

## MANUALE D'USO E MANUTENZIONE

### motori tubolari Ø35 mm con finecorsa elettronico

rev00 07.03.2025

Gentile cliente, la ringraziamo per aver acquistato un prodotto MASTER. Questo manuale descrive le operazioni necessarie alla corretta installazione del prodotto. Questo dispositivo NON è progettato per uso continuativo. Un utilizzo del prodotto diverso da quanto previsto in questo manuale è improprio e vietato e comporta l'annullamento della garanzia e di qualsiasi responsabilità del produttore. Il montaggio e l'installazione del prodotto devono essere effettuati esclusivamente da un tecnico qualificato. Al termine dell'installazione, tutti i manuali allegati al prodotto devono essere consegnati al cliente finale, il quale è tenuto a conservarli per successive consultazioni.

#### Informazione per eventuali richieste di assistenza

Per facilitare, migliorare e velocizzare qualunque richiesta al servizio di assistenza è necessario fornire il nome del prodotto all'operatore. Prima di installare il motore, si consiglia di copiare i dati tecnici (compreso il nome esteso del prodotto) e conservarli in luogo sicuro.

### INFORMAZIONI SUL PRODOTTO

Il motore a finecorsa elettronico PIKO è stato progettato per l'azionamento di tende a caduta / tende verticali.

Il motore è dotato di sistemi per il riconoscimento di eventuali ostacoli durante la fase di discesa (solo se viene utilizzato un adattatore compensato correttamente montato, vedi sez. '2 INSTALLAZIONE DEGLI ADATTATORI SERIE «COMPENSATI»'). Se l'avvolgibile è fornito di cassonetto (battuta superiore) e il motore è dotato di adattatore compensato, durante l'installazione il prodotto è in grado di rilevare e memorizzare automaticamente i finecorsa. La presenza di una battuta superiore, inoltre, permetterà al motore di recuperare autonomamente (entro certi limiti) eventuali scostamenti dei finecorsa dovuti ad assestamento dell'avvolgibile o altri possibili fattori di errore. Si consiglia quindi di effettuare la programmazione sfruttando la battuta superiore. In caso contrario, occasionalmente, potrebbe essere necessario procedere alla regolazione dei finecorsa.

Nel caso in cui l'avvolgibile non sia installata a regola d'arte, il motore potrebbe rilevare ostacoli inesistenti durante la fase di salita o di discesa. In questo caso è necessario verificare l'installazione.

### CARATTERISTICHE TECNICHE

Le caratteristiche tecniche del motore sono riportate nell'etichetta applicata al tubo motore. Ulteriori caratteristiche comuni alla famiglia di motori:

<b>Alimentazione</b>	: 230 Vac 50 Hz	<b>Grado di protezione</b>	: IP44	<b>Tempo funzionamento continuo</b>	: 4 minuti
<b>Consumo a riposo</b>	: < 1W	<b>Classe di isolamento</b>	: H	<b>Frequenza radio</b>	: 433.42 MHz
<b>Diametro minimo rullo</b>	: 40 x 1 mm	<b>Giri massimi finecorsa</b>	: ∞	<b>Trasmettitori portatili memorizzabili</b>	: 40

## 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, di programmazione e di 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'elettricista ● Certe applicazioni richiedono il comando «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

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 motore ● È vietato forare o manomettere in alcun modo il motore. Non modificare o sostituire parti senza l'autorizzazione del costruttore ● Non manipolare il motore prendendolo per il cavo di alimentazione. Se il cavo di alimentazione viene danneggiato, il prodotto non può essere utilizzato. Non tentare di sostituire il cavo di alimentazione ● Eventuali viti necessarie al completamento dell'installazione non devono entrare in contatto con il motore ● Il motore deve essere di potenza adeguata al carico applicato (verificare i dati di targa riportati sul motore) ● Alcune fasi della programmazione e/o il funzionamento normale sfruttano i fermi meccanici dell'avvolgibile. E' indispensabile scegliere il motore con la coppia più adatta all'applicazione considerando l'effettiva trazione dell'avvolgibile, evitando motori troppo potenti ● Utilizzare rulli avvolgitori di spessore minimo 10/10 ● Lasciare 1-2 mm di gioco destra/sinistra sul rullo avvolgitore ● Verificare che la puleggia di traino e la corona adattatore siano di forma e dimensioni conformi al rullo avvolgitore utilizzato. Adattatori, supporti e accessori vari inerenti al motore devono essere scelti esclusivamente tra quelli del catalogo MASTER ● Se il prodotto è installato ad un'altezza inferiore a 2,5 m dal pavimento o da altra superficie d'appoggio, è necessario proteggere le parti in movimento con una copertura, per impedire l'accesso accidentale. Garantire in ogni caso l'accesso per gli interventi di manutenzione ● Il cavo di alimentazione deve essere posizionato in modo tale da non entrare in contatto con parti in movimento ● Il cavo di alimentazione del prodotto è adatto per essere installato esclusivamente all'interno. Se l'installazione avviene all'esterno, posare il cavo in un tubo di protezione. ● 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 ● Posizionare i pulsanti in vista dell'avvolgibile ma lontano dalle sue parti in movimento. Posizionare i pulsanti ad un'altezza superiore a 1,5 m dal pavimento ● I motori sono progettati per uso residenziale; è previsto un tempo di lavoro continuo massimo di 4 minuti ● Durante il funzionamento, il corpo motore raggiunge alte temperature: prestare cautela ● Il motore è provvisto internamente di dispositivo termico di sicurezza auto ripristinante, che arresta il motore in caso di surriscaldamento. Il motore torna al normale funzionamento quando la sua temperatura scende sotto il limite di sicurezza (normalmente da 5 a 10 minuti) ● Il motore deve essere installato in modo tale da non venire a contatto con liquidi e comunque in posizione protetta rispetto gli agenti atmosferici ● Per la vostra sicurezza, è vietato operare in prossimità del rullo avvolgitore a motore alimentato ● Dove possibile programmare il finecorsa superiore del motore per contatto con una battuta. Questo accorgimento permetterà al motore di ricalibrare automaticamente i finecorsa recuperando lievi scostamenti dovuti ad assestamenti dell'avvolgibile o altri fattori di errore.

### 1.3 Avvertenze per l'USO

Il prodotto non è destinato ad essere usato da persone (bambini compresi) le cui capacità fisiche, sensoriali o mentali siano ridotte, oppure con mancanza di esperienza o di conoscenza, a meno che esse non abbiano potuto beneficiare, attraverso l'intermediazione di una persona responsabile della loro sicurezza, di una sorveglianza o di istruzioni riguardanti l'uso del prodotto ● 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 l'apparecchio e con i dispositivi di comando ● Non azionare l'avvolgibile quando si stanno effettuando operazioni di manutenzione (es. pulizia vetri, ecc). Se il dispositivo di comando è di tipo automatico, scollegare il motore dalla linea di alimentazione.



### Rispettiamo l'ambiente

Rispettare l'ambiente è un dovere di tutti! MASTER utilizza materiali di imballo riciclabili. Smaltisci i materiali negli appositi contenitori, secondo le norme vigenti sul territorio. Se sei un installatore ed utilizzi un numero elevato di questi motori, informati presso il tuo rivenditore o l'azienda sulla possibilità di ricevere i motori nel formato «imballo a nido», una scelta rispettosa per l'ambiente, che limita ingombri e sprechi riducendo notevolmente la quantità dei materiali di imballaggio. Questo prodotto potrebbe contenere sostanze inquinanti per l'ambiente e pericolose per la salute. Al termine del ciclo di vita del prodotto, segui attentamente le norme sul più corretto smaltimento. E' severamente vietato e pericoloso smaltire il prodotto gettandolo nei rifiuti domestici.

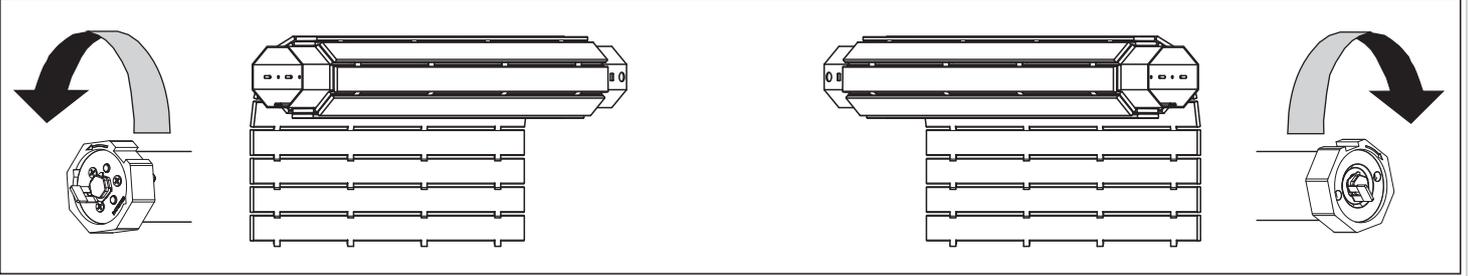


### Note sui sistemi radio

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.

## 2 INSTALLAZIONE DEGLI ADATTATORI SERIE «COMPENSATI»

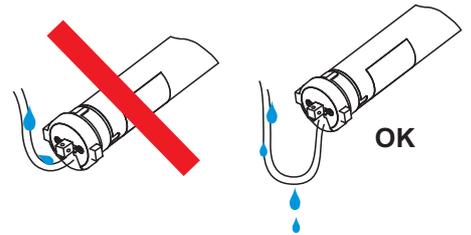
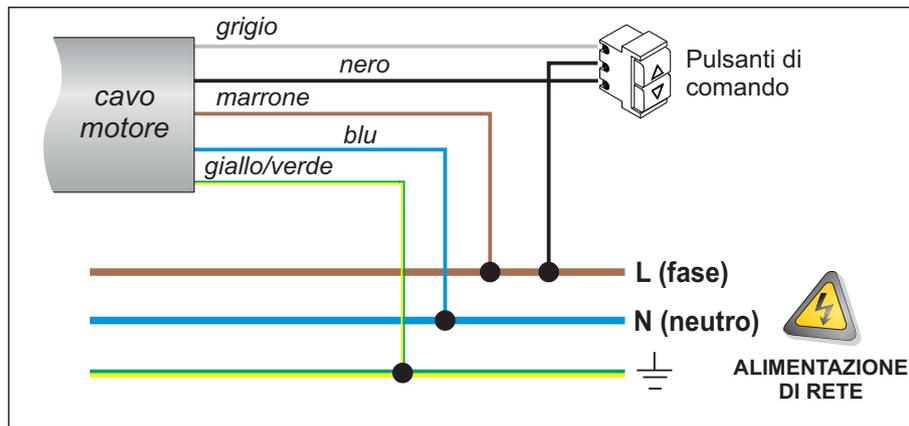
Se il motore viene utilizzato con l'adattatore compensato, il motore è inoltre in grado di rilevare la presenza di un ostacolo durante la fase di discesa. L'adattatore compensato deve essere installato in modo tale che le molle vengano compresse dal peso dell'avvolgibile (sull'adattatore è impressa una freccia che indica il verso cui comprimere le molle).



### ATTENZIONE

Il rilevamento dell'ostacolo durante la fase di discesa è sottoposto ad alcune limitazioni. L'ostacolo deve arrestare pressoché istantaneamente l'avvolgibile, un ostacolo che si deforma sotto la pressione dell'avvolgibile potrebbe non essere rilevato. Il motore potrebbe non essere in grado di rilevare la presenza di ostacoli appoggiati alla battuta di altezza inferiore a circa 10 centimetri; inoltre, per evitare errato rilevamento dell'ostacolo questa funzione è inattiva in prossimità del fincorsa superiore. In generale potrebbero non essere rilevati ostacoli nelle situazioni in cui il peso applicato all'adattatore compensato non è tale da caricare adeguatamente la molla inserita all'interno dell'adattatore. La funzione di rilevamento dell'ostacolo in discesa non deve essere quindi intesa come una sicurezza assoluta a protezione dell'avvolgibile durante la fase di discesa dello stesso, ma deve essere considerata uno strumento atto a limitare la probabilità che la presenza di un ostacolo possa arrecare danno all'avvolgibile o ad altre cose o persone nel raggio d'azione interessato dal movimento.

## 3 COLLEGAMENTO ELETTRICO



Per evitare infiltrazioni d'acqua, posizionare il cavo di alimentazione in modo che compia una curva verso il basso.

### 3.1 Avvertenze per l'ELETTICISTA

Il motore è stato progettato per funzionare con una fonte di alimentazione stabile ● Effettuare i collegamenti in assenza di alimentazione ● Verificare che la linea di alimentazione non dipenda da circuiti elettrici destinati all'illuminazione ● 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 ● 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 sono collegati alla tensione di rete e quindi devono essere adeguatamente isolati e protetti ● L'installatore dovrà vincolare tutti i conduttori ad un fissaggio supplementare in prossimità dei morsetti, per esempio attraverso fascette.

### 3.2 ALIMENTAZIONE

La tensione di alimentazione deve essere applicata ai fili MARRONE (fase) e BLU (neutro). E' obbligatorio collegare il filo GIALLO-VERDE all'impianto di messa a terra. Le specifiche elettriche del motore sono riportate nell'etichetta applicata al tubo del motore.

### 3.3 PULSANTI DI COMANDO (opzionali)

I pulsanti di comando (opzionali) devono essere applicati ai fili NERO e GRIGIO e devono chiudere sul filo MARRONE (fase). Devono essere utilizzati pulsanti a posizioni momentanee (a «uomo presente»), non utilizzare deviatori a posizione mantenuta. Più pulsanti di comando possono essere collegati attraverso una connessione in parallelo. I pulsanti di comando sono sottoposti alla tensione di rete e dovranno quindi essere adeguatamente isolati e protetti. Nel caso in cui i pulsanti di comando non vengano utilizzati provvedere all'isolamento dei cavi grigio e nero. I pulsanti possono avere funzionamento a IMPULSO o A UOMO PRESENTE (vedi paragrafo 14).

### 3.4 COLLEGAMENTO A CENTRALI DOMOTICHE

Le uscite di comando della centrale domotica devono essere collegate agli ingressi pulsante del motore (fili GRIGIO e NERO) sostituendo di fatto i pulsanti di comando manuale. A seconda che i pulsanti di comando siano impostati in logica IMPULSO o UOMO PRESENTE la centrale domotica dovrà soddisfare i seguenti requisiti:

#### Regole che la centrale domotica deve rispettare per comandare i motori con pulsanti funzionanti a IMPULSO.

- La centrale domotica NON DEVE misurare la corrente assorbita dagli ingressi pulsante del motore (i quali assorbono correnti inferiori ad 1 mA).
- La centrale domotica deve essere collegata al motore come da schema, sostituendo i pulsanti di comando con le uscite di comando della centrale domotica.
- Per azionare il motore, la centrale domotica deve chiudere il contatto (salita o discesa) per più di 0,5 secondi (tipicamente si utilizza un impulso di durata 1 secondo).
- A contatti aperti, per arrestare il motore la centrale domotica deve chiudere un contatto (salita o discesa) per meno di 0,5 secondi (tipicamente si utilizza un impulso di durata 0,2 secondi).

#### Regole che la centrale domotica deve rispettare per comandare i motori con pulsanti funzionanti a UOMO PRESENTE.

- La centrale domotica NON DEVE misurare la corrente assorbita dagli ingressi pulsante del motore (i quali assorbono correnti inferiori ad 1 mA).
- La centrale domotica deve essere collegata al motore come da schema, sostituendo i pulsanti di comando con le uscite di comando della centrale domotica.
- Per permettere il completamento dell'intera manovra di apertura/chiusura, la centrale domotica deve essere in grado di chiudere il contatto di salita/discesa per il tempo necessario al motore a compiere la manovra completa di apertura/chiusura.
- Per arrestare il motore, la centrale domotica deve essere in grado di riaprire i contatti di salita/discesa in qualsiasi momento.

Al momento della stampa di questo documento, non sono note particolari problematiche relative alla connessione tra prodotti MASTER SPA 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. E' probabile che il produttore della centrale domotica possa fornire adeguate interfacce per connettere il motore alla centrale domotica.

## 4 PROGRAMMAZIONE DEI FINECORSA



Nel caso di installazione di più motori, occorre programmare (e quindi alimentare) un motore alla volta. L'installazione deve essere effettuata da un tecnico qualificato. Prima di iniziare ad operare sul motore, leggere attentamente la procedura di installazione. In caso di dubbi contattare il proprio fornitore. L'installazione deve essere effettuata utilizzando un trasmettitore ARCO, VISIO, KORT, KUADRO, FLUTE o equivalenti. Prima di iniziare l'installazione, leggere il manuale istruzioni del trasmettitore ed individuare i pulsanti SALITA, STOP, DISCESA, PROG necessari per la programmazione del motore.

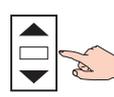
**ATTENZIONE:** se possibile, installa sempre l'avvolgibile in modo tale che il finecorsa superiore venga appreso per pressione. L'apprendimento del finecorsa per pressione permette al motore di compensare automaticamente variazioni dovute all'assestamento dell'avvolgibile e altri possibili fattori di errore. Se il finecorsa superiore viene appreso per pressione, il motore durante il normale funzionamento andrà a ricercare il punto di pressione. Per tale ragione, una volta programmata la corsa, è vietato togliere gli eventuali dispositivi di blocco che delimitano il finecorsa. Al fine di non sollecitare troppo i punti di pressione, scegli sempre un motore di potenza non superiore a quella sufficiente per muovere correttamente l'avvolgibile.

**NOTA:** fino a quando il motore non ha una corsa valida in memoria, è possibile muovere il motore a «uomo presente» tramite i pulsanti di comando.  
**Per proseguire con l'installazione, occorre togliere alimentazione al motore e seguire le procedure descritte.**

1- Alimenta il motore		
2- Premi brevemente PROG (entro 1 minuto). Il motore effettua una breve segnalazione		
3- Premi brevemente SALITA. Se il motore si muove in discesa torna al punto 2, se il motore si muove in salita vai al punto 4		 
4- Porta la tenda in posizione intermedia, mantenendo premuto SALITA oppure DISCESA		
5- Premi 3 volte brevemente STOP e attendi. Il motore inizia a compiere brevi movimenti in salita...		
6- Dopo il <b>PRIMO MOVIMENTO</b> premi brevemente STOP. Il motore si muove in discesa...		
7- Il motore (se montato con adattatore compensato) si arresta automaticamente quando il terminale tocca terra, altrimenti premi STOP per arrestare il motore nella posizione desiderata.  Se vuoi regolare con più precisione la posizione vedi il box «Regolazione fine dei finecorsa», altrimenti attendi circa 10 secondi.	 <div style="border: 1px dashed black; padding: 2px; font-size: small;">solo se NON è montato adattatore compensato</div>	
8- Il motore si muove in salita. Se l'installazione prevede una battuta superiore (consigliato), vai al punto 9, altrimenti vai al punto 10.		
9- <b>Finecorsa superiore per pressione (opzione consigliata):</b> attendi che il terminale si appoggi alla battuta. Il motore effettua un breve movimento in discesa. Installazione conclusa!!		
10- <b>Finecorsa superiore senza pressione:</b> premi STOP per arrestare il motore nella posizione desiderata. Se vuoi regolare con più precisione la posizione vedi il box «Regolazione fine dei finecorsa», altrimenti attendi circa 10 secondi. Il motore effettua una segnalazione. Installazione conclusa!!		

### Regolazione fine dei finecorsa

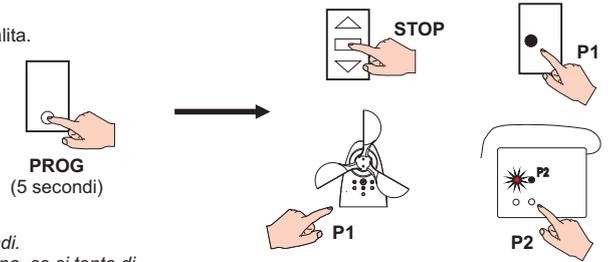
Premi brevemente PROG, premi SALITA oppure DISCESA per muovere a brevi scatti il motore, una volta raggiunta la posizione esatta premi brevemente PROG.



## 5 MEMORIZZARE - CANCELLARE UN DISPOSITIVO RADIO

### 5.1 UTILIZZANDO IL TRASMETTITORE

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi PROG di un trasmettitore già in memoria per 5 secondi. Il motore effettua 2 movimenti in salita.
3. Entro 15 secondi, per memorizzare/cancellare: un telecomando: premi **STOP** del telecomando da memorizzare/cancellare un sensore: premi **P1** del sensore da memorizzare/cancellare un sensore pioggia: premi **P2** del sensore da memorizzare/cancellare
4. 1 movimento su: dispositivo memorizzato!!  
1 movimento giù: dispositivo cancellato!!  
2 movimenti giù: errore!!

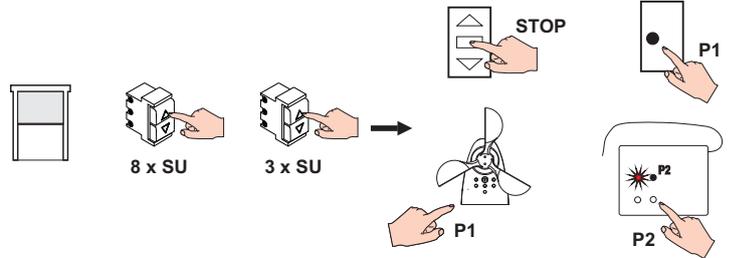


#### NOTE:

- punto 3. nei sensori a batteria può essere necessario mantenere il pulsante premuto fino a 10 secondi.  
punto 4. viene segnalato «errore» se il codice radio non proviene in tempo utile, se la memoria è piena, se si tenta di cancellare l'unico trasmettitore in memoria, se si tenta di memorizzare più di 1 sensore sole o più di 4 sensori vento.

### 5.2 UTILIZZANDO I PULSANTI DI COMANDO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **8 volte SU**. Il motore effettua 3 movimenti in salita.
3. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **3 volte SU**. Il motore effettua 2 movimenti in salita.
4. Entro 15 secondi, per memorizzare/cancellare: un telecomando: premi **STOP** del telecomando da memorizzare/cancellare un sensore: premi **P1** del sensore da memorizzare/cancellare un sensore pioggia: premi **P2** del sensore da memorizzare/cancellare
5. 1 movimento su: dispositivo memorizzato!!  
1 movimento giù: dispositivo cancellato!!  
2 movimenti giù: errore!!



#### NOTE:

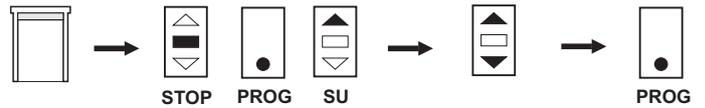
- punto 4. nei sensori a batteria può essere necessario mantenere il pulsante premuto fino a 10 secondi.  
punto 5. viene segnalato «errore» se il codice radio non proviene in tempo utile, se la memoria è piena, se si tenta di cancellare l'unico trasmettitore in memoria, se si tenta di memorizzare più di 1 sensore sole o più di 4 sensori vento.

## 6 REGOLAZIONE FINE DEL FINECORSO SUPERIORE

#### ATTENZIONE:

La modifica del finecorsa superiore non è possibile se è stato appreso per pressione su una battuta.

1. Porta il motore in finecorsa superiore (o in prossimità).
2. Premi la sequenza di pulsanti **STOP - PROG - SU (\*)**. Il motore effettua 1 movimento in discesa.
3. Utilizzando **SU** e **GIU** regola il finecorsa superiore.
4. Premi **PROG**. Il motore effettua 1 movimento giù/su. Finecorsa memorizzato!!



(\*) brevi pressioni, massimo 2 secondi tra una pressione e la successiva.

## 7 REGOLAZIONE FINE DEL FINECORSO INFERIORE

#### ATTENZIONE:

Il finecorsa inferiore può essere ritoccato solo se il motore lavora in modalità **SENZA GANCI**

1. Porta il motore in finecorsa inferiore (o in prossimità).
2. Premi la sequenza di pulsanti **STOP - PROG - GIU (\*)**. Il motore effettua 1 movimento in salita.
3. Utilizzando **SU** e **GIU** regola il finecorsa inferiore.
4. Premi **PROG**. Il motore effettua 1 movimento su/giù. Finecorsa memorizzato!!



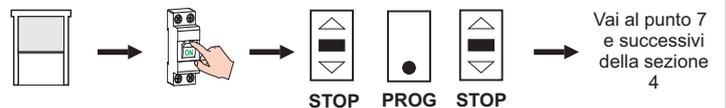
(\*) brevi pressioni, massimo 2 secondi tra una pressione e la successiva.

## 8 MODIFICA DELLA CORSA

#### ATTENZIONE:

Se la procedura non viene completata, il motore imposta automaticamente una breve corsa. In caso di interruzione della procedura è necessario ripeterla integralmente.

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Togli tensione, attendi qualche secondo, alimenta nuovamente.
3. Entro 15 secondi, premi la sequenza di pulsanti **STOP - PROG - STOP (\*)**. Il motore effettua 1 movimento su/giù; il motore si muove in discesa.
4. Segui quanto descritto al punto 7 e successivi del paragrafi 4.



(\*) brevi pressioni, massimo 2 secondi tra una pressione e la successiva.

## 9 POSIZIONE PREFERITA

### 9.1 UTILIZZANDO IL TRASMETTITORE

#### ARCO

##### Per memorizzare:

1. Porta il motore in posizione preferita.
2. Premi assieme STOP e FOR ME finché il motore compie una segnalazione. Memorizzato!!

##### Per richiamare:

1. Premi FOR ME

#### FLUTE, KUADRO, KORT

##### Per memorizzare:

1. Porta il motore in posizione preferita.
2. Premi brevemente 6 volte STOP e poi tieni premuto GIU finché il motore compie una segnalazione.

##### Per richiamare:

1. Premi brevemente 3 volte STOP

#### VISIO

##### Per memorizzare:

1. Porta il motore in posizione preferita.
2. Premi assieme STOP e finché il motore compie una segnalazione. Memorizzato!!

##### Per richiamare:

1. Premi FOR ME

### 9.2 UTILIZZANDO I PULSANTI DI COMANDO

##### Per memorizzare:

1. Porta il motore in posizione preferita.
2. Premi brevemente e velocemente 6 volte GIU.



posizione memorizzata!!

##### Per richiamare:

1. Premi 2 volte velocemente GIU.



posizione richiamata!!

## 10 RIPRISTINO DELLE CONDIZIONI DI FABBRICA (reset)

### 10.1 UTILIZZANDO IL TRASMETTITORE

#### ARCO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU per circa 5 sec, sul display compare la scritta «rS».
3. Premi 2 volte PREV e 9 volte NEXT, sul display compare «29».
4. Premi STOP. Il display lampeggia, il motore effettua dei movimenti.
5. Premi assieme PREV e NEXT per circa 2 secondi, finché il motore segnala che il reset è stato effettuato (1 movimento su/giù).
6. Installa nuovamente il motore (vedi sezione 5 di questo manuale).

#### FLUTE, KUADRO, KORT

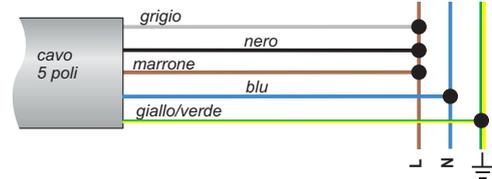
1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.
3. Premi 2 volte SU e 9 volte GIU.
4. Premi STOP. I led lampeggiano, il motore effettua dei movimenti.
5. Premi assieme SU e GIU per circa 2 secondi, finché il motore segnala che il reset è stato effettuato (1 movimento su/giù).
6. Installa nuovamente il motore (vedi sezione 5 di questo manuale).

#### VISIO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx».
3. Premi 28 volte NEXT. Sul display compare «29».
4. Premi STOP. Il display lampeggia, il motore effettua dei movimenti.
5. Premi assieme PREV e NEXT per circa 2 secondi, finché il motore segnala che il reset è stato effettuato (1 movimento su/giù).
6. Installa nuovamente il motore (vedi sezione 5 di questo manuale).

### 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 motore. Dopo 30 secondi il motore segnala SU-GIU: reset effettuato!
5. Togli alimentazione.
6. Ripristina i collegamenti. (VEDI schema alla sezione 3)
7. Installa nuovamente il motore (vedi sezione 5 di questo manuale).



#### ATTENZIONE:

se il motore viene resettato in prossimità del finecorsa superiore o in prossimità dei ganci, la segnalazione potrebbe essere diversa da quanto indicato

## 11 COMPATIBILITÀ CON I 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 motore può memorizzare fino a 4 sensori vento, 1 solo sensore sole. Per ulteriori informazioni consultare il manuale dei sensori.

## 12 TEST RADIO

Quando nel motore viene memorizzato un sensore vento o sole/vento radio, si attiva automaticamente un controllo di comunicazione tra il sensore radio ed il motore. Se la comunicazione viene a mancare per più di 120 minuti, il motore effettua una manovra di salita a protezione dell'avvolgibile. Questa manovra automatica viene eseguita ogni 120 minuti fino al ripristino della comunicazione radio. La fabbrica consiglia di mantenere attivo il "test radio" al fine di individuare in tempo utile eventuali malfunzionamenti del sensore radio.

Per modificare questo parametro:

\*impostazione di fabbrica

Numero movimenti	Impostazione
1	Non attivo
2*	Attivo

#### ARCO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU per circa 5 sec, sul display compare la scritta «rS».
3. Premi 1 volta PREV e 7 volte NEXT. Sul display compare «17».
4. Premi STOP. Il motore segnala:  
1 su = non attivo, 2 su = attivo.
5. Per disattivare: premi PREV  
Per attivare: premi NEXT
6. Premi STOP. Il motore segnala:  
1 su = non attivo, 2 su = attivo.

#### FLUTE, KUADRO, KORT

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.
3. Premi 1 volta SU e 7 volte GIU.
4. Premi STOP. Il motore segnala:  
1 su = non attivo, 2 su = attivo.
5. Per disattivare: premi GIU  
Per attivare: premi SU
6. Premi STOP. Il motore segnala:  
1 su = non attivo, 2 su = attivo.

#### VISIO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx».
3. Premi 16 volte NEXT. Sul display compare «17».
4. Premi STOP. Il motore segnala:  
1 su = non attivo, 2 su = attivo.
5. Per disattivare: premi GIU  
Per attivare: premi SU
6. Premi STOP. Il motore segnala:  
1 su = non attivo, 2 su = attivo.

## 13 LOGICA PULSANTI

I pulsanti di comando possono funzionare in logica IMPULSO oppure in logica UOMO PRESENTE.

**IMPULSO:** per muovere il motore premere un pulsante per almeno 0,5 secondi, per arrestare il motore premere brevemente (meno di 0,5 secondi) uno dei due pulsanti.

**UOMO PRESENTE:** per muovere il motore premere un pulsante per almeno 0,5 secondi, per arrestare il motore rilasciare il pulsante.

La fabbrica imposta il motore per lavorare in logica IMPULSO.

**ATTENZIONE:** se si sta eseguendo un comando a uomo presente e interviene un comando radio, il motore interrompe la manovra a uomo presente ed esegue la nuova manovra: il comando radio ha la priorità.

Numero movimenti	Impostazione
1*	Impulso
2	Uomo presente

\*impostazione di fabbrica

#### ARCO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU per circa 5 sec, sul display compare la scritta «rS».
3. Premi 1 volta PREV e 8 volte NEXT. Sul display compare «18».
4. Premi STOP. Il motore segnala:  
vedi tabella
5. Per selezionare «impulso»: premi PREV  
Per selezionare «uomo p.»: premi NEXT
6. Premi STOP. Il motore segnala:  
vedi tabella

#### FLUTE, KUADRO, KORT

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.
3. Premi 1 volta SU e 8 volte GIU.
4. Premi STOP. Il motore segnala:  
vedi tabella
5. Per selezionare «impulso»: premi GIU  
Per selezionare «uomo p.»: premi SU
6. Premi STOP. Il motore segnala:  
vedi tabella

#### VISIO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx».
3. Premi 17 volte NEXT. Sul display compare «18».
4. Premi STOP. Il motore segnala:  
vedi tabella
5. Per selezionare «impulso»: premi GIU  
Per selezionare «uomo p.»: premi SU
6. Premi STOP. Il motore segnala:  
vedi tabella

## 14 FORZA SU CASSONETTO

Permette di impostare la tensione da esercitare sul telo. E' possibile scegliere tra 4 livelli (1 = tensione minima, ..., 4 = tensione massima). La fabbrica imposta il parametro a livello 2. Per modificare il parametro:

Numero movimenti	Impostazione
1	Forza minima
2* - 3	Forza intermedie
4	Forza massima

\*impostazione di fabbrica

### ARCO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU per circa 5 sec, sul display compare la scritta «rS».
3. Premi 1 volta PREV e 4 volte NEXT. Sul display compare «14».
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 4 movimenti).
5. Premi NEXT il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 4).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 4 movimenti).

### FLUTE, KUADRO, KORT

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.
3. Premi 1 volta SU e 4 volte GIU.
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 4 movimenti).
5. Premi GIU il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 4).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 4 movimenti).

### VISIO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx».
3. Premi 13 volte NEXT. Sul display compare «14».
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 4 movimenti).
5. Premi SU il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 4).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 4 movimenti).

## 15 OSTACOLO IN DISCESA

La funzione OSTACOLO DISCESA prevede necessariamente l'utilizzo dell'adattatore compensato correttamente installato (vedi sezione 2 «Installazione degli adattatori serie COMPENSATI»). Quando l'ostacolo viene rilevato, il motore arresta la manovra e compie un ampio movimento in salita per permettere la rimozione dell'ostacolo. Il motore è in grado di rilevare ostacoli tali da arrestare pressoché istantaneamente l'avvolgibile, ostacoli che rallentano gradualmente l'avvolgibile potrebbero non essere rilevati.

**Impostazione 1:** «Funzione inattiva»: scegli questa impostazione se l'avvolgibile non scorre bene nelle guide, per evitare che il motore rilevi ostacoli inesistenti. In tal caso la fabbrica consiglia anche di verificare l'installazione dell'avvolgibile.

**Impostazione 2-4:** «Sensibilità minima - media - massima»: scegli in base alla reattività desiderata. La fabbrica imposta il parametro a livello 3 (sensibilità media). Utilizza il livello 4 (sensibilità massima) solo se lo scorrimento dell'avvolgibile è ottimale.

Numero movimenti	Impostazione
1	Funzione non attiva
2	Sensibilità minima
3*	Sensibilità media
4	Sensibilità massima

\*impostazione di fabbrica

### ARCO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU per circa 5 sec, sul display compare la scritta «rS».
3. Premi 1 volta PREV e 3 volte NEXT. Sul display compare «13».
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 4 movimenti).
5. Premi NEXT il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 4).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 4 movimenti).

### FLUTE, KUADRO, KORT

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.
3. Premi 1 volta SU e 3 volte GIU.
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 4 movimenti).
5. Premi GIU il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 4).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 4 movimenti).

### VISIO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx».
3. Premi 12 volte NEXT. Sul display compare «13».
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 4 movimenti).
5. Premi SU il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 4).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 4 movimenti).

## 16 AUTOZERO MODE

Se il fincorsa superiore viene memorizzato per contatto con una battuta superiore, è possibile decidere se il motore deve sempre raggiungere la battuta (impostazione 1 «autozero senza rilascio»), se il motore deve sempre raggiungere la battuta e rilasciare brevemente il telo (impostazione 2 «autozero con rilascio»), oppure se il motore deve arrestarsi qualche centimetro prima della battuta e soltanto occasionalmente (ogni 30 manovre di salita) raggiungere la battuta (impostazione 3 «autozero in battuta ogni 30 volte, con rilascio»). In ogni caso, ogni volta che il motore raggiunge la battuta superiore, la corsa viene ricalibrata in modo tale da recuperare eventuali accorciamenti/allungamenti del telo. La fabbrica imposta questo parametro a 2 («autozero con rilascio»). Per modificare questo parametro:

Numero movimenti	Impostazione
1	Senza rilascio
2*	Con rilascio
3	In battuta ogni 30 volte, con rilascio

\*impostazione di fabbrica

### ARCO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU per circa 5 sec, sul display compare la scritta «rS».
3. Premi 1 volta PREV e 1 volta NEXT. Sul display compare «11».
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 3 movimenti).
5. Premi NEXT il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 3).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 3 movimenti).

### FLUTE, KUADRO, KORT

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.
3. Premi 1 volta SU e 1 volta GIU.
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 3 movimenti).
5. Premi GIU il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 3).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 3 movimenti).

### VISIO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx».
3. Premi 10 volte NEXT. Sul display compare «11».
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 3 movimenti).
5. Premi SU il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 3).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 3 movimenti).

## 17 DISTANZA DALLA BATTUTA SUPERIORE

Questa funzione è disponibile solo se il fincorsa superiore è stato appreso per contatto con la battuta.

Se il fincorsa superiore è stato appreso per contatto con la battuta, il motore si arresterà a qualche centimetro dalla battuta (solo occasionalmente andrà a ricercare la battuta per ricalibrare automaticamente la corsa). Questo parametro permette di impostare la distanza tra il punto di arresto e la battuta.

La fabbrica imposta il parametro a livello 2. Per modificare questo parametro:

Numero movimenti	Impostazione
1	Distanza minima
2* - 3 - 4 - 5 - 6 - 7 - 8	Distanze intermedie
9	Distanza massima

\*impostazione di fabbrica

### ARCO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU per circa 5 sec, sul display compare la scritta «rS».
3. Premi 8 volte NEXT. Sul display compare «08».
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 9 movimenti).
5. Premi NEXT il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 9).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 9 movimenti).

### FLUTE, KUADRO, KORT

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Mantenendo premuto STOP premi anche PROG per circa 1 sec, finché i led si accendono.
3. Premi 8 volte GIU.
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 9 movimenti).
5. Premi GIU il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 9).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 9 movimenti).

### VISIO

1. Porta il motore in posizione intermedia.
2. Premi MENU, sul display compare la scritta «Menu Rx».
3. Premi 7 volte NEXT. Sul display compare «08».
4. Premi STOP. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 9 movimenti).
5. Premi SU il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 9).
6. Premi STOP. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 9 movimenti).