per richiamare la posizione preferita da pulsanti:

Vedi sezione 6 "Pulsanti di comando"

(\*\*) i limiti d'uso descritti in questa sezione sono validi in generale per tutti quei comandi (ad esempio i comandi di tipo "slider") che prevedono il raggiungimento di una posizione diversa dalle posizioni di finecorsa del motore meccanico.

## 6 PULSANTI DI COMANDO

I pulsanti di comando sono opzionali e permettono di comandare il motore senza l'utilizzo del telecomando. Esso è però necessario per inizializzare il dispositivo (vedi sezione 3) e per modificare alcuni parametri di funzionamento. I pulsanti di comando possono funzionare in 4 modalità diverse. La fabbrica imposta i pulsanti per lavorare nella modalità "impulso". Per modificare la logica di funzionamento segui la procedura descritta nella sezione 6.1. I pulsanti possono essere sostituiti con i contatti di una centrale domotica, a patto che questa segua le regole di funzionamento descritte per i pulsanti nelle sezioni 6.2, 6.3, 6.4 o 6.5.

Note per l'installatore:

- Se il dispositivo opera in modo tale da poter ricevere comandi sia da telecomando che da ingressi via filo, l'ultimo comando che viene impartito (sia esso radio oppure via filo) sostituisce il comando in fase di esecuzione. Assicurati che nella specifica installazione la possibilità di acquisire i comandi da due sorgenti diverse non comporti fattore di rischio; in ogni caso prevedi nell'installazione le necessarie sicurezze.
- i contatti dei pulsanti sono in alta tensione. Isola i contatti secondo le norme vigenti.
- Utilizza pulsanti a posizione momentanea. E' vietato l'utilizzo di dispositivi di comando a posizione mantenuta.
- Nel caso di interfacciamento con centrali domotiche, assicurati che la centrale domotica non effettui alcuna misura di assorbimento di corrente (l'assorbimento in corrente del motore non è rilevabile dai contatti dei pulsanti di comando).

### 6.1 IMPOSTAZIONE DELLA LOGICA DI FUNZIONAMENTO PULSANTI

I pulsanti di comando possono funzionare in logica:

**IMPULSO:** vedi sezione 6.2

**UOMO PRESENTE:** vedi sezione 6.3

**UOMO PRESENTE PRO:** vedi sezione 6.4

**FAST:** vedi sezione 6.5

La fabbrica imposta il motore per lavorare in logica IMPULSO. Per modificare questo parametro:

\*impostazione di fabbrica

Numero movimenti	Impostazione
1*	Impulso
2	Uomo presente
3	Uomo presente PRO
4	Fast

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Premi MENU per circa 5 s, sul display compare «RS».</li> <li>3. Premi 3 volte NEXT, sul display compare «03».</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala l'impostazione corrente (da 1 a 4 brevi movimenti).</li> <li>5. Premi NEXT il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 4).</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 4 brevi movimenti).</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.</li> <li>3. Premi 3 volte GIU.</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala l'impostazione corrente (da 1 a 4 brevi movimenti).</li> <li>5. Premi GIU il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 4).</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 4 brevi movimenti).</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx».</li> <li>3. Premi 2 volte NEXT. Sul display compare «03».</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala l'impostazione corrente (da 1 a 4 brevi movimenti).</li> <li>5. Premi UP il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 4).</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 4 brevi movimenti).</li> </ol>

### 6.2 LOGICA PULSANTI «IMPULSO»

Scegli questa impostazione se colleghi pulsanti a posizioni momentanee, oppure attuatori di centrali domotiche che chiudono i relè ad uomo presente.

PULSANTE	OPERAZIONE	MOVIMENTO
SALITA	Pressione > 0.5 secondi	Salita
DISCESA	Pressione > 0.5 secondi	Discesa
SALITA o DISCESA	Pressione < 0.5 secondi	Stop
DISCESA	2 brevi pressioni ravvicinate (1)	Posizione Preferita
DISCESA	1 breve pressione, poi subito una lunga pressione (2)	Tilting in direzione A fino al rilascio del pulsante
SALITA	1 breve pressione, poi subito una lunga pressione (2)	Tilting in direzione B fino al rilascio del pulsante

(1) A motore fermo. Pressioni brevi (inferiori a 0,5 secondi) e ravvicinate. Per ulteriori informazioni sulla "Posizione Preferita" vedi sezione 5.

(2) Mantieni premuto il pulsante fino alla posizione desiderata. Il motore si muove a scatti. Ciascun comando genera al massimo 15 movimenti. Per ulteriori informazioni vedi sezione 8.

### 6.3 LOGICA PULSANTI «UOMO PRESENTE»

Scegli questa impostazione se colleghi pulsanti a posizioni momentanee, oppure attuatori di centrali domotiche che chiudono i relè per un tempo fisso programmato, e vuoi implementare solo i comandi basilari (SU – STOP – GIU).

PULSANTE	OPERAZIONE	MOVIMENTO
SALITA	Pressione > 0.5 secondi	Salita fino al rilascio del pulsante
DISCESA	Pressione > 0.5 secondi	Discesa fino al rilascio del pulsante

Nota: non è possibile eseguire il "Tilting" (orientamento delle lame). L'operazione di "Tilting" può comunque essere eseguita utilizzando un telecomando in memoria.

### 6.4 LOGICA PULSANTI «UOMO PRESENTE PRO»

Scegli questa impostazione se colleghi pulsanti a posizioni momentanee, oppure attuatori di centrali domotiche che chiudono i relè per un tempo fisso programmato, ed oltre ai comandi basilari (SU – STOP – GIU) vuoi disporre di un comando che porti il motore in una posizione preferita.

PULSANTE	OPERAZIONE	MOVIMENTO
SALITA	Pressione > 0.5 secondi	Salita fino al rilascio del pulsante
DISCESA	Pressione > 0.5 secondi	Discesa fino al rilascio del pulsante
DISCESA	2 pressioni (1)	Posizione Preferita

(1) Premi DISCESA per azionare il motore. Appena il motore si avvia (2), rilascia il pulsante DISCESA (il motore si arresta) e subito dopo premi e mantieni premuto DISCESA.

(2) Se il motore non può muoversi in discesa, rilascia il pulsante DISCESA dopo circa 1 secondo.

Nota: non è possibile eseguire il "Tilting" (orientamento delle lame). L'operazione di "Tilting" può comunque essere eseguita utilizzando un telecomando in memoria.

### 6.5 LOGICA PULSANTI «FAST»

Scegli questa impostazione se colleghi attuatori di centrali domotiche programmabili in grado di poter chiudere entrambi i relè contemporaneamente.

PULSANTE	OPERAZIONE	MOVIMENTO
SALITA	Pressione > 0.25 secondi (1)	Salita
DISCESA	Pressione > 0.25 secondi (1)	Discesa
SALITA+DISCESA	Pressione > 0.25 secondi (2)	Stop
SALITA+DISCESA	2 brevi pressioni ravvicinate (3)	Posizione Preferita

(1) Per centrali domotiche, consigliato 0.5 secondi

(2) Per centrali domotiche, consigliato 0.5 secondi. I contatti devono essere chiusi contemporaneamente

(3) A motore fermo. Consigliata pressione di 0.5 secondi. I contatti devono essere chiusi contemporaneamente. Tempo max tra una chiusura e la successiva 1.5 secondi.

## 7 SENSORI RADIO

I sensori generano delle manovre automatiche senza preavviso che possono essere fonte di pericolo. E' compito dell'installatore informare l'utilizzatore finale ed eventualmente integrare nell'installazione adeguati sistemi di sicurezza. In alcune situazioni (ad esempio perdita di tensione del motore o del sensore, guasto del motore o del sensore, disturbi radio...) è possibile che il comando impartito dal sensore non venga rilevato dal motore. Il sensore quindi non deve essere inteso come un dispositivo di sicurezza atto a garantire in ogni condizione l'integrità dell'avvolgibile, ma un mezzo per ridurre la probabilità che l'avvolgibile venga danneggiato da eventi atmosferici avversi. Utilizzare i sensori serie BLAST o BLAST BT o SHAKE (sensore vento), VEGA o VEGA BT (sensore sole/vento), THANK YOU (sensore sole), X11C (sensore pioggia) associato all'alimentatore AT12. Quando il sensore rileva presenza di vento, viene inviato il messaggio «allarme vento», i motori sintonizzati si azionano in salita ed i comandi manuali vengono inibiti fino al termine dell'allarme. Quando il sensore rileva presenza di sole, viene inviato il messaggio «sole presente», i motori sintonizzati si azionano in discesa. Quando il sensore rileva assenza di sole, viene inviato il messaggio «sole assente», i motori sintonizzati si azionano in salita. Quando il sensore rileva presenza di pioggia, viene inviato il messaggio «pioggia presente», i motori sintonizzati si azionano in salita o in discesa, in base all'impostazione sul sensore pioggia. Ciascun dispositivo può memorizzare fino a 4 sensori vento, 1 solo sensore sole. Per ulteriori informazioni consultare il manuale dei sensori.

### 7.1 TEST RADIO

Quando nel modulo viene memorizzato un sensore vento o sole/vento radio, si attiva automaticamente un controllo di comunicazione tra sensore e modulo. Se la comunicazione viene a mancare per più di 60 minuti, il motore effettua una manovra di salita a protezione dell'avvolgibile. Questa manovra automatica viene eseguita ogni 60 minuti fino al ripristino della comunicazione radio. La fabbrica consiglia di mantenere attivo il "test radio" al fine di individuare malfunzionamenti del sensore radio. Per attivare/disattivare questa funzione:

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Premi MENU per circa 5 s, sul display compare «rS».</li> <li>3. Premi 1 volta PREV e 7 volte NEXT. Sul display compare «17».</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = non attivo, 2 su = attivo</li> <li>5. Per disattivare: premi PREV Per attivare: premi NEXT</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = non attivo, 2 su = attivo</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.</li> <li>3. Premi 1 volta SU e 7 volte GIU.</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = non attivo, 2 su = attivo</li> <li>5. Per disattivare: premi GIU Per attivare: premi SU</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = non attivo, 2 su = attivo</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx»</li> <li>3. Premi 16 volte NEXT. Sul display compare «17».</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = non attivo, 2 su = attivo</li> <li>5. Per disattivare: premi GIU Per attivare: premi SU</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = non attivo, 2 su = attivo</li> </ol>

### 7.2 COME ATTIVARE-DISATTIVARE LA «FUNZIONE SOLE»

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
Premi SUN per circa 2 secondi. (*)	Premi assieme STOP e SU per circa 2s. (*)	Premi assieme STOP e SU per circa 2s. (*)

(\*) Il motore segnala la modifica con un breve movimento su/giù. Per ulteriori informazioni consulta il manuale del trasmettitore alla voce «Funzione sole / discesa automatica».

### 7.3 POSIZIONE ASSOCIATA ALLA PRESENZA DI SOLE

Se nel dispositivo è memorizzato un sensore sole o sole/vento, è possibile impostare il dispositivo in modo che in presenza di sole l'avvolgibile scenda completamente (impostazione di fabbrica), oppure si porti in una posizione preferita (vedi sezione 5). Per modificare questa impostazione:

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Premi MENU per circa 5 s, sul display compare «rS».</li> <li>3. Premi 9 volte NEXT. Sul display compare «09».</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = Discesa Completa, 2 su = Posizione preferita</li> <li>5. Per disattivare: premi PREV Per attivare: premi NEXT</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = Discesa Completa, 2 su = Posizione preferita</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.</li> <li>3. Premi 9 volte GIU.</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = Discesa Completa, 2 su = Posizione preferita</li> <li>5. Per disattivare: premi GIU Per attivare: premi SU</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = Discesa Completa, 2 su = Posizione preferita</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx»</li> <li>3. Premi 8 volte NEXT. Sul display compare «09».</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = Discesa Completa, 2 su = Posizione preferita</li> <li>5. Per disattivare: premi GIU Per attivare: premi SU</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = Discesa Completa, 2 su = Posizione preferita</li> </ol>

Nota: se il motore segnala GIU-GIU, il dispositivo non ha in memoria alcun sensore sole

## 8 TEMPO DI ORIENTAMENTO

Se l'avvolgibile prevede la possibilità di orientare le lame (ad esempio un frangisole) attivando questa funzione sarà possibile muovere il motore a scatti (tilting) permettendo l'orientamento delle lame. E' possibile impostare la durata dei movimenti di orientamento (vedi tabella). La fabbrica imposta la funzione a 1 ("Disabilitato").

Per modificare questo parametro:

Numero movimenti	Durata movimento
1*	Disabilitato
2	50 ms
3 - 4	Durate intermedie
5	200 ms

\*impostazione di fabbrica

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Premi MENU per circa 5 s, sul display compare «rS».</li> <li>3. Premi 1 volta PREV e 2 volte NEXT. Sul display compare «12».</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 5 movimenti).</li> <li>5. Premi NEXT il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 5).</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 5 movimenti).</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.</li> <li>3. Premi 1 volta SU e 2 volte GIU.</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 5 movimenti).</li> <li>5. Premi GIU il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 5).</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 5 movimenti).</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx».</li> <li>3. Premi 11 volte NEXT. Sul display compare «12».</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 5 movimenti).</li> <li>5. Premi SU il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 5).</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 5 movimenti).</li> </ol>

### COME AZIONARE L'ORIENTAMENTO

PULSANTI DI COMANDO	ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT, VISIO
Premi brevemente un pulsante (meno di 0,5 secondi) poi ripremilo subito e mantieni premuto fino a raggiungere la posizione desiderata (Solo in logica "Impulso")	Utilizza i tasti dedicati all'orientamento SX e DX	Premi brevemente e velocemente 2 volte STOP e poi premi e mantieni premuto SU o GIU fino a raggiungere la posizione desiderata

## 9 CONTROLLO DI MOTORI CON FINECORSA ELETTRONICI (solo MIR r2 versioni 2.1 e successive)

Questo dispositivo può essere utilizzato per il controllo di motori con finecorsa elettronici serie GEO, SIDE o equivalenti. Se il dispositivo viene impostato per il controllo di un motore elettronico, il suo funzionamento sarà soggetto alle seguenti limitazioni:

- Il tempo di lavoro dei relè è fisso e pari a circa 130 secondi.
- La funzione "posizione preferita" non è disponibile.
- La funzione "tempo orientamento" potrebbe non generare l'effetto atteso.
- Alcuni movimenti di segnalazione potrebbero non essere visibili.
- Se si memorizza un sensore sole radio, la manovra associata all'evento "presenza di sole" è la discesa completa.
- Se si memorizza un sensore di vibrazione radio, potrebbe essere necessario aumentare la soglia di intervento del sensore di vibrazione.

Numero movimenti	Controllo motori
1*	Finecorsa meccanici
2	Finecorsa elettronici

Il dispositivo viene impostato per controllare motori con finecorsa meccanici.  
Per modificare questo parametro:

\*impostazione di fabbrica

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Premi MENU per circa 5 s, sul display compare «rS».</li> <li>3. Premi 2 volte PREV e 2 volte NEXT. Sul display compare «22».</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = F. meccanici, 2 su = F. elettronici</li> <li>5. Per motori f. meccanici: premi PREV Per motori f. elettronici: premi NEXT</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = F. meccanici, 2 su = F. elettronici</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.</li> <li>3. Premi 2 volte SU e 2 volte GIU.</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = F. meccanici, 2 su = F. elettronici</li> <li>5. Per motori f. meccanici: premi GIU Per motori f. elettronici: premi SU</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = F. meccanici, 2 su = F. elettronici</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia.</li> <li>2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx»</li> <li>3. Premi 21 volte NEXT. Sul display compare «22».</li> <li>4. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = F. meccanici, 2 su = F. elettronici</li> <li>5. Per motori f. meccanici: premi GIU Per motori f. elettronici: premi SU</li> <li>6. Premi STOP. Il motore segnala: 1 su = F. meccanici, 2 su = F. elettronici</li> </ol>

## 10 RIPRISTINO DELLE CONDIZIONI DI FABBRICA (reset)

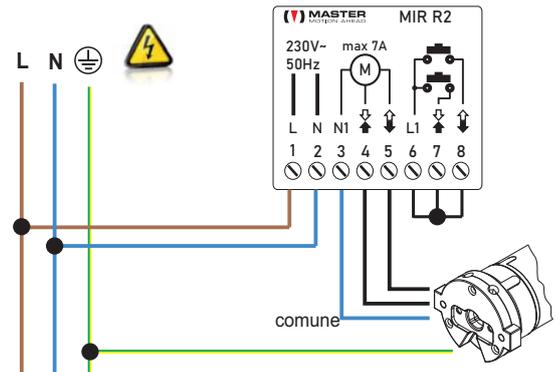
**ATTENZIONE:** Questa procedura riporta il dispositivo alle condizioni di fabbrica. Tale procedura deve essere effettuata esclusivamente da personale tecnico qualificato. Dopo la procedura, il tecnico deve prontamente provvedere ad effettuare tutte le operazioni di installazione descritte alla sezione 3. PRIMA INSTALLAZIONE.

### 10.1 UTILIZZANDO IL TRASMETTITORE

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia</li> <li>2. Premi MENU per circa 5 s, sul display compare «rS»</li> <li>3. Premi 2 volte PREV e 9 volte NEXT, sul display compare «29»</li> <li>4. Premi STOP. Il display lampeggia, il motore effettua dei movimenti</li> <li>5. Premi assieme PREV e NEXT per circa 2 secondi, finché il motore segnala che il reset è stato effettuato (1 movimento su/giù)</li> <li>6. Installa nuovamente il motore (vedi sezione 3 di questo manuale)</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia</li> <li>2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono</li> <li>3. Premi 2 volte SU e 9 volte GIU</li> <li>4. Premi STOP. I led lampeggiano, il motore effettua dei movimenti</li> <li>5. Premi assieme SU e GIU per circa 2 secondi, finché il motore segnala che il reset è stato effettuato (1 movimento su/giù)</li> <li>6. Installa nuovamente il motore (vedi sezione 3 di questo manuale)</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Porta il motore in posizione intermedia</li> <li>2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx»</li> <li>3. Premi 28 volte NEXT. Sul display compare «29»</li> <li>4. Premi STOP. Il display lampeggia, il motore effettua dei movimenti</li> <li>5. Premi assieme PREV e NEXT per circa 2 secondi, finché il motore segnala che il reset è stato effettuato (1 movimento su/giù)</li> <li>6. Installa nuovamente il motore (vedi sezione 3 di questo manuale)</li> </ol>

### 10.2 UTILIZZANDO I PULSANTI DI COMANDO

1. Se possibile, porta il motore in posizione intermedia.
2. Togli alimentazione.
3. Collega come da schema a lato.
4. Alimenta il dispositivo. Dopo circa 30 secondi il motore segnala SU-GIU: reset effettuato!
5. Togli alimentazione.
6. Ripristina i collegamenti (vedi schema alla sezione 2).
7. Installa nuovamente il dispositivo (vedi sezione 3 di questo manuale).



### Rispettiamo l'ambiente

Al termine del ciclo di vita del prodotto smaltisci i materiali negli appositi contenitori, secondo le norme vigenti sul territorio. Questo prodotto potrebbe contenere sostanze inquinanti per l'ambiente e pericolose per la salute. E' severamente vietato e pericoloso smaltire il prodotto gettandolo nei rifiuti domestici.



### Note sui sistemi radio

E' consigliabile non utilizzare sistemi radio in ambienti con forti interferenze (ad esempio in vicinanza di stazioni di polizia, porti, aeroporti, banche, etc). E' comunque opportuno un sopralluogo tecnico prima di installare un qualsiasi sistema radio al fine di individuare possibili fonti di interferenza. I sistemi radio possono essere utilizzati laddove eventuali disturbi o malfunzionamenti del trasmettitore o del ricevitore non presentino fattore di rischio, o se tale fattore è annullato da opportuni sistemi di sicurezza. La presenza di dispositivi radio operanti alla stessa frequenza di trasmissione (433,42 MHz) possono interferire con il ricevitore radio del dispositivo stesso riducendone la portata su tutto il sistema radio e limitando di conseguenza la funzionalità dell'impianto.

Dear customer, thank you for purchasing a Master S.p.A. product. Before proceeding with installation, read this manual carefully. The device has been designed to control a tubular motor, with mechanical limit switch and powered by mains voltage, for moving rolling shutters, awnings and the like. Any other use outside the field defined by Master S.p.A. is forbidden and, just like the non-compliance with the instructions given in this manual, entails the cancellation of responsibility and of the Master S.p.A. guarantee. The installer must train the end user in the use of the automation and provide him with this manual for possible subsequent consultation.

## TECHNICAL SPECIFICATIONS

<b>Power supply:</b>	230V~ 50Hz	<b>Load:</b>	Tubular motor 230V~ with mechanical limit switch
<b>Rated power:</b>	600,5W	<b>Working temperature:</b>	-20°C - +55°C
<b>Max power -<math>\ominus</math>-:</b>	600W 230V~	<b>Frequency:</b>	433.42 MHz
<b>Weight:</b>	40 g	<b>Memorable radio code:</b>	40
<b>Working time:</b>	Automatic	<b>Range (estimated):</b>	100m outdoor, 20m indoor

## 1 WARNINGS

### 1.1 SAFETY warnings for USER

Incorrect installation can cause serious injuries ● Keep these instructions for future maintenance work and disposal of the product ● All the product installation, connection, programming and maintenance operations must be carried out only by a qualified and skilled technician, who must comply with laws, provisions, local regulations and the instructions given in this manual ● The electrical wiring must comply with current IEC standards ● Some applications require «hold-to-run» operations and can exclude the use of radio controls or require particular safety devices ● To prevent potentially dangerous situations, check the operating condition of the roller shutter/awning regularly

### 1.2 SAFETY warnings for INSTALLER

The product is designed to be inserted inside of junction boxes. The module does not provide any protection against water and only essential protection for contact with solids ● Check that the package is intact and has not suffered damages in transit ● A heavy knock and the use of unsuitable tools can cause damage ● Do not pierce or tamper with the box in any way. Do not modify or replace parts without the manufacturer's permission ● Position the buttons with sight of the roller shutter/awning but a long way from its moving parts. Position the buttons more than 1.5 m from the floor ● The antenna cable carries line voltage. Do not cut the antenna cable as this would be dangerous. If the antenna cable is damaged, replace the product ● If there are several radio appliances in the same system, they must not be less than 1,5 m apart ● It is forbidden to install the module in areas not adequately protected, near sources of heat and near metal surface ● For your safety, do not work near the winding roller while the motor is powered

### 1.3 Warnings for USE

The product is not intended for use of persons (including children) with reduced physical, sensory or mental capabilities, or lack of experience and knowledge, unless they are supervised or given instructions on how to use the product by a person responsible for their safety ● Before operating on the roller shutter/awning, make sure there are no people or objects in the area involved in its movement. Check the automation during the movement and keep people at a safe distance, until the movement ends ● Do not allow children to play with the appliance or with the fixed control devices. Furthermore, keep the portable control devices (remote controls) out of reach of children ● Do not operate on the roller shutter/awning when maintenance operations are being carried out (e.g. window cleaning). If the control device is automatic, disconnect the motor from the power line

## 2 ELECTRICAL CONNECTIONS

Make connections with power supply disconnected ● Place the product inside a junction box ● Check that the power supply does not depend from electrical circuits for lighting ● Always connect the motor to the grounding system (yellow / green) ● Install a device upstream of the power supply network of the automation that ensures complete omnipolar disconnection from the network, with a contact opening distance in each pole of at least 3 mm. This device must be installed in accordance with the installation rules and must be directly connected to the power supply terminals ● The section of the connecting cables must be proportionate to their length and to the absorption of the load, and in any case not less than 1,5 mm ● The control buttons must be in class 2, suitable for working at 230V voltage ● The cable for the accessory button must be a double insulated cable suitable for Class II applications with the same characteristics as the power cable (cable H05RN-F 3x0.75) ● Use **momentary (hold-to-run) control buttons**. Do NOT use stay-put switches ● Command buttons are connected to the main voltage, so they must be properly insulated and protected

### 2.1 POWER SUPPLY

The module must be powered at 230V~ voltage. The supply voltage must be applied to terminals 1 (PHASE) and 2 (NEUTRAL).

### 2.2 CONNECTING THE MOTOR

The motor must be a tubular motor with mechanical limit switches powered at 230V~, equipped with a thermal protector. The motor windings must be connected to terminals 4 and 5, the common wire of the motor must be connected to terminal 3. **It is forbidden to connect more than one motor directly to the control unit.**

### 2.3 CONNECTING THE COMMAND BUTTONS (optional)

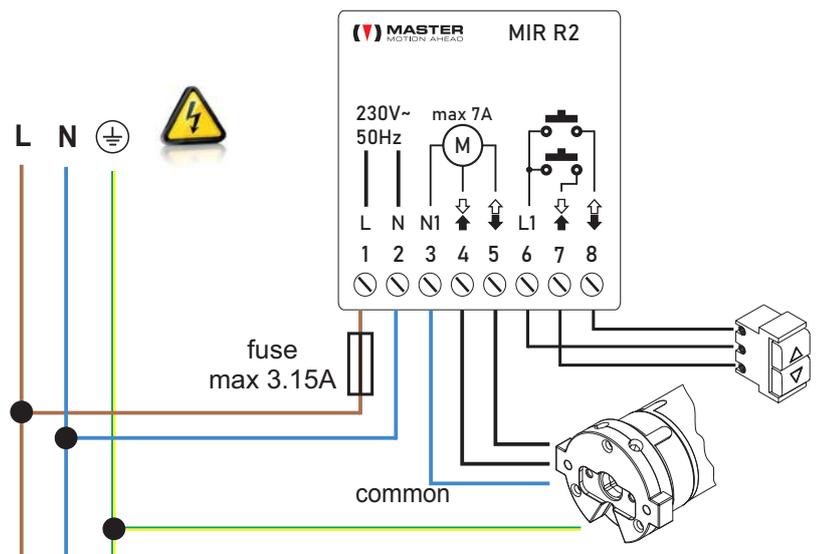
Any command buttons must be connected to terminals 7 and 8, the common wire of the buttons must be connected to terminal 6. **The command buttons are subjected to mains voltage and therefore must be adequately insulated and protected.** The command buttons must be in momentary positions, do not use maintained position switches. Multiple command buttons can be connected to the control unit through a parallel connection. The buttons can work in "Impulse", "Hold-to-run", «Hold-to-run PRO" or "Fast" mode. For further information regarding the operating mode of the buttons and for connection to the home automation control units, refer to section 6 of this document.

#### 2.3.1 Interfacing with Home Automation Control Unit

The command outputs of the Home Automation Control Unit (following H.A.C.U.) must be connected to the button inputs of the device, effectively replacing the manual command buttons. Respect the following rules:

- The H.A.C.U. actuator must be wired instead of the buttons.
- The H.A.C.U. actuator MUST NOT measure current absorption.
- Among the possible operating logics of the buttons (see section 6 "Command buttons"), select the one closest to the operating characteristics of the actuator.
- Where possible, program the actuator so that it conforms as closely as possible to the selected button operating logic.

At the time of printing of this document, there are no known particular problems relating to the connection between MASTER products and home automation control units (provided the above rules are respected). However MASTER declines all responsibility regarding the non-compatibility (even partial) with any home automation control unit. If the home automation control unit uses KNX or similar protocols, contact the supplier of the home automation control unit informing him of the above rules.



## 3 FIRST INSTALLATION

### 3.1 INSTALLATION WITH MECHANICAL LIMIT SWITCH MOTORS

1. Power up the device and wait a few seconds.
2. The motor performs 4 short movements...
3. Within 30 seconds: **If the movements were UP** press **UP** on the **remote control**  
**If the movements were DOWN** press **DOWN** on the **remote control**
4. The motor makes a brief upward movement
5. Carry out at least one **complete downward maneuver** (from the up limit switch to the down limit switch) and at least one **complete upward maneuver** (from the down limit switch to the up limit switch). When the motor reaches the end positions, **wait at least 5 seconds** before operating the motor in the opposite direction.

### 3.2 INSTALLATION WITH ELECTRONIC LIMIT SWITCH MOTORS (GEO / SIDE SERIES OR EQUIVALENT) (MIR r2 versions 2.1 and later only)

1. Power up the device and wait a few seconds.
2. The motor performs 4 short movements...
3. Within 30 seconds: **If the movements were UP** press **UP** on the **remote control**  
**If the movements were DOWN** press **DOWN** on the **remote control**
4. The motor makes a brief upward movement
5. Go to section 9 and set the parameter to ON

## 4 HOW TO MEMORIZE/DELETE A RADIO DEVICE

1. Bring the motor to the intermediate position.
2. Press **PROG** of a transmitter already memorized until the motor performs 2 upward movements (about 5 seconds).
3. Within 15 seconds, to store/delete:  
**remote control** --> press **STOP** of the remote control to memorize/delete  
**sun, wind or sun/wind sensor** --> press **P1** of the sensor to memorize/delete (a) (b)  
**rain sensor** --> press **P2** of the sensor to memorize/delete
4. 1 movement up: transmitter memorized  
1 movement down: transmitter deleted  
2 movements down: error (c)

(a) in battery-operated sensors, it may be necessary to keep P1 pressed for up to 10 seconds

(b) if a sun sensor (sun/wind) has already been memorized in the device, memorizing a new sun sensor (sun/wind) automatically deletes the sun sensor (sun/wind) previously memorized

(c) an «error» is signaled if the radio code does not prevent in good time, if the memory is full, if an attempt is made to cancel the only transmitter in the memory.

## 5 PREFERRED POSITION (\*\*)

This device allows you to set a preferred position. This position will be reached with a certain margin of error which can vary from maneuver to maneuver. It is possible that in some circumstances (voltage loss by the device, motor entering thermal protection, incomplete maneuver sequences, without ever reaching one of the two motor limit switches) the preferred position is momentarily compromised and it is necessary to reach one of the two limit switches of the motor to reset it.

Therefore, this device is not suitable for use in systems in which it is required to accurately reach any position other than the end positions of the mechanical motor.

### How to set the preferred position:

1. Bring the motor all the way down and wait a few seconds.
2. Bring the motor in the preferred position.
3. ARCO remote control : press STOP and FOR.ME together for about 5 seconds, until the motor signals UP-DOWN (\*)  
FLUTE, KUADRO, KORT remote control : press STOP 6 times and then press DOWN for about 5 seconds, until the motor signals UP-DOWN (\*)  
VISIO remote control : press STOP and  together for about 5 seconds, until the engine signals UP-DOWN (\*)

(\*) If the motor signals DOWN-DOWN, you must first carry out at least one complete downward maneuver (from limit switch up to limit switch down) and at least one complete upward maneuver (from limit switch down to limit switch up). When the motor reaches the end positions, wait a few seconds before running the motor in the opposite direction.

### How to recall the preferred position using a remote control:

- ARCO remote control : press FOR.ME  
FLUTE, KUADRO, KORT remote control : press STOP 3 times  
VISIO remote control : press

### How to recall the preferred position using command buttons:

See section 7 "Command buttons"

(\*\*) the limits of use described in this section are valid in general for all those commands (for example the "slider" type commands) which require reaching a position other than the limit switch positions of the mechanical motor.

## 6 COMMAND BUTTONS

The control buttons are optional and allow you to control the motor without using the remote control. However, the remote control is necessary to initialise the device (see section 3) and to modify some of its operating parameters. The command buttons can operate in 4 different mode. The factory sets the buttons to work in "impulse" mode. To change the operating logic, follow the procedure described in section 6.1. The buttons can be replaced with the contacts of a home automation control unit, provided that this follows the operating rules described for the buttons in sections 6.2, 6.3, 6.4 or 6.5.

Notes for the installer:

- If the device operates in such a way as to be able to receive commands both from the remote control and from wired inputs, the last command given (whether radio or wired) replaces the command being executed. Make sure that in the specific installation the possibility of acquiring commands from two different sources does not involve a risk factor; in any case, provide for the necessary safety devices during installation.
- The button contacts are in high voltage. Insulate the contacts according to current standards.
- Use momentary position buttons. The use of command devices with maintained position is prohibited.
- In the case of interfacing with home automation control units, make sure that the home automation control unit does not perform any current absorption measurements (the current absorption of the motor cannot be detected by the contacts of the command buttons).

### 6.1 SETTING OF THE BUTTON OPERATION LOGIC

Command buttons can work in logic:

**PULSE:** see section 6.2

«**HOLD-TO-RUN**»: see section 6.3

«**HOLD-TO-RUN PRO**»: see section 6.4

**FAST:** see section 6.5

The factory sets the motor to work in PULSE logic. To change this parameter:

\*factory setting

N° of movements	Setting
1*	Pulse
2	Hold-to-run
3	Hold-to-run PRO
4	Fast

#### ARCO

1. Bring the motor in an intermediate position.
2. Press MENU for about 5 s, «rS» appears on display.
3. Press NEXT 3 times, «03» appears on display.
4. Press STOP. The motor signals current setting (from 1 to 4 briefly movements).
5. Press NEXT the number of times equal to the desired setting (from 1 to 4).
6. Press STOP. The motor signals new setting (from 1 to 4 briefly movements).

#### FLUTE, KUADRO, KORT

1. Bring the motor in an intermediate position.
2. Keeping STOP pressed, also press PROG for about 1 sec, until the LEDs turn on.
3. Press DOWN 3 times.
4. Press STOP. The motor signals current setting (from 1 to 4 briefly movements).
5. Press DOWN the number of times equal to the desired setting (from 1 to 4).
6. Press STOP. The motor signals new setting (from 1 to 4 briefly movements).

#### VISIO

1. Bring the motor in an intermediate position.
2. Press MENU, «Menu Rx» appears on display.
3. Press NEXT 2 times. «03» appears on display.
4. Press STOP. The motor signals current setting (from 1 to 4 briefly movements).
5. Press UP the number of times equal to the desired setting (from 1 to 4).
6. Press STOP. The motor signals new setting (from 1 to 4 briefly movements).

### 6.2 «PULSE» BUTTON LOGIC

Choose this setting if you connect push-buttons to momentary positions, or home automation control unit actuators that close the dead-man relays.

BUTTON	OPERATION	MOVEMENT
UP	Button press > 0.5 seconds	Up
DOWN	Button press > 0.5 seconds	Down
UP or DOWN	Button press < 0.5 seconds	Stop
DOWN	2 short close presses (1)	Preferred position
DOWN	1 short press, then immediately a long press (2)	Tilting in direction A until button is released
UP	1 short press, then immediately a long press (2)	Tilting in direction B until button is released

(1) With the motor stopped. Short presses (less than 0.5 seconds) and close together. For more information on the "Preferred Position" see section 5.

(2) Press and hold the button to the desired position. The motor runs jerkily. Each command generates a maximum of 15 movements. For more information see section 8.

### 6.3 «HOLD-TO-RUN» BUTTON LOGIC

Choose this setting if you connect buttons to momentary positions, or home automation control unit actuators that close the relays for a fixed programmed time, and you want to implement only the basic commands (UP – STOP – DOWN).

BUTTON	OPERATION	MOVEMENT
UP	Button press > 0.5 seconds	UP until button is released
DOWN	Button press > 0.5 seconds	DOWN until button is released

Note: "Tilting" (blade orientation) is not possible. However, the "Tilting" operation can be performed using a remote control in the memory.

### 6.4 «HOLD-TO-RUN PRO» BUTTON LOGIC

Choose this setting if you connect buttons to momentary positions, or home automation control unit actuators that close the relays for a fixed programmed time, and in addition to the basic commands (UP – STOP – DOWN) you want to have a command that brings the motor to a preferred position .

BUTTON	OPERATION	MOVEMENT
UP	Button press > 0.5 seconds	UP until button is released
DOWN	Button press > 0.5 seconds	DOWN until button is released
DOWN	2 button press (1)	Preferred position

(1) Press DOWN to move the motor. As soon as the motor starts (2), release the DOWN button (the motor stops) and immediately press and hold DOWN.

(2) If the motor cannot move downhill, release the DOWN button after about 1 second.

Note: "Tilting" (blade orientation) is not possible. However, the "Tilting" operation can be performed using a remote control in the memory.

### 6.5 «FAST» BUTTON LOGIC

Choose this setting if you connect programmable home automation control unit actuators that can close both relays at the same time.

BUTTON	OPERATION	MOVEMENT
UP	Button press > 0.25 seconds (1)	Up
DOWN	Button press > 0.25 seconds (1)	Down
UP + DOWN	Button press > 0.25 seconds (2)	Stop
UP + DOWN	2 short close presses (3)	Preferred position

(1) For home automation control units, 0.5 seconds recommended

(2) For home automation control units, 0.5 seconds recommended. The contacts must be closed simultaneously

(3) With the motor stopped. Recommended pressure of 0.5 seconds. The contacts must be closed simultaneously. Max time between one closure and the next 1.5 seconds.

## 7 RADIO SENSORS

The sensors generate automatic maneuvers without warning that may be a source of danger. It is up to the installer to inform the end user and eventually integrate appropriate security systems into the installation. In some situations (for example loss of motor voltage or sensor voltage, motor or sensor failure, radio noise ...) it is possible that the command given by the sensor is not detected by the motor. The sensor must not therefore be considered as a safety device able to guarantee the integrity of the awning in all conditions, but a means to reduce the probability of the blind being damaged by adverse weather events.

Use BLAST or BLAST BT or SHAKE (wind sensor), VEGA or VEGA BT (sun / wind sensor), THANK YOU (sun sensor), X11C (rain sensor) associated with the power supply AT12. When the sensor detects the presence of wind, the message "wind alarm" is sent, the tuned motors moves upwards and the manual controls are inhibited until the end of the alarm. When the sensor detects the sun, the message «sun present» is sent, the tuned motors moves downwards. When the sensor detects absence of the sun, the message «sun absent» is sent, the tuned motors moves upward. When the sensor detects rain, the message «rain» is sent, the tuned motors are operated up or down, depending on the setting on the rain sensor. Each motor can store up to 4 wind sensors, 1 sun sensor only. For more information, consult the sensor manual.

### 7.1 TEST RADIO

When a wind or sun / wind sensor is stored in the motor, a communication check between the radio sensor and the motor is automatically activated. If communication is lost for more than 60 minutes, the motor performs an upward maneuver to protect the awning. This automatic operation is performed every 60 minutes until the radio communication is restored. The factory recommends keeping the "radio test" active in order to detect any malfunctions of the radio sensor in good time. To change this parameter:

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
<ol style="list-style-type: none"> <li>Bring the motor to the intermediate position.</li> <li>Press MENU for about 5 s, «rS» appears on display.</li> <li>Press PREV 1 time and NEXT 7 times. «17» appears on the display.</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = inactive, 2 up = active</li> <li>To deactivate: press PREV To activate: press NEXT</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = inactive, 2 up = active</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>Bring the motor to the intermediate position.</li> <li>Keeping STOP pressed, also press PROG for about 1 sec, until the LEDs turn on.</li> <li>Press UP 1 time and DOWN 7 times.</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = inactive, 2 up = active</li> <li>To deactivate: press DOWN To activate: press UP</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = inactive, 2 up = active</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>Bring the motor to the intermediate position.</li> <li>Press MENU, «Menu Rx» appears on the display</li> <li>Press NEXT 16 times. «17» appears on the display.</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = inactive, 2 up = active</li> <li>To deactivate: press DOWN To activate: press UP</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = inactive, 2 up = active</li> </ol>

### 7.2 HOW TO ACTIVATE/DEACTIVATE THE «SUN FUNCTION»

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
Press SUN for about 2 seconds. (*)	Press STOP and UP together for about 2s. (*)	Press STOP and UP together for about 2s. (*)

(\*) The motor signals the change with a short up/down movement. For further information, consult the transmitter manual under the heading «Sun function / automatic descent».

### 7.3 POSITION ASSOCIATED WITH THE PRESENCE OF SUN

If a sun or sun/wind sensor is memorized in the device, it is possible to set the device so that in the presence of sun the roller shutter goes down completely (factory setting), or moves to a preferred position (see section 5). To change this setting:

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
<ol style="list-style-type: none"> <li>Bring the motor to the intermediate position.</li> <li>Press MENU for about 5 s, «rS» appears on display.</li> <li>Press NEXT 9 times. «09» appears on the display.</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = down completely, 2 up = preferred position</li> <li>To deactivate: press PREV To activate: press NEXT</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = down completely, 2 up = preferred position</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>Bring the motor to the intermediate position.</li> <li>Keeping STOP pressed, also press PROG for about 1 sec, until the LEDs turn on.</li> <li>Press DOWN 9 times.</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = down completely, 2 up = preferred position</li> <li>To deactivate: press DOWN To activate: press UP</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = down completely, 2 up = preferred position</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>Bring the motor to the intermediate position.</li> <li>Press MENU, «Menu Rx» appears on the display</li> <li>Press NEXT 8 times. «09» appears on the display.</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = down completely, 2 up = preferred position</li> <li>To deactivate: press DOWN To activate: press UP</li> <li>Press STOP. The motor signals: 1 up = down completely, 2 up = preferred position</li> </ol>

Note: if the motor signals DOWN-DOWN, the device has no sun sensor in its memory

## 8 TILTING TIME

If the roller shutter provides the possibility of orientating the blades (for example a sunscreen) by activating this function it will be possible to move the motor in jerks (tilting) allowing the orientation of the blades. It is possible to set the duration of the orientation movements (see table). The factory sets the function to 1 ("Disabled"). To change this parameter:

N° of movements	Movement duration
1*	Disabled
2	50 ms
3 - 4	Intermediate durations
5	200 ms

\*factory setting

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
<ol style="list-style-type: none"> <li>Bring the motor in an intermediate position</li> <li>Press MENU for about 5 sec, until «rS» appears on display</li> <li>Press 1 time PREV / 2 times NEXT. «12» appears on display</li> <li>Press STOP. The motor signals the current value (1 to 5 movements)</li> <li>Press NEXT the number of times equal to the desired setting (1 to 5)</li> <li>Press STOP. The motor signals the new value (1 to 5 movements)</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>Bring the motor in an intermediate position</li> <li>Holding down STOP, press PROG for about 1 sec, until LEDs light</li> <li>Press 1 time UP / 2 times DOWN.</li> <li>Press STOP. The motor signals the current value (1 to 5 movements)</li> <li>Press DOWN the number of times equal to the desired setting (1 to 5)</li> <li>Press STOP. The motor signals the new value (1 to 5 movements)</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>Bring the motor in an intermediate position</li> <li>Press MENU, «Menu rx» appears on display</li> <li>Press 11 times NEXT. «12» appears on display</li> <li>Press STOP. The motor signals the current value (1 to 5 movements)</li> <li>Press UP the number of times equal to the desired setting (1 to 5)</li> <li>Press STOP. The motor signals the new value (1 to 5 movements)</li> </ol>

### HOW TO COMMAND THE TILTING

COMMAND BUTTONS	ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT, VISIO
Press a button (less than 0.5 sec), then press it again and hold it until you reach the desired orientation. (Only in "Pulse" logic)	Use the dedicated buttons LEFT and RIGHT orientation.	Press STOP quickly twice and hold down UP or DOWN until you reach the desired orientation.

## 9 CONTROL OF MOTORS WITH ELECTRONIC LIMIT SWITCHES (MIR r2 versions 2.1 and later only)

This device can be used to control motors with electronic limit switches GEO, SIDE series or equivalent. If the device is set to control an electronic motor, its operation will be subject to the following limitations:

- The working time of the relays is fixed and equal to approximately 130 seconds.
- The "preferred position" function is not available.
- The "tilting time" function may not generate the expected effect.
- Some signaling movements may not be visible.
- If a radio sun sensor is memorized, the maneuver associated with the "presence of sun" event is complete descent.
- If you memorize a radio vibration sensor, it may be necessary to increase the vibration sensor intervention threshold.

N° of movements	Type of motor
1*	Mechanical limit switch
2	Electronic limit switch

The device is set to control motors with mechanical limit switches.  
To change this parameter:

*\*factory setting*

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Bring the motor to the intermediate position.</li> <li>2. Press MENU for about 5 s, «rS» appears on display.</li> <li>3. Press PREV 2 time and NEXT 2 times. «22» appears on the display.</li> <li>4. Press STOP. The motor signals: 1 up = Mechanical limit, 2 up = Electronic limit</li> <li>5. For Mechanical limit switch motor: press PREV For Electronic limit switch: press NEXT</li> <li>6. Press STOP. The motor signals: 1 up = Mechanical limit, 2 up = Electronic limit</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Bring the motor to the intermediate position.</li> <li>2. Keeping STOP pressed, also press PROG for about 1 sec, until the LEDs turn on.</li> <li>3. Press UP 2 time and DOWN 2 times.</li> <li>4. Press STOP. The motor signals: 1 up = Mechanical limit, 2 up = Electronic limit</li> <li>5. For Mechanical limit switch motor: press DOWN For Electronic limit switch: press UP</li> <li>6. Press STOP. The motor signals: 1 up = Mechanical limit, 2 up = Electronic limit</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Bring the motor to the intermediate position.</li> <li>2. Press MENU, «Menu Rx» appears on the display</li> <li>3. Press NEXT 21 times. «22» appears on the display.</li> <li>4. Press STOP. The motor signals: 1 up = Mechanical limit, 2 up = Electronic limit</li> <li>5. For Mechanical limit switch motor: press DOWN For Electronic limit switch: press UP</li> <li>6. Press STOP. The motor signals: 1 up = Mechanical limit, 2 up = Electronic limit</li> </ol>

## 10 RESET

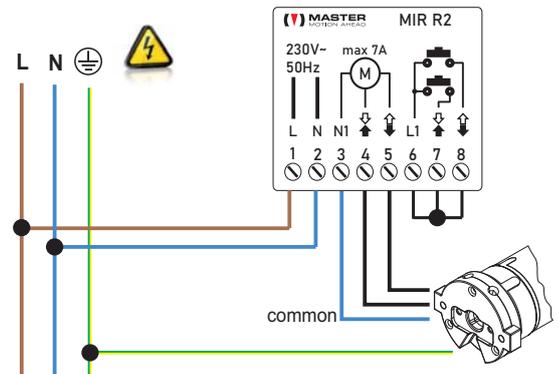
**WARNING: This procedure restores the factory settings of the device. This procedure must be carried out by qualified technical personnel. Once the "reset" is performed, the technician must install this device again (following the procedure on section 3. FIRST INSTALLATION) and verify proper operation.**

### 10.1 USING A TRANSMITTER

ARCO	FLUTE, KUADRO, KORT	VISIO
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Bring the motor in an intermediate position.</li> <li>2. Press MENU for about 5 sec, until «rS» appears on display</li> <li>3. Press 2 time PREV / 9 times NEXT. «29» appears on display</li> <li>4. Press STOP. The display flashes, the motor performs some movement</li> <li>5. Press together PREV and NEXT for about 2 seconds until the motor indicates that the reset was performed (1 moving up / down).</li> <li>6. Reinstall the motor (see section 3).</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Bring the motor in an intermediate position.</li> <li>2. Holding down STOP, press PROG for about 1 sec, until LEDs light</li> <li>3. Press 2 time UP / 9 times DOWN.</li> <li>4. Press STOP. The LEDs flash, the motor performs some movement</li> <li>5. Press together UP and DOWN for about 2 seconds until the motor indicates that the reset was performed (1 moving up / down).</li> <li>6. Reinstall the motor (see section 3).</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Bring the motor in an intermediate position.</li> <li>2. Press MENU, «Menu rx» appears on display</li> <li>3. Press 28 times NEXT. «29» appears on display</li> <li>4. Press STOP. The display flashes, the motor performs some movement</li> <li>5. Press together PREV and NEXT for about 2 seconds until the motor indicates that the reset was performed (1 moving up / down).</li> <li>6. Reinstall the motor (see section 3).</li> </ol>

### 10.2 USING COMMAND BUTTONS

1. If possible, bring the motor to the intermediate position.
2. Disconnect the power supply.
3. Connect as on the diagram.
4. Connect the power supply. Wait 30 seconds, the motor makes a signal.
5. Disconnect the power supply.
6. Restore the connections (see diagram on section 2).
7. Reinstall the module (see section 3).



### Disposal

At the end of the product life cycle, dispose of the device in compliance with local regulations. This product could contain substances that are harmful to human health and the environment: do not dispose of the product in domestic waste.



### Notes on radio systems

Do not use radio systems in places with strong interference (for example, near police stations, airports, banks, hospitals). It is in any case advisable to carry out a technical inspection prior to installing any radio system in order to identify possible sources of interference. Radio systems can be used where any disturbances or malfunction of the transmitter or receiver do not constitute a risk factor, or if such factor is eliminated using appropriate safety systems. The presence of radio devices working at the same transmission frequency (433.42 MHz) may interfere with the radio receiver and reduce the range of the system, limiting functionality.