

**MANUALE D'USO E MANUTENZIONE**

motori tubolari Ø 45 mm e Ø55 mm con finecorsa elettronico e ricevitore radio



Gentile cliente, la ringraziamo per aver acquistato un prodotto STAFER. Questo manuale descrive le operazioni necessarie alla corretta installazione dei prodotti V6RX.E3 / V7RX.E3. Questi motori tubolari con finecorsa elettronici sono ideati per la movimentazione delle principali tipologie di avvolgibile. Le specifiche tecniche del motore sono riportate sull'etichetta applicata al tubo motore. Questi dispositivi non sono stati studiati 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 deve essere effettuata 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. Consultare il sito [www.stafer.com](http://www.stafer.com) per eventuali documenti aggiornati.

**Indice dei contenuti**

01. Caratteristiche tecniche motori e radiocomandi
02. Avvertenze
03. Tabelle delle portate e componenti del motore
04. Collegamento elettrico
05. Alcune informazioni sul funzionamento del motore
06. Funzioni di controllo del movimento
07. Installazione attraverso pulsanti di comando
08. Installazione attraverso radiocomando
09. Aggiungere-cancellare un dispositivo radio
10. Regolazione fine del finecorsa superiore
11. Regolazione fine del finecorsa inferiore
12. Logica pulsanti
13. Terzo finecorsa (posizione preferita)
14. Inversione del terzo finecorsa
15. Anemometro sole/vento
16. Test radio per anemometro
17. Rilascio telo
18. Orientamento (micro movimenti)
19. Ripristino delle condizioni di fabbrica

**Radiocomandi STAFER compatibili**

[www.stafer.com](http://www.stafer.com)

VIDEO TUTORIAL


**Rispettiamo l'ambiente**

Rispettare l'ambiente è un dovere di tutti! STAFER 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**

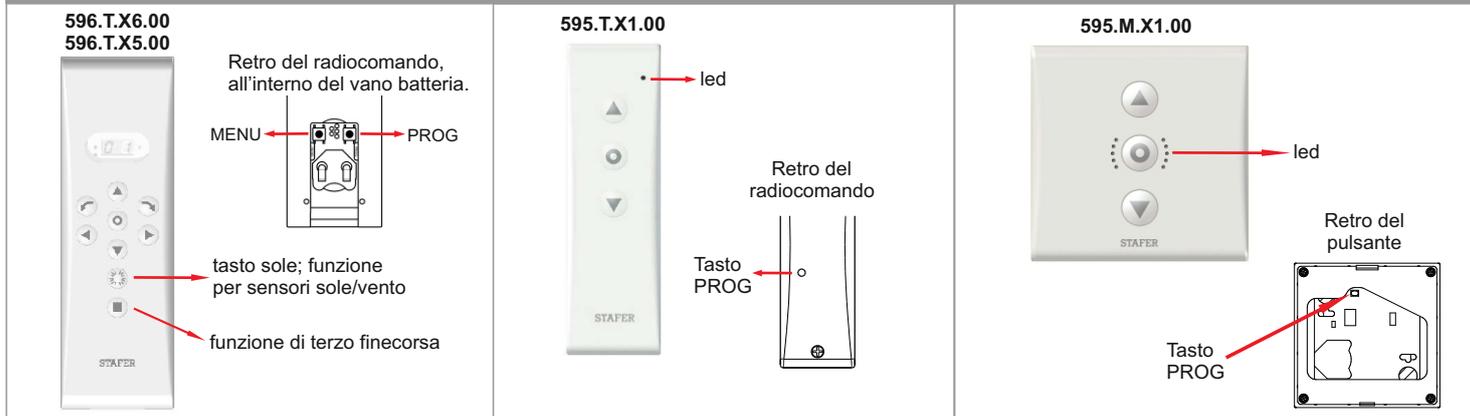
E' consigliabile non utilizzare sistemi radio in ambienti con forti interferenze (ad esempio in vicinanza di stazioni di polizia, porti, aeroporti, banche, etc). E' comunque opportuno un sopralluogo tecnico prima di installare un qualsiasi sistema radio al fine di individuare possibili fonti di interferenza. 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.

**01. CARATTERISTICHE TECNICHE**

Le caratteristiche tecniche del motore sono riportate nell'etichetta applicata al tubo motore. Prima di installare il motore, si consiglia di copiare i dati tecnici (compreso il nome esteso del prodotto) e conservarli in luogo sicuro. Questi dati potrebbero essere utili in caso di successive manutenzioni o assistenza tecnica. Ulteriori caratteristiche comuni alla famiglia di motori V6RX.E3 / V7RX.E3.

Alimentazione	: 230 Vac 50 Hz	Grado di protezione	: IP44	Frequenza radio	: 433.42 MHz
Consumo a riposo	: < 0,5W	Classe di isolamento	: H	Trasmettitori portatili memorizzabili	: 40
Diametro minimo rullo V6RX.E	: 50 x 1.5 mm	Giri massimi finecorsa	: ∞	Sensori radio sole/vento memorizzabili	: 1
Diametro minimo rullo V7RX.E	: 60 x 1.5 mm	Tempo funzionamento continuo	: 4 minuti		

## 01.1 Tasti «funzioni» radiocomandi



## 02. AVVERTENZE

### 02.1 Avvertenze per la sicurezza

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 a «uomo presente» e possono escludere l'utilizzo di comandi radio o necessitare di particolari sicurezze. • Per prevenire situazioni di potenziale pericolo, verificare periodicamente le condizioni operative dell'avvolgibile.

### 02.2 Avvertenze per l'installazione

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 STAFER. • 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 agli agenti atmosferici. • Il cavo dell'antenna è sottoposto alla tensione di rete. E' vietato e pericoloso tagliare il cavo dell'antenna. Se il cavo dell'antenna è danneggiato, sostituire il prodotto. • Per la vostra sicurezza, è vietato operare in prossimità del rullo avvolgitore a motore alimentato.

### 02.3 Avvertenze per l'uso

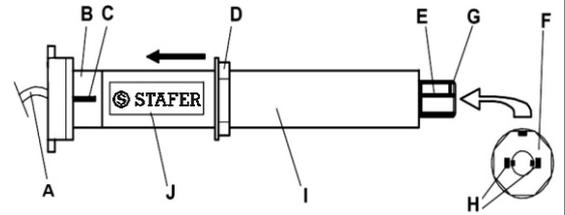
Il prodotto non è destinato ad essere usato da persone (bambini compresi) le cui capacità fisiche, sensoriali o mentali siano ridotte, oppure con mancanza di esperienza o di conoscenza, a meno che esse non abbiano potuto beneficiare, attraverso l'intermediazione di una persona responsabile della loro 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.



### 03. TABELLE DELLE PORTATE E COMPONENTI DEL MOTORE

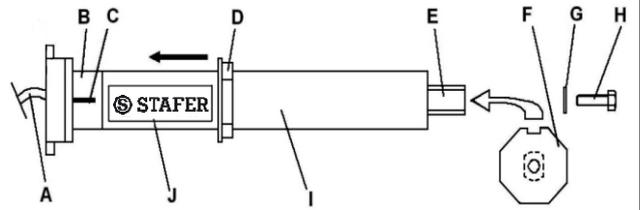
V6RX.E3	Modello	Coppia Nm	Giri/Min	Consumo W	Modello	Coppia Nm	Giri/Min	Consumo W
	V6RX.E3 15/13	15	13	125	V6RX.E3 8/17	8	17	105
	V6RX.E3 27/13	27	13	190	V6RX.E3 12/17	12	17	125
	V6RX.E3 35/13	35	13	230	V6RX.E3 22/17	22	17	190
	V6RX.E3 45/13	45	13	290	V6RX.E3 28/17	28	17	230
					V6RX.E3 38/17	38	17	290

A=cavo di alimentazione / B=corona base / C=chiavetta di inserzione / D=corona adattatore / E=pignone di uscita / F=puleggia di traino / G=dente di aggancio / H=clips di aggancio (per togliere la puleggia allargare le clips e tirare leggermente) / I=corpo del motoriduttore / J=dati di targa

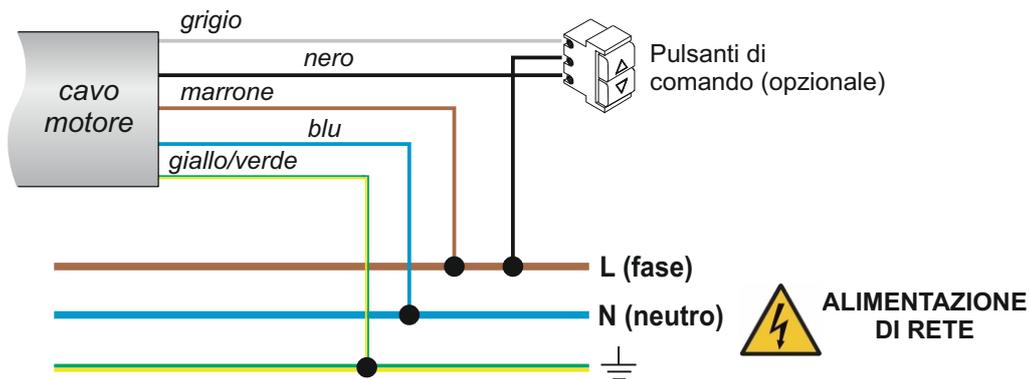


V7RX.E3	Modello	Coppia Nm	Giri/Min	Consumo W
	V7RX.E3 80/12	80	12	375
	V7RX.E3 100/12	100	12	410
	V7RX.E3 130/9	130	9	410

A=cavo di alimentazione / B=corona base / C=chiavetta di inserzione / D=corona adattatore / E=pignone di uscita / F=puleggia di traino / G=rosetta / H=vite di bloccaggio / I=corpo del motoriduttore / J=dati di targa



### 04. COLLEGAMENTO ELETTRICO



#### 04.1 Avvertenze per l'elettricista

Effettuare i collegamenti in assenza di alimentazione. • Verificare che la linea di alimentazione non dipenda da circuiti elettrici destinati all'illuminazione. • Nella linea di alimentazione deve essere inserito un dispositivo magnetotermico o differenziale. Sulla linea di alimentazione deve essere inserito un dispositivo di sezionamento con categoria di sovratensione III, cioè distanza tra i contatti di almeno 3,5 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. • Il prodotto non prevede alcuna protezione contro sovraccarichi o cortocircuiti. Prevedere sulla linea di alimentazione una protezione adeguata al carico, ad esempio un fusibile di valore massimo 3,15A. • I pulsanti di comando sono collegati alla tensione di rete e quindi devono essere adeguatamente isolati e protetti.

#### 04.2 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.

#### 04.3 Pulsanti di comando

I pulsanti di comando sono opzionali. Se utilizzati, i pulsanti di comando 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.

#### 04.4 Collegamento del motore a centrali domotiche

Esistono diversi tipi di centrali domotiche. Alcune centrali domotiche permettono di programmare il tempo di chiusura dei contatti di uscita, mentre altre non lo permettono; alcune centrali domotiche misurano l'assorbimento in corrente dei dispositivi applicati ai contatti di uscita, mentre altre non lo fanno; alcune centrali domotiche lavorano con protocolli proprietari, mentre altre lavorano con protocolli "standard" (ad esempio KNX, MODBUS, ...). Data la diversità delle caratteristiche delle centrali domotiche in commercio, il produttore del motore non può conoscere a priori se il motore è compatibile con la centrale domotica installata. 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. Di conseguenza la centrale domotica deve rispettare le regole di funzionamento dei pulsanti di comando, diverse a seconda che i pulsanti di comando funzionino a IMPULSO (impostazione di fabbrica) o a UOMO PRESENTE (vedi sezione 12 «Logica pulsanti»).

##### 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 STAFER SPA e centrali domotiche (qualora si rispettino le regole di cui sopra). Tuttavia STAFER 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. Per ulteriori informazioni contattare il proprio rivenditore.

## 05. ALCUNE INFORMAZIONI SUL FUNZIONAMENTO DEL MOTORE

Il motore STAFER adegua il proprio principio di funzionamento in base alla tipologia di avvolgibile nel quale viene installato (tapparella, tenda da sole a barra quadra o tenda da sole a cassonetto).

### Funzionamento in modalità TAPPARELLA

Il motore attiva la proprietà di rilevamento di un ostacolo durante la fase di salita. Se durante la fase di salita viene rilevato un ostacolo in prossimità del fincorsa inferiore, la manovra di salita viene interrotta ed il motore si aziona in discesa riportando la tapparella in posizione di fincorsa inferiore (il motore interpreta l'ostacolo come un fermo anti-intrusione). Se durante la fase di salita viene rilevato un ostacolo in altre posizioni, la manovra di salita viene interrotta ed il motore si aziona brevemente in discesa, in modo tale da liberare la tapparella dalla trazione a cui è sottoposta a causa dell'ostacolo. Se il fincorsa superiore è stato appreso per contatto dei tappi della tapparella con la battuta superiore, ogni 30 manovre di chiusura completa il motore ricerca la battuta superiore per sopperire automaticamente a possibili assestamenti meccanici della tapparella in modo tale da ricalibrare in modo automatico il fincorsa.

### Funzionamento in modalità TENDA BARRA QUADRA

Il motore attiva la proprietà di rilevamento di un ostacolo durante la fase di salita esattamente come la modalità tapparella. Se il fincorsa superiore è stato appreso per contatto del terminale con la barra quadra, ogni 30 manovre di chiusura completa il motore ricerca il contatto del terminale con la barra quadra per sopperire automaticamente ad allungamenti/accorciamenti del telo, mantenendo di fatto il telo sempre alla tensione ottimale.

### Funzionamento in modalità TENDA CASSONETTO

Il motore attiva la proprietà di rilevamento di un ostacolo durante la fase di salita esattamente come la modalità tapparella. Se il fincorsa superiore è stato appreso per contatto della parte mobile del cassonetto con la parte fissa del cassonetto (condizione pressoché sempre valida nella tenda a cassonetto), ad ogni chiusura del cassonetto il motore ripristina i fincorsa in modo tale da sopperire automaticamente ad allungamenti/accorciamenti del telo, mantenendo di fatto il telo sempre alla tensione ottimale e favorendo la corretta chiusura del cassonetto. In questa modalità è anche possibile, attraverso l'apposita funzione (paragrafo 17), attivare e regolare il tempo di rilascio del telo immediatamente dopo la chiusura del cassonetto.

## 06. FUNZIONI DI CONTROLLO DEL MOVIMENTO

A seconda del tipo di installazione effettuata, il motore utilizza o meno alcuni controlli elettronici ed ottimizza il proprio funzionamento in base all'avvolgibile. E' comunque possibile intervenire su alcuni controlli elettronici manualmente attivandoli/disattivandoli in base alle specifiche esigenze. Di seguito l'elenco dei controlli disponibili e come questi vengono impostati dal motore al termine dell'installazione.

- A = funzione attiva, non disattivabile
- B = funzione attiva, ma disattivabile
- N = funzione non attiva, ma attivabile
- = funzione non disponibile
- As = funzione attiva e non disattivabile, presente solo se il fincorsa superiore è stato memorizzato per contatto con un ostacolo

Rilevamento ostacolo salita	Rilevamento fermi	Ripristino automatico della corsa	Rilascio telo	Orientamento
Non appena viene rilevato un ostacolo durante la fase di salita, il motore si arresta ed effettua un breve movimento in discesa per liberare la struttura dalla trazione.	Non appena viene rilevato un fermo di sicurezza durante la partenza in salita, il motore arresta la manovra e richiude l'avvolgibile.	Se il fincorsa di salita viene memorizzato per contatto con un ostacolo, il motore, in opportune circostanze, ricalibra automaticamente la corsa.	Funzione specifica per la tenda a cassonetto. Quando il cassonetto chiude, viene comandato un breve movimento in discesa per ridurre la trazione che insiste sul telo.	La funzione permette di movimentare a scatti l'avvolgibile. Funzione studiata appositamente per la Tapparella Orientabile, ma attiva anche sulle altre tipologie.
Tapparella: A Tenda barra quadra: A Tenda cassonetto: A	Tapparella: A Tenda barra quadra: A Tenda cassonetto: A	Tapparella: As Tenda barra quadra: As Tenda cassonetto: As	Tapparella: - Tenda barra quadra: - Tenda cassonetto: N  Vedi paragrafo 17	Tapparella: B Tenda barra quadra: B Tenda cassonetto: B  Vedi paragrafo 18

## 07. INSTALLAZIONE ATTRAVERSO I PULSANTI DI COMANDO

Si consiglia di leggere interamente tutta la procedura prima di effettuare le operazioni descritte, in maniera tale da rendere l'esecuzione della procedura più semplice e con meno possibilità di errore.



L'installazione deve essere effettuata da un tecnico qualificato. In caso di dubbi contattare il proprio fornitore.

**A**

Togliere e ridare tensione

**B** (1)

Porta il motore in posizione intermedia

**C** (2)

Premi brevemente **3 VOLTE** il pulsante che MUOVE IL MOTORE IN DISCESA

Il motore effettua una segnalazione su/giù

In base alla propria applicazione premere il tasto SALITA il numero di volte corrispondente (vedi sotto):

**D** (2)

**Con Tapparella**

x1 ↑  
premere una volta SALITA

**Con Tenda Barra Quadra**

x2 ↑  
premere 2 volte SALITA

**Con Tenda Cassonetto**

x3 ↑  
premere 3 volte SALITA

**E**

Il motore replica il numero di movimenti. Se non corrispondono ripetere.

**F** (1) Portare tapparella/tenda al fincorsa inferiore desiderato tenendo premuto il pulsante DISCESA. Al termine rilasciare e premere brevemente SALITA.

**ATTENZIONE!** con tapparella tipo ORIENTA bisogna arrestare il motore quando la tapparella è abbassata e tutte le stecche sono completamente aperte. Per associare il fincorsa di tapparella tutta chiusa vedere paragrafo 13 «TERZO F.C.» dopo aver completato il punto I.

**G**

Dopo 2 secondi il motore muove su/giù

**H** (1) Portare tapparella/tenda al fincorsa superiore desiderato tenendo premuto il pulsante SALITA. Al termine rilasciare e premere brevemente DISCESA.

Arresta manualmente. Premi brevemente GIÙ.

Raggiunta la posizione attendere 2 secondi

Il motore fa un movimento giù/su

**I**

Dopo 2 secondi il motore muove su/giù. FINE!

Nel caso in cui si volesse regolare meglio la posizione dei fincorsa tramite i pulsanti, occorre procedere come descritto nei paragrafi 10 o 11. A volte è possibile che, terminata la procedura, il motore si muova al contrario rispetto al pulsante premuto. In tal caso si consiglia di girare i pulsanti o invertire i fili grigio e nero.

Nel caso si voglia successivamente memorizzare un radiocomando seguira la procedura al paragrafo 9.2.

### Note:

Se il motore fa 4 brevi movimenti su/giù significa che è in attesa di un comando. Dopo averlo segnalato 3 volte, se non si danno comandi, uscirà dalla programmazione e sarà necessario togliere corrente e ricominciare dal punto A.

(1) il motore si muove a «uomo presente»: premendo SALITA o DISCESA il motore si muove in una certa direzione fino al rilascio del pulsante.

(2) premere per 3 volte brevemente, circa 0,5 secondi tra una pressione e la successiva.

## 08. INSTALLAZIONE ATTRAVERSO IL RADIOCOMANDO

Si consiglia di leggere interamente tutta la procedura prima di effettuare le operazioni descritte, in maniera tale da rendere l'esecuzione della procedura più semplice e con meno possibilità di errore.



L'installazione deve essere effettuata da un tecnico qualificato.  
Questo motore è compatibile con i radiocomandi delle serie 595 e 596.  
In caso di dubbi contattare il proprio fornitore.

**A** Togliere e ridare tensione

**B** (1)  
Art. 596 Art. 595T Art. 595M  
Entro 15 secondi premi brevemente PROG del trasmettitore

**C** (2)  
Premi brevemente SALITA → Il motore si muove in salita? → SI →  
NO → Premi PROG del trasmettitore

**D** Porta il motore in posizione intermedia

**E** (3)  
x3  
Premi 3 volte STOP → Dopo 2 sec. il motore muove su/giù

In base alla propria applicazione decidere quante volte premere il tasto SALITA:

**F** (3)  
Con Tapparella x1  
Con Tenda Barra Quadra x2  
Con Tenda Cassonetto x3  
Il motore replica lo stesso numero di movimenti. Se non corrisponde premere nuovamente il valore desiderato.

**G** Dopo 2 sec. il motore replica i movimenti.

**H** (3)  
x3  
Se i movimenti corrispondono premi 3 volte STOP. Se non corrispondono ripetere punto F.

**I** Dopo 2 sec. il motore effettua un movimento su e giù

**L** Portare tapparella/tenda al fincorsa inferiore desiderato (2)  
Raggiunta posizione Premi 3 volte STOP (3)  
**ATTENZIONE!** con tapparella tipo ORIENTA bisogna arrestare il motore quando la tapparella è abbassata e tutte le stecche sono completamente aperte. Per associare il fincorsa di tapparella tutta chiusa vedere paragrafo 12 «TERZO F.C.» dopo aver completato il punto P.

**M** Dopo 2 sec. il motore effettua un movimento su e giù

**N** Portare tapparella/tenda al fincorsa superiore desiderato (2)  
Battuta Superiore automatica? → NO → Arresta manualmente → Raggiunta posizione Premi 3 volte STOP (3)  
SI → Tieni premuto fino al contatto dei tappi poi rilasciare il tasto

**O** Dopo 2 sec. il motore effettua un movimento giù e su

**P** Dopo 2 sec. il motore effettua un movimento giù e su. FINE!

I FINCORSA VANNO REGOLATI MEGLIO O NECESSITANO DI REGOLAZIONE FINE? Vedi paragrafo 10 e 11 (pag. 6).

### Note:

Se il motore fa 4 brevi movimenti su/giù significa che è in attesa di un comando. Dopo averlo segnalato 3 volte, se non si danno comandi, uscirà dalla programmazione e sarà necessario togliere corrente e ricominciare dal punto A.

(1) dal momento in cui si preme PROG del trasmettitore, i pulsanti via filo vengono inibiti per tutta la procedura dell'installazione.

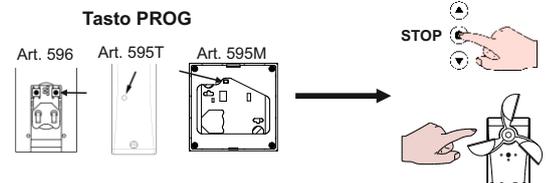
(2) il motore si muove a «uomo presente»: premendo SALITA o DISCESA del trasmettitore il motore si muove in una certa direzione fino al rilascio del pulsante.

(3) premere per 3 volte brevemente, circa 0,5 secondi tra una pressione e la successiva.

## 09. AGGIUNGERE O CANCELLARE UN DISPOSITIVO RADIO (RADIOCOMANDO O ANEMOMETRO)

### 09.1 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO (Solo se vi è già un radiocomando memorizzato)

- Porta il motore in posizione intermedia.
- Premi brevemente PROG di un radiocomando già in memoria. Il motore effettua 2 movimenti in salita.
- Entro 15 secondi.....  
per aggiungere un radiocomando: premi **STOP** o **SU** del radiocomando da aggiungere;  
per aggiungere un anemometro: ruotare la girante in senso anti-orario per qualche secondo;  
per eliminare un radiocomando già in memoria: premi **GIU** del radiocomando;  
per eliminare un anemometro già in memoria: eseguire la funzione 27 (manuale anemometro)
- 2 movimenti su: dispositivo memorizzato!!  
1 movimento giù: dispositivo cancellato!!



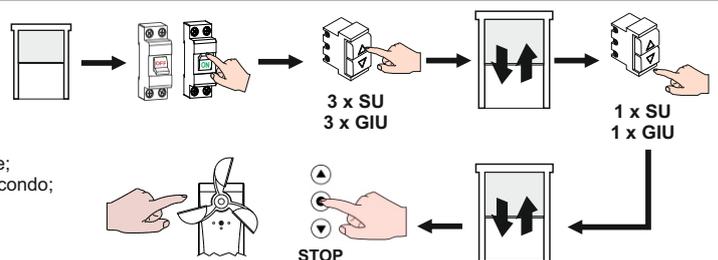
### NOTE:

Dopo aver premuto PROG, se entro 15 secondi non si comunica un segnale al motore, questo esce dal menu senza segnalare nulla.

E' possibile cancellare anche l'unico radiocomando memorizzato. Per associarne un altro successivamente è necessario procedere con i pulsanti (paragrafo 09.2)

### 09.2 UTILIZZANDO I PULSANTI DI COMANDO (Se non vi è nessun dispositivo memorizzato funzionante)

- Porta il motore in posizione intermedia.
- Togli tensione, attendi qualche secondo, alimenta nuovamente.
- Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **3 volte SU** e **3 volte GIU**.  
Il motore effettua un movimento su/giù.
- Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **1 volta SU** e **1 volta GIU**.  
Dopo 10 secondi il motore effettua 2 movimenti in salita.
- Entro 15 secondi.....  
per aggiungere un radiocomando: premi **STOP** o **SU** del radiocomando da aggiungere;  
per aggiungere un anemometro: ruotare la girante in senso anti-orario per qualche secondo;
- Il motore esegue 2 movimenti su: dispositivo memorizzato!!



### NOTE:

Dopo aver premuto 3 volte SU e 3 volte GIU, se entro 15 secondi non si comunica un segnale al motore, questo esce dal menu senza segnalare nulla.

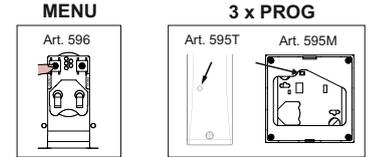
## 10. REGOLAZIONE «FINE» DEL FINECORSA SUPERIORE

### ATTENZIONE:

La regolazione fine del finecorsa superiore non è possibile se questo è stato appreso per contatto con una battuta.

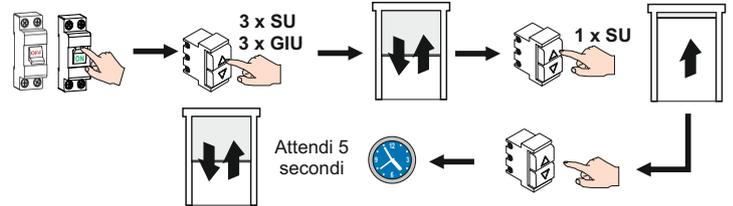
### 10.1 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Con il 596 premi **MENU**. Sul display compare -- / Con il 595 premi velocemente **3 volte PROG\*** (led rosso acceso). Il motore muove su/giù.
03. Premere una volta **GIU**. Sul display del 596 compare 01.
04. Premere **STOP**. Il motore fa un breve movimento su/giù.
05. Premere **SALITA**. Il motore si porta al finecorsa superiore. Attendere che si fermi.
06. Regolare la nuova posizione con **SALITA / DISCESA**.
07. Trovata la posizione premere **PROG**. Dopo 10 sec. il motore fa un breve movimento GIU/SU.
08. Con il 596 premere **MENU**. Con il 595 premere velocemente **3 volte PROG\*** (led rosso si spegne).



### 10.2 UTILIZZANDO I PULSANTI DI COMANDO

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Togli tensione, attendi qualche secondo, alimenta nuovamente.
03. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **3 volte SU** e **3 volte GIU**. Il motore effettua 1 movimento SU/GIU.
04. Entro 15 secondi, premi brevemente **1 volta GIU**. Dopo 10 sec. segnala su/giù.
05. Premere una volta **SU**. Il motore si porta al finecorsa superiore. Attendere che si fermi.
06. Regolare la nuova posizione con **SALITA/DISCESA**.
07. Una volta posizionato attendi 10 secondi. Il motore effettua 1 movimento giù/su. Finecorsa memorizzato!!

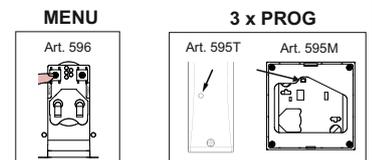


(\*) brevi pressioni, massimo 0,5 secondi tra una pressione e la successiva.

## 11. REGOLAZIONE «FINE» DEL FINECORSA INFERIORE

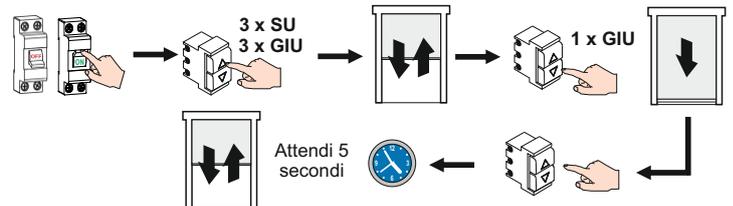
### 11.1 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Con il 596 premi **MENU**. Sul display compare -- / Con il 595 premi velocemente **3 volte PROG\*** (led rosso acceso). Il motore muove su/giù.
03. Premere una volta **GIU**. Sul display del 596 compare 01.
04. Premere **STOP**. Il motore fa un breve movimento su/giù.
05. Premere **DISCESA**. Il motore si porta al finecorsa inferiore. Attendere che si fermi.
06. Regolare la nuova posizione con **SALITA/DISCESA**.
07. Trovata la posizione premere **PROG**. Dopo 10 sec. il motore fa un movimento SU/GIU.
08. Con il 596 premere **MENU**. / Con il 595 premere velocemente **3 volte PROG\*** (led rosso si spegne).



### 11.2 UTILIZZANDO I PULSANTI DI COMANDO

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Togli tensione, attendi qualche secondo, alimenta nuovamente.
03. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **3 volte SU** e **3 volte GIU**. Il motore effettua 1 movimento SU/GIU.
04. Entro 15 secondi, premi brevemente **1 volta GIU**. Dopo 10 sec. segnala su/giù.
05. Premere una volta **GIU**. Il motore si porta al finecorsa inferiore. Attendere che si fermi.
06. Regolare la nuova posizione con **SALITA/DISCESA**.
07. Una volta posizionato attendi 10 secondi. Il motore effettua 1 movimento giù/su. Finecorsa memorizzato!!



(\*) brevi pressioni, massimo 0,5 secondi tra una pressione e la successiva.

## 12. 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. Per modificare questo parametro segui quanto riportato di seguito.

### 12.1 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 596

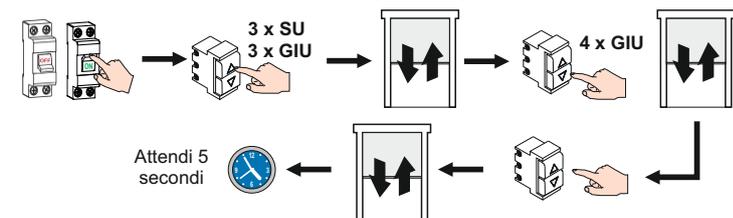
01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Premi **MENU**. Il motore fa un movimento su/giù. Sul display compare --
03. Premi **4 volte GIU**. Sul display compare 04.
04. Premi **STOP**. Il motore segnala:  
1 su = uomo presente, 1 giù = impulso.
05. Per selezionare «impulso»: premi **GIU**  
Per selezionare «uomo presente»: premi **SU**
06. Dopo aver premuto il motore segnala:  
1 su = uomo presente, 1 giù = impulso.
07. Premere **MENU** per uscire.

### 12.2 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 595

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Premi veloce **3 volte PROG\*** (si accende il led rosso). Il motore fa un movimento su/giù.
03. Premi **4 volte GIU**.
04. Premi **STOP**. Il motore segnala:  
1 su = uomo presente, 1 giù = impulso.
05. Per selezionare «impulso»: premi **GIU**.  
Per selezionare «uomo presente»: premi **SU**.
06. Dopo aver premuto, il motore segnala:  
1 su = uomo presente, 1 giù = impulso.
07. Per uscire premi velocemente **3 volte PROG\*** (si spegne il led rosso).

### 12.3 UTILIZZANDO I PULSANTI DI COMANDO

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Togli tensione, attendi qualche secondo, alimenta nuovamente.
03. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **3 volte SU** e **3 volte GIU\***. Il motore fa un movimento su/giù.
04. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **4 volte GIU**. Dopo 10 sec. il motore segnala: 1 su = uomo presente, 1 giù = impulso.
05. Per selezionare «impulso»: premi brevemente **GIU**.  
Per selezionare «uomo presente»: premi brevemente **SU**.
06. Il motore segnala: 1 su = uomo presente, 1 giù = impulso.
07. Attendere 5 secondi. Il motore uscirà dal menu senza alcun movimento.



(\*) brevi pressioni, massimo 0,5 secondi tra una pressione e la successiva.

### 13. TERZO FINE CORSA (POSIZIONE PREFERITA)

Nel caso di tapparella con stecche ORIENTABILI è possibile decidere se associare il TERZO F.C. alla posizione di tapparella totalmente abbassata con stecche aperte, oppure alla posizione di tapparella abbassata con stecche chiuse. In ogni caso è meglio associare inizialmente il TERZO F.C. alla posizione totalmente abbassata con stecche chiuse in quanto il fincorsa INFERIORE è già stato memorizzato inizialmente ed associato alla posizione di tapparella totalmente abbassata con stecche aperte. Successivamente è possibile invertire il FINECORSA INFERIORE con il TERZO F.C. a proprio piacimento ed in qualsiasi momento (vedi paragrafo 14).

#### 13.1 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 596

##### Per memorizzare il TERZO F.C. :

01. Porta il motore in posizione intermedia
02. Premi brevemente **MENU** sul retro. Il motore fa un movimento su/giù. Sul display compare --. Premi 2 volte **GIU**. Sul display compare 02.
03. Premi **STOP**. Il motore si porta al F.C. inferiore.
04. Porta il motore in posizione desiderata (con stecche ORIENTABILI chiudere totalmente la tapparella e le stecche).
05. Premere **PROG** per memorizzare. Dopo 5 sec. il motore muove su/giù.
06. Premere **MENU** per uscire.

##### Per richiamare:

01. Premi il tasto apposito TERZO F.C. sul radiocomando.

#### 13.2 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 595

##### Per memorizzare il TERZO F.C. :

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Premi velocemente **3 volte PROG\*** sul retro (si accende led rosso). Il motore fa un movimento su/giù.
03. Premere **2 volte GIU**.
04. Premi **STOP**. Il motore si porta al F.C. inferiore.
05. Porta il motore in posizione desiderata (con stecche ORIENTABILI chiudere totalmente la tapparella e le stecche).
06. Premere **PROG** per memorizzare. Dopo 5 sec. il motore muove su/giù.
07. Per uscire premi velocemente **3 volte PROG\*** (si spegne il led rosso).

##### Per richiamare:

01. Premi 3 volte brevemente **STOP**

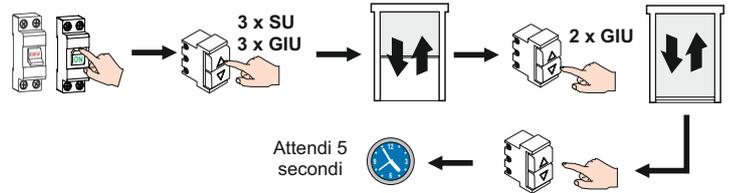
#### 13.3 UTILIZZANDO I PULSANTI DI COMANDO

##### Per memorizzare:

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Togli tensione, attendi qualche secondo, alimenta nuovamente.
03. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **3 volte SU** e **3 volte GIU\***. Il motore effettua 1 movimento su/giù.
04. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **2 volte GIU**. Dopo 10 secondi il motore si porta al fine corsa inferiore.
05. Premere i pulsanti portando il motore alla posizione desiderata.
06. Dopo 5 secondi il motore memorizza segnalando su/giù.

##### Per richiamare:

01. Premi 3 volte velocemente **GIU**.



(\*) brevi pressioni, massimo 0,5 secondi tra una pressione e la successiva.

### 14. INVERSIONE DEL TERZO FINE CORSA

Nel caso di tapparella con stecche ORIENTABILI è possibile decidere se associare il TERZO F.C. alla posizione di tapparella totalmente abbassata con stecche aperte oppure alla posizione di tapparella abbassata con stecche chiuse. In ogni caso è meglio associare inizialmente il TERZO F.C. alla posizione totalmente abbassata con stecche chiuse in quanto il fincorsa INFERIORE è già stato memorizzato inizialmente ed associato alla posizione di tapparella totalmente abbassata con stecche aperte. Se si tenta di invertire il TERZO F.C. ancor prima di averlo memorizzato il motore segnala errore con 4 movimenti. E' possibile invertire il FINECORSA INFERIORE con il TERZO F.C. a proprio piacimento ed in qualsiasi momento procedendo come segue:

#### 14.1 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 596

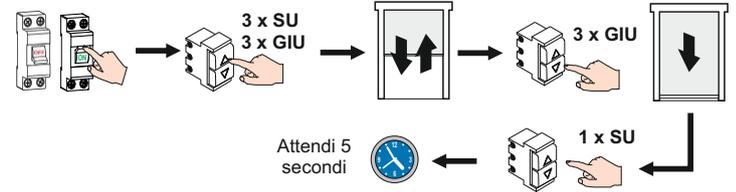
01. Porta il motore in posizione intermedia
02. Premi brevemente **MENU** sul retro. Il motore fa un movimento su/giù. Sul display compare --. Premi **3 volte GIU**. Sul display compare 03.
03. Premere **STOP**. Dopo 5 sec. si porta nella posizione di F.C. inferiore.
04. Premere una volta **SALITA**. Il F.C. inferiore si è invertito con il terzo F.C.
05. Dopo 5 secondi il motore segnala **SU**. Il fine corsa si è invertito.
06. Premere **MENU** per uscire.

#### 14.2 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 595

01. Porta il motore in posizione intermedia
02. Premi veloce **3 volte PROG\*** sul retro (si accende led rosso). Il motore muove su/giù.
03. Premere **3 volte GIU**.
04. Premere **STOP**. Dopo 5 sec. si porta nella posizione di fine corsa inferiore.
05. Premere una volta **SALITA**. Il F.C. inferiore si è invertito con il terzo F.C.
06. Dopo 5 secondi il motore segnala **SU**. Il fine corsa si è invertito.
07. Per uscire premi velocemente **3 volte PROG\*** (si spegne il led rosso).

#### 14.3 UTILIZZANDO I PULSANTI DI COMANDO

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Togli tensione, attendi qualche secondo, alimenta nuovamente.
03. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **3 volte SU** e **3 volte GIU\***. Il motore effettua un movimento su/giù.
04. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **3 volte GIU**. Dopo 10 secondi il motore si porta nella posizione di F.C. inferiore.
05. Premi brevemente **SU** per invertire il terzo fincorsa.
06. Il motore dopo 5 secondi segnala **SU**.
07. Attendere 5 secondi. Il motore uscirà dal menu senza alcun movimento.



(\*) brevi pressioni, massimo 0,5 secondi tra una pressione e la successiva.

### 15. ANEMOMETRI SOLE E VENTO

I sensori sole/vento 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.

#### 15.1 ANEMOMETRI COMPATIBILI CON I MOTORI RX-E3

I motori V6.RX-E3 e V7.RX-E3 hanno la ricevente radio integrata e richiedono l'utilizzo di anemometri radio. Utilizzare il modello 595.K.XS.00 (sensore sole/vento per uno o più motori). Il sensore comunica costantemente ai motori associati l'intensità del vento e della luminosità. Ciascun motore, in funzione alle soglie impostate al suo interno, decide se fare scattare l'allarme vento o l'allarme sole. In caso di allarme vento il motore si aziona in salita ed i comandi manuali vengono inibiti fino al termine dell'allarme. In caso di allarme sole, i motori sintonizzati si azionano in discesa. Quando il sensore rileva assenza di sole viene inviato il messaggio «sole assente» ai motori. Questi si azionano in salita. Per ulteriori informazioni consultare il manuale dell'anemometro corrispondente.

#### Attivazione funzione sole radiocomando Art. 596

- Seleziona il canale associato al motore (escluso «SE» Sequenziatore)
- Premi il tasto **SOLE** sul radiocomando (circa per 2 sec.) finché varia lo stato del LED GIALLO. Il motore effettua un movimento su/giù per confermare la modifica.
- LED GIALLO **ACCESO/SPENTO**: funzione «sole» attiva / disattiva

Per chiarimenti consulta il manuale del tuo sensore sole-vento.

#### Attivazione funzione sole con radiocomando Art. 595

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Premi velocemente **3 volte PROG** sul retro (si accende led rosso). Il motore segnala su/giù.
03. Premi **2 volte SU** e **2 volte GIU** poi **STOP**.
04. Il motore segnala su/giù.
05. Per attivare premi **1 volta SU**. Per disattivare premi **1 volta GIU**.
06. Dopo 2 secondi il motore replica il movimento.
07. Premi velocemente **3 volte PROG** per uscire (si spegne il led rosso ed il motore non segnala nulla).

Per chiarimenti consulta il manuale del tuo sensore sole-vento.



### 16. TEST RADIO PER ANEMOMETRO SOLE/VENTO

Non appena nel motore viene memorizzato un anemometro sole/vento radio, si attiva automaticamente un controllo di comunicazione tra l'anemometro radio ed il motore. La comunicazione tra i due dispositivi avviene ogni 15 secondi. Se la comunicazione viene a mancare per 2 volte consecutive il motore effettua una manovra di salita a protezione dell'avvolgibile. La manovra automatica di protezione viene eseguita una volta sola e definitivamente finché non è ripristinata la comunicazione radio. E' possibile «interrogare» il motore sullo stato di allarme. Vedere nel manuale dell'anemometro.

## 17. RILASCIO TELO (SOLO PER TENDE A CASSONETTO)

Questa è una funzione specifica disponibile solo nella modalità di installazione TENDA CASSONETTO. La fabbrica imposta questa funzione ad "inattiva". Se la funzione viene attivata, quando il cassonetto chiude viene comandato un brevissimo movimento in discesa in modo tale da ridurre la trazione che insiste sul telo a cassonetto chiuso. La durata del movimento può essere impostata (vedi Tab. 01 - Rilascio telo) seguendo la procedura seguente.

Numero movimenti	Impostazione
1	Funzione non attiva
2	10 msec
3	20 msec
4	30 msec
5	40 msec

Tab. 01 - Rilascio Telo

### 17.1 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 596

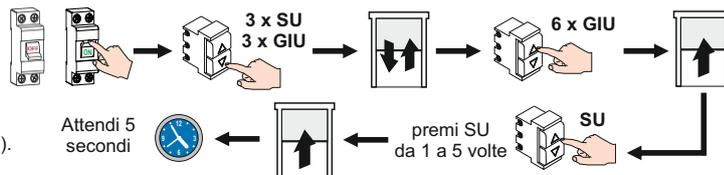
01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Premi brevemente **MENU** sul retro. Il motore fa un movimento su/giù.
03. Sul display compare --. Premi **6 volte** il tasto **GIU**. Sul display compare 06.
04. Premi **STOP**. Il motore fa un movimento su/giù.
05. Premi **SU**. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 5 movimenti).
06. Premi **SU** il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 5).
07. Premi **STOP**. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 5 movimenti).
08. Premere **MENU** per uscire.

### 17.2 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 595

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Premi velocemente **3 volte PROG\*** (si accende led rosso). Il motore fa un movimento su/giù.
03. Premi **6 volte GIU**.
04. Premi **STOP**. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 5 movimenti).
05. Premi **SU** il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 5).
06. Premi **STOP**. Il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 5 movimenti).
07. Per uscire premi velocemente **3 volte PROG\*** (si spegne led rosso).

### 17.3 UTILIZZANDO I PULSANTI DI COMANDO

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Togli tensione, attendi qualche secondo, alimenta nuovamente.
03. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **3 volte SU e 3 volte GIU\***. Il motore fa un movimento su/giù.
04. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **6 volte GIU**. Dopo 10 sec. il motore segnala su/giù.
05. Premi **SU**. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 5 movimenti).
06. Premi brevemente **SU** il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 5). Dopo 2 secondi il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 5 movimenti).
07. Attendere 5 secondi. Il motore uscirà dal menu senza alcun movimento.



(\*) brevi pressioni, massimo 0,5 secondi tra una pressione e la successiva.

## 18. ORIENTAMENTO (MICRO MOVIMENTI)

La funzione permette di muovere a brevi scatti il motore. Funzione utile per situazioni in cui l'avvolgibile sia composto da elementi orientabili. La funzione è già attiva ma è disattivabile e personalizzabile.

Se la funzione è attiva, per muovere a scatti il motore è possibile utilizzare sia i pulsanti a muro, sia il radiocomando:

- con i pulsanti a muro (solo con logica ad impulso), premere brevemente un pulsante e subito dopo ripremere lo stesso pulsante mantenendolo premuto.
- con il radiocomando art.596 mantenere premuti i due pulsanti appositi con frecce ricurve (eventualmente consultare il manuale del radiocomando in dotazione).
- con il radiocomando art.595 premere brevemente 2 volte STOP e subito dopo mantenere premuto il tasto SALITA oppure DISCESA (eventualmente consultare il manuale del radiocomando in dotazione).

Numero movimenti	Impostazione
1	Funzione non attiva
2	50 msec
3	100 msec
4	150 msec
5	200 msec

E' possibile regolare la durata degli scatti (vedi Tab. 02 - Tempo Orientamento). Per modificare questo parametro segui quanto riportato nelle sezioni sotto.

Tab. 02 - Tempo Orientamento

### 18.1 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 596

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Premi brevemente **MENU**. Il motore muove su/giù. Sul display compare --.
03. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **7 volte GIU**. Sul display compare 07.
04. Premi **STOP**. Il motore segnala su/giù.
05. Premi **SU**. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 5 movimenti).
06. Premi tasto **SALITA** il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 5).
07. Dopo 5 sec. il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 5 movimenti).
08. Premi **MENU** per uscire

#### Per orientare:

01. Premi il tasto ORIENTAMENTO sul radiocomando.

### 18.2 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 595

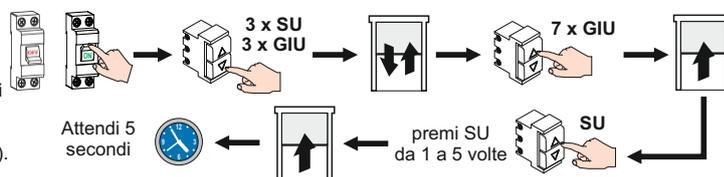
01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Premi velocemente **3 volte PROG\*** (si accende led rosso). Il motore fa un movimento su/giù.
03. Premi **7 volte GIU**.
04. Premi **STOP**. Il motore segnala su/giù.
05. Premi **SU**. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 5 movimenti).
06. Premi **SU** il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 5).
07. Dopo 5 sec. il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 5 movimenti).
08. Premi velocemente **3 volte PROG\*** per uscire (si spegne led rosso).

#### Per orientare:

01. Premi brevemente **2 volte STOP** e poi mantieni premuto SU o GIU.

### 18.3 UTILIZZANDO I PULSANTI DI COMANDO

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Togli tensione, attendi qualche secondo, alimenta nuovamente.
03. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **3 volte SU e 3 volte GIU\***. Il motore effettua un movimento su/giù.
04. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **7 volte GIU**. Dopo 10 secondi il motore segnala su/giù.
05. Premi **SU**. Il motore segnala il valore corrente (da 1 a 5 movimenti).
06. Premi brevemente **SU** il numero di volte pari all'impostazione desiderata (da 1 a 5).
07. Dopo 5 sec. il motore segnala la nuova impostazione (da 1 a 5 movimenti).
08. Attendere 5 secondi. Il motore uscirà dal menu senza alcun movimento.



#### Per orientare:

01. Premi un tasto brevemente e subito dopo premere lo stesso mantenendolo premuto.

(\*) brevi pressioni, massimo 0,5 secondi tra una pressione e la successiva.

## 19. RIPRISTINO DELLE CONDIZIONI DI FABBRICA (reset)

### 19.1 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 596

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Premi MENU. Il motore muove su/giù. Sul display compare - - .
03. Premi **2 volte SU** e **9 volte GIU**, sul display compare 29.
04. Premi **STOP**, il motore effettua 6 movimenti su e giù. Attendere che si fermi.
05. Premi **2 volte SU** finché il motore segnala che il reset è stato effettuato (1 movimento giù).
06. Premi **MENU** per uscire.
07. Installa nuovamente il motore (vedi sezione 6 o 7 di questo manuale).

(\*) brevi pressioni, massimo 0,5 secondi tra una pressione e la successiva.

### 19.2 UTILIZZANDO IL RADIOCOMANDO Art. 595

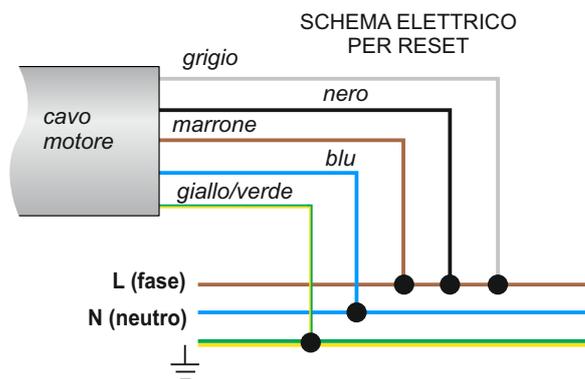
01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Premi velocemente **3 volte PROG\*** (si accende led rosso). Il motore segnala su/giu.
03. Premi **2 volte SU** e **9 volte GIU**.
04. Premi **STOP**, il motore effettua 6 movimenti su e giù. Attendere che si fermi.
05. Premi **2 volte SU** finché il motore segnala che il reset è stato effettuato (1 movimento giù).
06. Premi velocemente **3 volte PROG\*** per uscire (si spegne led rosso).
07. Installa nuovamente il motore (vedi sezione 6 o 7 di questo manuale).

### 19.3 UTILIZZANDO IL PULSANTE A MURO (SE PRESENTE)

01. Porta il motore in posizione intermedia.
02. Togli tensione, attendi qualche secondo, alimenta nuovamente.
03. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **3 volte SU** e **3 volte GIU**. Il motore effettua un movimento su/giu.
04. Entro 15 secondi, premi brevemente e velocemente **2 volte SU** e **9 volte GIU**. Dopo 10 secondi il motore esegue 6 movimenti su/giù.
05. Al termine dei movimenti premi brevemente **2 volte SU**.
06. Il motore segnala che il reset è stato effettuato (1 movimento su/giù).

### 19.4 UTILIZZANDO I CAVI DI ALIMENTAZIONE

01. Se possibile, porta il motore in posizione intermedia.
02. Togli alimentazione.
03. Collega come da schema a lato.
04. Alimenta il motore. Il motore segnala con 6 movimenti su/giù.
06. Togli alimentazione.
07. Ripristina i collegamenti. (VEDI schema al paragrafo 4)
08. Installa nuovamente il motore (vedi paragrafo 5 o 6 di questo manuale).



### DICHIARAZIONE DI CONFORMITA' SEMPLIFICATA

Il fabbricante STAFER s.p.a. dichiara che il prodotto è conforme alla direttiva 2014/53/UE , 2014/35/UE , 2014/30/UE.



All rights reserved.  
STAFER S.p.a. - via Malpighi, 9 - 48018 Faenza (RA) ITALY  
Tel. (+39) 0546.624811 - Fax. (+39) 0546.623141 - www.stafer.com



Tutti i prodotti e le specifiche tecniche citati in questo documento sono soggetti a variazioni senza preavviso.  
Salvo concessioni e casi specifici concordati preventivamente con STAFER, il dispositivo deve essere utilizzato esclusivamente con apparecchiature trasmettenti della STAFER.  
STAFER non può essere considerato responsabile per eventuali danni derivanti da usi impropri, erronei o irragionevoli.