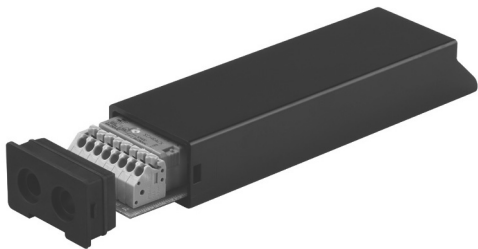


TM2 X R COMPACT



FAAC

SOMMARIO

CARATTERISTICHE TECNICHE	4
ISTRUZIONI PER LA SICUREZZA	4
COLLEGAMENTI ELETTRICI	5
TELECOMANDI COMPATIBILI	6
SPIEGAZIONE DELLE SEQUENZE DI COMANDO	7
FUNZIONE APERTURA/CHIUSURA PROGRAMMAZIONE TELECOMANDO SERIE TM2 X	8
MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO	9
NOTE SULLA REGOLAZIONE DEI FINECORSI	9
COMANDO DI MOTORI CON MANOVRA DI SOCCORSO	9
MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO E IMPOSTAZIONE DEL SENSO DI ROTAZIONE DEL MOTORE	10
FINECORSI E RILEVAZIONE OSTACOLI	11
REGOLAZIONE DELLA FORZA DI CHIUSURA	11
GESTIONE DELLA SUPER SENSIBILITÀ NELLA RILEVAZIONE DEGLI OSTACOLI IN DISCESA	12
PRIMA POSIZIONE INTERMEDIA	13
SECONDA POSIZIONE INTERMEDIA	14
PULSANTIERA A 2 TASTI	15
GESTIONE MODALITÀ DI COMANDO MOTORE DA FILO BIANCO	15
FUNZIONAMENTO IN MODALITÀ SU/GIÙ (PER 2 PULSANTI INDIPENDENTI)	16
CANCELLAZIONE POSIZIONI FINECORSI	17
MEMORIZZAZIONE DI ALTRI TELECOMANDI	17
CANCELLAZIONE SINGOLO TELECOMANDO	17
CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI	18
MEMORIZZAZIONE TEMPORANEA TELECOMANDO E IMPOSTAZIONE DEL SENSO DI ROTAZIONE DEL MOTORE	19
DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ EU	20

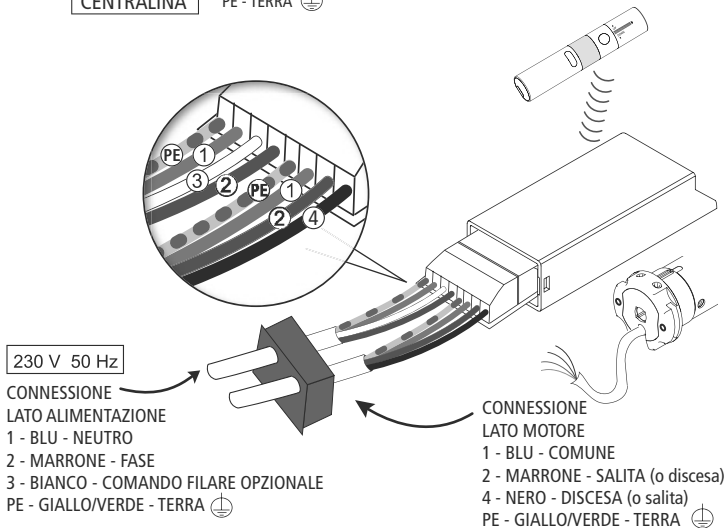
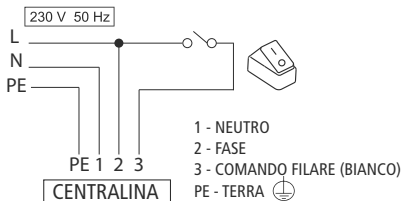
CARATTERISTICHE TECNICHE

- Alimentazione	230 V / 50 Hz
- 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	65 g
- Grado di protezione	IP55

ISTRUZIONI PER LA SICUREZZA

- L'installazione deve essere eseguita da personale tecnico nel pieno rispetto delle norme di sicurezza, soprattutto per quanto riguarda i collegamenti elettrici.
- A monte della centralina prevedere un interruttore bipolare automatico per la protezione dai corto circuiti, con distanza di apertura dei contatti di almeno 3 mm.
- Se il filo bianco non è utilizzato deve essere sempre isolato. È pericoloso toccare il filo bianco quando il motore è alimentato.

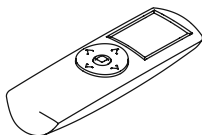
COLLEGAMENTI ELETTRICI



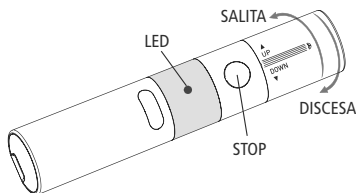
TELECOMANDI COMPATIBILI

TM2 X TT-50

Fare riferimento alle istruzioni specifiche del telecomando

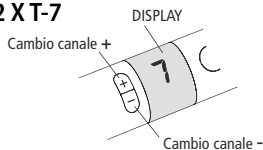


TM2 XT-1

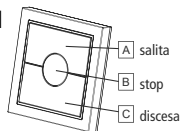


Fare riferimento alle istruzioni specifiche del telecomando

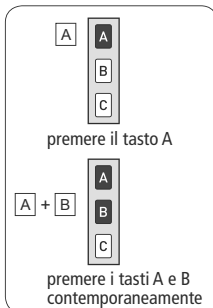
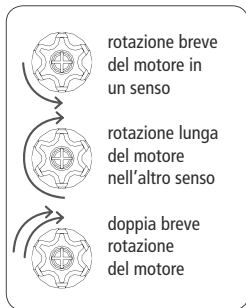
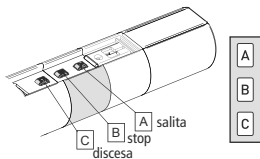
TM2 XT-7



TM2 XTW-1



LEGENDA DEI SIMBOLI

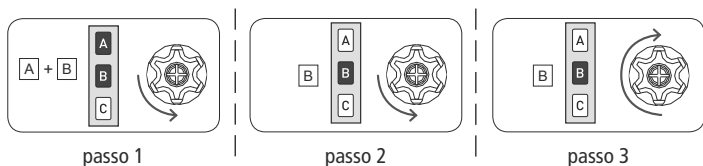


SPIEGAZIONE DELLE SEQUENZE DI COMANDO

La maggior parte delle sequenze di comando è composta da tre passi ben distinti, al termine dei quali il motore segnala, con diversi tipi di rotazione, se il passo si è concluso in modo positivo o negativo. Lo scopo di questo paragrafo è quello di riconoscere le segnalazioni del motore.

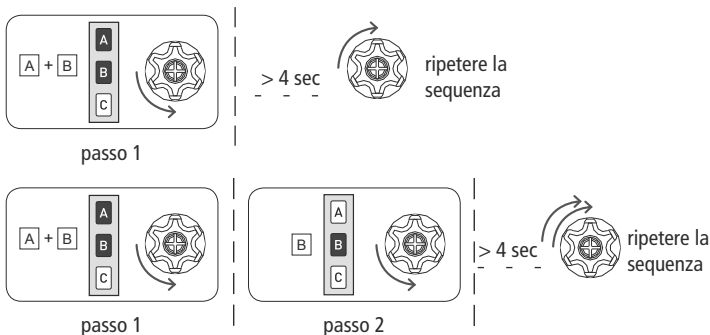
I tasti devono essere premuti come indicato nella sequenza, senza far passare più di 4 secondi tra un passo e l'altro. Se trascorrono più di 4 secondi, il comando non viene accettato, e si dovrà ripetere la sequenza.

Esempio di sequenza di comando:



Come si vede nell'esempio, quando la sequenza termina in maniera positiva il motore si riporta nella posizione iniziale con una singola rotazione lunga. Infatti due brevi rotazioni nello stesso senso corrispondono ad una rotazione lunga nel senso opposto. Il motore si riporta nella posizione iniziale anche quando la sequenza non viene completata, in questo caso effettuando una o due brevi rotazioni.

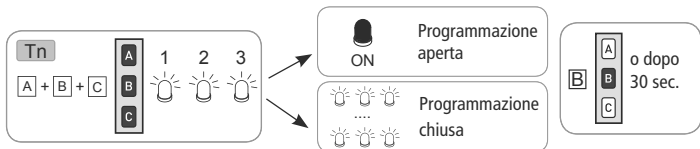
Esempi di sequenze incomplete:



II FUNZIONE APERTURA/CHIUSURA PROGRAMMAZIONE TELECOMANDO SERIE TM2 X

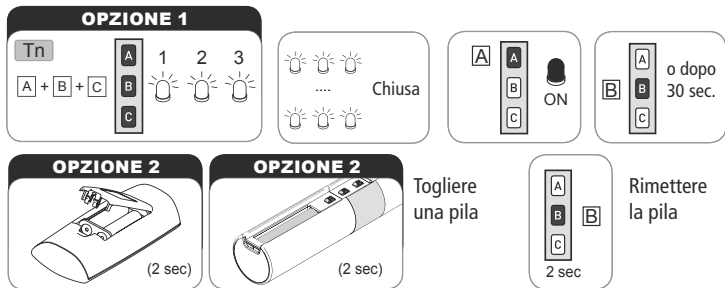
Per evitare modifiche accidentali alla programmazione del motore durante l'uso quotidiano del telecomando, la possibilità di programmazione viene disabilitata automaticamente dopo 8 ore dall'invio dell'ultima sequenza (A+B o B+C).

VERIFICA DELLO STATO DELLA FUNZIONE



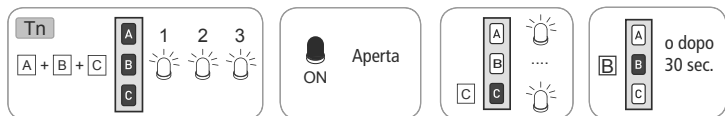
Per modificare lo stato della funzione vedi le sequenze abilitazione/disabilitazione

ABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



Procedere con la programmazione come da libretto istruzioni

DISABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO

Le centraline possono essere collegate sia a motori con finecorsa meccanico che a motori con finecorsa elettronico.

NOTE SULLA REGOLAZIONE DEI FINECORSA

Per la regolazione dei finecorsa fare riferimento al manuale del motore.

- FINECORSA MECCANICO SENZA DISPOSITIVI DI SICUREZZA

Collegare la centralina, comandare il motore nella direzione desiderata, agire sulle viti di regolazione del motore per portare la tapparella nella posizione desiderata.

- FINECORSA MECCANICO CON DISPOSITIVI DI SICUREZZA (regolazione in battuta)

In presenza di dispositivi di sicurezza (cintini rigidi/molle anti-effrazione o tappi di sicurezza fissi/removibili nelle guide), è possibile la regolazione dei finecorsa in battuta. Collegare la centralina, comandare il motore nella direzione desiderata, agire sulle viti di regolazione del motore per portare la tapparella vicino alla battuta meccanica. Fermare il motore e agire nuovamente sulle viti di regolazione del motore in direzione + per 3 giri, in modo da regolare la posizione di finecorsa oltre la battuta meccanica.

- FINECORSA ELETTRONICO (pulsantiera)

Nel caso di motori Plug & Play non è richiesto alcuna regolazione dei finecorsa, per cui è possibile collegare subito la centralina.

COMANDO DI MOTORI CON MANOVRA DI SOCCORSO

Questa centralina è particolarmente adatta per il comando di motori a finecorsa meccanico con manovra di soccorso.

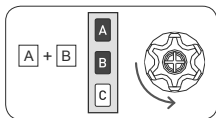
Dopo un movimento della tapparella tramite manovra di soccorso, la centralina ripristina le corrette posizioni al raggiungimento di una posizione valida di finecorsa.

MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO E IMPOSTAZIONE DEL SENSO DI ROTAZIONE DEL MOTORE

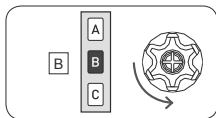
Questa operazione può essere eseguita solamente quando la centralina è nuova, oppure dopo una cancellazione completa della memoria.

Durante questa fase alimentare una sola centralina per volta.

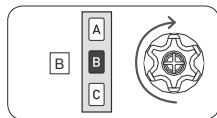
T1: primo telecomando da memorizzare



T1



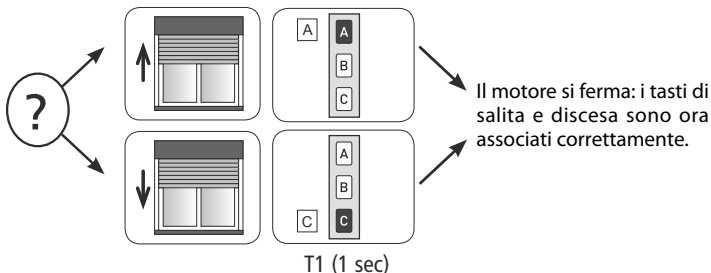
T1



T1 (2 sec)

Dopo l'ultimo movimento di conferma il motore inizia una serie di movimenti in direzione SU e GIÙ, il primo della durata di 2 secondi, i successivi fino alle posizioni di finecorsa (motori a finecorsa meccanico) o lunghi max 10 secondi (motori a finecorsa elettronico).

Per associare correttamente i tasti di salita e discesa, premere per un secondo il tasto corrispondente al movimento del motore come nel seguente schema:



FUNZIONE DISABILITAZIONE AUTOMATICA MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO

Ad ogni accensione della centralina si hanno a disposizione 3 ore per memorizzare il primo telecomando. Trascorso questo tempo la possibilità di memorizzare il telecomando viene disabilitata. Per azzerare il timer della funzione è sufficiente togliere e ridare alimentazione alla centralina.

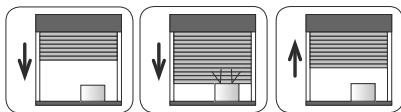
FINECORSA E RILEVAZIONE OSTACOLI

(Solo motori a finecorsa meccanico)

Dopo aver memorizzato il primo telecomando ed assegnato correttamente il senso di rotazione, la centralina è pronta per il funzionamento.

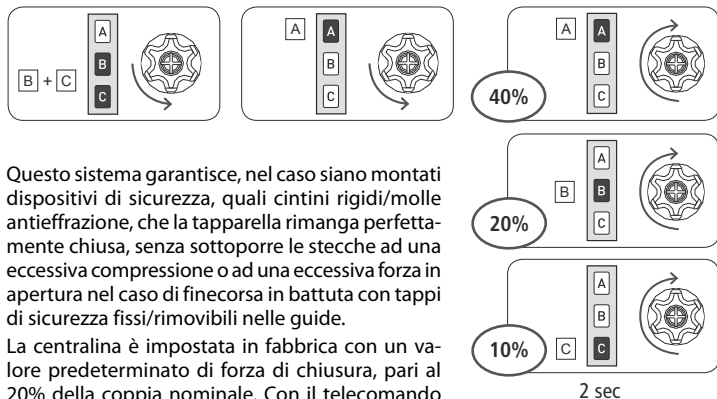
Eseguire 2 cicli completi di salita e discesa con i tasti A e C del telecomando per memorizzare le tempistiche di lavoro ed abilitare la rilevazione degli ostacoli.

In caso di rilevazione ostacoli la centralina esegue un movimento di sicurezza contrario pari a circa $\frac{1}{4}$ della corsa della tapparella.



REGOLAZIONE DELLA FORZA DI CHIUSURA

(Solo motori a finecorsa meccanico)



Questo sistema garantisce, nel caso siano montati dispositivi di sicurezza, quali cintini rigidi/molle antieffrazione, che la tapparella rimanga perfettamente chiusa, senza sottoporre le stecche ad una eccessiva compressione o ad una eccessiva forza in apertura nel caso di finecorsa in battuta con tappi di sicurezza fissi/rimovibili nelle guide.

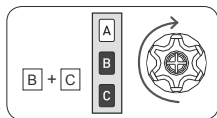
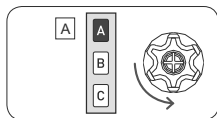
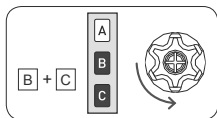
La centralina è impostata in fabbrica con un valore predeterminato di forza di chiusura, pari al 20% della coppia nominale. Con il telecomando è possibile cambiare tale valore, diminuendolo al 10%, oppure aumentandolo al 40%, a seconda del risultato che si vuole ottenere. In prossimità delle posizioni di finecorsa viene eseguito un breve movimento di relax al fine di ridurre la forza/pressione esercitata sulle stecche.

GESTIONE DELLA SUPER SENSIBILITÀ NELLA RILEVAZIONE DEGLI OSTACOLI IN DISCESA

(Solo motori a finecorsa meccanico)

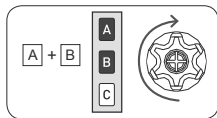
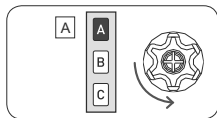
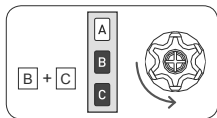
Dove necessario, anche nelle applicazioni senza cintini rigidi/molle anti-effrazione, è possibile attivare/disattivare una sensibilità molto elevata nel rilevare gli ostacoli in discesa. Questa supersensibilità si disabilita automaticamente quando le lame della tapparella incominciano ad impilarsi.

ATTIVARE LA FUNZIONE DI SUPERSENSIBILITÀ



2 sec

DISATTIVARE LA FUNZIONE SUPERSENSIBILITÀ


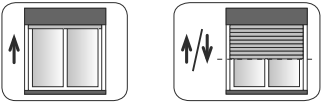
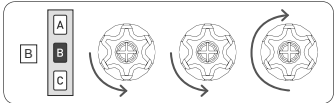


2 sec


PRIMA POSIZIONE INTERMEDIA

Questa funzione opzionale permette di portare la tapparella in una prima posizione intermedia preferita. La prima posizione intermedia è memorizzata come tempo di discesa a partire dal finecorsa alto.

IMPOSTAZIONE PRIMA POSIZIONE INTERMEDIA

Procedura d'esecuzione	Sequenza di comandi
<p>1) Premere i tasti A+B per almeno 2 s.</p> <p>Il motore effettua subito un primo breve movimento di conferma e dopo 2 s riparte in salita.</p>	 <p>2 sec</p>
<p>2) Attendere che la tapparella si sollevi completamente.</p> <p>Il motore si muove ora a uomo presente, permettendo la regolazione fine della prima posizione intermedia.</p>	 <p>regolazione</p>
<p>3) Confermare la posizione premendo B per 2 s.</p> <p>Il motore esegue i 3 movimenti di conferma.</p>	 <p>2 sec</p>

MOVIMENTO IN PRIMA POSIZIONE INTERMEDIA

Procedura d'esecuzione	Sequenza di comandi
<p>1) Dare un impulso lungo (>2 s) di stop a motore fermo.</p> <p>Il motore dopo 2 s esegue il posizionamento.</p> <p>Nota: nei motori con finecorsa elettronico il corretto posizionamento è garantito solo se la tapparella parte dalla posizione di finecorsa superiore.</p>	 <p>2 sec posizionamento</p>


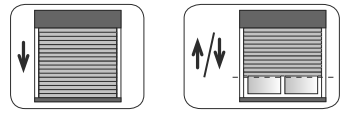
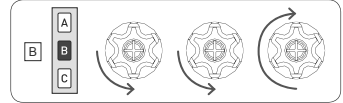
CANCELLAZIONE PRIMA POSIZIONE INTERMEDIA



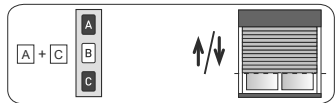
SECONDA POSIZIONE INTERMEDIA

Questa funzione opzionale permette di portare la tapparella in una seconda posizione intermedia preferita, che può essere utilizzata ad esempio come posizione di ventilazione. La seconda posizione intermedia è memorizzata come tempo di salita a partire dal finecorsa basso.

IMPOSTAZIONE SECONDA POSIZIONE INTERMEDIA

Procedura d'esecuzione	Sequenza di comandi
<p>1) Premere i tasti B+C per almeno 2 s.</p> <p>Il motore effettua subito un primo breve movimento di conferma e dopo 2 s riparte in discesa.</p>	 <p>2 sec</p>
<p>2) Attendere che la tapparella si abbassi completamente.</p> <p>Il motore si muove ora a uomo presente, permettendo la regolazione fine della seconda posizione intermedia.</p>	 <p>regolazione</p>
<p>3) Confermare la posizione premendo B per 2 s.</p> <p>Il motore esegue i 3 movimenti di conferma.</p>	 <p>2 sec</p>

MOVIMENTO IN SECONDA POSIZIONE INTERMEDIA

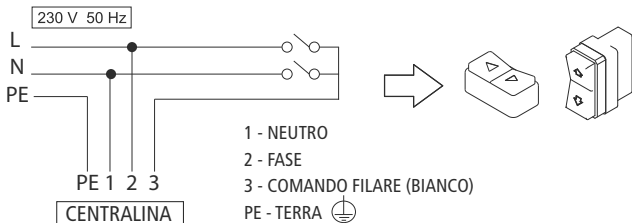
Procedura d'esecuzione	Sequenza di comandi
<p>1) Premere tasti A+C a motore fermo.</p> <p>Il motore esegue il posizionamento.</p> <p>Nota: nei motori con finecorsa elettronico il corretto posizionamento è garantito solo se la tapparella parte dalla posizione di finecorsa inferiore.</p>	 <p>posizionamento</p>

CANCELLAZIONE SECONDA POSIZIONE INTERMEDIA



PULSANTIERA A 2 TASTI

È possibile comandare il motore anche attraverso una pulsantiera collegata alla centralina con tre fili (su, giù, comune). La pulsantiera deve essere interbloccata meccanicamente o elettricamente per evitare che i due comandi arrivino contemporaneamente. Inoltre il comando deve essere di tipo instabile (pulsante): rilasciando il dito il contatto si apre.

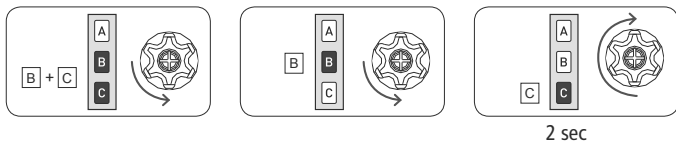


Il motore riconosce automaticamente il tipo di pulsantiera (a 1 o 2 tasti) e imposta la corretta modalità di funzionamento di conseguenza.

GESTIONE MODALITÀ DI COMANDO MOTORE DA FILO BIANCO

NB: I motori escono dalla fabbrica predisposti per l'utilizzo con un pulsante singolo (funzionamento SU-STOP-GIÙ-STOP). È sempre possibile modificare l'impostazione del tipo di comando eseguendo la sequenza riportata qui sotto.

PROCEDURA PER CAMBIO MODALITÀ DI COMANDO

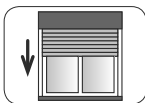


Le impostazioni possibili sono 3 e sono disponibili nell'ordine riportato:

- SU-STOP-GIÙ-STOP (impostazione di fabbrica)
- SU-GIÙ (per 2 pulsanti indipendenti)
- SU-GIÙ a "Uomo presente" (per 2 pulsanti indipendenti)

Per passare da un'impostazione all'altra ripetere la sequenza il numero di volte necessario a raggiungere l'impostazione desiderata.

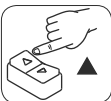
FUNZIONAMENTO IN MODALITÀ SU/GIÙ (PER 2 PULSANTI INDIPENDENTI)



Premendo uno dei due pulsanti e rilasciando, il motore si muove nella direzione desiderata fino al raggiungimento del finecorsa.

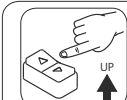


Per fermare il motore prima del finecorsa ripremere lo stesso pulsante.

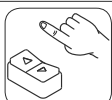


Se durante il movimento viene premuto il pulsante della direzione opposta, il motore inverte la rotazione.

MOVIMENTO IN PRIMA POSIZIONE INTERMEDIA

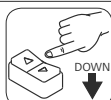


premere brevemente
< 1 sec



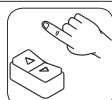
rilasciare

< 0,5 sec
.....



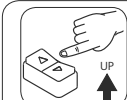
premere brevemente

< 1 sec

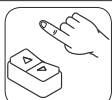


rilasciare

MOVIMENTO IN SECONDA POSIZIONE INTERMEDIA

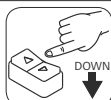


premere brevemente
< 1 sec



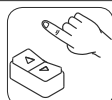
rilasciare

< 0,5 sec
.....



premere a lungo

> 1 sec

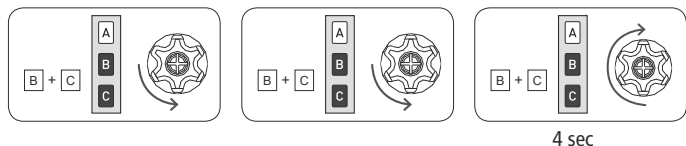


rilasciare

In modalità "uomo presente" non è possibile comandare le posizioni intermedie dall'interruttore.

CANCELLAZIONE POSIZIONI FINECORSA

Durante il funzionamento, la centralina acquisisce automaticamente le posizioni dei finecorsa meccanici impostati sul motore. Nel caso si debba cambiare la lunghezza o la posizione dei finecorsa meccanici, è necessario cancellare dalla centralina le posizioni acquisite.



Al termine della sequenza, la centralina è pronta per acquisire automaticamente le nuove posizioni di finecorsa.

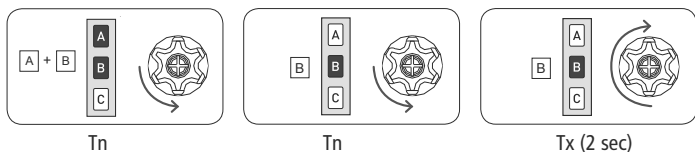
ATTENZIONE! Questa operazione cancella tutte le posizioni intermedie memorizzate.

MEMORIZZAZIONE DI ALTRI TELECOMANDI

È possibile memorizzare fino a 15 telecomandi.

Tn: telecomando memorizzato

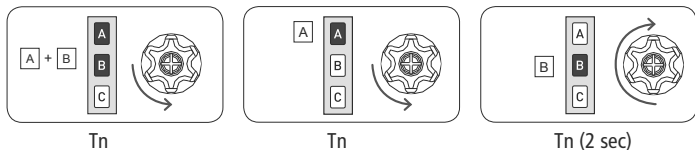
Tx: telecomando da memorizzare



CANCELLAZIONE SINGOLO TELECOMANDO

È possibile cancellare singolarmente ogni telecomando memorizzato. Nel momento in cui si cancella l'ultimo la centralina si riporta nella condizione iniziale. La stessa cosa vale per i singoli canali nel telecomando multicanale: basta selezionare il canale da cancellare prima di eseguire la sequenza.

Tn: telecomando da cancellare

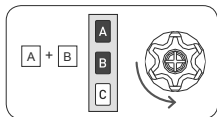


CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI

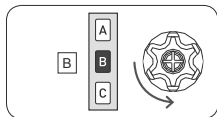
La cancellazione totale della memoria si può effettuare in due modi:

1) CON IL TELECOMANDO

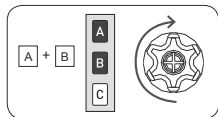
Tn: telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (4 sec)

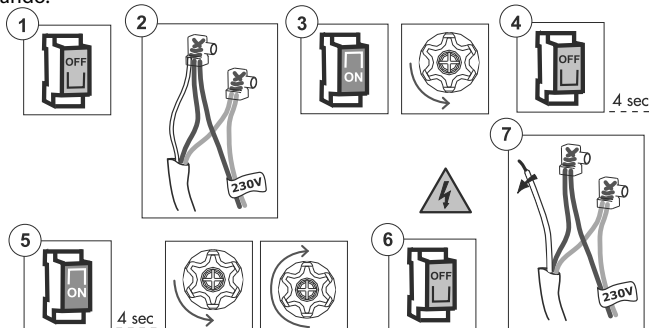
2) CON IL filo ausiliare (bianco)

Usare questa opzione in caso di emergenza, o quando non sia disponibile alcun telecomando funzionante. Per cancellare la memoria dovremo accedere al filo bianco della centralina.

La sequenza delle operazioni è la seguente:

- 1) Scollegare l'alimentazione della centralina, ad esempio tramite l'interruttore generale.
- 2) Collegare il filo bianco della centralina al filo marrone (fase) o al filo blu (neutro).
- 3) Collegare l'alimentazione della centralina, che farà effettuare al motore una breve rotazione in un senso.
- 4) Scollegare l'alimentazione della centralina per almeno 4 secondi.
- 5) Collegare l'alimentazione della centralina, che dopo circa 4 secondi farà effettuare al motore una breve rotazione in un senso e una rotazione più lunga in senso contrario.
- 6) Scollegare l'alimentazione della centralina.
- 7) Separare il filo bianco dal filo marrone o blu. Isolare opportunamente il filo bianco prima di collegare l'alimentazione.

A questo punto, è possibile procedere con la memorizzazione del primo telecomando.

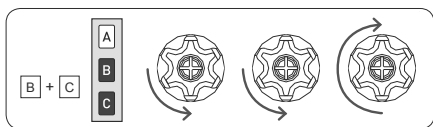


FUNZIONI SPECIALI
MEMORIZZAZIONE TEMPORANEA TELECOMANDO E
IMPOSTAZIONE DEL SENSO DI ROTAZIONE DEL MOTORE

Questa funzione permette di memorizzare un telecomando in modo temporaneo, ad esempio in modo da permettere l'impostazione dei finecorsa durante il montaggio in fabbrica. Il telecomando definitivo potrà essere memorizzato in seguito con l'apposita sequenza di comando (vedi "MEMORIZZAZIONE PRIMOTELECOMANDO"). Le operazioni descritte di seguito possono essere eseguite solo quando la centralina è nuova di fabbrica, oppure dopo una cancellazione totale della memoria (vedi "CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI"). Per assicurare che la programmazione temporanea sia utilizzata solo in fase di installazione o regolazione, e non durante l'uso quotidiano, la centralina permette le seguenti operazioni solo nei limiti di tempo descritti. Alimentare la centralina, assicurarsi che nel raggio di azione del telecomando non siano presenti altre centraline alimentate e con la memoria vuota.

Entro 30 secondi dall'accensione, premere contemporaneamente i tasti B e C, finché il motore collegato effettua la segnalazione di conferma.

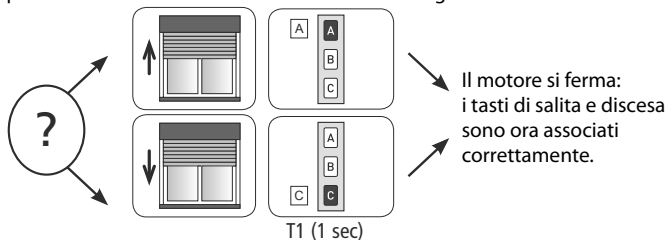
T1: primo telecomando da memorizzare



T1

Dopo l'ultimo movimento di conferma il motore inizia una serie di movimenti in direzione SU e GIÙ, il primo della durata di 2 secondi, i successivi fino alle posizioni di finecorsa (motori a finecorsa meccanico) o lunghi max 10 secondi (motori a finecorsa elettronico).

Per associare correttamente i tasti di salita e discesa, premere per un secondo il tasto corrispondente al movimento del motore come nel seguente schema:



T1 (1 sec)

Il telecomando rimarrà memorizzato per 5 minuti, mentre la centralina è alimentata. Passati 5 minuti, o togliendo tensione alla centralina, il telecomando sarà cancellato.

DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ EU

Il fabbricante, FAAC S.p.A. Soc. Unipersonale, dichiara che il tipo di apparecchiatura radio marca FAAC modello TM2 X R COMPACT è conforme alle pertinenti normative di armonizzazione dell'Unione: Direttiva 2014/53/EU, Direttiva 2011/65/EU.

Il testo completo della dichiarazione di conformità EU è disponibile al seguente indirizzo Internet: **<http://www.faac.biz/certificates>**

Bologna, 18-09-2018

A handwritten signature in black ink, appearing to read 'P. Meaulé', is located in the bottom right corner of the declaration box.

CONTENTS

TECHNICAL FEATURES	22
SAFETY INSTRUCTIONS	22
ELECTRICAL CONNECTIONS	23
COMPATIBLE REMOTE CONTROLS	24
COMMAND SEQUENCES EXAMPLE	25
TM2 X T SERIES REMOTE CONTROL PROGRAMMING ENABLE / DISABLE FUNCTION	26
OPERATIONAL MODES	27
NOTES ON ADJUSTMENT OF THE LIMIT SWITCHES	27
MOVING THE MOTORS WITH OVERRIDE DEVICE	27
SETTING THE FIRST REMOTE CONTROL AND SETTING THE ROTATION DIRECTION OF THE MOTOR	28
LIMIT SWITCHES AND OBSTACLE DETECTION	29
CLOSING FORCE ADJUSTMENT	29
SUPER-SENSITIVITY OBSTACLE DETECTION MANAGEMENT DURING DOWNWARDS MOVEMENTS	30
FIRST MIDDLE POSITION	31
SECOND MIDDLE POSITION	32
2-BUTTON SWITCH	33
COMMAND MANAGEMENT FROM WHITE WIRE	33
OPERATION IN UP-DOWN MODE (FOR 2 INDEPENDENT BUTTONS)	34
DELETING THE LIMIT SWITCH POSITIONS	35
SETTING OF ADDITIONAL REMOTE CONTROLS	35
REMOTE CONTROL MEMORY CLEARING	35
FULL MEMORY CLEARING	36
SHORT-TERM SETTING OF A REMOTE CONTROL AND SETTING THE ROTATION DIRECTION OF THE MOTOR	37
EU DECLARATION OF CONFORMITY	38

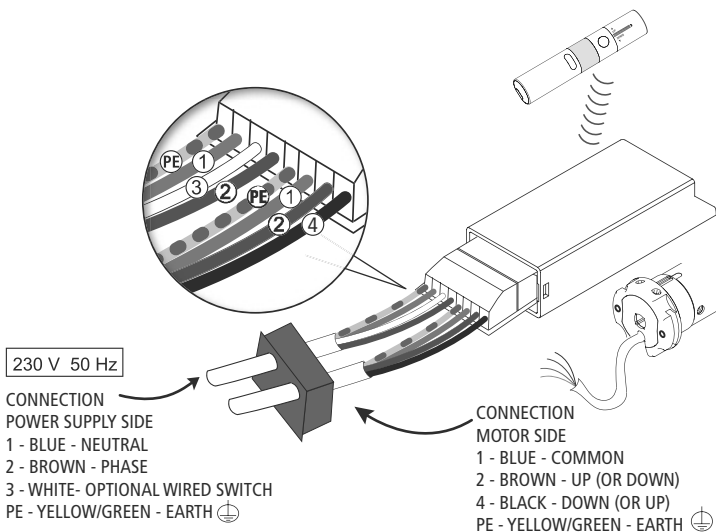
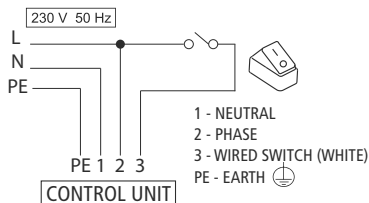
TECHNICAL FEATURES

- Power supply	230 V / 50 Hz
- 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	65 gr
- Protection degree	IP55

SAFETY INSTRUCTIONS

- Only professional technicians must perform installation, complying with all safety instructions, especially those regarding electrical connections.
- To avoid short circuits, arrange an automatic bipolar switch with opening distance of the contacts of at least 3 mm before the circuit.
- If not used, the white wire must be insulated. It is dangerous to touch the white wire when the motor is powered.

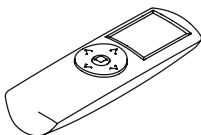
ELECTRICAL CONNECTIONS



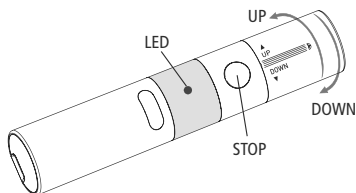
COMPATIBLE REMOTE CONTROLS

TM2 X TT-50

Check the specific instruction book

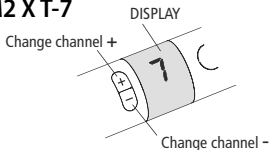


TM2 XT-1

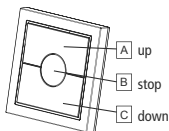


Check the specific instruction book

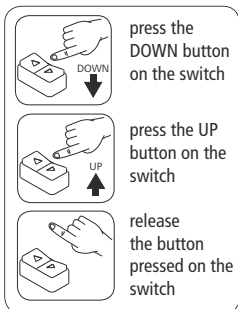
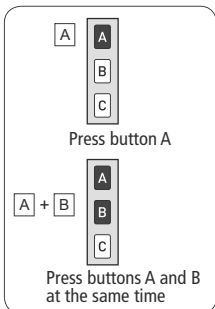
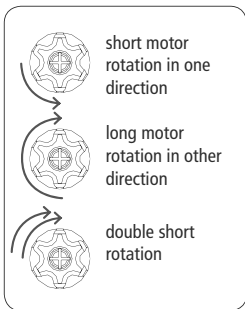
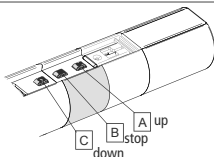
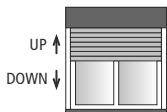
TM2 XT-7



TM2 XTW-1



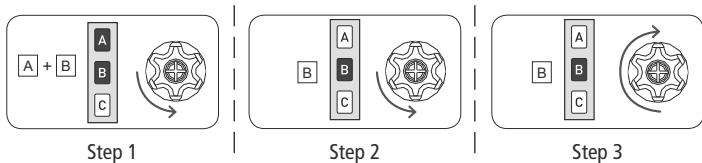
KEY TO SYMBOLS



COMMAND SEQUENCES EXAMPLE

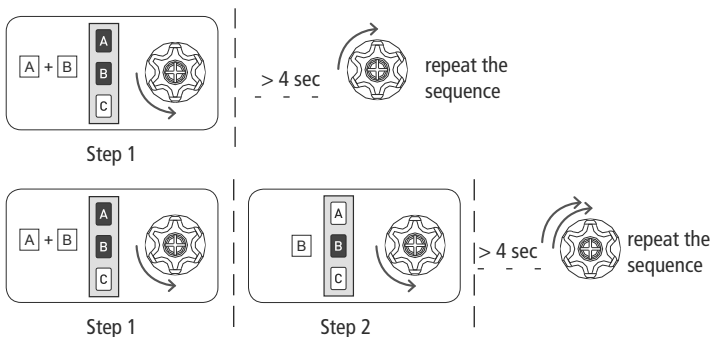
Most of the command sequences have three distinct steps, at the end of which the motor indicates if the step has been concluded positively or not, by turning in different ways. This section is provided to demonstrate the motor indications. The buttons must be pressed as shown in the sequence, without taking more than 4 seconds between one step and the next. If more than 4 seconds are taken, the command is not accepted and the sequence must be repeated.

Command sequence example:



As we can see from the example, when the sequence ends positively, the motor returns to its starting position in one long rotation. In fact, two short rotations in the same direction correspond to one long rotation in the opposite direction. The motor returns to the starting position even when the sequence is not completed; in this case by performing one or two short rotations.

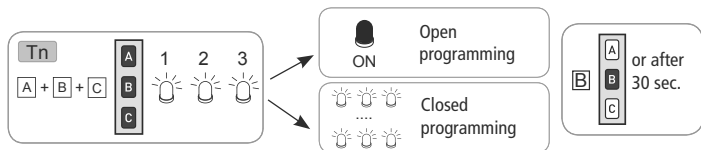
Example of a wrong sequence:



TM2 X T SERIES REMOTE CONTROL PROGRAMMING ENABLE / DISABLE FUNCTION

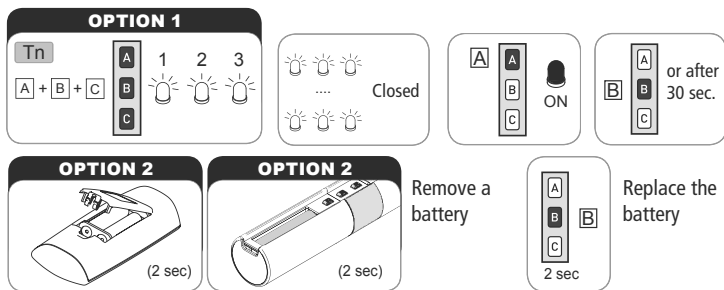
To prevent accidental changes to the programming of the motor during the daily use of the remote control, the possibility of programming is disabled automatically 8 hours after sending the last sequence (A+B or B+C).

CHECKING THE STATUS OF THE FUNCTION



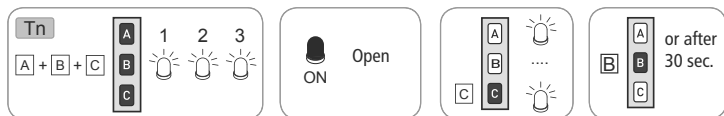
To change the status of the function, see the sequences "enable/disable programming"

ENABLE PROGRAMMING



Proceed with programming as the instructions booklet

DISABLE PROGRAMMING



OPERATIONAL MODES

The control units may be connected to motors with either mechanical limit switches or electronic limit switches.

NOTES ON ADJUSTMENT OF THE LIMIT SWITCHES

To adjust the limit switches refer to the motor manual.

- MECHANICAL LIMIT SWITCH WITHOUT SAFETY DEVICE

Connect the control unit. Move the motor in the desired direction. Turn the motor's adjustment screws to bring the blind to the desired position.

- MECHANICAL LIMIT SWITCH WITH SAFETY DEVICE (closing force adjustment)

When there are safety devices installed (lock down hangers, physical stops or similars), it is possible to adjust the limit switch at the closing force adjustment. Connect the control unit. Move the motor in the desired direction. Turn the motor's adjustment screws to bring the blind to the mechanical stop. Stop the motor and again turn the motor adjustment screws in the + direction three (3) turns, adjust the mechanical limit stop position of the motor beyond the mechanical stop.

- ELECTRONIC LIMIT SWITCH (control panel)

With Plug & Play motors no limit switch adjustment is required, so the control unit may be connected immediately.

MOVING THE MOTORS WITH OVERRIDE DEVICE

This control unit is specifically suited for motors with mechanical limit switch and manual override device.

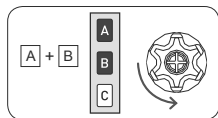
After a safety action movement of the blind, the control unit resets the proper positions upon reaching a valid limit switch position.

SETTING THE FIRST REMOTE CONTROL AND SETTING THE ROTATION DIRECTION OF THE MOTOR

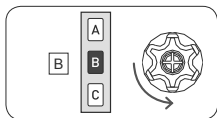
This operation can only be performed when the control unit is new, or after a total delete of the memory.

During this step, power up only one control unit at time!

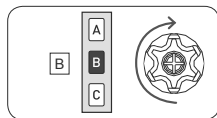
T1: First remote control to be set



T1

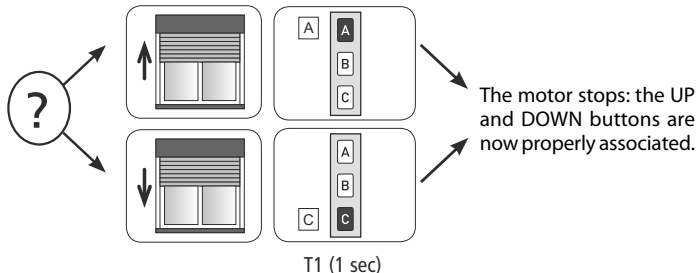


T1



T1 (2 sec)

After the last confirmation movement, the motor starts a series of UP and DOWN movements: the first lasts 2 seconds, the next ones go to the limit switch positions (motors with mechanical limit switches) or long movements - max 10 seconds (motors with electronic limit switches). To properly associate the UP and DOWN buttons, press the button corresponding to the motor movement for one second as indicated below:



AUTOMATIC DISABLING OF THE FIRST REMOTE CONTROL SETTING FUNCTION

Every time you connect the power supply to the control unit, you have 3 hours to store the first remote control. After this time, the ability to store the remote control is disabled. To reset the timer of the function you have to disconnect and reconnect the power supply to the control unit.

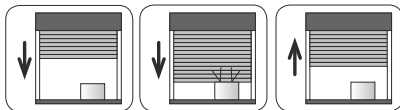
LIMIT SWITCHES AND OBSTACLE DETECTION

(Only motors with mechanical limit switches)

After having memorized the first remote control and properly assigned the rotation direction, the control unit is ready for operation.

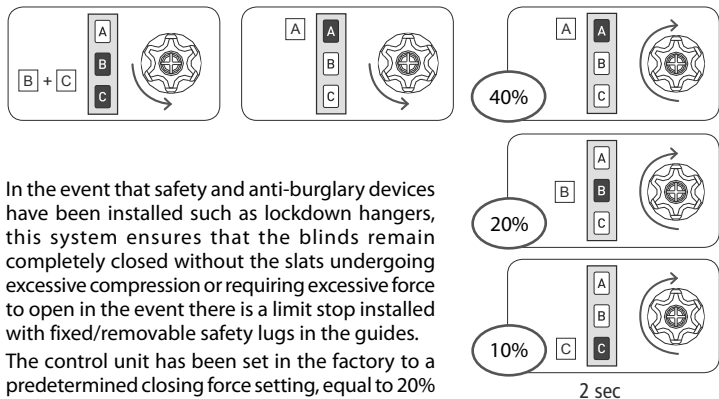
Run two complete ascent and descent cycles with the A and C buttons on the remote control to memorise the operating times and enable obstacle detection.

In the event an obstacle is detected, the control unit will perform a safety movement in reverse equal to about $\frac{1}{4}$ of the blind travel.



CLOSING FORCE ADJUSTMENT

(Only motors with mechanical limit switches)



In the event that safety and anti-burglary devices have been installed such as lockdown hangers, this system ensures that the blinds remain completely closed without the slats undergoing excessive compression or requiring excessive force to open in the event there is a limit stop installed with fixed/removable safety lugs in the guides.

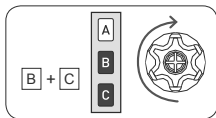
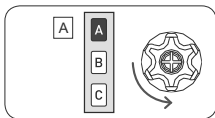
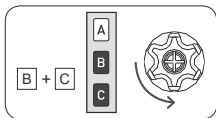
The control unit has been set in the factory to a predetermined closing force setting, equal to 20% of the rated torque. With the remote control it is possible to change this setting, reducing it to 10%, or increasing it to 40%, depending on the desired result. Near the end stop positions a short slackening movement is performed to reduce the force and pressure put on the bars.

SUPER-SENSITIVITY OBSTACLE DETECTION MANAGEMENT DURING DOWNWARDS MOVEMENTS

(Only motors with mechanical limit switches)

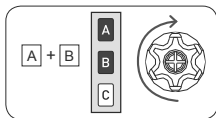
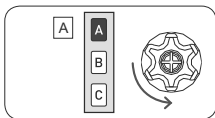
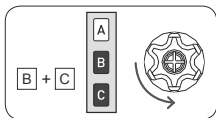
Where required, even in applications without lockdown hangers or physical stops, it is possible to activate/deactivate a high level of obstacle detection sensitivity during downwards movement. This Super-sensitivity is automatically disabled when the blinds slats begin to pile up.

ACTIVATING THE SUPER-SENSITIVITY FUNCTION



2 sec

DEACTIVATING THE SUPER-SENSITIVITY FUNCTION


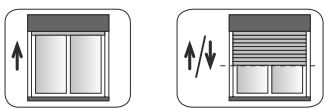
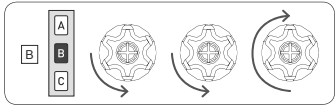


2 sec


FIRST MIDDLE POSITION

This optional function enables the blinds to be moved to a first preferred middle position. The first middle position is memorized as descent time starting from the upper limit switch.

SETTING FIRST MIDDLE POSITION

Procedure	Command sequence
<p>1) Press the A+B buttons for at least 2 s. The motor will immediately perform a brief confirmation movement and after 2 s will start again in ascent.</p>	 <p>2 sec</p>
<p>2) Wait for the blind to ascend completely. The motor is now running in dead man mode, enabling the fine adjustment of the first middle position.</p>	 <p>Adjustment</p>
<p>3) Confirm the position by pressing B for 2 s. The motor will perform three (3) confirmation movements.</p>	 <p>2 sec</p>

MOVEMENT TO THE FIRST MIDDLE POSITION

Procedure	Command sequence
<p>1) Give a long (>2 s) stop impulse with the motor stopped. After 2 seconds, the motor will perform the movement into position. Note: in motors with electronic limit switches the proper positioning is ensured only if the blind starts from the upper limit position.</p>	 <p>2 sec</p> <p>Positioning</p>

DELETING THE FIRST MIDDLE POSITION



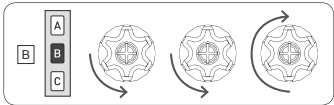


4 sec


SECOND MIDDLE POSITION

This optional function enables the blind to be brought to a second preferred middle position, which may be used, for example, as a ventilation position. The second middle position is memorized as ascent time starting from the bottom limit switch.

SETTING SECOND MIDDLE POSITION

Procedure	Command sequence
<p>1) Press the B+C buttons for at least 2 s. The motor will immediately perform a brief confirmation movement and after 2 s will start again in descent.</p>	 <p>2 sec</p>
<p>2) Wait for the blind to descend completely. The motor is now running in dead man mode, enabling the fine adjustment of the second middle position.</p>	 <p>Adjustment</p>
<p>3) Confirm the position pressing B for 2 s. The motor will perform three (3) confirmation movements.</p>	 <p>2 sec</p>

MOVEMENT TO THE SECOND MIDDLE POSITION

Procedure	Command sequence
<p>1) Press the A+C buttons with the motor stopped. The motor will perform the movement into position. Note: in motors with electronic limit switches the proper positioning is ensured only if the blind starts from the lower limit position.</p>	 <p>Positioning</p>

DELETING THE SECOND MIDDLE POSITION

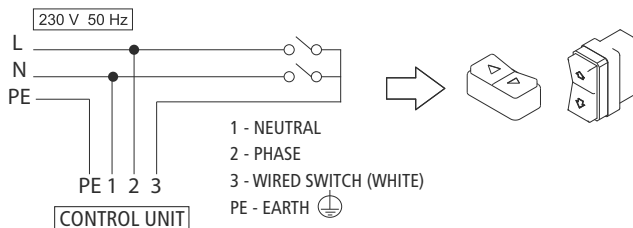


4 sec

2-BUTTON SWITCH

It is possible to run the motor through a switch connected to the control unit with three wires (up, down and common).

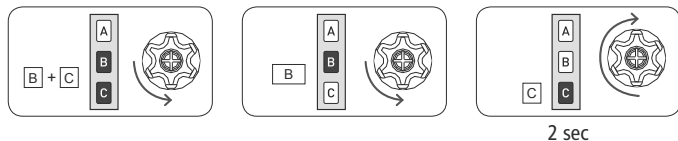
The switch must be equipped with mechanical or electrical interlock, to prevent two commands being sent simultaneously. Furthermore, the switch must be an unstable pushbutton: releasing it, the switch opens.



The motor automatically recognizes the switch-type (with 1 or 2 buttons) and sets the proper operational mode.

COMMAND MANAGEMENT FROM WHITE WIRE

NB: The default function provided in the motors leaving the factory is: UP-STOP-DOWN-STOP for singular UP/DOWN button switch. (Not for the switch with two independent UP-DOWN buttons!)



The possible settings are 3 and are available in the following order:

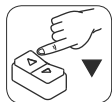
- UP-STOP-DOWN-STOP (factory setting)
- UP-DOWN (for 2 independent buttons)
- UP-DOWN "Dead Man" (for 2 independent buttons)

To switch from one setting to the following, perform the sequence as many times as necessary to reach the desired setting.

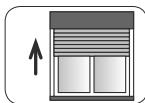
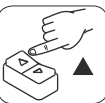
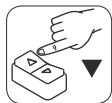
OPERATION IN UP-DOWN MODE (FOR 2 INDEPENDENT BUTTONS)



Pressing one of the two buttons and releasing, the motor drives to the desired direction until it reaches the limits.



To stop the motor before reaching the limits press again the same button.



If during the movement the other button is pressed the motor changes the direction.

MOVEMENT TO THE FIRST MIDDLE POSITION



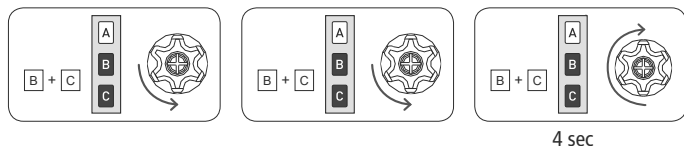
MOVEMENT TO THE SECOND MIDDLE POSITION



In "dead man" mode it is not possible to move to the middle positions from the switch.

DELETING THE LIMIT SWITCH POSITIONS

During operation, the control unit automatically acquires the mechanical limit switch positions set on the motor. In the event that the length or position of the mechanical limit switches need to be changed, the positions already acquired by the control unit will need to be deleted.



At the end of the sequence, the control unit is ready to automatically acquire the new limit switch positions.

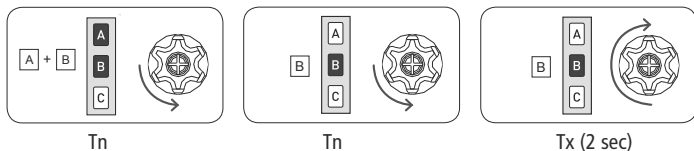
ATTENTION! This operation deletes all the memorized middle positions.

SETTING OF ADDITIONAL REMOTE CONTROLS

Up to 15 remote controls can be set.

Tn: Already programmed remote control

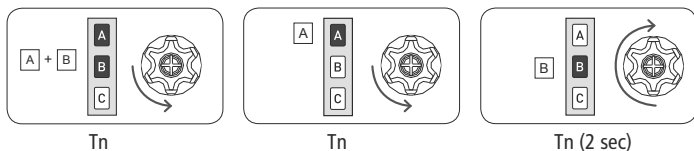
Tx: Additional remote control



REMOTE CONTROL MEMORY CLEARING

It is possible to delete singly all the memorized remote controls. When the last one is deleted the control unit initial condition is restored. The same applies to the single channels of a multichannel remote control: just select the channel to cancel.

Tn: Remote control to be cleared

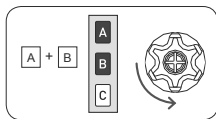


FULL MEMORY CLEARING

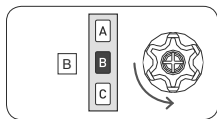
The full memory clearing can be performed in two ways:

1) WITH THE REMOTE CONTROL

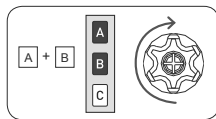
Tn: Already programmed remote control



Tn



Tn



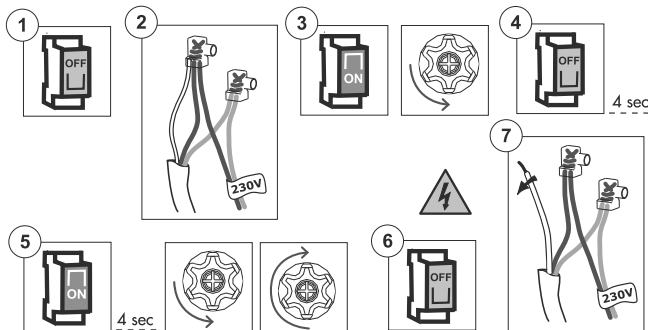
Tn (4 sec)

2) WITH THE WHITE WIRE

Do this operation only in case of emergency, if all remote controls are no longer operating. To delete the memory we have to access the white wire of the control unit.

The sequence of this operation is the following:

- 1) Disconnect the control unit from the power supply, via the main switch for example.
 - 2) Connect the white wire to the brown wire (phase) or to the blue wire (neutral).
 - 3) Connect the control unit to the power supply. This will make the motor rotate briefly in one direction.
 - 4) Disconnect the control unit from the power supply for at least 4 seconds.
 - 5) Connect the control unit to the power supply, which after about 4 seconds will make the motor rotate briefly in one direction and then a longer one in the opposite direction.
 - 6) Disconnect the control unit from the power supply.
 - 7) Separate the white wire from the brow/blue wire. Insulate the white wire, in an appropriate way, before reconnecting the power supply.
- At this point it is possible to proceed with the setting of the first remote control.

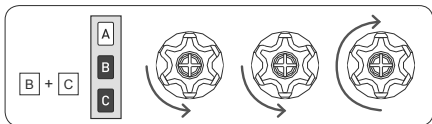


SHORT-TERM SETTING OF A REMOTE CONTROL AND SETTING THE ROTATION DIRECTION OF THE MOTOR

This function makes it possible to store a remote control temporarily, for example, with the purpose of setting the limit switches during assembly in the factory. A later final saving of the remote control will be possible using the appropriate command sequence (see: "SETTING THE FIRST REMOTE CONTROL"). The operations described below can be carried out only when the control unit has just come out of the factory or after a full memory clearing (see: "FULL MEMORY CLEARING"). The control unit makes the following operations possible only within the time limits described in order to make sure that the short-term setting is used only in the installation or factory setting phase and not during daily use. Power up the control unit, make sure that no other control units having an empty memory are powered up in the same operating range.

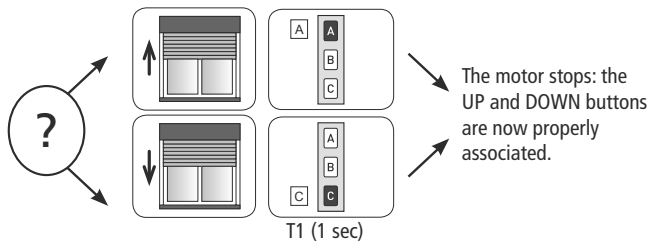
Within 30 seconds after start, press the B and C buttons simultaneously until the motor gives a confirmation signal.

T1: First remote control to be set



T1

After the last confirmation movement, the motor starts a series of UP and DOWN movements: the first lasts 2 seconds, the next ones go to the limit switch positions (motors with mechanical limit switches) or long movements - max 10 seconds (motors with electronic limit switches). To properly associate the UP and DOWN buttons, press the button corresponding to the motor movement for one second as indicated below:



T1 (1 sec)

The remote control will remain stored for 5 minutes, while the control unit is powered up. After 5 minutes or when the control unit has its power cut off, the remote control will be cancelled.

EU DECLARATION OF CONFORMITY

The manufacturer, FAAC S.p.A. Soc. Unipersonale, hereby, declares that the FAAC model TM2 X R COMPACT radio equipment is in compliance with Directive 2014/53/EU, Directive 2011/65/EU.

The full text of the EU declaration of conformity is available at the following Internet address: **<http://www.faac.biz/certificates>**.

Bologna, 18-09-2018

CEO A. Marcellan



INHALTSVERZEICHNIS

TECHNISCHE EIGENSCHAFTEN	40
SICHERHEITSVORSCHRIFTEN	40
ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE	41
KOMPATIBLE HANDSENDER	42
EINGABE DER BEFEHLSFOLGEN	43
FUNKTION ÖFFNEN/SPERREN DER PROGRAMMIERUNG HANDSENDER BAUREIHE TM2 X T	44
BETRIEBSMODUS	45
HINWEISE ZUR EINSTELLUNG DER ENDLAGEN	45
BEDIENUNG VON MOTOREN MIT OTHANDKURBELGETRIEBE	45
EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS UND EINSTELLUNG DER DREHRICHTUNG	46
ENDANSCHLAG UND HINDERNISERKENNUNG	47
VARIABLE DREHMOMENTABSCHALTUNG	47
EINSTELLUNG DER SUPERSENSIBILITÄT BEI DER HINDERNISERKENNUNG IN BEWEGUNG "AB"	48
ERSTE MITTELPOSITION	49
ZWEITE MITTELPOSITION	50
BEDIENELEMENT MIT 2 TASTEN	51
VERWALTUNG STEUERMODUS MOTOR ÜBER WEISSES ODER SCHWARZES KABEL	51
FUNKTION BEFEHLSMODUS AUF-AB (FÜR 2 UNABHÄNGIGE TASTEN)	52
LÖSCHEN DER UNTEREN UND OBEREN ENDLAGEPOSITION	53
EINSTELLUNG ZUSÄTZLICHER HANDSENDER	53
LÖSCHEN EINES EINZELNEN HANDSENDERS	53
LÖSCHEN ALLER GESPEICHERTEN EINSTELLUNGEN	54
KURZZEITIGE EINLERNUNG DES HANDSENDERS UND EINSTELLUNG DER DREHRICHTUNG DES MOTORS	55
EU-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG	56

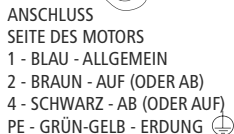
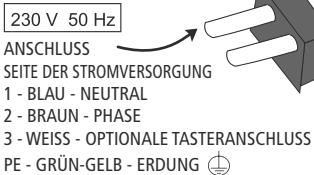
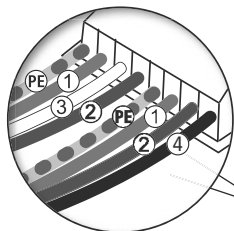
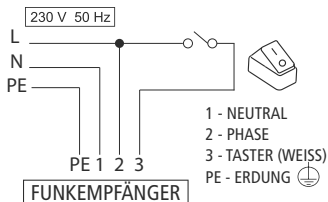
TECHNISCHE EIGENSCHAFTEN

- Spannung	230 V / 50 Hz
- 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	65 g
- Schutzgrad	IP55

SICHERHEITSVORSCHRIFTEN

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

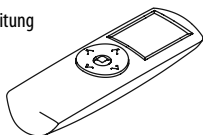
ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE



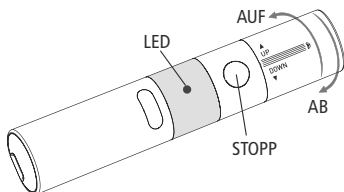
KOMPATIBLE HANDSENDER

TM2 X TT-50

Siehe die entsprechende Bedienungsanleitung

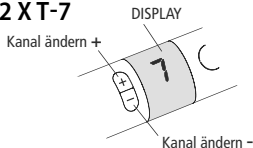


TM2 X T-1

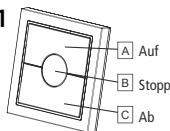


Siehe die entsprechende Bedienungsanleitung

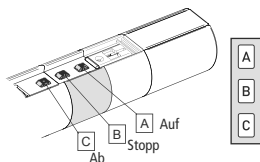
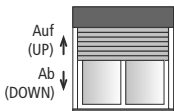
TM2 X T-7



TM2 X TW-1



SYMBOLERKLÄRUNG



Einzelne "kurze"
Drehung in eine
Richtung

Einzelne
"längere"
Drehung in die
andere Richtung

Zweifache
"kurze" Drehung
des Motors



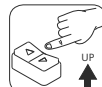
Taste A drücken



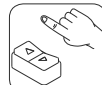
Zugleich die Tasten
A und B drücken



die Taste Ab auf
dem Tastenfeld
drücken



die Taste Auf
auf dem
Tastenfeld
drücken



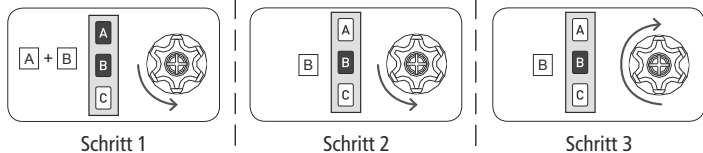
die auf dem
Tastenfeld
gedrückte Taste
loslassen

EINGABE DER BEFEHLSFOLGEN

Die meisten Befehlsfolgen entsprechen drei klar unterschiedlichen Schritten, bei deren Ende der Motor, mit unterschiedlichen Drehungen, anzeigt ob die Eingabe erfolgreich war oder misslungen ist. Hier werden die vom Motor gegebenen Signale erläutert.

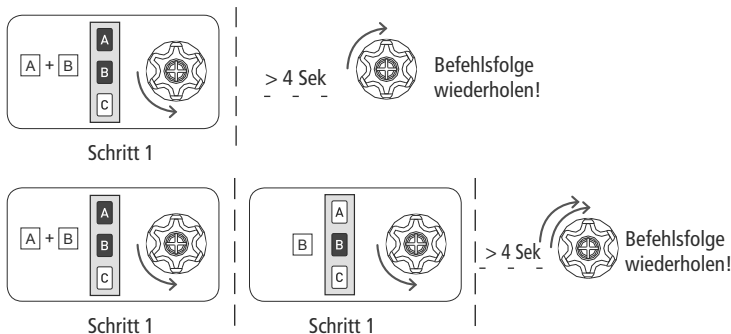
Die Tasten müssen wie unten beschrieben gedrückt werden und es dürfen nicht mehr als 4 Sekunden von einem Schritt zum anderen verstreichen. Sollten mehr als 4 Sekunden verstreichen, wird die Befehlsfolge nicht akzeptiert und man muss diese wiederholen.

Beispiel einer Befehlsfolge:



Bei positiv abgeschlossener Befehlsfolge, wie auf obigem Beispiel dargestellt, kehrt der Motor nach zwei kurzen Drehungen, mit einer langen Drehung wieder auf die Startposition zurück. Zwei kurze Drehungen in eine Richtung entsprechen der langen Drehung in die entgegengesetzte Richtung. Bei unvollständiger Befehlsfolge kehrt der Motor, nach 1 oder 2 kurzen Drehungen, in die Startposition zurück.

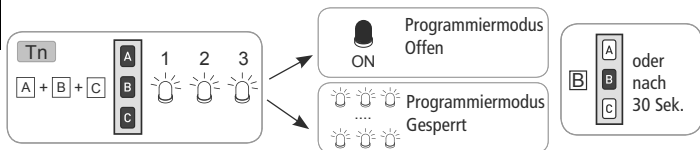
Beispiel einer unvollständigen Befehlsfolge:



FUNKTION ÖFFNEN/SPERREN DER PROGRAMMIERUNG HANDSENDER BAUREIHE TM2 X T

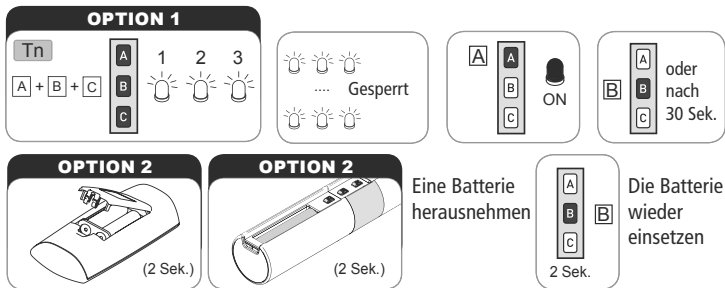
Zur Meidung von Fehlprogrammierungen während der täglichen Bedienung, wird nach 8 Stunden ab Eingabe der letzten Befehlsfolge (A+B oder B+C) der Programmiermodus automatisch gesperrt.

ABFRAGE DES PROGRAMMIERMODUS



Zur Änderung des Programmiermodus, "Öffnen/Sperren" wie hier folgend geschildert vorgehen

PROGRAMMIERMODUS "ÖFFNEN"



Wie auf der Anleitung beschrieben mit der Programmierung vorg

PROGRAMMIERMODUS "SPERREN"



BETRIEBSMODUS

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

HINWEISE ZUR EINSTELLUNG DER ENDLAGEN

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

- MECHANISCHER ENDANSCHLAG OHNE FESTE ANSCHLÄGE:

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

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

- ELEKTRONISCHER ENDANSCHLAG (Bedienelement):

Im Fall von Plug & Play Motoren ist keine Einstellung der Endlagen erforderlich und der Funkempfänger kann sofort angeschlossen werden.

BEDIENUNG VON MOTOREN MIT OTHANDKURBELGETRIEBE

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

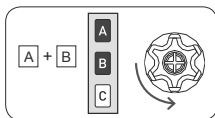
Nach einer Betätigung des NHK-Getriebes, stellt der Funkempfänger die Endlagen wieder automatisch richtig ein.

EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS UND EINSTELLUNG DER DREHRICHTUNG

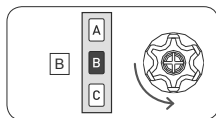
Diese Operation kann ausschließlich bei einem neuen Funkempfänger oder nach totaler Löschung aller Programmierungen ausgeführt werden.

Während dieser Operation immer nur einen Funkempfänger unter Spannung halten!

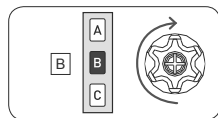
T1: Erster, einzustellender Handsender



T1

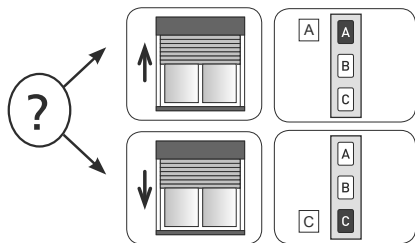


T1



T1 (2 Sek)

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



T1 (1 Sek)

Danach stoppt der Motor und die Drehrichtungen entsprechen den Auf-Ab Tasten des Handsenders!

FUNKTION AUTOMATISCHE DEAKTIVIERUNG DER EINLERNUNG DES ERSTEN HANDSENDERS

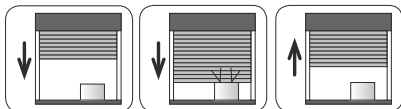
Jedes Mal wenn der Funkempfänger von Netz getrennt und wieder verbunden wird, hat man 3 Stunden Zeit um den ersten Handsender einzulernen. Nach 3 Stunden wird dieser Programmiermodus deaktiviert. Um den Programmiermodus wieder zu aktivieren, genügt es den Funkempfänger kurz vom Netz zu trennen.

ENDANSCHLAG UND HINDERNISERKENNUNG

(Motoren mit mechanischen Endlagen)

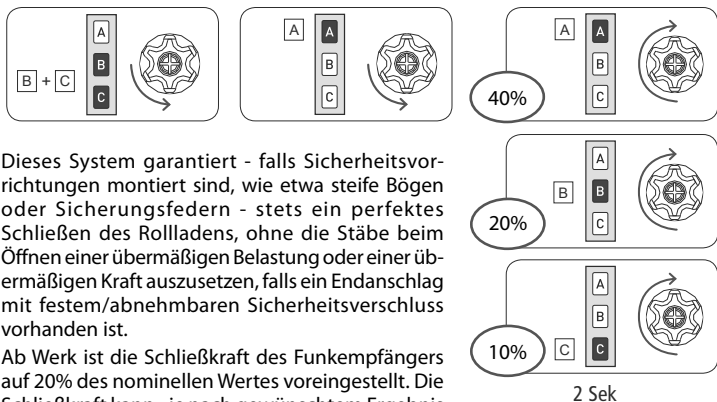
Nach dem Speichern des ersten Handsenders und der korrekten Zuordnung der Drehrichtung ist der Funkempfänger betriebsbereit. Führen Sie mit den Tasten A und C des Handsenders zwei vollständige Auf- und Abwärtszyklen durch, um die Betriebszeit zu speichern und die Hinderniserkennung zu aktivieren.

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



VARIABLE DREHMOMENTABSCHALTUNG

(Motoren mit mechanischen Endlagen)



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

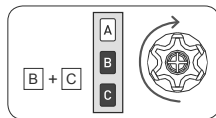
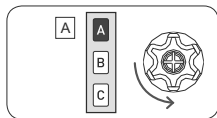
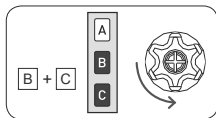
Ab Werk ist die Schließkraft des Funkempfängers auf 20% des nominellen Wertes voreingestellt. Die Schließkraft kann - je nach gewünschtem Ergebnis - ganz einfach mit dem Handsender auf 40% erhöht oder auf 10% verringert werden. In der Nähe der Positionen des Endanschlags wird eine kurze Entspannungsbewegung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

EINSTELLUNG DER SUPERSENSIBILITÄT BEI DER HINDERNISERKENNUNG IN BEWEGUNG "AB"

(Motoren mit mechanischen Endlagen)

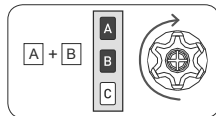
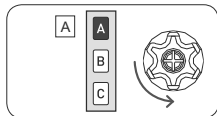
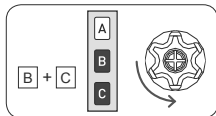
Im Bedarfsfall kann auch bei Anwendungen ohne steife Bögen/Sicherungsfedern zur Hinderniserkennung bei der Abwärtsbewegung eine feinfühligere Sensibilität aktiviert/deaktiviert werden. Diese Supersensibilität wird automatisch deaktiviert, wenn sich die Lamellen des Rollladens zu stapeln beginnen.

AKTIVIERUNG DER FUNKTION SUPERSENSIBILITÄT



2 Sek

DEAKTIVIERUNG DER FUNKTION SUPERSENSIBILITÄT


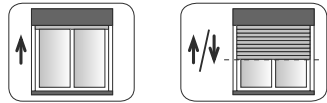
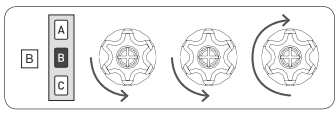


2 Sek

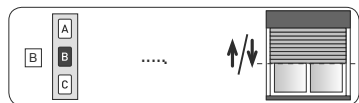
ERSTE MITTELPOSITION

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

EINSTELLUNG ERSTE MITTELPOSITION

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

BEWEGUNG ZUR ERSTEN MITTELPOSITION

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


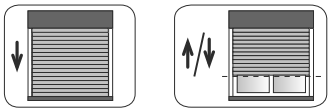
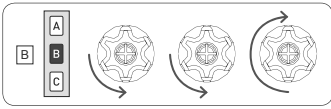
LÖSCHEN DER ERSTEN MITTELPOSITION




ZWEITE MITTELPOSITION

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

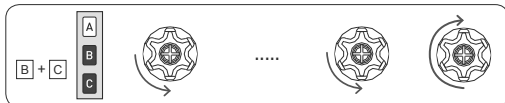
EINSTELLUNG ZWEITE MITTELPOSITION

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

BEWEGUNG ZUR ZWEITEN MITTELPOSITION

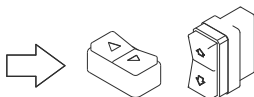
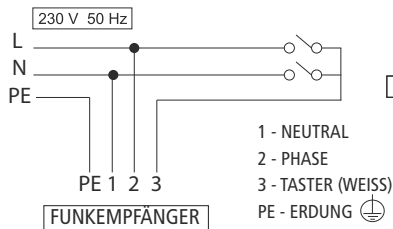
Prozedur - Ausführung	Befehlsfolge
<p>1) Bei stehendem Motor die A+C Tasten mindestens.</p> <p>Der Motor führt die Positionierung aus.</p> <p>Hinweis: Bei Motoren mit elektronischem Endanschlag ist die korrekte Positionierung nur dann gewährleistet, wenn der Rollladen von der unteren Endanschlagsposition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

LÖSCHEN DER ZWEITEN MITTELPOSITION



BEDIENELEMENT MIT 2 TASTEN

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



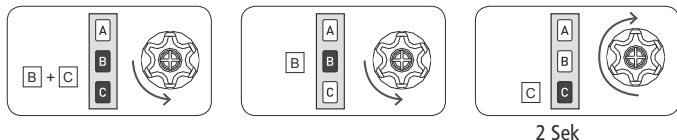
DE

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

VERWALTUNG STEUERMODUS MOTOR ÜBER WEISSES ODER SCHWARZES KABEL

Ab Werk werden die Motoren im Schritt-Schritt Modus (Auf-Stopp-Ab-Stopp) ausgeliefert. Der Befehlsmodus kann jederzeit, wie folgend geschildert, geändert werden.

ÄNDERUNG DES BEFEHLSMODUS

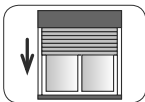


Es gibt 3 mögliche Einstellungen und sind in der angegebenen Folge verfügbar:

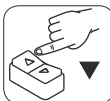
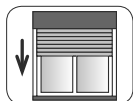
- Auf-Stopp-Ab-Stopp (Default)
- Auf-Ab (für 2 unabhängige Tasten)
- Auf-Ab bei "Bediener anwesend" (für 2 unabhängige Tasten)

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

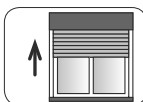
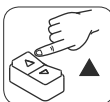
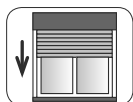
FUNKTION BEFEHLSMODUS AUF-AB (FÜR 2 UNABHÄNGIGE TASTEN)



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



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



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

BEWEGUNG ZUR ERSTEN MITTELPOSITION

		< 0,5 Sek		
kurz drücken < 1 Sek	loslassen		kurz drücken < 1 Sek	loslassen

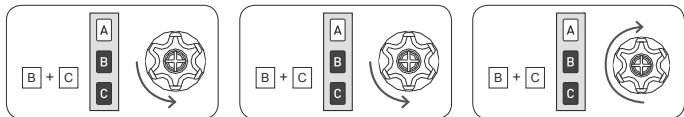
BEWEGUNG ZUR ZWEITEN MITTELPOSITION

		< 0,5 Sek		
kurz drücken < 1 Sek	loslassen		lange drücken > 1 Sek	loslassen

Im "Bediener anwesend" Modus ist es nicht möglich, die Mittelposition en über das Bedienelement anzusteuern.

LÖSCHEN DER UNTEREN UND OBEREN ENDLAGEPOSITION

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



4 Sek

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

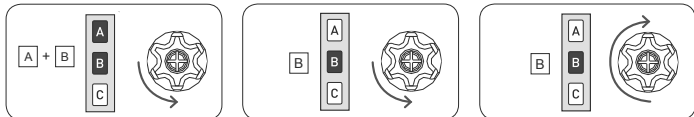
ACHTUNG! Dieser Vorgang löscht alle gespeicherten Mittelpositionen.

EINSTELLUNG ZUSÄTZLICHER HANDSENDER

Es können bis zu 15 Handsender gespeichert werden.

Tn: Eingestellter Handsender

Tx: Zusätzlicher Handsender



Tn

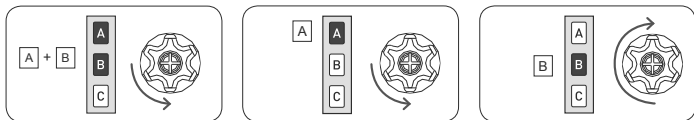
Tn

Tx (2 Sek)

LÖSCHEN EINES EINZELNEN HANDSENDERS

Jeder gespeicherte Handsender kann einzeln gelöscht werden. Ist der letzte Handsender gelöscht kehrt der Funkempfänger in den anfänglichen Zustand zurück. Beim Mehrkanal-Handsender, vor dem Löschvorgang einfach den Kanal den man löschen möchte auswählen.

Tn: Zu löschender Handsender



Tn

Tn

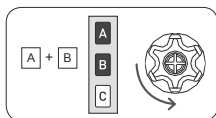
Tn (2 Sek)

LÖSCHEN ALLER GESPEICHERTEN EINSTELLUNGEN

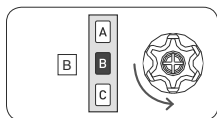
Die Löschung aller gespeicherten Einstellungen kann in zwei verschiedenen Art und Weisen getätigt werden:

1) MIT DEM HANDSENDER

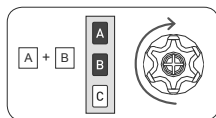
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn

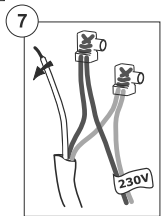
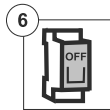
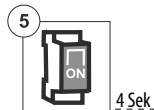
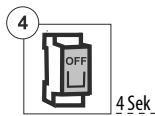
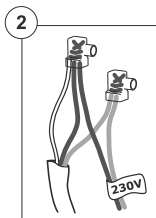
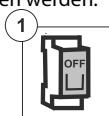


Tn (4 Sek)

2) MITTELS DES WEISSEN HILFSKABELS

Diesen Vorgang nur im Notfall tätigen, oder wenn keine funktionierenden Handsender mehr verfügbar sind. Um die Eingaben zu löschen muss man in diesem Fall an das weiße Kabel des Motors gelangen und wie folgend vorgehen:

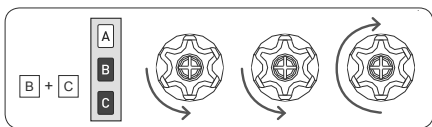
- 1) Den Funkempfänger vom Netz trennen. (z.B. mittels dem Netz-Hauptschalter)
 - 2) Das weiße Kabel mit dem braunen Kabel (Fase) oder blauen Kabel (Nullleiter) des Motors verbinden.
 - 3) Den Funkempfänger wieder ans Netz anschließen; wobei der Motor eine kurze einseitige Drehung durchführt.
 - 4) Den Funkempfänger nun mindestens 4 Sekunden lang vom Netz trennen.
 - 5) Den Funkempfänger wieder ans Netz anschließen; wobei der Motor nach ca. 4 Sekunden eine kurze Drehung in eine Richtung und eine längere Drehung in die andere Richtung durchführt.
 - 6) Den Funkempfänger vom Netz trennen.
 - 7) Das weiße Kabel von braunen/blauen Kabel trennen, das weiße Kabel gut abisolieren, und den Funkempfänger erst jetzt wieder ans Netz anschließen.
- Ab diesem Zeitpunkt kann die Einstellung eines neuen Handsenders vorgenommen werden.



KURZZEITIGE EINLERNUNG DES HANDSENDERS UND EINSTELLUNG DER DREHRICHTUNG DES MOTORS

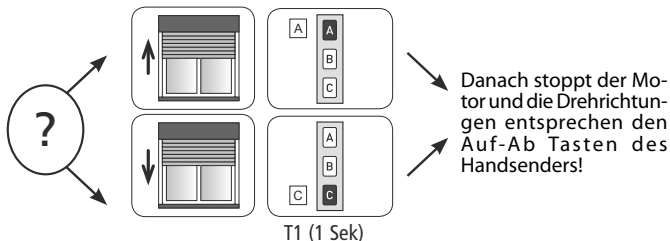
Diese Funktion ermöglicht, einen Handsender vorübergehend zu speichern. Dies ist zum Beispiel erforderlich, wenn man die Einstellung der Endlagen während der Montage in der Fabrik durchführen will. Der Handsender kann danach unter Berücksichtigung der dafür vorgesehenen Befehlsreihenfolge endgültig gespeichert werden (siehe: "EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS"). Die nachstehend beschriebenen Arbeitsgänge dürfen ausschließlich bei neuen Funkempfänger oder nach vollständiger Löschung des Speichers (siehe: "LÖSCHEN ALLER GESPEICHERTEN EINSTELLUNGEN") durchgeführt werden. Um sicherzustellen, dass die vorübergehende Programmierung ausschließlich in der Installations- bzw. Einstellphase und nicht während des täglichen Gebrauchs benutzt wird, ermöglicht der Funkempfänger folgende Arbeitsgänge nur innerhalb der beschriebenen Zeitgrenzen. Den Funkempfänger mit Strom versorgen und sich vergewissern, dass keine anderen Funkempfänger im Aktionsraum des Handsenders mit Strom versorgt sind. Die Taste B und die Taste C innerhalb von 30 Sekunden seit dem Starten gleichzeitig drücken, bis der Motor ein Bestätigungssignal ausgibt.

T1: Erster, einzustellender Handsender



T1

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



T1 (1 Sek)

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

EU-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG

Der Hersteller FAAC S.p.A. Soc. Unipersonale erklärt hiermit, dass die FAAC Funkanlage des Typs TM2 X R COMPACT der Richtlinie 2014/53/EU, 2011/65/EU entspricht.

Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung ist unter der folgenden Internetadresse verfügbar: <http://www.faac.biz/certificates>.

Bologna, 18-09-2018

CEO A. Marcellan



SOMMAIRE

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES	58
CONSIGNES DE SÉCURITÉ	58
CONNEXIONS ÉLECTRIQUES	59
ÉMETTEURS COMPATIBLES	60
EXPLICATION DES SÉQUENCES DE COMMANDE	61
FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION ÉMETTEUR LIGNE TM2 XT	62
MODES DE FONCTIONNEMENT	63
REMARQUES SUR LE RÉGLAGE DES FINS DE COURSE	63
COMMANDE DES MOTEURS AVEC MANŒUVRE DE SECOURS	63
MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR ET RÉGLAGE DU SENS DE ROTATION	64
FINS DE COURSE ET DÉTECTION DES OBSTACLES	65
RÉGLAGE DE LA FORCE DE FERMETURE	65
GESTION DE LA SUPER-SENSIBILITÉ LORS DE LA DÉTECTION DES OBSTACLES EN DESCENTE	66
PREMIÈRE POSITION INTERMÉDIAIRE	67
DEUXIÈME POSITION INTERMÉDIAIRE	68
BOÎTIER DE COMMANDE À 2 BOUTONS	69
GESTION MODALITÉ DE COMMANDE DU MOTEUR PAR FIL BLANC	69
FONCTIONNEMENT MODALITÉ MONTÉE-DESCENTE (POUR 2 BOUTONS INDÉPENDANTES)	70
ANNULATION TOTALE DES POSITIONS DES FINS DE COURSE	71
MÉMORISATION D'AUTRES ÉMETTEURS	71
ANNULATION D'UN SEUL ÉMETTEUR	71
ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS	72
MÉMORISATION TEMPORAIRE DE L'ÉMETTEUR ET RÉGLAGE DU SENS DE ROTATION DU MOTEUR73	
DÉCLARATION DE CONFORMITÉ UE	74

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

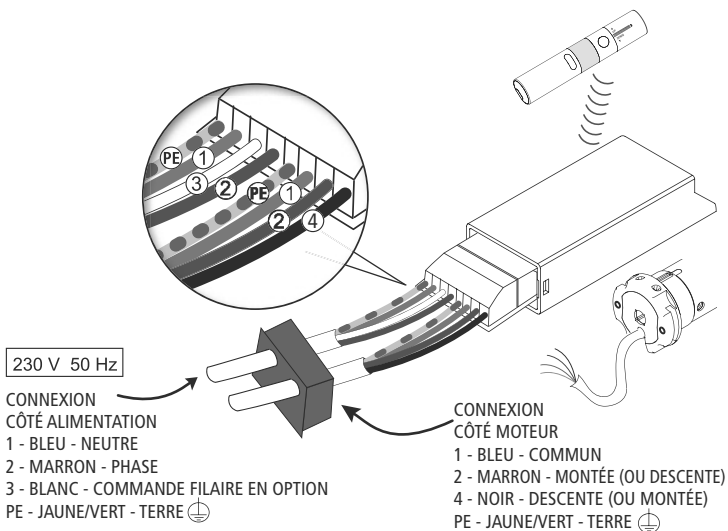
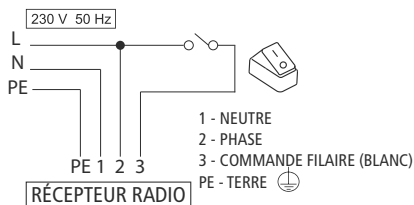
- Alimentation	230 V / 50 Hz
- Puissance absorbée	0,5 W
- Fréquence radio	433,92 MHz
- Codification	Rolling code
- Modulation	AM/ASK
- Nombre maxi. d'émetteurs	15
- Puissance maxi. du moteur	600 W
- Température de fonctionnement	-10°C +70°C
- Dimensions	120 x 35 x 20 mm
- Poids	65 g
- Indice de protection	IP55

FR

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 blanc n'est pas utilisé il doit toujours être isolé. Il est dangereux de toucher le fil blanc quand le moteur est connecté à l'électricité.

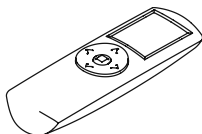
CONNEXIONS ÉLECTRIQUES



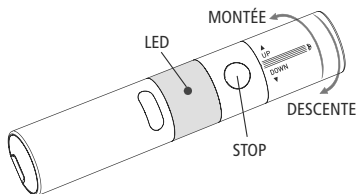
ÉMETTEURS COMPATIBLES

TM2 X TT-50

Voir les instructions spécifiques

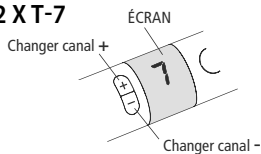


TM2 X T-1

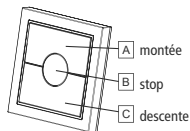


Voir les instructions spécifiques de l'émetteur

TM2 X T-7

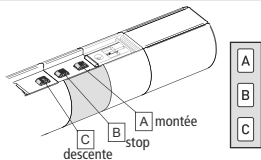


TM2 X TW-1



LÉGENDE DES SYMBOLES

MONTÉE (UP) ↑
DESCENTE (DOWN) ↓



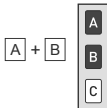
rotation brève
du moteur dans
un sens

rotation longue
du moteur dans
l'autre sens

double rotation
brève du moteur



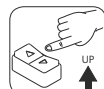
appuyer sur la touche A



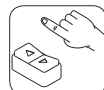
appuyer sur les touches A
et B simultanément



appuyer sur le
bouton DESCENTE
du boîtier de
commande



appuyer sur le
bouton MONTÉE
du boîtier de
commande



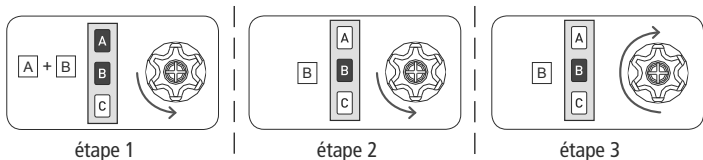
relâcher le
bouton pressé
sur le boîtier de
commande

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.

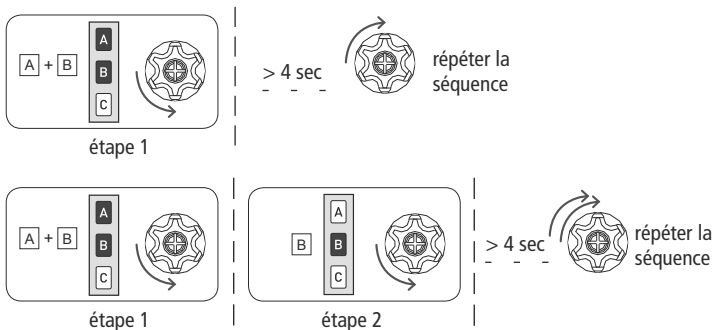
Les touches doivent être enfoncées comme le montre la séquence, sans laisser s'écouler plus de 4 secondes entre une étape et l'autre. Si le temps qui s'écoule dépasse les 4 secondes, la commande n'est pas acceptée et il faudra répéter la séquence.

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.

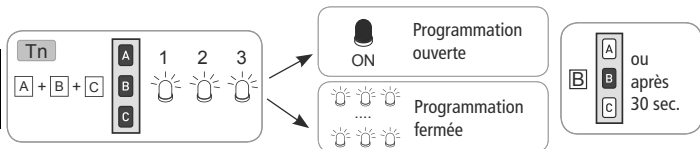
Exemples de séquences incomplètes:



FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION ÉMETTEUR LIGNE TM2 XT

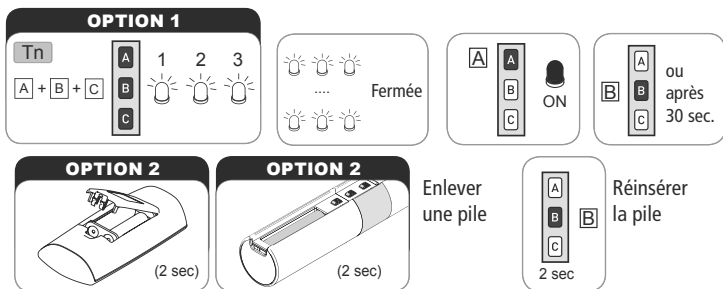
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

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 peuvent être reliés tant à des moteurs munis de fins de course mécaniques qu'à des moteurs munis de fins de course électroniques.

REMARQUES SUR LE RÉGLAGE DES FINS DE COURSE

Pour régler les fins de course, se référer au manuel du moteur.

- FINS DE COURSE MÉCANIQUES SANS DISPOSITIFS DE SÉCURITÉ

Connecter le récepteur, commander le moteur dans le sens souhaité, agir sur les vis de réglage du moteur pour situer le volet dans la position souhaitée.

- FINS DE COURSE MÉCANIQUES AVEC DISPOSITIFS DE SÉCURITÉ (réglage en butée)

En présence de dispositifs de sécurité (verrous rigides ou anti-effraction, butées apparentes ou invisibles sur les lames), il est possible de régler les fins de course en butée. Connecter le récepteur, commander le moteur dans le sens souhaité, agir sur les vis de réglage du moteur pour situer le volet à proximité de la butée mécanique. Arrêter le moteur et agir à nouveau sur les vis de réglage du moteur dans le sens + pendant 3 tours de façon à régler la position de fin de course au-delà de la butée mécanique.

- FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES (boîtier de commande)

Les moteurs Plug & Play n'exigent aucun réglage des fins de course, il est donc possible de connecter immédiatement le récepteur.

COMMANDE DES MOTEURS AVEC MANŒUVRE DE SECOURS

Ce récepteur est particulièrement adapté pour commander des moteurs à fins de course mécaniques avec manœuvre de secours.

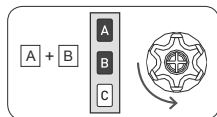
Après un mouvement du volet dû à une manœuvre de secours, le récepteur radio rétablit les positions correctes lorsqu'une position valable de fin de course est atteinte.

MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR ET RÉGLAGE DU SENS DE ROTATION

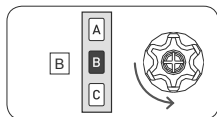
Cette opération ne peut être accomplie que quand le récepteur est neuf ou après une annulation complète de la mémoire.

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

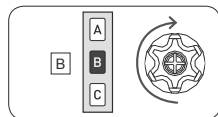
T1: premier émetteur à mémoriser



T1

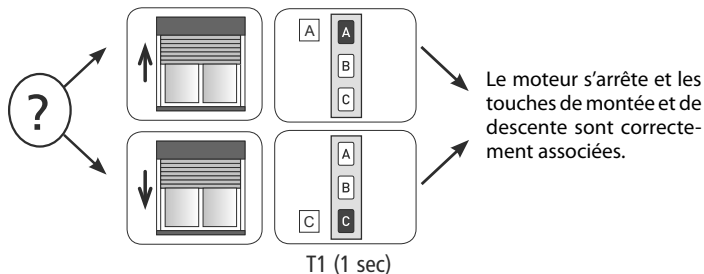


T1



T1 (2 sec)

Après le dernier mouvement de confirmation, le moteur commence une série de mouvements de MONTÉE et de DESCENTE, le premier d'une durée de 2 secondes, les suivants jusqu'aux positions de fins de course (moteurs à fins de course mécaniques) ou d'une durée de 10 secondes maximum (moteurs à fins de course électroniques). L'installateur doit appuyer pendant 1 s sur la touche de l'émetteur correspondante à la direction dans laquelle le volet 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.

FINIS DE COURSE ET DÉTECTION DES OBSTACLES

(Moteurs à fins de course mécaniques)

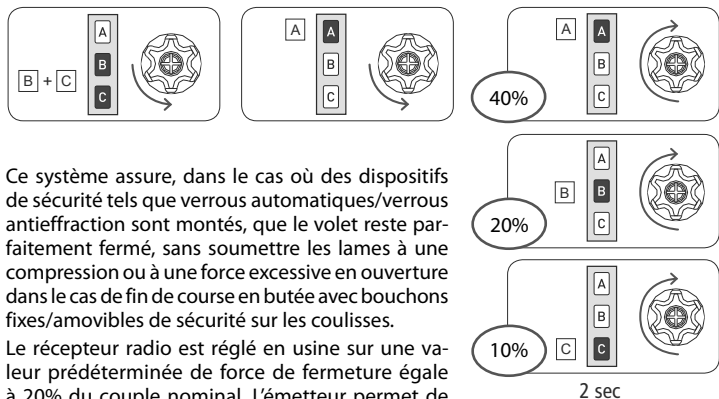
Après avoir mémorisé le premier émetteur et avoir correctement attribué le sens de rotation, le récepteur radio est prêt à fonctionner. Exécuter 2 cycles complets de montée et de descente en utilisant les touches A et C de l'émetteur pour mémoriser les temps de fonctionnement et activer la détection des obstacles.

Si des obstacles sont détectés, le récepteur radio exécute un mouvement contraire de sécurité égal à $\frac{1}{4}$ environ de la course du volet.



RÉGLAGE DE LA FORCE DE FERMETURE

(Moteurs à fins de course mécaniques)



Ce système assure, dans le cas où des dispositifs de sécurité tels que verrous automatiques/verrous antieffraction sont montés, que le volet reste parfaitement fermé, sans soumettre les lames à une compression ou à une force excessive en ouverture dans le cas de fin de course en butée avec bouchons fixes/amovibles de sécurité sur les coulisses.

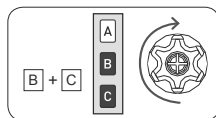
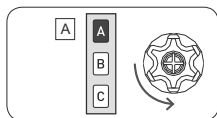
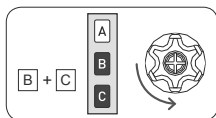
Le récepteur radio est réglé en usine sur une valeur prédéterminée de force de fermeture égale à 20% du couple nominal. L'émetteur permet de modifier cette valeur en la diminuant à 10% ou en l'augmentant à 40%, en fonction du résultat souhaité. À proximité des positions des fins de course, un bref mouvement de détente est exécuté afin de réduire la force/pression exercée sur les lames.

GESTION DE LA SUPER-SENSIBILITÉ LORS DE LA DÉTECTION DES OBSTACLES EN DESCENTE

(Moteurs à fins de course mécaniques)

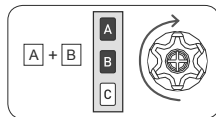
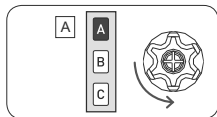
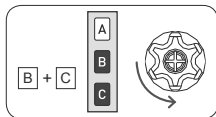
Le cas échéant, même dans les applications sans verrou automatique/verrou anti-effraction, il est possible d'activer/désactiver une sensibilité très élevée pour la détection des obstacles en descente. Cette super-sensibilité est automatiquement désactivée lorsque les lames du volet commencent à s'empiler.

ACTIVER LA FONCTION DE SUPER-SENSIBILITÉ



2 sec

DÉSACTIVER LA FONCTION DE SUPER-SENSIBILITÉ


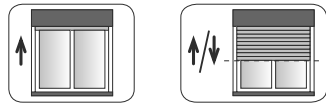
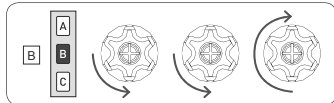


2 sec


PREMIÈRE POSITION INTERMÉDIAIRE

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

RÉGLAGE DE LA PREMIÈRE POSITION INTERMÉDIAIRE

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

MOUVEMENT EN PREMIÈRE POSITION INTERMÉDIAIRE

Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p>1) Lorsque le moteur est arrêté, donner une impulsion prolongée (> 2 s) d'arrêt (B). Après 2 s, le moteur exécute le positionnement. Remarque: dans le cas de moteurs munis de fins de course électroniques, le positionnement correct n'est garanti que si le volet part de la position de fin de course supérieure.</p>	 <p>2 sec positionnement</p>



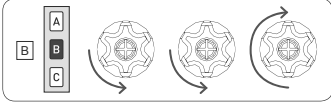
ANNULATION DE LA PREMIÈRE POSITION INTERMÉDIAIRE




DEUXIÈME POSITION INTERMÉDIAIRE

Cette fonction facultative permet de placer le volet dans une deuxième position intermédiaire préférée, qui peut, par exemple, être utilisée comme position de ventilation. La deuxième position intermédiaire est mémorisée comme temps de montée à partir du fin de course inférieur.

RÉGLAGE DE LA DEUXIÈME POSITION INTERMÉDIAIRE

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

MOUVEMENT EN DEUXIÈME POSITION INTERMÉDIAIRE

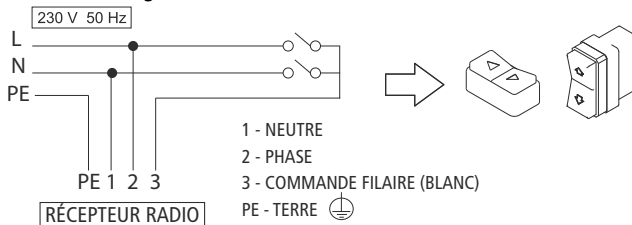
Procédure d'exécution	Séquence de commande
<p>1) Appuyer sur les touches A+C lorsque le moteur est arrêté.</p> <p>Le moteur exécute le positionnement.</p> <p>Remarque: dans le cas de moteurs munis de fins de course électroniques, le positionnement correct n'est garanti que si le volet part de la position de fin de course inférieure.</p>	 <p>positionnement</p>

ANNULATION DE LA DEUXIÈME POSITION INTERMÉDIAIRE



BOÎTIER DE COMMANDE À 2 BOUTONS

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.

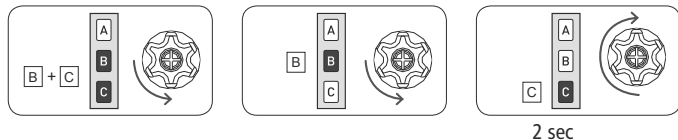


Le moteur reconnaît automatiquement le type d'interrupteur (à 1 ou 2 boutons) et sélectionne le mode de fonctionnement en conséquence.

GESTION MODALITÉ DE COMMANDE DU MOTEUR PAR FIL BLANC

NB: Comme configuration par défaut, les moteurs sortent de l'usine préparés pour l'utilisation d'un seul bouton (fonctionnement MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP). Il est toujours possible de modifier la configuration du type de commande en exécutant la séquence ci-dessous:

MANIÈRE DE PROCÉDER POUR LE CHANGEMENT DE MODE DE COMMANDE:

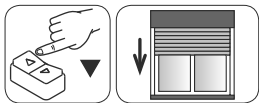


Les configurations possibles sont au nombre de trois, disponibles dans l'ordre ci-dessous:

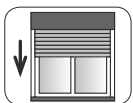
- MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP (par défaut)
- MONTÉE-DESCENTE (pour 2 boutons indépendantes)
- MONTÉE-DESCENTE avec «homme présent» (pour 2 boutons indépendantes)

Pour passer d'une configuration à l'autre, répéter la séquence le nombre de fois nécessaire pour atteindre la configuration souhaitée.

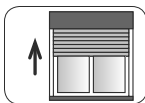
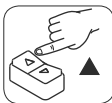
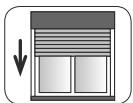
FR FONCTIONNEMENT MODALITÉ MONTÉE-DESCENTE (POUR 2 BOUTONS INDÉPENDANTES)



Appuyer sur un des deux boutons et relâcher: le moteur se déplace dans la direction souhaitée jusqu'à ce qu'il arrive au contact du fin de course.

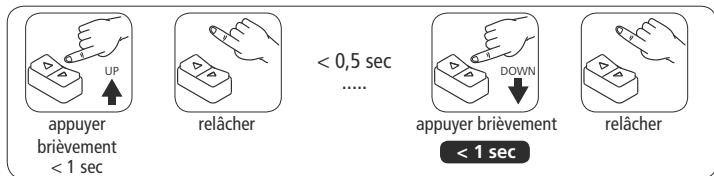


Pour arrêter le moteur avant le contact du fin de course, appuyer à nouveau sur le même bouton.

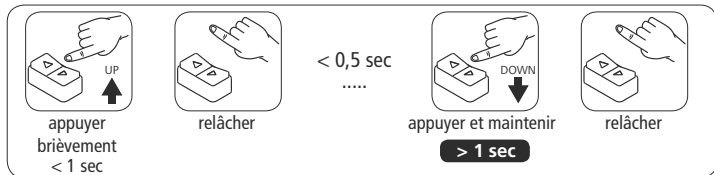


Si pendant le mouvement, on presse le bouton de la direction opposée, le moteur inverse la rotation.

MOUVEMENT EN PREMIÈRE POSITION INTERMÉDIAIRE



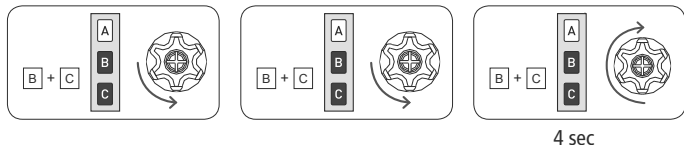
MOUVEMENT EN DEUXIÈME POSITION INTERMÉDIAIRE



En modalité «homme présent», il n'est pas possible de commander la position intermédiaire depuis l'interrupteur.

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 des fins de course.

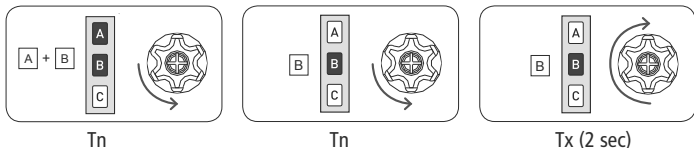
ATTENTION! Cette opération efface toutes les positions intermédiaires mémorisées.

MÉMORISATION D'AUTRES ÉMETTEURS

Il est possible de mémoriser jusqu'à 15 émetteurs.

T1: émetteur à mémoriser

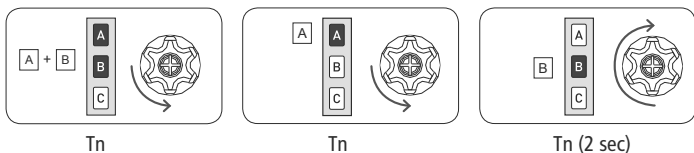
Tx: émetteur mémorisé



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

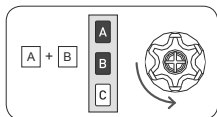


ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS

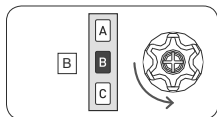
L'annulation totale de la mémoire peut s'effectuer de deux manières:

1) AVEC L'ÉMETTEUR

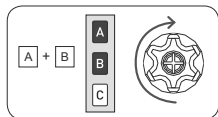
Tn: émetteur mémorisé



Tn



Tn



Tn (4 sec)

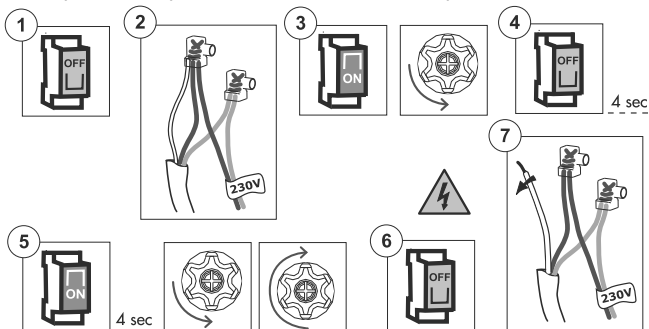
2) AVEC LE FIL AUXILIAIRE (BLANC)

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 blanc du récepteur.

La séquence d'opération est la suivante:

- 1) Mettre le récepteur hors tension, par exemple à travers l'interrupteur général.
- 2) Connecter le fil blanc du récepteur au fil marron (phase) ou au fil bleu (neutre).
- 3) Brancher l'alimentation du récepteur radio qui fera faire au moteur une brève rotation dans un sens.
- 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 blanc du fil marron/bleu, rebrancher le fil bleu/marron et remettre sous tension. Bien isoler le fil blanc avant de le connecter à l'électricité.

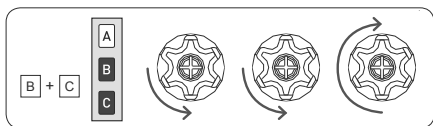
Il est alors possible de procéder à la mémorisation du premier émetteur.



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

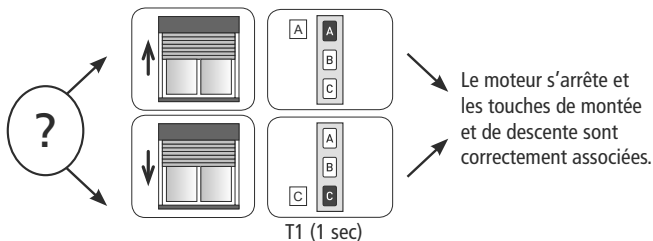
Cette fonction permet de mémoriser un émetteur de façon temporaire, par exemple pour permettre la mise au point des fins de course lors du montage à l'usine. L'émetteur définitif pourra être mémorisé par la suite à travers la séquence de commande correspondante (voir: "MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR"). 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

Après le dernier mouvement de confirmation, le moteur commence une série de mouvements de MONTÉE et de DESCENTE, le premier d'une durée de 2 secondes, les suivants jusqu'aux positions de fins de course (moteurs à fins de course mécaniques) ou d'une durée de 10 secondes maximum (moteurs à fins de course électroniques). L'installateur doit appuyer pendant 1 s sur la touche de l'émetteur correspondante à la direction dans laquelle le volet est en train de se déplacer.



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.

DÉCLARATION DE CONFORMITÉ UE

Le fabricant, FAAC S.p.A. Soc. Unipersonale, déclare que le type d'équipement radio de la marque FAAC, modèle TM2 X R COMPACT est conforme à la directive 2014/53/EU, 2011/65/EU.

Le texte complet de la déclaration de conformité UE peut être lu à l'adresse Internet suivante: <http://www.faac.biz/certificates>

Bologna, 18-09-2018

CEO A. Marcellan



ÍNDICE

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS	76
INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD	76
CONEXIONES ELÉCTRICAS	77
EMISORES COMPATIBLES	78
EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO	79
FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN EMISOR SERIE TM2 X T	80
MODOS DE FUNCIONAMIENTO	81
NOTAS SOBRE LA REGULACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA	81
ACCIONAMIENTO DE MOTORES CON MANIOBRA DE EMERGENCIA	81
MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR Y CAMBIO DE SENTIDO DE ROTACIÓN DEL MOTOR	82
FIN DE CARRERA Y DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS	83
REGULACIÓN DE LA FUERZA DE CIERRE	83
GESTIÓN DE LA SUPER-SENSIBILIDAD EN LA DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS EN BAJADA	84
PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA	85
SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA	86
SALIDA PARA INVERSOR PULSADOR (2 TECLAS)	87
GESTIÓN MODALIDAD DE ACCIONAMIENTO DEL MOTOR CON CABLE BLANCO	87
FUNCIONAMIENTO EN MODALIDAD SUBIDA-BAJADA (PARA 2 TECLAS INDEPENDIENTES)	88
CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA	89
MEMORIZACIÓN DE OTROS EMISORES	89
CANCELACIÓN DE UN EMISOR	89
CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA DE EMISORES	90
MEMORIZACIÓN TEMPORAL DE UN EMISOR Y CAMBIO DEL SENTIDO DE ROTACIÓN DEL MOTOR	91
DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD UE	92

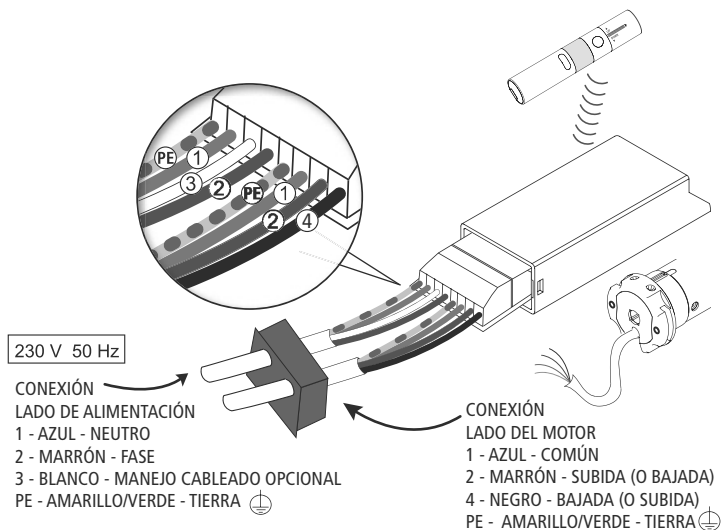
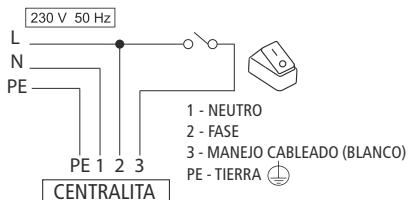
CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

- Alimentación	230 V / 50 Hz
- Potencia absorbida	0,5 W
- Frecuencia radio	433,92 MHz
- Codificación	Rolling code
- Modulación	AM/ASK
- Núm. máx. emisores	15
- Potencia máx. motor	600 W
- Temperatura de funcionamiento	-10°C +70°C
- Dimensiones	120 x 35 x 20 mm
- Peso	65 g
- Grado de protección	IP55

INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD

- La instalación deber ser ejecutada por personal técnico con pleno respeto de las normas de seguridad, sobre todo en lo que concierne a las conexiones eléctricas.
- En la parte alta del circuito es necesario prever un seccionador bipolar con distancia de apertura de los contactos de al menos 3 mm.
- Si el cable blanco no es utilizado debe ser aislado siempre. Es peligroso tocar el cable blanco cuando el motor está conectado a corriente.

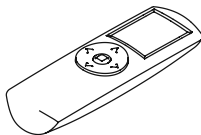
CONEXIONES ELÉCTRICAS



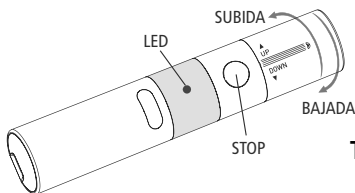
EMISORES COMPATIBLES

TM2 X TT-50

Ver el libro de instrucciones del emisor

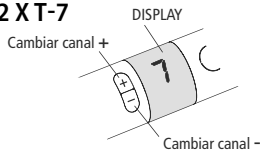


TM2 X T-1

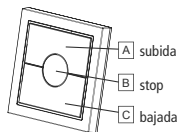


Ver el libro de instrucciones del emisor

TM2 X T-7

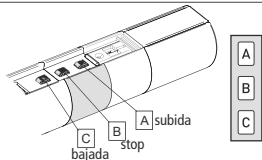


TM2 X TW-1



LEYENDA DE SÍMBOLOS

SUBIDA
(UP) ↑
BAJADA
(DOWN) ↓



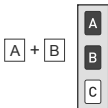
en los dos primeros pasos el motor realiza una breve rotación en un sentido.

en el tercer paso el motor realiza una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores.

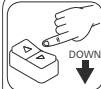
si en el tercer paso el motor realiza una doble rotación en el mismo sentido, la codificación no se ha realizado correctamente. Habrá que volver a codificar la función que estábamos realizando.



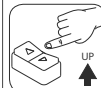
Pulsar la tecla A



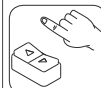
Pulsar las teclas A y B simultáneamente.



pulsar la tecla BAJADA del inversor pulsador



pulsar la tecla SUBIDA del inversor pulsador



soltar la tecla pulsada del inversor pulsador

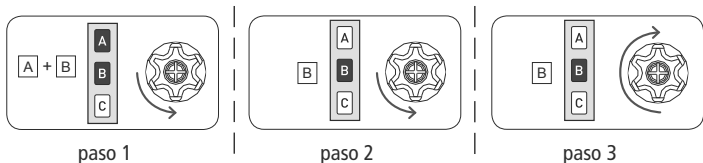
EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

La mayor parte de las secuencias de mando están compuestas por tres pasos bien diferenciados, al término de los mismos el motor realiza una señal, con diversos tipos de rotación, según el paso haya concluido en modo positivo o negativo.

El objetivo de este apartado es reconocer las indicaciones del motor.

Las teclas deben ser pulsadas tal y como se nos indica en la secuencia, sin que transcurran más de 4 segundos entre un paso y el otro. Si transcurren más de 4 segundos, la orden no será aceptada, y se deberá repetir la secuencia.

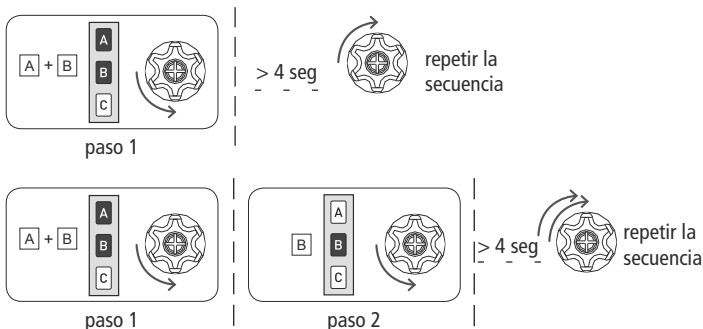
Ejemplo de secuencia de codificación:



Como se ve en el ejemplo, cuando la secuencia termina de manera positiva el motor vuelve a la posición inicial mediante una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores. De hecho dos breves rotaciones en el mismo sentido corresponden con una rotación larga en el sentido opuesto.

El motor también vuelve a la posición inicial aunque la secuencia no haya sido correctamente completada, en este caso realizando una o dos breves rotaciones en sentido opuesto.

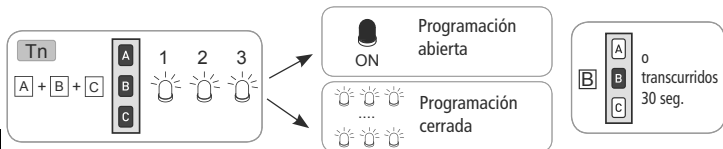
Ejemplos de secuencias incompletas:



FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN EMISOR SERIE TM2 X T

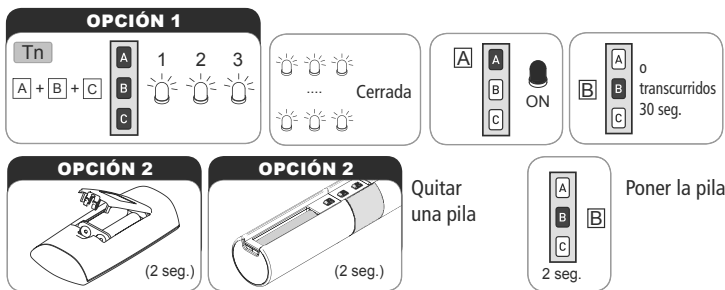
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



Para modificar el estado de la función ver las secuencias habilitar/deshabilitar

HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Proceder con la programación según el libro de instrucciones

DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN



MODOS DE FUNCIONAMIENTO

Las centralitas pueden conectarse tanto a motores con fin de carrera mecánico como a motores con fin de carrera electrónico.

NOTAS SOBRE LA REGULACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

Para la regulación de los fines de carrera, consultar los manuales del motor.

- FIN DE CARRERA MECÁNICO SIN DISPOSITIVOS DE SEGURIDAD

Conectar la centralita, accionar el motor en la dirección deseada y, por medio de los tornillos de ajuste del motor, llevar la persiana a la posición deseada.

- FIN DE CARRERA MECÁNICO CON DISPOSITIVOS DE SEGURIDAD (ajuste en posición tope)

En presencia de dispositivos de seguridad (tirantes rígidos/antirrobo o tapones de seguridad fijos/amovibles en las guías), es posible ajustar los fines de carrera en posición tope. Conectar la centralita, accionar el motor en la dirección deseada y, por medio de los tornillos de ajuste del motor, llevar la persiana a una posición cercana al tope mecánico. Parar el motor y girar los tornillos de ajuste del motor 3 vueltas en dirección + para ajustar la posición de fin de carrera más allá del tope mecánico.

- FIN DE CARRERA ELECTRÓNICO (pulsador)

Los motores Plug & Play no requieren ningún ajuste de los fines de carrera, por lo que es posible conectar inmediatamente la centralita.

ACCIONAMIENTO DE MOTORES CON MANIOBRA DE EMERGENCIA

Esta centralita está especialmente adaptada para el accionamiento de motores con fin de carrera mecánico con maniobra de emergencia.

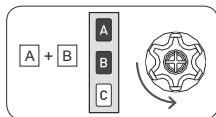
Tras un movimiento de la persiana mediante maniobra de emergencia, la centralita reestablece las posiciones correctas al alcanzarse una posición válida de fin de carrera.

MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR Y CAMBIO DE SENTIDO DE ROTACIÓN DEL MOTOR

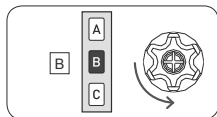
Esta operación se puede realizar solamente cuando la centralita es nueva o se ha realizado una cancelación total de la memoria de la centralita.

Durante esta fase, para evitar interferencias, alimentar una sólo centralita.

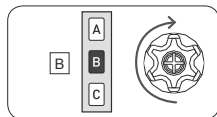
T1: primer emisor a memorizar



T1

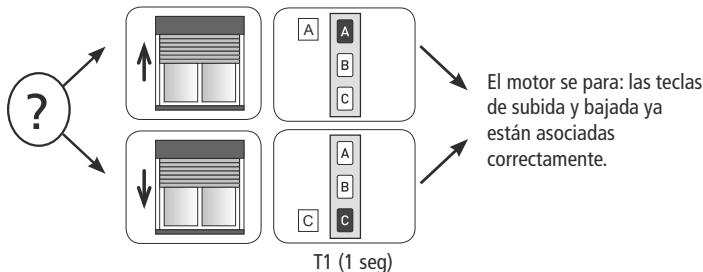


T1



T1 (2 seg)

Tras el último movimiento de confirmación, el motor realiza una serie de movimientos en dirección ARRIBA y ABAJO, el primero de una duración de 2 segundos y los siguientes hasta las posiciones de fin de carrera (motores con fin de carrera mecánico) o de una duración de 10 segundos como máximo (motores con fin de carrera electrónico). Para asociar correctamente las teclas de subida y bajada, pulsar durante un segundo la tecla correspondiente al movimiento del motor como en el siguiente esquema:



FUNCIÓN DESHABILITACIÓN AUTOMÁTICA MEMORIZACIÓN PRIMER EMISOR

Cada vez que damos corriente a la centralita se dispone de tres horas para la memorización del primer emisor. Una vez transcurrido este tiempo, la posibilidad de memorizar el primer emisor queda deshabilitada. Para reestablecer nuevamente el tiempo de la función es suficiente quitar corriente y dar nuevamente corriente a la centralita.

FIN DE CARRERA Y DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS

(Motores con fin de carrera mecánico)

Una vez memorizado el primer emisor y asignado correctamente el sentido de rotación, la centralita estará lista para el funcionamiento.

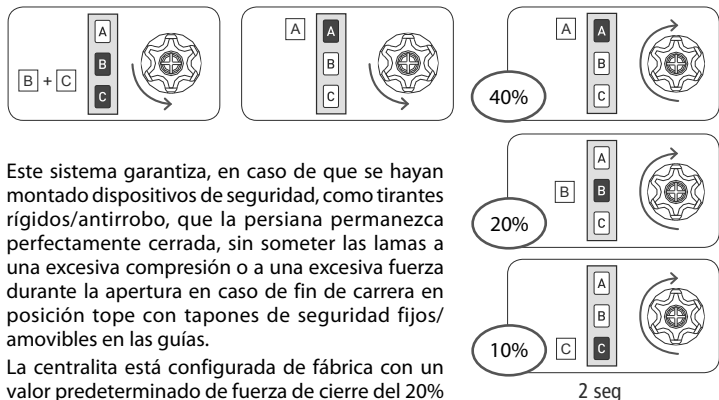
Realice dos ciclos completos de subida y bajada mediante las teclas A y C del emisor para memorizar los tiempos de trabajo y habilitar la detección de obstáculos.

En caso de detección de obstáculos, la centralita realiza un movimiento de seguridad contrario de $\frac{1}{4}$ del recorrido de la persiana.



REGULACIÓN DE LA FUERZA DE CIERRE

(Motores con fin de carrera mecánico)



Este sistema garantiza, en caso de que se hayan montado dispositivos de seguridad, como tirantes rígidos/antirrobo, que la persiana permanezca perfectamente cerrada, sin someter las lamas a una excesiva compresión o a una excesiva fuerza durante la apertura en caso de fin de carrera en posición tope con tapones de seguridad fijos/amovibles en las guías.

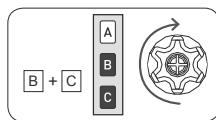
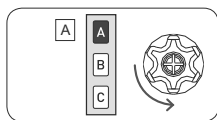
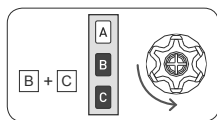
La centralita está configurada de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de cierre del 20% del par nominal. Mediante el emisor es posible cambiar dicho valor, disminuyéndolo al 10% o aumentándolo al 40%, según el resultado que se quiera obtener. Al aproximarse a las posiciones de fin de carrera, se realiza un breve movimiento de relax con el fin de reducir la fuerza/presión ejercida sobre las lamas.

GESTIÓN DE LA SUPER-SENSIBILIDAD EN LA DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS EN BAJADA

(Motores con fin de carrera mecánico)

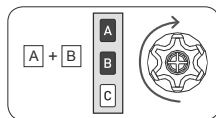
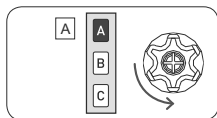
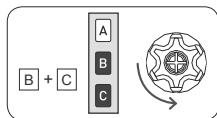
Si es necesario, incluso en las aplicaciones sin tirantes rígidos/antirrobo anti-intrusión, se puede activar/desactivar una sensibilidad muy elevada para la detección de obstáculos en bajada. La super-sensibilidad se deshabilita automáticamente cuando las lamas de la persiana empiezan a cerrarse.

ACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER-SENSIBILIDAD



2 seg

DESACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER-SENSIBILIDAD



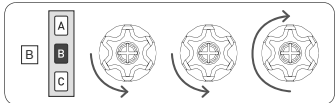


2 seg


PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA

Esta función opcional permite situar la persiana en una primera posición intermedia preferida. La primera posición intermedia se memoriza como tiempo de bajada a partir del fin de carrera superior.

REGULACIÓN DE LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA

Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p>1) Pulsar las teclas A+B durante al menos 2 s.</p> <p>El motor efectúa inmediatamente un primer movimiento breve de confirmación y tras 2 s empieza la subida.</p>	 <p>2 seg</p>
<p>2) Esperar hasta que la persiana se eleve completamente.</p> <p>Ahora el motor se mueve en modalidad "hombre presente" permitiendo una fina regulación de la primera posición intermedia.</p>	 <p>Regulación</p>
<p>3) Confirmar la posición pulsando B durante 2 s.</p> <p>El motor realiza los 3 movimientos de confirmación.</p>	 <p>2 seg</p>

IR A LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA

Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p>1) Dar un impulso largo (>2 s) de stop con el motor parado.</p> <p>El motor, tras 2 segundos, realiza el posicionamiento.</p> <p><i>Nota: en los motores con fin de carrera electrónico, para garantizar el correcto posicionamiento, la persiana debe partir de la posición de fin de carrera superior.</i></p>	 <p>2 seg posicionamiento</p>

CANCELACIÓN DE LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA


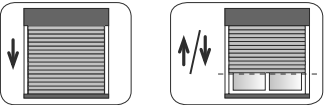
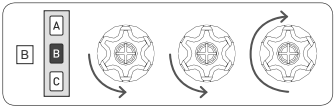


4 seg


SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA

Esta función opcional permite situar la persiana en una segunda posición intermedia preferida, que puede utilizarse, por ejemplo, como posición de ventilación. La segunda posición intermedia se memoriza como tiempo de subida a partir del fin de carrera inferior.

REGULACIÓN DE LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA

Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p>1) Pulsar las teclas B+C durante al menos 2 s.</p> <p>El motor realiza un primer movimiento breve de confirmación y tras 2 s empieza la bajada.</p>	 <p>2 seg</p>
<p>2) Esperar hasta que la persiana se baje completamente.</p> <p>Ahora el motor se mueve en modalidad "hombre presente" permitiendo una fina regulación de la segunda posición intermedia.</p>	 <p>Regulación</p>
<p>3) Confirmar la posición pulsando B durante 2 s.</p> <p>El motor realiza los 3 movimientos de confirmación.</p>	 <p>2 seg</p>

IR A LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA

Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p>1) Pulsar las teclas A+C con el motor parado.</p> <p>El motor realiza el posicionamiento.</p> <p>Nota: en los motores con fin de carrera electrónico, para garantizar el correcto posicionamiento, la persiana debe partir de la posición de fin de carrera inferior.</p>	 <p>posicionamiento</p>

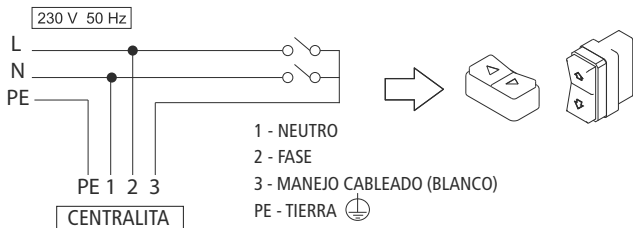
CANCELACIÓN DE LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA



4 seg

SALIDA PARA INVERSOR PULSADOR (2 TECLAS)

Es posible accionar el motor a través de un inversor pulsador conectado a la centralita con tres hilos (subida, bajada y común). El inversor pulsador debe de ser mecánicamente o eléctricamente interbloqueado para evitar que subida y bajada entren a la vez. Además el accionamiento debe de ser de tipo inestable (inversor pulsador), es decir, de posición momentánea.

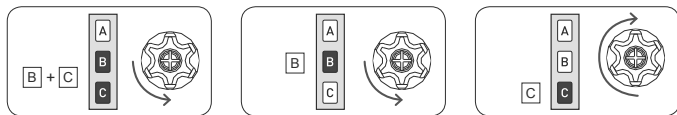


El motor reconoce automáticamente el tipo de interruptor (de 1 o 2 teclas) y ajusta la modalidad adecuada de funcionamiento que corresponda.

GESTIÓN MODALIDAD DE ACCIONAMIENTO DEL MOTOR CON CABLE BLANCO

NB: Como valor por defecto, los motores salen de fábrica preparados para la utilización con una sólo tecla (funcionamiento SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP). Siempre se puede modificar la configuración de la modalidad de accionamiento a través de la secuencia indicada a continuación.

PROCEDIMIENTO DE CAMBIO DE MODALIDAD DE ACCIONAMIENTO:

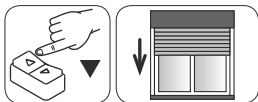


Las configuraciones posibles son 3, y están disponibles en el orden indicado:

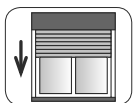
- SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP (por defecto)
- SUBIDA-BAJADA (para 2 teclas independientes)
- SUBIDA-BAJADA con "Hombre presente" (para 2 teclas independientes)

Para pasar de una configuración a otra, se repite la secuencia el número de veces necesario para llegar a la configuración deseada.

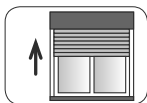
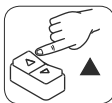
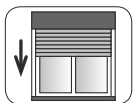
FUNCIONAMIENTO EN MODALIDAD SUBIDA-BAJADA (PARA 2 TECLAS INDEPENDIENTES)



Pulsando una de las dos teclas y soltando, el motor se mueve en la dirección deseada hasta alcanzar el fin de carrera.

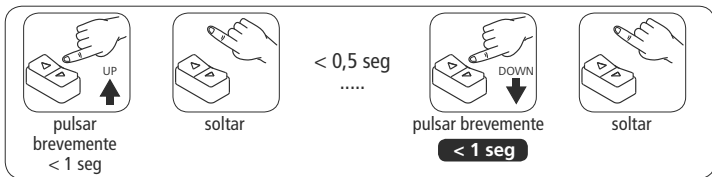


Para parar el motor antes del fin de carrera habrá que volver a pulsar la misma tecla.

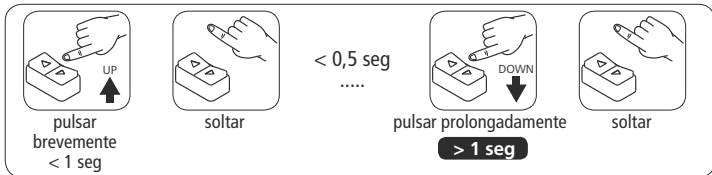


Si durante el movimiento se pulsa la tecla de la dirección contraria, el motor invierte la rotación.

IR A LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA



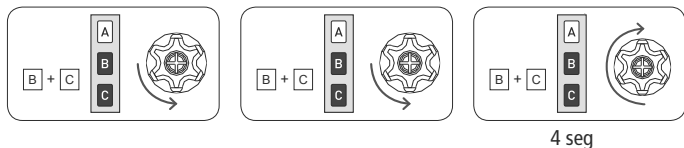
IR A LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA



En modo "hombre presente" no es posible accionar la posición intermedia por medio del pulsador.

CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA

Durante el funcionamiento, la centralita obtiene automáticamente las posiciones de los fines de carrera mecánicos configurados en el motor. En caso de que haya que cambiar la longitud o la posición de los fines de carrera mecánicos, deben cancelarse de la centralita las posiciones obtenidas.



Al terminar la secuencia, la centralita está lista para obtener automáticamente las nuevas posiciones de los fines de carrera.

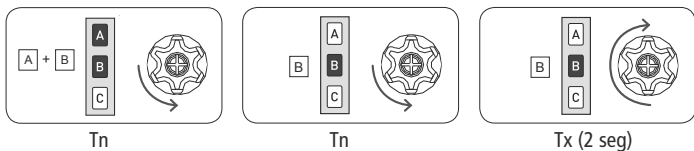
¡ATENCIÓN! Esta operación cancela todas las posiciones intermedias memorizadas.

MEMORIZACIÓN DE OTROS EMISORES

Es posible memorizar hasta 15 emisores.

Tn: emisor memorizado

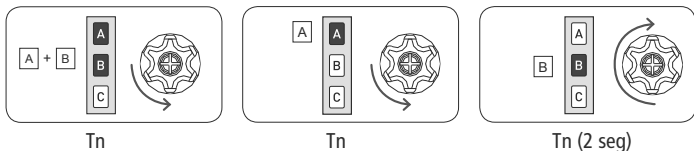
Tx: emisor a memorizar



CANCELACIÓN DE UN EMISOR

Es posible cancelar individualmente cada emisor memorizado. Una vez cancelado el último, la centralita queda en las condiciones iniciales. Lo mismo vale para los canales individuales del emisor multicanal, basta seleccionar el canal a cancelar antes de empezar la secuencia.

Tn: emisor a cancelar

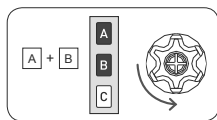


CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA DE EMISORES

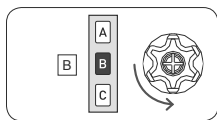
La cancelación total de la memoria se puede realizar de dos modos:

1) DESDE EL EMISOR

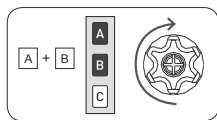
Tn: emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

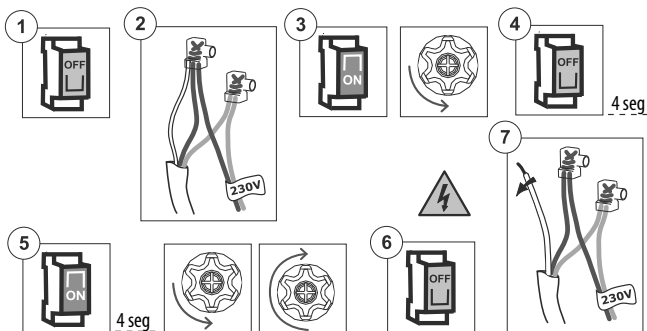
2) DESDE EL CABLE AUXILIAR (bLanco)

Utilizar esta operación en caso de emergencia o cuando los emisores memorizados estén fuera de uso. Para desprogramar la memoria haremos uso del cable auxiliar blanco de la central de corriente.

La secuencia de desprogramación será la siguiente:

- 1) Desconectar la centralita de corriente por medio del automático de la vivienda.
- 2) Unir el cable blanco de la centralita al cable marrón (fase) o al cable azul (neutro) de corriente.
- 3) Conectar la alimentación de la centralita; el motor efectuará una breve rotación en un sentido.
- 4) Volver a desconectar la centralita de corriente durante al menos 4 segundos.
- 5) Volver a alimentar la centralita: tras 4 seg el motor realizará una breve rotación en un sentido, y una rotación más larga en sentido contrario.
- 6) Desconectar la centralita de corriente.
- 7) Separar el cable blanco del cable marrón/azul. Aislar debidamente el cable blanco antes de conectar a corriente.

En este punto, es posible proseguir con la memorización del primer emisor.



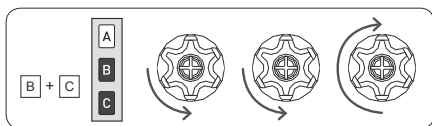
MEMORIZACIÓN TEMPORAL DE UN EMISOR Y CAMBIO DEL SENTIDO DE ROTACIÓN DEL MOTOR

Esta función permite memorizar un emisor de forma temporal, por ejemplo, para permitir la puesta a punto de los fines de carrera durante el montaje en fábrica. El emisor definitivo se podrá memorizar más adelante utilizando la secuencia de mando correspondiente (ver: "MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR"). Las operaciones que se indican a continuación solamente se pueden llevar a cabo cuando la centralita es nueva de fábrica, o bien después de una cancelación total de la memoria (ver: "CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA"). Para garantizar que la programación temporal solamente se utiliza en la fase de instalación o de puesta a punto y no durante el uso cotidiano, la centralita solamente permite realizar las operaciones siguientes dentro de los límites de tiempo descritos.

Alimentar la centralita, comprobar que en el radio de acción del emisor no están presentes otras centralitas alimentadas y/o con la memoria vacía.

Dentro de los 30 segundos posteriores al encendido, pulsar simultáneamente las teclas B y C, hasta que el motor conectado realiza la señal de confirmación.

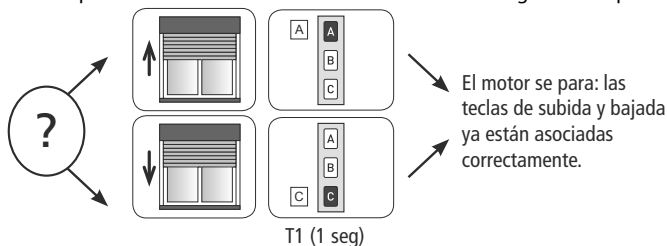
T1: primer emisor a memorizar



T1

Tras el último movimiento de confirmación, el motor realiza una serie de movimientos en dirección ARRIBA y ABAJO, el primero de una duración de 2 segundos y los siguientes hasta las posiciones de fin de carrera (motores con fin de carrera mecánico) o de una duración de 10 segundos como máximo (motores con fin de carrera electrónico).

Para asociar correctamente las teclas de subida y bajada, pulsar durante un segundo la tecla correspondiente al movimiento del motor como en el siguiente esquema:



T1 (1 seg)

El motor se para: las teclas de subida y bajada ya están asociadas correctamente.

El emisor permanecerá memorizado 5 minutos, mientras la centralita esté alimentada. Transcurridos 5 minutos o cuando se quite tensión a la centralita, el emisor se borrará.

DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD UE

El fabricante, FAAC S.p.A. Soc. Unipersonale, declara que el tipo de equipo de radio marca FAAC modelo TM2 X R COMPACT cumple los requisitos de la directiva 2014/53/EU, 2011/65/EU.

El texto completo de la declaración de conformidad UE está disponible en la siguiente dirección de Internet: <http://www.faac.biz/certificates>

Bologna, 18-09-2018

CEO A. Marcellan



OVERZICHT

TECHNISCHE KENMERKEN	94
VEILIGHEIDSVORSCHRIFTEN	94
ELEKTRISCHE AANSLUITINGEN	95
COMPATIBELE AFSTANDBEDIENINGEN	96
UITLEG VAN DE BEDIENINGSREEKS	97
OPENING/SLUITING FUNCTIE, AFSTANDBEDIENING SERIE TM2 X T PROGRAMMEREN	98
BEDRIJFSMODUS	99
AANWIJZINGEN VOOR HET AFSTELLEN VAN DE EINDSCHAKELAARS	99
BEDIENING VAN MOTOREN MET NOODMANOEUVRE	99
MEMORISATIE EERSTE AFSTANDBEDIENING EN DE DRAAIRICHTING VAN DE MOTOR AFSTELLEN	100
EINDSCHAKELAAR EN OBSTAKELDETECTIE	101
SLUITINGSKRACHT AFSTELLEN	101
OVERGEVOELIGHEID BEHEREN BIJ OBSTAKELDETECTIE	102
EERSTE TUSSENSTAND	103
TWEDE TUSSENSTAND	104
2-KNOPSBEDIENING	105
WERKWIJZE VOOR DE KABELBEDIENING VAN DE MOTOR VIA DE WITTE DRAAD	105
WERKING IN MODUS OMHOOG/OMLAAG (BIJ 2 ONAFHANKELIJKE KNOPPEN)	106
STAND EINDSCHAKELAARS WISSEN	107
MEMORISATIE VAN ANDERE AFSTANDBEDIENINGEN	107
EEN ENKELE AFSTANDBEDIENING WISSEN	107
VOLLEDIGE UITWISSING VAN HET AB-GEHEUGEN	108
TIJDELIJKE MEMORISATIE VAN DE AFSTANDBEDIENING EN DE DRAAIRICHTING VAN DE MOTOR AFSTELLEN	109
EU-CONFORMITEITSVERKLARING	110

TECHNISCHE KENMERKEN

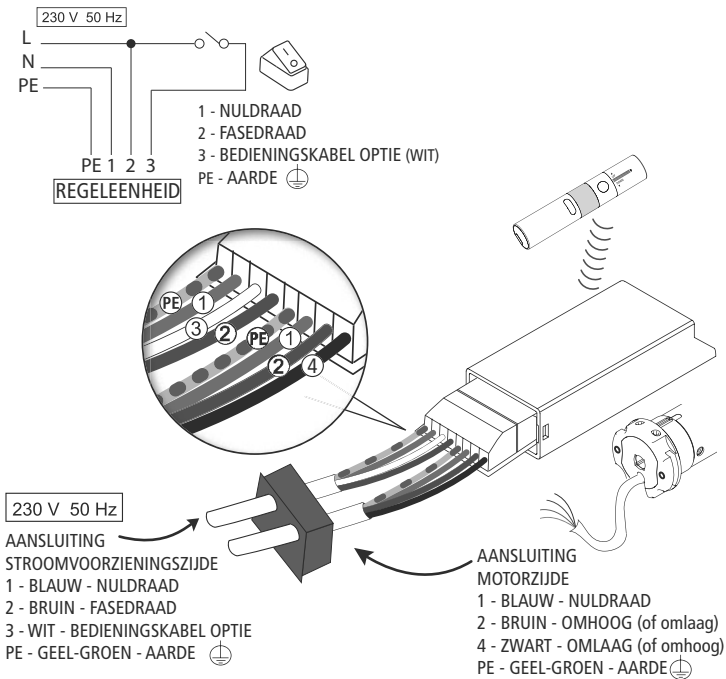
- Voeding	230 V / 50 Hz
- Opgenomen vermogen	0.5 W
- Radiofrequentie	433.92 MHz
- Codering	Rolling Code
- Modulatie	AM/ASK
- Aantal max. zenders	15
- Opgenomen vermogen motor	600 W
- Bedrijfstemperatuur	-10°C +70°C
- Afmetingen	120 x 35 x 20 mm
- Gewicht	65 g
- Beschermingsklasse	IP55

NL

VEILIGHEIDSVOORSCHRIFTEN

- De installatie dient door technisch personeel te worden uitgevoerd in volledige naleving van de veiligheidsvoorschriften, vooral als het om elektrische aansluitingen gaat.
- Stroomopwaarts van de regeleenheid moet een bipolaire automatische schakelaar worden geplaatst ter bescherming tegen kortsluiting, met een contact openingsafstand van min 3 mm.
- Wanneer de witte draad niet gebruikt wordt, da dient deze altijd te worden geïsoleerd. De witte of zwarte draad aanraken wanneer de motor onder spanning staat is gevaarlijk.

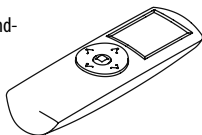
ELEKTRISCHE AANSLUITINGEN



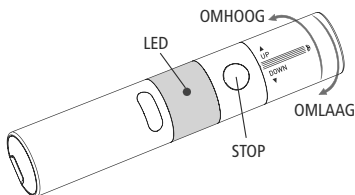
COMPATIBELE AFSTANDSBEDIENINGEN

TM2 X TT-50

U wordt verwezen naar de specifieke hand-
leiding van de afstandsbediening

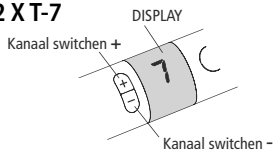


TM2 XT-1

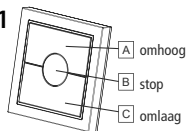


U wordt verwezen naar de specifieke hand-
leiding van de afstandsbediening

TM2 XT-7

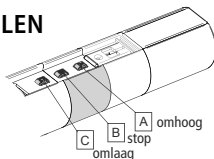


TM2 X TW-1



LEGENDE VAN DE SYMBOLEN

OMHOOG
(UP) ↑
OMLAAG
(DOWN) ↓



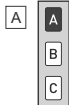
korte rotatie
van de motor
een richting



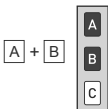
lange rotatie
van de motor
de andere
richting



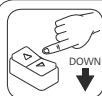
dubbele korte
rotatie
van de motor



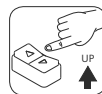
druk op toets A



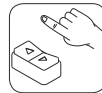
druk op de toetsen A en B
tegelijktijd



druk op de
toets OMLAAG
op toetsenbord



druk op de
toets OMHOOG
op toetsenbord



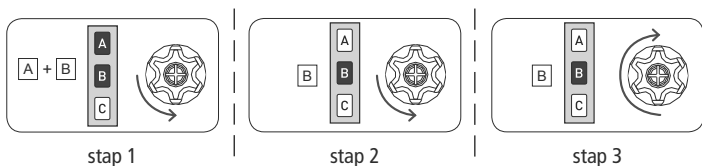
laat de
ingedrukte
toets los
op toetsenbord

UITLEG VAN DE BEDIENINGSREEKS

De meeste reeks bedieningen bestaan uit drie verschillende stappen. Aan het einde hiervan, geeft de motor met verschillende soorten rotatie aan of de stap positief of negatief is afgerond. Het doel van dit paragraaf is om uitleg te geven om de signalen vanaf de motor te herkennen.

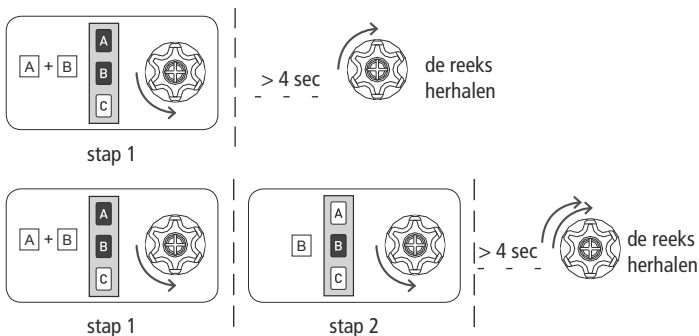
De toetsen dienen in de aangegeven volgorde te worden ingedrukt en zonder dat er meer dan 4 seconden tussen iedere stap wordt gelaten. Bij meer dan 4 seconden tussen de stappen, zal de opdracht niet uitgevoerd worden en moet de reeks herhaald worden.

Voorbeeld van bedieningsreeks:



Het voorbeeld geeft aan dat wanneer de reeks positief is afgerond, de motor naar de startpositie terugkeert d.m.v. een enkele lange rotatie. In feite, twee korte rotaties in dezelfde richting gelden als een lange rotatie in de tegenovergestelde richting. De motor keert naar de startpositie terug ook wanneer de reeks niet is afgerond. In dit geval graait hij een of twee keer kort.

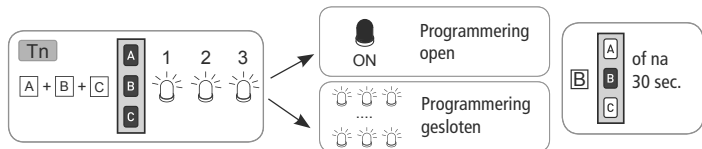
Voorbeelden van onvoltooide reeks:



OPENING/SLUITING FUNCTIE, AFSTANDSBEDIENING SERIE TM2 X T PROGRAMMEREN

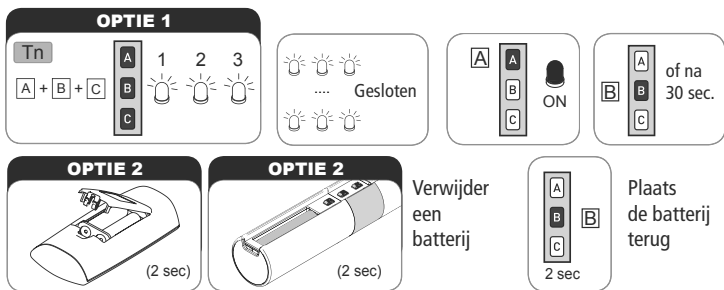
Om ongewenste wijzigingen van de programmering van de motor tijdens dagelijks gebruik te voorkomen, wordt de programmering 8 uur na het verzenden van de laatste reeks (A+B of B+C) automatisch uitgeschakeld.

CONTROLE VAN DE FUNCTIESTAND



Om de functiestand te wijzigen, zie de reeksen activering/deactivering

ACTIVERING VAN DE PROGRAMMERING



Ga door met de programmering volgens de handleiding

DEACTIVERING VAN DE PROGRAMMERING



BEDRIJFSMODUS

De regeleenheden kunnen op motoren aangesloten worden die voorzien zijn van mechanische of elektronische eindschakelaars.

AANWIJZINGEN VOOR HET AFSTELLEN VAN DE EINDSCHAKELAARS

Om de eindschakelaars af te stellen verwijzen wij u naar de handleiding van de motor.

- MECHANISCHE EINDSCHAKELAAR ZONDER BEVEILIGING

Sluit de regeleenheid aan, laat de motor in de gewenste richting draaien, gebruik de stelschroeven van motor om het rolluik in de gewenste stand te brengen.

- MECHANISCHE EINDSCHAKELAAR MET BEVEILIGING (aanslag afstellen)

In geval van beveiligingen (anti-inbraak harde bandjes/veren of vaste/afneembare doppen in de geleiders) is het mogelijk om de aanslag af te stellen. Sluit de regeleenheid aan, laat de motor in de gewenste richting draaien, gebruik de stelschroeven van motor om het rolluik in de bijna tegen de mechanische aanslag te brengen. Zet de motor stil en gebruik de stelschroeven van de motor in de + richting voor 3 omwentelingen om de stand van de eindschakelaar voorbij de mechanische aanslag in te stellen.

- ELEKTRONISCHE EINDSCHAKELAAR (drukknop)

Bij Plug & Play motoren is geen enkele afstelling van de eindschakelaar vereist en kunt u de regeleenheid meteen aansluiten.

BEDIENING VAN MOTOREN MET NOODMANOEUVRE

Deze regeleenheid is bijzonder geschikt voor de aansturing van motoren met mechanische eindschakelaars en noodmanoeuvre.

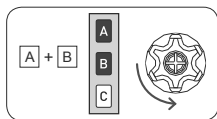
Nadat het rolluik met een noodmanoeuvre is bewogen, gaat de regeleenheid de correcte standen van de geldige eindschakelaars hervatten en herstellen.

MEMORISATIE EERSTE AFSTANDSBEDIENING EN DE DRAAIRICHTING VAN DE MOTOR AFSTELLEN

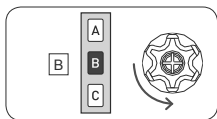
Deze handeling kan uitsluitend bij een nieuwe regeleenheid worden uitgevoerd; het geheugen wordt in dit geval anders volledig gewist.

Gedurende deze procedure, één regeleenheid per keer voeden.

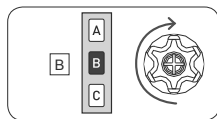
T1: eerste nieuwe afstandsbediening te memoriseren



T1



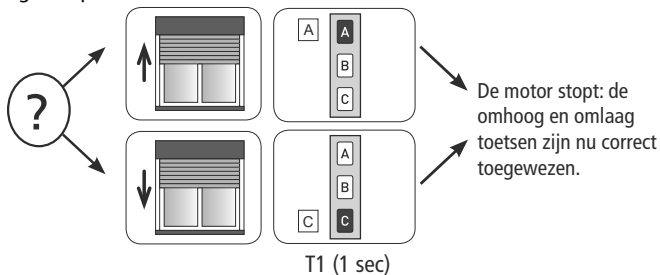
T1



T1 (2 sec)

Na de laatste bevestigende beweging, voert de motor een aantal OP en NEER bewegingen uit. De eerste van ca. 2 sec. en de volgenden totdat de eindschakelaars zijn bereikt (motor tot mechanische eindschakelaar) of van max. 10 seconden (motor tot elektronische eindschakelaar).

Om de op- en neerwaartse bedieningsknoppen toe te wijzen, druk 1 sec. op de knop van de betreffende beweging van de motor in overeenstemming met de volgende procedure:



AUTOMATISCHE UITSCHAKELFUNCTIE MEMORISATIE EERSTE AFSTANDSBEDIENING

Bij het aanzetten van de regeleenheid heeft u 3 uur de tijd om de eerste afstandsbediening te memoriseren. Nadat deze tijd is verstreken, is de functie voor de memorisatie van de afstandsbediening uitgeschakeld. Om de timer van de functie te resetten dient u de voeding naar de regeleenheid tijdelijk te onderbreken.

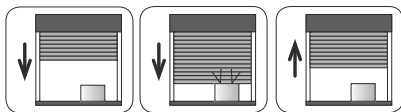
EINDSCHAKELAAR EN OBSTAKELDETECTIE

(Alleen voor motoren met mechanische eindschakelaars)

Nadat de eerste afstandsbediening correct is ingesteld en de juiste draairichting is vastgesteld, kan de regeleenheid in bedrijf gaan.

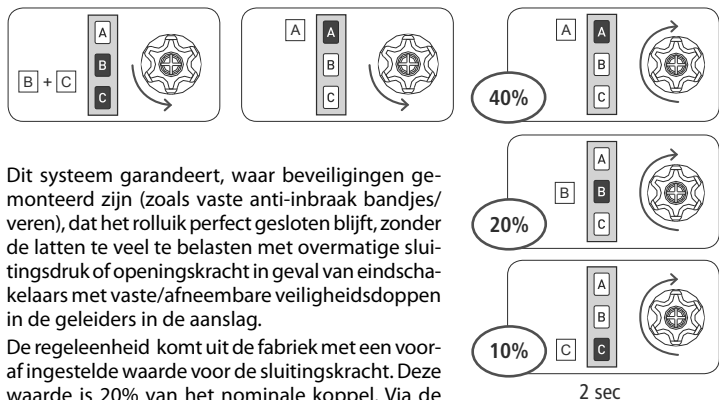
Voer 2 complete cycli van op- en neerwaartse bewegingen uit d.m.v. de A en C toetsen van de afstandsbediening om de tijden te memoriseren en de obstakel-detectie te activeren.

Als een obstakel gedetecteerd wordt, zal de regeleenheid de tegenovergestelde beweging voor ongeveer $\frac{1}{4}$ van de gehele slag inzetten.



SLUITINGSKRACHT AFSTELLEN

(Alleen voor motoren met mechanische eindschakelaars)



Dit systeem garandeert, waar beveiligingen gemonteerd zijn (zoals vaste anti-inbraak bandjes/veren), dat het rolluik perfect gesloten blijft, zonder de latten te veel te belasten met overmatige sluitingsdruk of openingskracht in geval van eindschakelaars met vaste/afneembare veiligheidsdoppen in de geleiders in de aanslag.

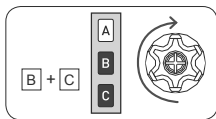
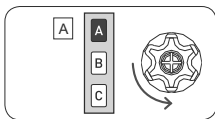
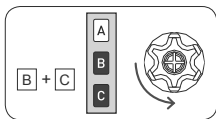
De regeleenheid komt uit de fabriek met een vooraf ingestelde waarde voor de sluitingskracht. Deze waarde is 20% van het nominale koppel. Via de afstandsbediening kunt u deze waarde aanpassen, d.w.z. tot 10% verlagen of 40% verhogen, afhankelijk van het gewenste resultaat. In de buurt van de eindschakelaar wordt een korte dempende ontspanbeweging ingezet om de kracht/druk op de latten te verlagen.

OVERGEVOELIGHEID BEHEREN BIJ OBSTAKELDETECTIE

(Alleen voor motoren met mechanische eindschakelaars)

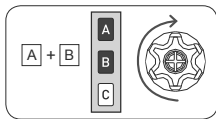
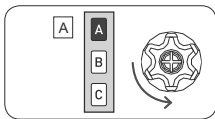
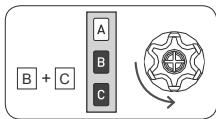
Waar nodig, ook waar geen anti-inbraak vaste/afneembare bandjes/veren aanwezig zijn, kan de gevoeligheid van obstakeldetectie bij een neerwaartse beweging in-/uitgeschakeld worden. Deze overgevoeligheid wordt automatisch uitgeschakeld op het moment dat de latten van het rolluik zich beginnen op te stapelen.

OVERGEVOELIGEHEIDSFUNCTIE INSCHAKELEN



2 sec

OVERGEVOELIGEHEIDSFUNCTIE UITSCHAKELEN

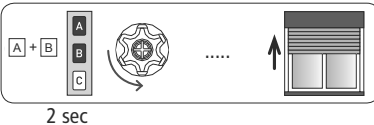
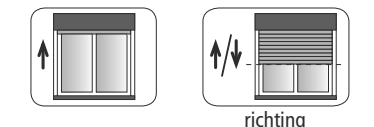
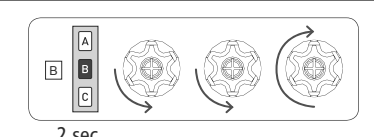


2 sec


EERSTE TUSSENSTAND

Met deze optie is het mogelijk om een favoriete tussenstand van het rolluik in te stellen. De eerste tussenstand wordt als neerwaartse tijd vanaf de bovenste eindschakelaar opgeslagen.

EERSTE TUSSENSTAND INSTELLEN

Procedure voor het instellen	Serie opdrachten
<p>1) Druk op de toetsen A+B voor minstens 2 s.</p> <p>De motor maakt een eerste korte beweging ter bevestiging en na 2 s. draait weer omhoog.</p>	 <p>2 sec</p>
<p>2) Wacht tot het rolluik helemaal omhoog is.</p> <p>De motor beweegt nu in dodemansmodus waardoor een nauwkeurige afstelling van de tussenstand mogelijk is.</p>	 <p>richting</p>
<p>3) Bevestig de stand door B 2 sec. ingedrukt te houden.</p> <p>De motor voert de 3 bevestigende bewegingen uit.</p>	 <p>2 sec</p>

NAAR DE EERSTE TUSSENSTAND BEWEGEN

Procedure voor het instellen	Serie opdrachten
<p>1) Geef een langdurig (>2 sec.) stopopdracht terwijl de motor stilstaat.</p> <p>De motor voert na 2 sec. de positionering uit.</p> <p>Opmerking: bij motoren met een elektronische eindschakelaar, de correcte positionering wordt uitsluitend gewaarborgd wanneer het rolluik vanaf de bovenste eindschakelaar start.</p>	 <p>2 sec</p> <p>positionering</p>

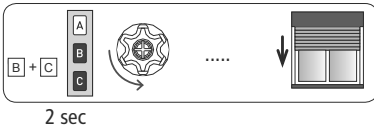
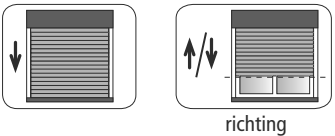
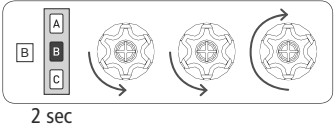
EERSTE TUSSENSTAND WISSEN




TWEEDE TUSSENSTAND

Deze optie maakt het mogelijk het rolluik in een tweede gewenste tussenstand te brengen. Deze stand kan bijvoorbeeld als ventilatiestand worden gebruikt. De tweede tussenstand wordt als opwaartse tijd vanaf de onderste eindschakelaar opgeslagen.

TWEEDE TUSSENSTAND INSTELLEN

Procedure voor het instellen	Serie opdrachten
<p>1) Druk op de toetsen B+C voor minstens 2 s.</p> <p>De motor maakt een eerste korte beweging ter bevestiging en na 2 s. draait weer omlaag.</p>	 <p>2 sec</p>
<p>2) Wacht tot het rolluik helemaal omlaag is.</p> <p>De motor beweegt nu in dodemansmodus waardoor een nauwkeurige afstelling van de tweede tussenstand mogelijk is.</p>	 <p>richting</p>
<p>3) Bevestig de stand door B 2 sec. ingedrukt te houden.</p> <p>De motor voert de 3 bevestigende bewegingen uit.</p>	 <p>2 sec</p>

NAAR DE TWEEDE TUSSENSTAND BEWEGEN

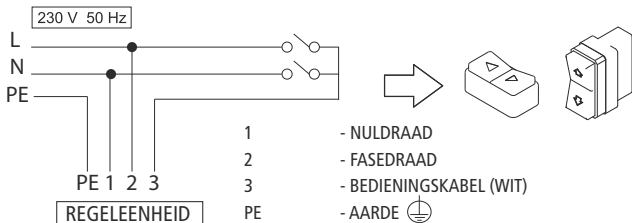
Procedure voor het instellen	Serie opdrachten
<p>1) Druk op de toetsen A+C terwijl de motor stilstaat.</p> <p>De motor voert de positionering uit.</p> <p>Opmerking: bij motoren met een elektronische eindschakelaar, de correcte positionering wordt uitsluitend gewaarborgd wanneer het rolluik vanaf de onderste eindschakelaar start.</p>	 <p>positionering</p>

TWEEDE TUSSENSTAND WISSEN



2-KNOPSBEDIENING

De motor kan ook door een 2-knopsbediening worden aangestuurd. Deze is op de regeleenheid aangesloten d.m.v. drie draden (omhoog, omlaag, gemeenschappelijk). De 2-knopsbediening moet mechanisch of elektrisch vergrendeld zijn om te voorkomen dat de twee opdrachten tegelijk worden gegeven. Tevens, dient het type bediening instabiel te zijn (drukknop): d.w.z. wanneer de knop wordt losgelaten, gaat het contact open.

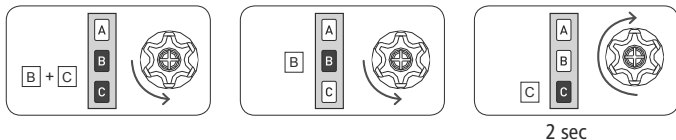


De motor herkent automatisch het type bedieningspaneel (d.w.z. met 1 of 2 knoppen) en zorgt gelijk voor de juiste instelling.

WERKWIJZE VOOR DE KABELBEDIENING VAN DE MOTOR VIA DE WITTE DRAAD

N.B.: De motoren zijn af fabriek voorzien van één bedieningsknop (werking OMHOOG-STOP-OMLAAG-STOP). De instelling van het type bediening kan in ieder geval op elk moment gewijzigd worden. Volg hiervoor de procedure hieronder beschreven.

PROCEDURE VOOR HET WIJZIGEN VAN DE BEDIENING

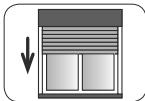


De 3 hieronder beschreven instellingen zijn mogelijk:

- OMHOOG-STOP-OMLAAG-STOP (ingesteld af fabriek)
- OMHOOG-OMLAAG (d.m.v. 2 onafhankelijke knoppen)
- OMHOOG-OMLAAG in "Dodemansmodus" (d.m.v. 2 onafhankelijke knoppen)

Om van de ene instelling naar de andere te gaan, herhaalt u de reeks totdat u de gewenste instelling hebt bereikt.

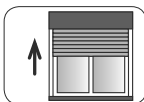
WERKING IN MODUS OMHOOG/OMLAAG (BIJ 2 ONAFHANKELIJKE KNOPPEN)



Door een van de twee knoppen in te drukken en los te laten, draait de motor in de gewenste richting totdat de eindschakelaar is bereikt.

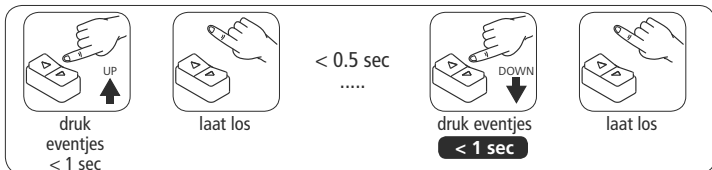


Om de motor stil te leggen voordat de eindschakelaar is bereikt, druk op dezelfde knop.

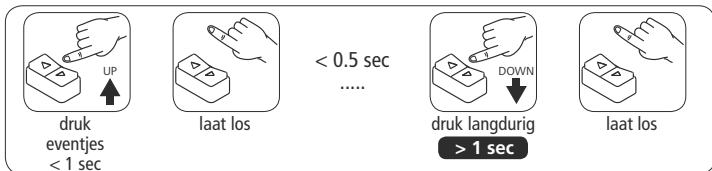


Wanneer tijdens het bewegen de knop voor de andere richting wordt ingedrukt, de motor zal de draairichting meteen omkeren.

NAAR DE EERSTE TUSSENSTAND BEWEGEN



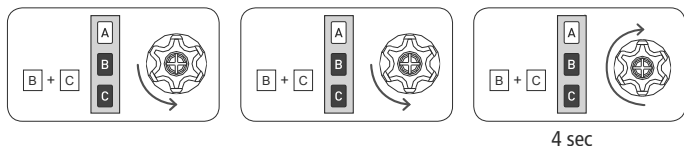
NAAR DE TWEEDE TUSSENSTAND BEWEGEN



In "dodemannsmodus" zijn de tussenstanden niet via de schakelaar te bedienen.

STAND EINDSCHAKELAARS WISSEN

Tijdens gebruik leert de regeleenheid automatisch aan welke standen de mechanische eindschakelaars op de motor hebben. Wanneer de lengte of de stand van de mechanische eindschakelaars gewijzigd moet worden, dient u eerst de opgeslagen standen op de regeleenheid te wissen.



Aan het einde van de reeks, is de regeleenheid klaar om de nieuwe standen van de eindschakelaars automatisch aan te leren.

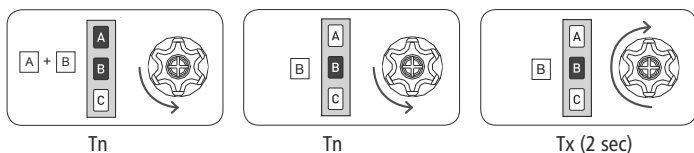
LET OP! Deze handeling zorgt dat alle opgeslagen tussenstanden gewist worden.

MEMORISATIE VAN ANDERE AFSTANDBEDIENINGEN

Het is mogelijk om tot 15 afstandsbedieningen te memoriseren.

Tn: Gememoriseerde afstandsbediening

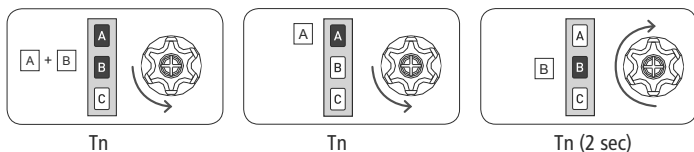
Tx: Te memoriseren afstandsbediening



EEN ENKELE AFSTANDBEDIENING WISSEN

Iedere gememoriseerde afstandsbediening kan individueel gewist worden. Bij het wissen van de laatste afstandsbediening gaat de regeleenheid naar de initiële stand terug. Hetzelfde geldt m.b.t. de individuele kanalen van de multichannel afstandsbediening; eerst het kanaal selecteren en vervolgens wissen.

Tn: Te wissen afstandsbediening

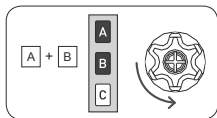


VOLLEDIGE UITWISSING VAN HET AB-GEHEUGEN

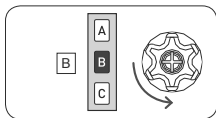
Het geheugen kan op twee manieren volledig gewist worden:

1) VIA DE AFSTANDSBEDIENING

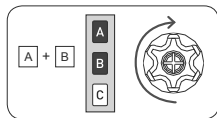
Tn: Gememoriseerde afstandsbediening



Tn



Tn



Tn (4 sec)

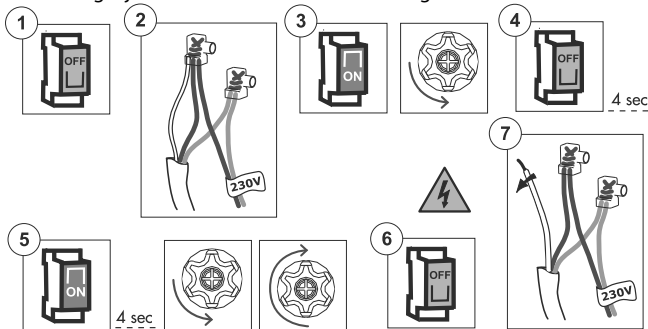
2) MET de extra draad (wit)

Deze optie is in noodgevallen te gebruiken, of wanneer er geen werkende afstandsbediening ter beschikking staat. Om het geheugen te kunnen wissen moeten we tot de witte draad van de regeleenheid komen.

De volgorde is als volgt:

- 1) Onderbreek de voeding naar de regeleenheid, bijv. door de algemene schakelaar uit te zetten.
- 2) Sluit de witte draad van de regeleenheid op de fasedraad (bruin) of nuldraad (blauw) aan.
- 3) Zet de voeding van de regeleenheid aan; de motor zal een korte rotatie in een richting maken.
- 4) Onderbreek de voeding naar de regeleenheid voor minstens 4 seconden.
- 5) Voed de regeleenheid. Na ongeveer 4 seconden zal de motor kort in één richting draaien en vervolgens in de tegenovergestelde richting een langere rotatie maken.
- 6) Onderbreek de stroomtoevoer naar de regeleenheid.
- 7) Maak de witte draad van de bruine of blauwe los. Isoleer op een adequate wijze de witte draad alvorens de voeding weer aan te zetten.

Nu is het mogelijk om de eerste afstandsbediening te memoriseren.



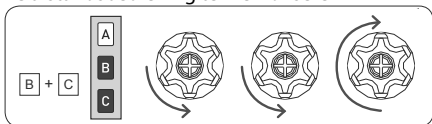
TIJDELIJKE MEMORISATIE VAN DE AFSTANDSBEDIENING EN DE DRAAIRICHTING VAN DE MOTOR AFSTELLEN

Door middel van deze functie kunt u een afstandsbediening tijdelijk memoriseren, bijvoorbeeld voor het instellen van de eindschakelaars tijdens de montage in de fabriek. De definitieve AB-memorisatie kan later geschieden d.m.v. de betreffende reeks opdrachten (zie MEMORISATIE VD EERSTE AFSTANDSBEDIENING).

De volgende stappen zijn uitsluitend van toepassing als de regeleenheid nieuw af fabriek is. Anders dient u eerst het geheugen volledig te wissen (zie "TOTALE UITWISSING VAN HET AB-GEHEUGEN"). Om ervoor te zorgen dat deze tijdelijke functie uitsluitend t.b.v. het initieel instellen of afstellen toegepast wordt, en dus niet bij normaal gebruik, is de regeleenheid zodanig ingesteld dat er voor de volgende stappen een tijdslimiet geldt. Voedt de regeleenheid en zorg ervoor dat er geen andere regeleenheden, met leeg geheugen, binnen het bereik van de afstandsbediening aanwezig zijn.

Binnen 30 seconden na het aansluiten, druk tegelijkertijd de toetsen B en C in, totdat de regeleenheid het bevestigende signaal heeft afgegeven.

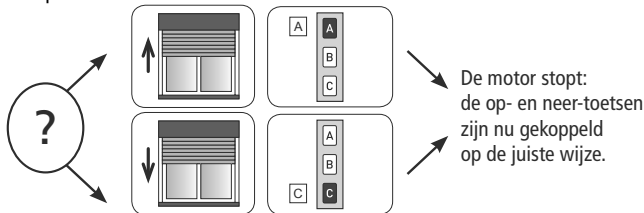
T1: eerste nieuwe afstandsbediening te memoriseren



T1

Na de laatste bevestigende beweging, voert de motor een aantal OP en NEER bewegingen uit. De eerste van ca. 2 sec. en de volgenden totdat de eindschakelaars zijn bereikt (motor tot mechanische eindschakelaar) of van max. 10 seconden (motor tot elektronische eindschakelaar).

Om de op- en neerwaartse bedieningsknoppen toe te wijzen, druk 1 sec. op de knop van de betreffende beweging van de motor in overeenstemming met de volgende procedure:



T1 (1 sec)

De afstandsbediening blijft gedurende 5 minuten gememoriseerd, terwijl de regeleenheid gevoed wordt. Nadat de 5 minuten zijn verstreken, of wanneer de regeleenheid niet meer onder spanning staat, wordt de afstandsbediening gewist.

EU-CONFORMITEITSVERKLARING

De fabrikant FAAC S.p.A. Soc. Unipersonale verklaart dat het type radioapparaat-
tuur merk FAAC model TM2 X R COMPACT voldoet aan de toepasselijke gehar-
moniseerde normen van de Unie: Richtlijn 2014/53/EU, Richtlijn 2011/65/EU.
De volledige tekst van de EU-conformiteitsverklaring is beschikbaar op de
volgende website: **<http://www.faac.biz/certificates>**

Bologna, 18-09-2018

CEO A. Marcellan



FAAC

FAAC S.p.A. Soc. Unipersonale
Via Calari, 10 - 40069 Zola Predosa BOLOGNA - ITALY
Tel. +39 051 61724 - Fax +39 051 09 57 820
www.faac.it - www.faacgroup.com

