

# CHERUBINI

tocco italiano dal 1947



## Oriens CRC



CENTRALINA PER VENEZIANE

I

RADIO RECEIVER FOR MOTORIZED VENETIAN BLINDS

GB

FUNKEMPFÄNGER FÜR RAFFSTORENMOTOREN

D

RÉCEPTEUR RADIO POUR  
BRISE SOLEIL ORIENTABLE (BSO)

F

CENTRALITA PARA PERSIANAS VENECIANAS

E



ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN  
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES

## CARATTERISTICHE TECNICHE

- Alimentazione	110/220 V ac
- Potenza assorbita	0,5 W
- Frequenza radio	433,92 MHz
- Codifica	Rolling code
- Modulazione	AM/ASK
- Num. max trasmettitori	15
- Potenza max motore	600 W
- Temperatura di funzionamento	-10°C +70°C
- Dimensioni	120 x 35 x 20 mm
- Peso	225 g
- Protezione	IP55

## TECHNICAL FEATURES

- Power Supply	110/220 V ac
- Power Consumption	0,5 W
- Radio Frequency	433,92 MHz
- Decoder System	Rolling code
- Modulation	AM/ASK
- Max number storable transmitters	15
- Max. motor power	600 W
- Operating temperature	-10°C +70°C
- Dimensions	120 x 35 x 20 mm
- Weight	225 g
- Protection degree	IP55

## TECHNISCHE EIGENSCHAFTEN

- Spannung	110/220 V ac
- Leistungsaufnahme	0,5 W
- Funkfrequenz	433,92 MHz
- Decoder System	Rolling code
- Modulation	AM/ASK
- Max. einstellbare Handsender	15
- Max. Motor Leistung	600 W
- Betriebstemperatur	-10°C +70°C
- Abmessungen	120 x 35 x 20 mm
- Gewicht	225 g
- Schutzgrad	IP55

## CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

- Alimentation	110/220 V ac
- Puissance absorbée	0,5 W
- Fréquence radio	433,92 MHz
- Codification	Rolling code
- Modulation	AM/ASK
- Nombre maxi. d'émetteurs	15
- Puissance maxi. du moteur	600 W
- Température de fonctionnement	-10°C +70°C
- Dimensions	120 x 35 x 20 mm
- Poids	225 g
- Indice de protection	IP55

## CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

- Alimentación	110/220 V ac
- Potencia absorbida	0,5 W
- Frecuencia	433,92 MHz
- Codificación	Rolling code
- Modulación	AM/ASK
- Num. máx. emisores	15
- Potencia máx. motor	600 W
- Temperatura de funcionamiento	-10°C +70°C
- Dimensiones	120 x 35 x 20 mm
- Peso	225 g
- Protección	IP55



## Sommaire:

Caractéristiques techniques .....	p. 2
Consignes de sécurité .....	p. 94
Connexions électriques .....	p. 94-95
Émetteurs compatibles / Légende des symboles .....	p. 96
Explication des séquences de commande .....	p. 97
Fonction d'ouverture/fermeture de la programmation émetteur .....	p. 98-99
Modes de fonctionnement .....	p. 100
Réglage des fins de course .....	p. 100
Mémorisation du premier émetteur et réglage du sens de rotation.....	p. 101
Désactivation automatique de la mémorisation du premier émetteur.....	p. 101
Réglage du type de variateur.....	p. 102
Ouverture des lames avec ou sans automatisme d'abaissement.....	p. 103
Réglage de la position d'ouverture des lames pour les variateurs à 2 et 3 positions.....	p. 104
Réglage de la course de réarmement 3e position (seulement variateur CH Black 3 positions) .....	p. 105
Position intermédiaire .....	p. 106
Boîtier de commande .....	p. 107
Annulation totale des positions des fins de course .....	p. 108
<b>Fonctions spéciales:</b> mémorisation temporaire de l'émetteur .....	p. 109
Mémorisation du premier émetteur .....	p. 110
Gestion temporisée des sorties.....	p. 110
Fonctionnement et contrôle du sens de rotation .....	p. 111
Réglage des valeurs de time-out .....	p. 112
Réglage de la position d'ouverture des lames .....	p. 112-113
Position intermédiaire .....	p. 114
Boîtier de commande .....	p. 115
Réglage des commandes de mouvement et réglage des lames .....	p. 116
Fonctionnement avec anémomètre avec capteur soleil .....	p. 117
Anémomètres compatibles / Mémorisation du capteur .....	p. 117
Annulation du capteur .....	p. 118
Position de «privacy » pour disparition du soleil (seulement avec WindTec Lux) ....	p. 118
Réglage de la position de «privacy» en MODALITÉ SMART .....	p. 118
Réglage de la position de «privacy» en MODALITÉ TEMPORISÉE .....	p. 119
Activation/désactivation de la fonction lumière (WindTec Lux) .....	p. 120
Test anémomètre (WindTec/WindTec Lux).....	p. 120
Mémorisation d'autres émetteurs .....	p. 121
Annulation d'un seul émetteur .....	p. 121
Annulation totale de la mémoire des émetteurs.....	p. 121-122
Garantie / Déclaration UE de conformité .....	p. 153

# CONSIGNES DE SÉCURITÉ

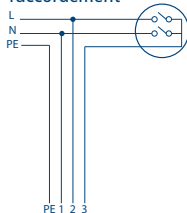
- L'installation doit être réalisée par un technicien compétent et dans le respect rigoureux des consignes de sécurité, surtout en ce qui concerne les connexions électriques.
- En amont du récepteur, prévoir un interrupteur bipolaire automatique pour la protection contre les courts-circuits avec une distance d'ouverture des contacts d'au moins 3 mm.
- Si le fil noir n'est pas utilisé il doit toujours être isolé. Il est dangereux de toucher le fil noir quand le moteur est connecté à l'électricité.

## CONNEXIONS ÉLECTRIQUES A510034 Câblage avec connecteurs Hirschmann



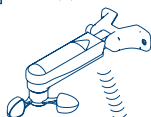
230 V 50 Hz

Schéma de  
raccordement

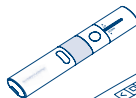


Raccordement pour  
bouton en option\*

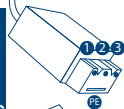
WINDTEC - Cod. A520007  
WINDTEC LUX - Cod. A520008



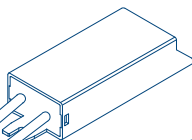
Série GIRO



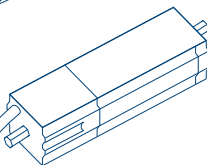
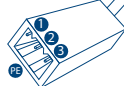
Série SKIPPER



Stak 3



Stak 3



CONNEXION  
CÔTÉ ALIMENTATION

- 1 - NEUTRE
- 2 - PHASE
- 3 - COMMANDE FILAIRE EN OPTION
- PE - TERRE

CONNEXION  
CÔTÉ MOTEUR

- 1 - COMMUN
- 2 - MONTÉE (ou Descente)
- 3 - DESCENTE (ou Montée)
- PE - TERRE

\* Boîtier de commande avec blocage mécanique et/ou électrique

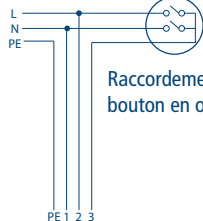
# CONNEXIONS ÉLECTRIQUES A510035

## Câblage avec terminaison à sertir

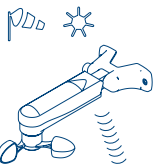


230 V 50 Hz

Schéma de  
raccordement

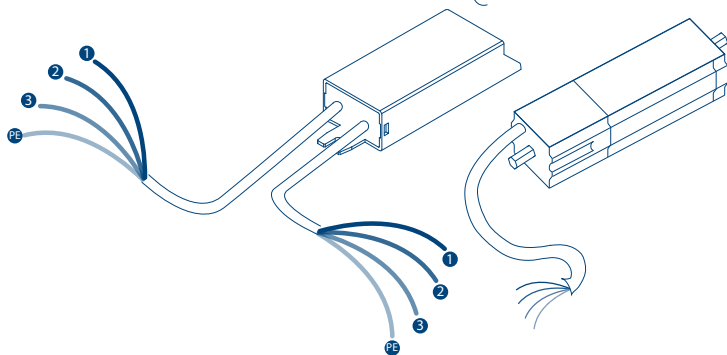
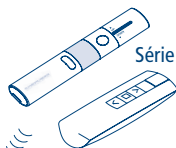


WINDTEC - Cod. A520007  
WINDTEC LUX - Cod. A520008



Série GIRO

Série SKIPPER



CONNEXION  
CÔTÉ ALIMENTATION

- 1 - BLEU - NEUTRE
- 2 - MARRON - PHASE
- 3 - NOIR - COMMANDE FILAIRE EN OPTION
- PE - JAUNE/VERT - TERRE

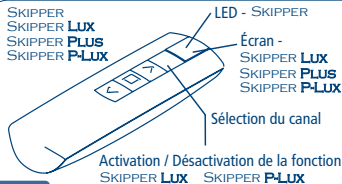
CONNEXION  
CÔTÉ MOTEUR

- 1 - BLEU - COMMUN
- 2 - MARRON - MONTÉE (ou Descente)
- 3 - NOIR - DESCENTE (ou Montée)
- PE - JAUNE/VERT - TERRE

\* Boîtier de commande avec blocage mécanique et/ou électrique

# ÉMETTEURS COMPATIBLES

SKIPPER  
SKIPPER **Lux**  
SKIPPER **Plus**  
SKIPPER **P-Lux**



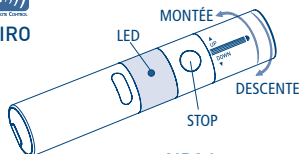
SKIPPER **LCD**  
SKIPPER **SENSO**



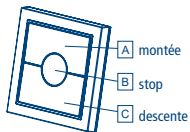
Voir les instructions spécifiques



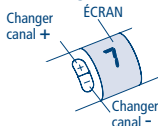
**GIRO**



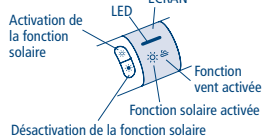
**GIRO Wall**



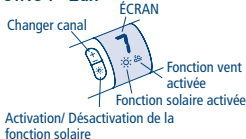
**GIRO Plus**



**GIRO Lux**

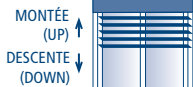


**GIRO P-Lux**



Activation/ Désactivation de la fonction solaire

## LÉGENDE DES SYMBOLES



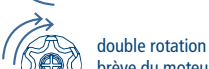
ouverture des lames      mouvement avec lames ouvertes



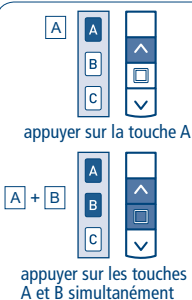
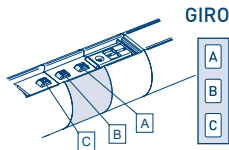
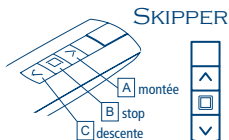
rotation brève du moteur dans un sens



rotation longue du moteur dans l'autre sens

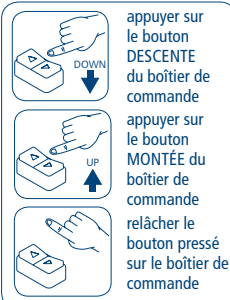


double rotation brève du moteur



appuyer sur la touche A

appuyer sur les touches A et B simultanément



appuyer sur le bouton DESCENTE du boîtier de commande

appuyer sur le bouton MONTÉE du boîtier de commande

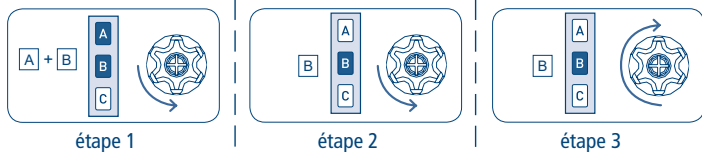
relâcher le bouton pressé sur le boîtier de commande

## EXPLICATION DES SÉQUENCES DE COMMANDE

Les séquences se composent pour la plupart de trois étapes bien distinctes à l'issue desquelles le moteur indique par différents types de rotation si l'étape s'est achevée de façon positive ou négative. Cette section a pour objet d'expliquer les signalisations du moteur.

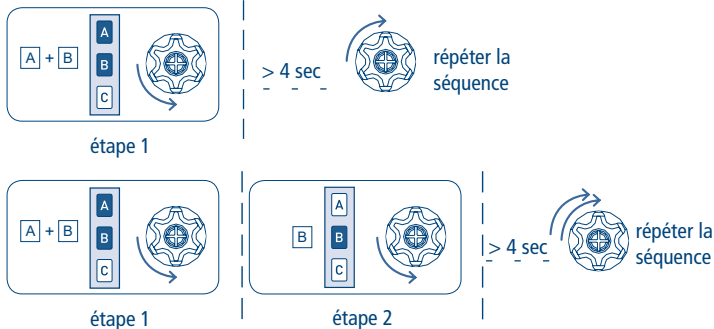
Les touches doivent être enfoncées comme le montre la séquence, sans laisser s'écouler plus de 4 secondes entre une étape et l'autre. Si le temps qui s'écoule dépasse les 4 secondes, la commande n'est pas acceptée et il faudra répéter la séquence.

Exemple de séquence de commande:



Comme le montre l'exemple, le moteur retourne à la position initiale par une seule rotation longue quand la séquence s'achève avec une issue positive. De fait, deux rotations brèves dans le même sens correspondent à une rotation longue dans le sens opposé. Le moteur retourne à la position initiale même si la séquence ne s'est pas achevée, en accomplissant dans ce cas une ou deux rotations brèves.

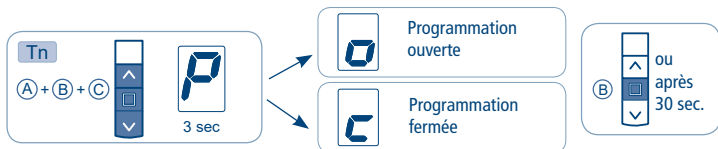
Exemples de séquences incomplètes:



## FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION ÉMETTEUR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

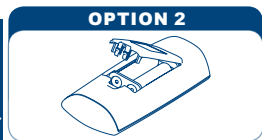
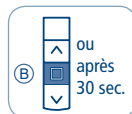
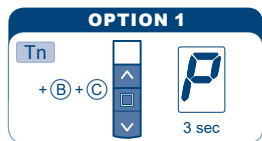
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

### VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DE LA FONCTION



Pour modifier l'état de la fonction voir les séquences ACTIVATION/DÉSACTIVATION

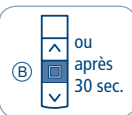
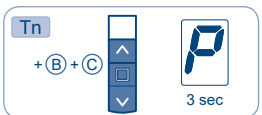
### ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



Enlever et réinsérer une pile

Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions

### DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION

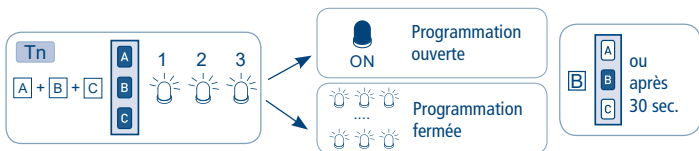




## FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION ÉMETTEUR SKIPPER - LIGNE GIRO

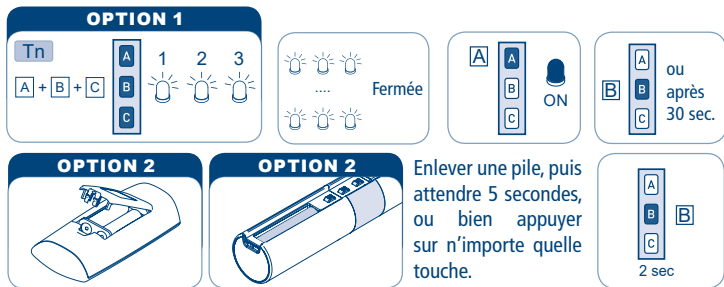
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

### VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DE LA FONCTION



Pour modifier l'état de la fonction voir les séquences ACTIVATION/DÉSACTIVATION

### ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions

### DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



## MODES DE FONCTIONNEMENT

Les récepteurs radio A510034 et A510035 peuvent être reliés tant à des moteurs munis de fins de course mécaniques qu'à des moteurs munis de fins de course électroniques. En fonction du type de moteur relié, les récepteurs radio présentent deux modes de fonctionnement:

MODALITÉ SMART	MODALITÉ TEMPORISÉE
<p>Moteurs à fins de course mécaniques (moteurs à câblage standard).</p> <p>Le récepteur radio est en mesure de reconnaître les mouvements du moteur et donc de traiter des fonctions plus ponctuelles et rapides.</p> <p>Types de variateurs gérés:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- 2 positions</li><li>- 3 positions "CH White"</li><li>- 3 positions "CH Black"</li></ul> <p>--&gt; voir de la page 100 à la page 109</p>	<p>Moteurs à fins de course électroniques ou mécanique (moteurs à câblage standard).</p> <p>Le récepteur radio active les commandes de montée et de descente pendant une durée prédéterminée (time-out).</p> <p>Types de variateurs gérés:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- 2 positions</li></ul> <p>--&gt; voir de la page 110 à la page 115</p>

### MODALITÉ SMART - moteurs à fins de course mécaniques

## RÉGLAGE DES FINS DE COURSE

**Avant de connecter le récepteur radio, régler les positions des fins de course mécaniques du moteur.**

### RÉGLAGE DES FINS DE COURSE

Agir sur les vis de réglage du moteur pour situer le BSO dans la position des fins de course standard (se référer au manuel d'instructions du moteur).

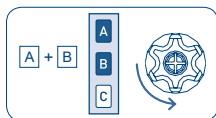
**Après avoir réglé les fins de course, connecter le récepteur radio.**

## MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR et RÉGLAGE DU SENS DE ROTATION

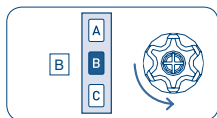
Cette opération ne peut être accomplie que quand le récepteur est neuf ou après une annulation complète de la mémoire.

**Pendant cette phase, mettre un seul récepteur sous tension à la fois.**

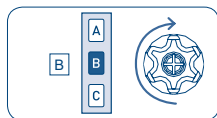
T1: premier émetteur à mémoriser



T1

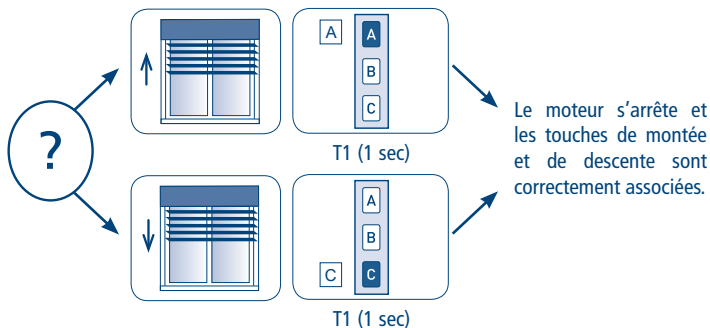


T1



T1 (2 sec)

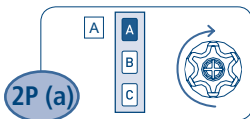
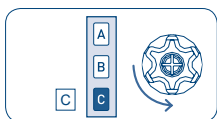
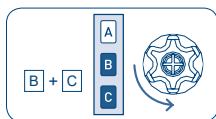
Le moteur répond avec les mouvements habituels, puis il débute le mouvement dans une direction. L'installateur doit appuyer pendant 1 s sur la touche de l'émetteur correspondant à la direction dans laquelle le BSO est en train de se déplacer.



## DÉSACTIVATION AUTOMATIQUE DE LA MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR

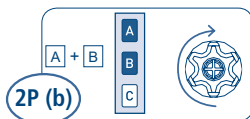
Chaque fois que le récepteur est activé vous avez 3 heures pour faire la mémorisation du premier émetteur. Après cette période la possibilité de mémorisation de l'émetteur est désactivée. Pour réinitialiser le timer de cette fonction on doit couper et rétablir l'alimentation du récepteur.

## RÉGLAGE DU TYPE DE VARIATEUR

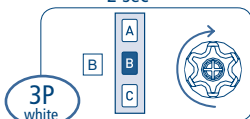


2 sec

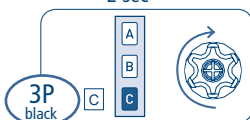
Le récepteur radio peut être programmé pour gérer différents types de variateur avec des mouvements automatiques. Il est cependant possible de gérer manuellement, sans automatisme, n'importe quel type de variateur en laissant le réglage par défaut du récepteur radio.



2 sec



2 sec



2 sec

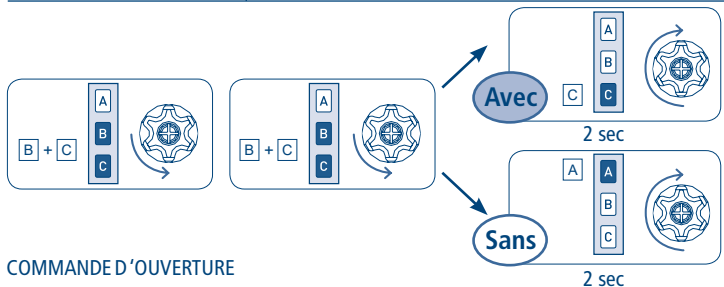
Type de variateur	Automatismes
<b>2P</b> Deux positions	(a) Aucun automatisme. ( <i>Réglé à l'usine</i> ). (b) Ouverture des lames après chaque mouvement de montée et de descente (avec simulation de la 3e position).
<b>3P white</b> Trois positions CH White	Désarmement de la 3e position pour fermeture complète (montée pendant 2 s environ).
<b>3P black</b> Trois positions CH Black	Désarmement de la 3e position pour fermeture complète Réarmement de la 3e position pour ouverture des lames et mouvement en position intermédiaire (montée pendant 8 s environ).

## OUVERTURE DES LAMES AVEC OU SANS AUTOMATISME D'ABAISSEMENT

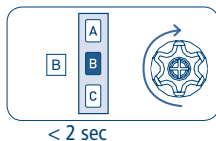
Le récepteur radio peut être programmé pour ouvrir les lames selon une orientation préférée, avec ou sans l'abaissement complet du BSO. Le choix de ces modalités permet d'adapter le récepteur radio aux habitudes de l'utilisateur.

- L'automatisme d'abaissement permet, grâce à une seule commande, d'abaisser complètement le BSO et puis d'ouvrir les lames.
- Si nous choisissons d'exclure l'automatisme d'abaissement, nous pouvons orienter les lames dans la position que nous préférons tout en laissant le BSO dans la position où il se trouve.
- Dans ce dernier cas, pour ouvrir les lames lorsque le BSO est complètement abaissé, deux commandes différentes s'avèrent nécessaires: commande de fermeture complète et commande d'ouverture des lames.

Type d'ouverture		Exécution et automatismes
<b>Avec</b> <i>Valeur réglée à l'usine</i>	Avec abaissement	<p>Pour les variateurs à 2 ou 3 positions, sauf <b>CH Black</b>: le moteur fait descendre complètement le BSO jusqu'au fin de course, puis il l'ouvre.</p> <p>Pour le variateur <b>CH Black</b>: il réarme d'abord la 3e position, puis il abaisse complètement le BSO.</p>
<b>Sans</b>	Sans abaissement	<p>Pour les variateurs à 2 ou 3 positions, sauf <b>CH Black</b>, le moteur abaisse le BSO pendant 2 s environ, puis il l'ouvre.</p> <p>Pour le variateur <b>CH Black</b>, il réarme la 3e position.</p>



### COMMANDE D'OUVERTURE



Pour commander l'ouverture, il suffit de donner une brève impulsion (< 2 s) d'arrêt lorsque le moteur est arrêté. Le moteur exécute un bref mouvement de confirmation, puis lorsque nous relâchons la touche, il exécute les mouvements nécessaires à l'ouverture des lames, en fonction du type de variateur configuré.

## RÉGLAGE DE LA POSITION D'OUVERTURE DES LAMES pour les variateurs à 2 et 3 positions (sauf CH Black)

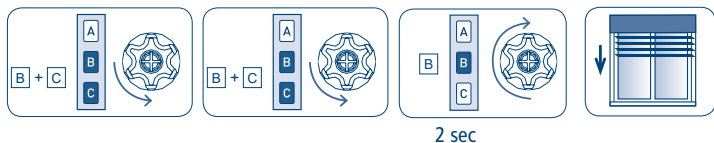
Le récepteur radio dispose d'une position prémémorisée d'ouverture des lames, égale à 0,8 s environ, qui permet d'ouvrir automatiquement les lames avec un angle compris entre 30 et 45 degrés.

Si nous le souhaitons, nous pouvons :

- modifier la position d'ouverture des lames
- désactiver l'ouverture des lames de façon à ce que le moteur ne réponde pas à la commande brève d'arrêt.

### MODIFICATION DE LA POSITION D'OUVERTURE DES LAMES

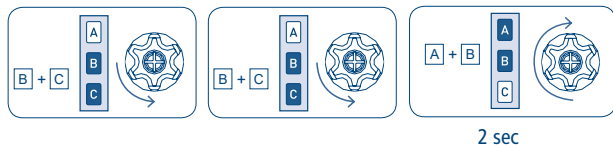
Envoyer la séquence de commande et attendre que le BSO s'abaisse complètement.



Le moteur se déplace à présent en mode «homme présent», ce qui permet de régler avec précision la position d'ouverture. Confirmer la position avec B (2 s). Le moteur exécute l'automatisme d'ouverture des lames.



### DÉSACTIVATION DE L'OUVERTURE DES LAMES



## RÉGLAGE DE LA COURSE DE RÉARMEMENT 3e POSITION seulement variateur CH Black 3 positions

Pour le variateur CH Black à 3 positions, le récepteur radio dispose d'un automatisme de réarmement prémémorisé de la 3e position, qui correspond à une valeur de 8 s environ de montée. Normalement, ce délai suffit à garantir le réarmement de la 3e position. Si vous le souhaitez, il est possible de raccourcir ou d'allonger la course de réarmement prévue.

### MODIFICATION DE LA COURSE DE RÉARMEMENT DE LA 3e POSITION

Transmettre la séquence de commande indiquée, puis attendre que le BSO descende complètement avec les lames fermées.



2 sec

Le moteur se déplace à présent en mode «homme présent», ce qui permet de régler la course de réarmement de la 3e position. Confirmer la course en appuyant sur B (2s). Le BSO descend avec les lames ouvertes en 3e position.




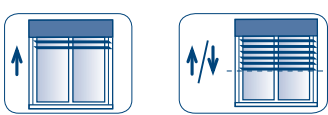
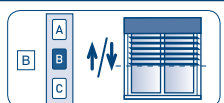
2 sec

Pour retourner à la valeur prédéfinie, il faut effacer les fins de course (voir page 108).


## POSITION INTERMÉDIAIRE

Cette fonction facultative permet de placer le BSO dans une position intermédiaire préférée. La position intermédiaire est mémorisée comme temps de descente à partir du fin de course supérieur.

### RÉGLAGE DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE

Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p><b>1) Appuyer sur les touches A+B pendant 4 s au moins.</b>  <i>Le moteur effectue un premier mouvement bref de confirmation et après 4 s il redémarre en montée.</i></p>	 <p>4 sec</p>
<p><b>2) Attendre que le BSO monte complètement.</b>  <i>Le moteur se déplace à présent en mode «homme présent», ce qui permet de régler avec précision la position intermédiaire.</i></p>	 <p>réglage</p>
<p><b>3) Confirmer la position avec B (2 s).</b>  <i>Le moteur effectue le positionnement en utilisant les automatismes prévus en fonction du type de variateur configuré.</i></p>	 <p>2 sec</p>

### MOUVEMENT EN POSITION INTERMÉDIAIRE

Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p><b>1) Lorsque le moteur est arrêté, donner une impulsion prolongée (&gt; 2 s) d'arrêt (B).</b>  <i>Le moteur exécute un premier mouvement bref de confirmation, puis, après 2 s, il effectue le positionnement à l'aide des automatismes prévus en fonction du type de variateur configuré.</i></p>	 <p>2 sec                      positionnement</p>

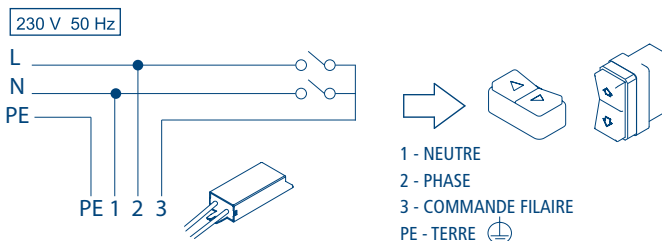
### ANNULATION DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE



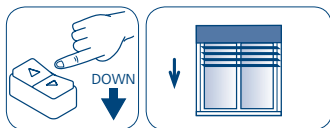


## BOÎTIER DE COMMANDE

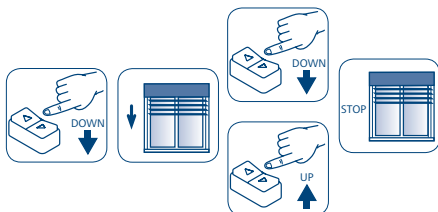
Il est également possible de commander le moteur à travers un boîtier de commande connecté au récepteur par trois fils (haut, bas, commun). **Le boîtier doit être muni d'un système d'interblocage mécanique ou électrique** afin d'éviter que les deux commandes n'arrivent simultanément. **De plus, la commande doit être du type instable (bouton-poussoir)**, c'est-à-dire que le contact doit s'ouvrir dès que l'on retire le doigt.



### FUNCTIONNEMENT



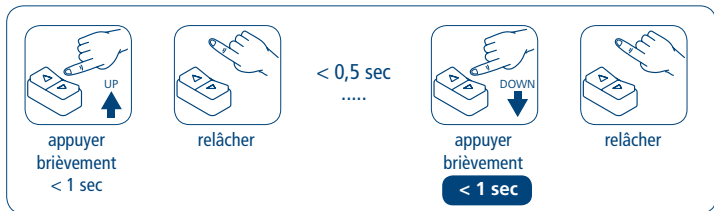
Appuyer sur l'un des deux boutons et relâcher: le moteur se déplace dans la direction souhaitée en fonction du mode de commande réglé.



Pour arrêter le moteur avant le contact du fin de course, appuyer sur l'une des deux touches (MONTÉE ou DESCENTE).

## MODALITÉ SMART - moteurs à fins de course mécaniques

### MOUVEMENT D'OUVERTURE DES LAMES



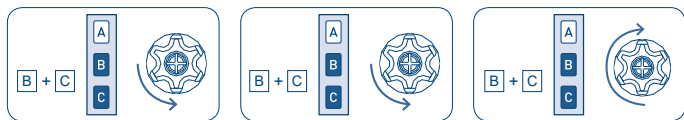
### MOUVEMENT EN POSITION INTERMÉDIAIRE



## ANNULATION TOTALE DES POSITIONS DES FINS DE COURSE

Pendant le fonctionnement, le récepteur radio mémorise automatiquement les positions des fins de course mécaniques configurées sur le moteur.

Si nous devons modifier la longueur ou la position des fins de course mécaniques, il faut effacer les positions mémorisées du récepteur radio.



Le récepteur radio est prêt à acquérir automatiquement les nouvelles positions de fin de course.

**ATTENTION! Lorsque vous effectuez cette opération:**

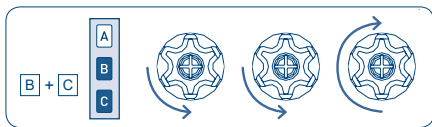
- La position intermédiaire et celle de «privacy» sont effacées.
- La position d'ouverture des lames est rétablie sur la valeur de 0,8 s.
- La course de réarmement de la 3e position (variateur CH Black) est rétablie sur 8 s de montée.

FONCTIONS SPÉCIALES

MÉMORISATION TEMPORAIRE DE L'ÉMETTEUR ET RÉGLAGE DU SENS DE ROTATION DU MOTEUR

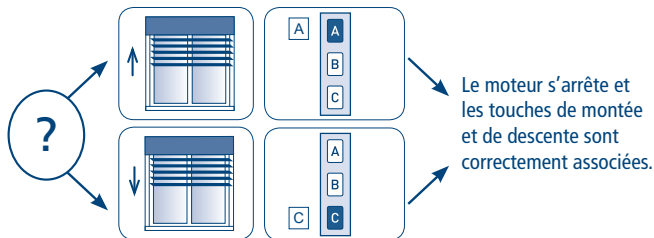
Cette fonction permet de mémoriser un émetteur de façon temporaire, par exemple pour permettre la mise au point des fins de course lors du montage à l'usine. L'émetteur définitif pourra être mémorisé par la suite à travers la séquence de commande correspondante (voir: "MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR"). Les opérations décrites ci-dessous ne peuvent être réalisées que quand le récepteur radio est neuf d'usine ou après un effacement complet de la mémoire (voir: "ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS"). Pour s'assurer que la programmation temporaire ne soit utilisée que lors des phases d'installation ou de mise au point et pas pendant l'utilisation quotidienne, le récepteur radio ne permet d'effectuer que les opérations ci-dessous et que dans les limites de temps indiquées. Mettre le récepteur radio sous tension; s'assurer qu'aucun autre récepteur radio sous tension et ayant la mémoire vide n'est présent dans le rayon d'action de l'émetteur. **Dans les 30 secondes suivant l'allumage du dispositif**, appuyer simultanément sur les touches B et C jusqu'à ce que le moteur donne le signal de confirmation.

T1: premier émetteur à mémoriser



T1

Le moteur répond avec les mouvements habituels, puis il débute le mouvement dans une direction. L'installateur doit appuyer pendant 1 s sur la touche de l'émetteur correspondant à la direction dans laquelle le BSO est en train de se déplacer.



T1 (1 sec)

**L'émetteur restera mémorisé 5 minutes**, pendant que le récepteur radio est sous tension. Une fois les 5 minutes écoulées ou si le récepteur radio est mis hors tension, l'émetteur sera effacé.

## MODALITÉ TEMPORISÉE - moteurs munis de fins de course électroniques ou mécaniques

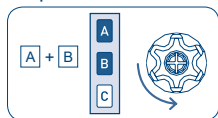
Avant de connecter le récepteur radio, régler les positions des fins de course du moteur. Pour le réglage, se référer au manuel d'instructions du moteur. Après avoir réglé les fins de course, connecter le récepteur radio.

### MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR

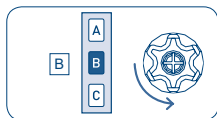
Cette opération ne peut être accomplie que quand le récepteur est neuf ou après une annulation complète de la mémoire.

**Pendant cette phase, mettre un seul récepteur sous tension à la fois.**

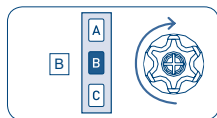
T1: premier émetteur à mémoriser



T1



T1



T1 (2 sec)

Après le dernier mouvement de confirmation, appuyer sur STOP (B) lorsque le moteur commence à se déplacer. Durant cette phase, il n'est pas possible de régler le sens de rotation du moteur: il faut d'abord configurer la gestion temporisée des sorties.

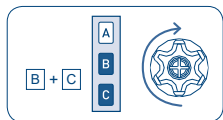
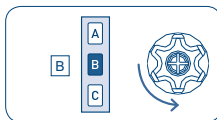
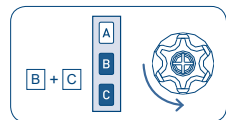
**AVANT DE COMMANDER LE MOTEUR, ACTIVER LA GESTION TEMPORISÉE DES SORTIES!**

### GESTION TEMPORISÉE DES SORTIES

Le récepteur radio commande le mouvement du moteur pendant une durée prédéterminée (time-out), supérieure au temps nécessaire pour atteindre les fins de course.

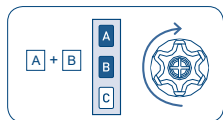
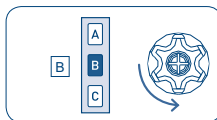
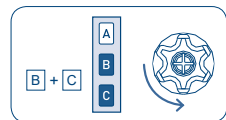
La durée de time-out est réglée en usine sur 90 secondes. La valeur peut être modifiée en suivant les indications fournies à la page 112 (RÉGLAGE DES VALEURS DE TIME-OUT).

ACTIVATION DE LA GESTION TEMPORISÉE



2 sec

DÉSACTIVATION DE LA GESTION TEMPORISÉE



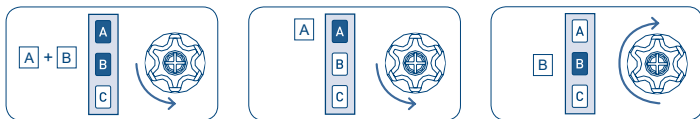
2 sec

## FONCTIONNEMENT ET CONTRÔLE DU SENS DE ROTATION

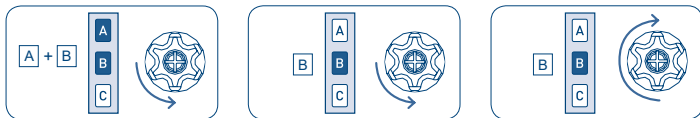
Après avoir mémorisé le premier émetteur et avoir activé la gestion temporisée des sorties, le récepteur radio est prêt à fonctionner.

Appuyer sur les touches A (montée) et C (descente) pour vérifier si le sens de rotation du moteur soit correctement associé. Si le sens de rotation associé n'est pas correct (ex.: en appuyant sur A, le BSO descend), procéder de la façon suivante:

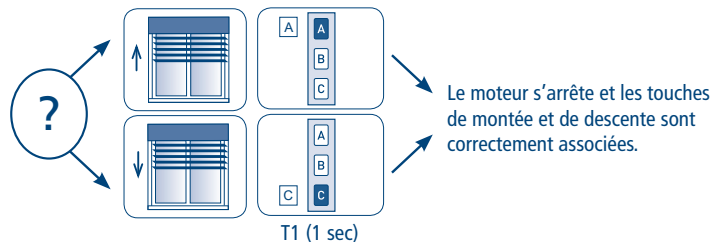
### 1) effacer l'émetteur



### 2) mémoriser à nouveau l'émetteur

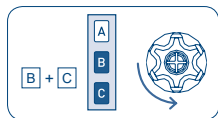


3) Après le dernier mouvement de confirmation, le moteur exécute 3 mouvements de 10 secondes chacun (montée/descente/montée ou descente/montée/descente). Pendant le mouvement, appuyer sur la touche correspondante au mouvement exécuté par le BSO (A pour montée, C pour descente).



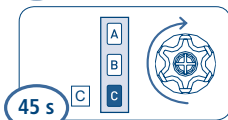
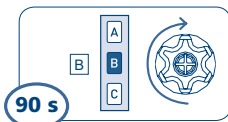
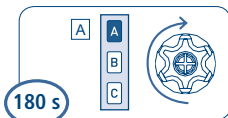
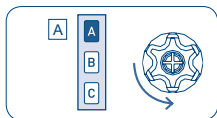
## RÉGLAGE DES VALEURS DE TIME-OUT

On entend par time-out le délai de temps pendant lequel le récepteur reste actif à partir du moment où une commande d'ouverture ou de fermeture est donnée. Ce délai doit toujours être supérieur au temps d'ouverture/fermeture du BSO. Le time-out ne se remet à zéro qu'à l'expiration du délai programmé ou après un arrêt.



Valeur réglée à l'usine: **90 secondes.**

La valeur de time-out programmée se maintient même après une annulation complète de la mémoire.



2 sec

## RÉGLAGE DE LA POSITION D'OUVERTURE DES LAMES

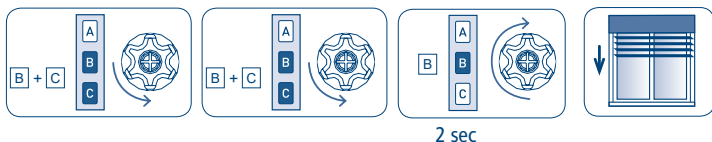
Le récepteur radio dispose d'une position prémémorisée d'ouverture des lames, égale à 0,8 s environ, qui permet d'ouvrir automatiquement les lames avec un angle compris entre 30 et 45 degrés.

Si nous le souhaitons, nous pouvons:

- modifier la position d'ouverture des lames
- désactiver l'ouverture des lames de façon à ce que le moteur ne réponde pas à la commande brève d'arrêt.

## MODIFICATION DE LA POSITION D'OUVERTURE DES LAMES

Envoyer la séquence de commande et attendre que le BSO s'abaisse complètement.



Le moteur se déplace à présent en mode «homme présent», ce qui permet de régler avec précision la position d'ouverture.

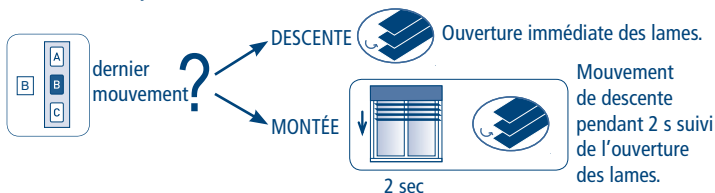


Confirmer la position avec B (2 s). Le moteur exécute l'automatisme d'ouverture des lames.

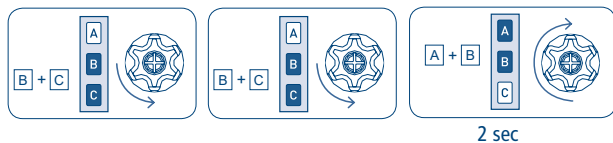


## MOUVEMENT D'OUVERTURE DES LAMES

Lorsque le moteur est arrêté, appuyer brièvement sur la touche B de l'émetteur. Le récepteur radio fait exécuter le mouvement au moteur en fonction de la dernière commande envoyée.





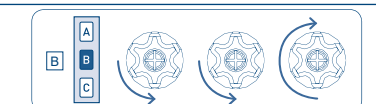
## DÉSACTIVATION DE L'OUVERTURE DES LAMES




## POSITION INTERMÉDIAIRE

Cette fonction facultative permet de placer le BSO dans une position intermédiaire préférée. La position intermédiaire est mémorisée comme temps de descente à partir du fin de course supérieur.

### RÉGLAGE DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE

Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p><b>1) Appuyer sur les touches A+B pendant 4 s au moins.</b></p> <p><i>Le moteur effectue un premier mouvement bref de confirmation et après 4 s il redémarre en montée.</i></p>	 <p>4 sec</p>
<p><b>2) Attendre que le BSO monte complètement.</b></p> <p><i>Le moteur se déplace à présent en mode «homme présent», ce qui permet de régler avec précision la position intermédiaire.</i></p>	 <p>réglage</p>
<p><b>3) Confirmer la position avec B (2 s).</b></p> <p><i>Le moteur exécute les 3 mouvements de confirmation.</i></p>	 <p>2 sec</p>

### MOVEMENT EN POSITION INTERMÉDIAIRE

Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p><b>1) Soulever complètement le BSO.</b></p> <p><i>Lorsque le moteur est arrêté: appuyer sur B pendant 2 s. Le moteur abaisse le BSO du temps réglé pour la position intermédiaire.</i></p>	 <p>2 sec positionnement</p>

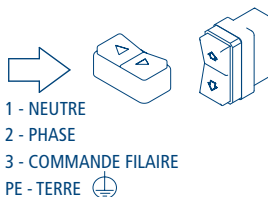
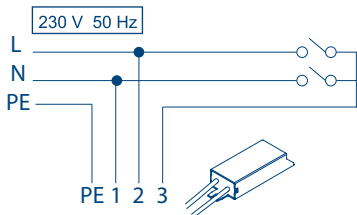
### ANNULATION DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE



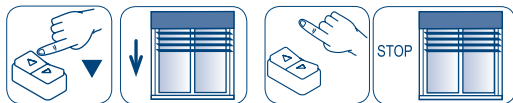


## BOÎTIER DE COMMANDE

Il est également possible de commander le moteur à travers un boîtier de commande connecté au récepteur par trois fils (haut, bas, commun). **Le boîtier doit être muni d'un système d'interblocage mécanique ou électrique** afin d'éviter que les deux commandes n'arrivent simultanément. **De plus, la commande doit être du type instable (bouton-poussoir)**, c'est-à-dire que le contact doit s'ouvrir dès que l'on retire le doigt.

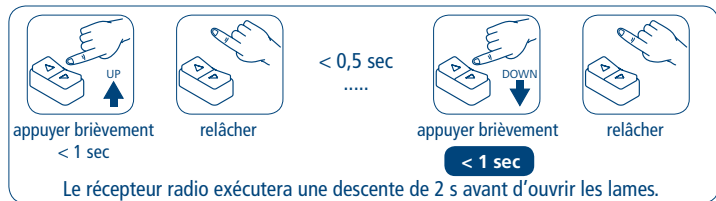


### FONCTIONNEMENT



Appuyer sur l'un des deux boutons et relâcher: le moteur se déplace dans la direction souhaitée. Le moteur s'arrête lorsque nous relâchons le bouton ou lorsque le time-out est atteint.

### MOUVEMENT D'OUVERTURE DES LAMES

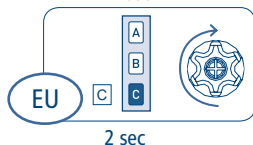
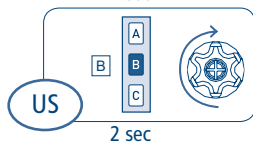
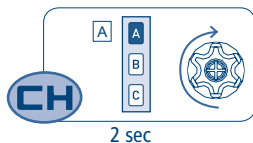
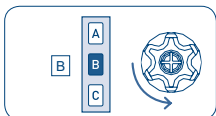
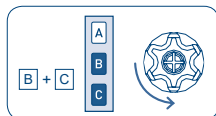


### MOUVEMENT EN POSITION INTERMÉDIAIRE



## RÉGLAGE DES COMMANDES DE MOUVEMENT ET RÉGLAGE DES LAMES

Le récepteur radio peut être programmé pour interpréter les commandes de mouvement et le réglage des lames selon trois modalités différentes:



Modalités	Commandes des mouvements montée/descente transmises par émetteur ou bouton
-----------	--

**CH**

(Cherubini)  
Valeur réglée  
à l'usine

Impulsion brève (<1 s):

réglage précis de l'orientation des lames avec mouvement du moteur pendant une durée fixe de 0,1 s

Impulsion prolongée (>1 s):

bref mouvement de confirmation, puis actionnement en mouvement continu

**US**(Amérique)

Impulsion brève (<0,5 s):

actionnement en mouvement continu

Impulsion prolongée (>0,5 s):

réglage de l'orientation des lames avec mouvement du moteur jusqu'au relâchement du bouton

**EU** (Europe)

Impulsion brève (<2 s):

réglage de l'orientation des lames jusqu'au relâchement du bouton

Impulsion prolongée (>2 s):

actionnement en mouvement continu. Après 2 s, le moteur fait une courte pause en guise de confirmation.

## FONCTIONNEMENT AVEC ANÉMOMÈTRE AVEC CAPTEUR SOLEIL

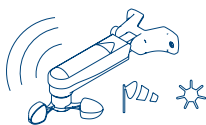
Il est possible d'associer un anémomètre simple ou un anémomètre avec capteur soleil au récepteur radio. Lors des événements climatiques (apparition et disparition du soleil, alarme vent), le récepteur radio exécute les opérations suivantes:

Évènements	Automatismes
Apparition du soleil (luminosité dépassant le seuil)	3 minutes après l'apparition du soleil, le BSO s'abaisse complètement avec les lames ouvertes.
Disparition du soleil (luminosité inférieure au seuil)	10 minutes après la disparition du soleil, le BSO s'ouvre: - le cas échéant, jusqu'à la position de «privacy», - ou il s'ouvre complètement.
Alarme vent (vent dépassant le seuil)	Après 2 secondes, le BSO monte complètement et nous ne pourrons pas l'arrêter ni l'abaisser tant que la vitesse du vent ne sera pas retournée en dessous du seuil pendant 8 minutes.

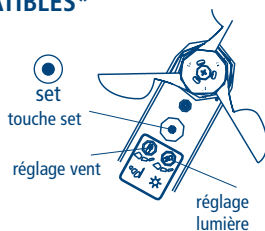
### ANÉMOMÈTRES COMPATIBLES\*



WINDTEC\* - Cod. A520007



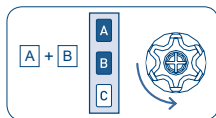
WINDTEC LUX\* - Cod. A520008



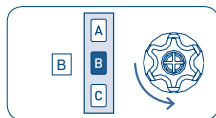
\*Pour la description complète des fonctions de ces dispositifs, voir la notice d'instructions présente dans leurs emballages respectifs.

### MÉMORISATION DU CAPTEUR

Pour effectuer l'association du capteur au récepteur, il faut avoir déjà mémorisé un émetteur. La séquence de mémorisation est la suivante:



Tn



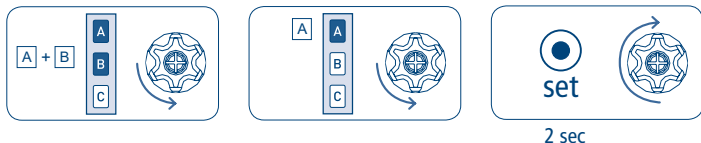
Tn



2 sec

## ANNULATION DU CAPTEUR

Pour annuler l'association du capteur au récepteur, il faut qu'il y ait un émetteur déjà mémorisé. La séquence d'annulation est la suivante:



## POSITION DE «PRIVACY» POUR DISPARITION DU SOLEIL


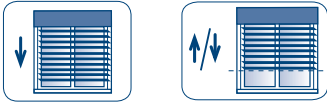
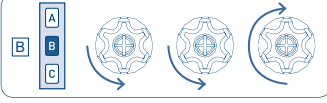
(seulement avec WindTec Lux)

En cas de disparition du soleil, nous pouvons régler une position intermédiaire de «privacy» pour l'ouverture du BSO, à utiliser à la place de l'ouverture complète. La position de «privacy» est mémorisée comme temps de montée à partir du fin de course inférieur.

### RÉGLAGE DE LA POSITION DE «PRIVACY» EN MODALITÉ SMART

Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p><b>1) Appuyer sur les touches B+C pendant 4 s au moins.</b></p> <p><i>Le moteur effectue un premier mouvement bref de confirmation et après 4 s il redémarre en descente.</i></p>	<p>4 sec</p>
<p><b>2) Attendre que le BSO s'abaisse complètement.</b></p> <p><i>Le moteur se déplace à présent en mode «homme présent», ce qui permet de régler avec précision la position de «privacy».</i></p>	<p>réglage</p>
<p><b>3) Confirmer la position avec B (2 s).</b></p> <p><i>Le moteur effectue le positionnement en utilisant les automatismes prévus en fonction du type de variateur configuré.</i></p>	<p>2 sec</p>

## RÉGLAGE DE LA POSITION DE «PRIVACY» EN MODALITÉ TEMPORISÉE

Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p><b>1) Appuyer sur les touches B+C pendant 4 s au moins.</b></p> <p><i>Le moteur effectue un premier mouvement bref de confirmation et après 4 s il redémarre en descente.</i></p>	 <p>4 sec</p>
<p><b>2) Attendre que le BSO s'abaisse complètement.</b></p> <p><i>Le moteur se déplace à présent en mode «homme présent», ce qui permet de régler avec précision la position de «privacy».</i></p>	 <p>réglage</p>
<p><b>3) Confirmer la position avec B (2 s).</b></p> <p><i>Le moteur exécute les 3 mouvements de confirmation.</i></p>	 <p>2 sec</p>

## ANNULATION DE LA POSITION DE «PRIVACY» LES DEUX MODES



## ACTIVATION/DÉSACTIVATION DE LA FONCTION LUMIÈRE

(WindTec Lux)

Pour activer (automatique) ou désactiver (manuel) la fonction lumière suivre les indications donnés sur les instructions de l'anémomètre ou de l'émetteur.

### TEST ANÉMOMÈTRE (WindTec/WindTec Lux)

Cette fonction est utile pour vérifier la communication correcte par radio et pour essayer les fonctions vent et lumière.

Pour activer la fonction de TEST, maintenir la touche SET enfoncée (environ 2 s) jusqu'à ce que le BSO descende complètement et ouvre les lames, ce qui signifie que le test est activé. La fonction de test reste active pendant 3 minutes durant lesquelles il est possible de vérifier la configuration des seuils de vent et lumière sans attendre les temps d'activation. Passé 3 minutes, le capteur WindTec retourne à son fonctionnement normal.



2 sec

#### ESSAI DE LA FONCTION VENT (WINDTEC, WINDTEC LUX)

Pour éviter les erreurs pendant l'essai de la fonction vent, il est recommandé de désactiver la fonction lumière. En faisant bouger les pales de l'anémomètre, le moteur commande la montée du BSO dès que la vitesse détectée par le capteur dépasse le seuil programmé.

#### ESSAI DE LA FONCTION LUMIÈRE (WINDTEC LUX)

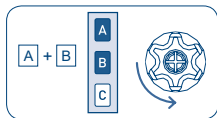
S'assurer que la fonction lumière est active. Quand le capteur détecte une variation de l'intensité de la lumière, il fait descendre le BSO si l'intensité de la lumière dépasse le seuil programmé, ou il le fait monter si l'intensité de la lumière descend en dessous du seuil programmé. Il est possible de répéter ce test plusieurs fois pour régler au mieux le seuil souhaité.

## MÉMORISATION D'AUTRES ÉMETTEURS

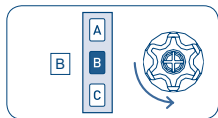
Il est possible de mémoriser jusqu'à 15 émetteurs y compris le capteur lumière/vent.

Tn: émetteur mémorisé

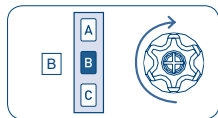
Tx: émetteur à mémoriser



Tn



Tn

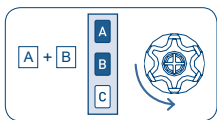


Tx (2 sec)

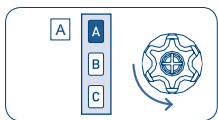
## ANNULATION D'UN SEUL ÉMETTEUR

Il est possible d'annuler individuellement chaque émetteur mémorisé. Au moment où on annule le dernier, le récepteur retourne à sa position initiale. La même procédure s'applique à chaque canal de l'émetteur multicanaux: il suffit de sélectionner le canal à annuler avant d'accomplir la séquence.

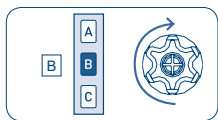
Tn: émetteur à annuler



Tn



Tn



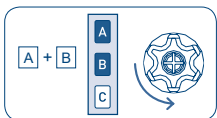
Tn (2 sec)

## ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS

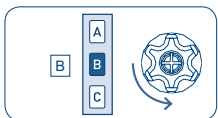
L'annulation totale de la mémoire peut s'effectuer de deux manières:

### 1) AVEC L'ÉMETTEUR

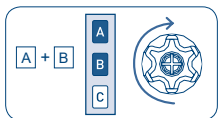
Tn: émetteur mémorisé



Tn



Tn



Tn (4 sec)

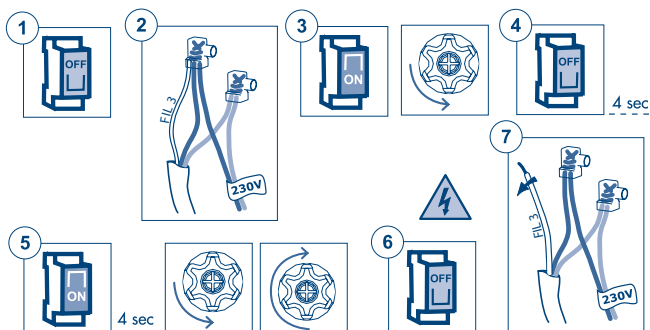
## 2) AVEC CÂBLAGE POUR COMMANDE FILAIRE OPTIONNELLE (FIL N°3)

Utiliser cette option en cas d'urgence ou quand on ne dispose pas d'un émetteur fonctionnant. Pour annuler la mémoire, il faut accéder au fil repéré N°3. Se reporter aux schémas de câblage page 94 et page 95 pour identifier les numéros des fils avant d'entamer la procédure.

La séquence d'opération est la suivante:

- 1) Mettre le récepteur hors tension, par exemple à travers l'interrupteur général.
- 2) Connecter fil N°3 à la Phase ou au Neutre.
- 3) Mettre sous tension le récepteur, la motorisation qui lui est affectée va faire une courte rotation.
- 4) Mettre le récepteur hors tension pendant au moins 4 secondes.
- 5) Mettre sous tension le récepteur qui, après 4 secondes environ, fera accomplir au moteur une courte rotation dans un sens et une rotation plus longue dans le sens contraire.
- 6) Mettre le récepteur hors tension.
- 7) Séparer le fil 3 de la Phase ou du Neutre. Bien isoler le fil 3 avant connecter le récepteur à l'électricité.

Il est alors possible de procéder à la mémorisation du premier émetteur.





**I GARANZIA** Il mancato rispetto di queste istruzioni annulla la responsabilità e la garanzia CHERUBINI.

### **DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ UE**

CHERUBINI S.p.A. dichiara che il prodotto è conforme alle pertinenti normative di armonizzazione dell'Unione: Direttiva 2014/53/UE, Direttiva 2011/65/UE.

Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile facendone richiesta sul sito: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).

**GB GUARANTEES** Failure to comply with these instructions annuls CHERUBINI's responsibilities and guarantee.

### **EU DECLARATION OF CONFORMITY**

CHERUBINI S.p.A. declares that the product is in conformity with the relevant Union harmonisation legislation: Directive 2014/53/EU, Directive 2011/65/EU.

The full text of the EU declaration of conformity is available upon request at the following website: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).

**D GARANTIE** Bei nichtbeachten der Gebrauchsanweisung entfällt die CHERUBINI Gewährleistung und Garantie.

### **EU-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG**

CHERUBINI S.p.A. erklärt der produkt erfüllt die einschlägigen Harmonisierungsrechtvorschriften der Union: Richtlinie 2014/53/EU, Richtlinie 2011/65/EU.

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

**F GARANTIE** Le non-respect de ces instructions exclut la responsabilité de CHERUBINI et sa garantie.

### **DÉCLARATION UE DE CONFORMITÉ**

CHERUBINI S.p.A. déclare que le produit est conforme à la législation d'harmonisation de l'Union applicable: Directive 2014/53/UE, Directive 2011/65/UE.

Le texte complet de la déclaration UE de conformité est disponible en faisant requête sur le site internet: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).

**E GARANTÍA** El incumplimiento de estas instrucciones anula la responsabilidad y la garantía de CHERUBINI.

### **DECLARACIÓN UE DE CONFORMIDAD**

CHERUBINI S.p.A. declara que el producto es conforme con la legislación de armonización pertinente de la Unión: Directiva 2014/53/UE, Directiva 2011/65/UE.

El texto completo de la declaración UE de conformidad puede ser solicitado en: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).





**CHERUBINI S.p.A.**

Via Adige 55  
25081 Bedizzole (BS) - Italy  
Tel. +39 030 6872.039 | Fax +39 030 6872.040  
info@cherubini.it | www.cherubini.it

**CHERUBINI Iberia S.L.**

Avda. Unión Europea 11-H  
Apdo. 283 - P. I. El Castillo  
03630 Sax Alicante - Spain  
Tel. +34 (0) 966 967 504 | Fax +34 (0) 966 967 505  
info@cherubini.es | www.cherubini.es

**CHERUBINI France S.a.r.l.**

ZI Du Mas Barbet  
165 Impasse Ampère  
30600 Vauvert - France  
Tél. +33 (0) 466 77 88 58 | Fax +33 (0) 466 77 92 32  
info@cherubini.fr | www.cherubini.fr

**CHERUBINI Deutschland GmbH**

Siemensstrasse, 40 - 53121 Bonn - Deutschland  
Tel. +49 (0) 228 962 976 34 / 35 | Fax +49 (0) 228 962 976 36  
info@cherubini-group.de | www.cherubini-group.de

