



Originalbetriebsanleitung für SELVE-Antriebe

D

**SEZ-RC** ..... **Seite 2**

Bitte bewahren Sie die Anleitung auf!

Operating instruction for SELVE motors

GB

**SEZ-RC** ..... **Page 36**

Keep these instructions in a safe place!

Notice de réglage des moteurs SELVE

F

**SEZ-RC** ..... **Page 70**

Prière de conserver cette notice !

Afstelhandleiding SELVE buismotoren

NL

**SE Plus-RC** ..... **Blz. 104**

Deze handleiding zorgvuldig bewaren!

Instrukcja obsługi SELVE elektroniczne siłowniki

PL

**SEZ-RC** ..... **Strona 138**

Proszę zachować instrukcję!

## 1. Sicherheitshinweise



### **Wichtige Sicherheitshinweise für Montage und Betrieb!**

Warnung!

**Für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, diese Anweisungen zu befolgen, da falsche Bedienung und Montage zu ernsthaften Verletzungen führen kann. Die Anweisungen sind aufzubewahren.**

- Folgende Punkte sind zu berücksichtigen:
  - Die geltenden Gesetze, Normen und Vorschriften
  - Landesspezifische Bedingungen
  - Die Vorschriften der örtlichen Energieversorgungsunternehmen sowie die Bestimmungen für Feuchträume nach VDE 0100
  - Die Sicherheitshinweise der DIN EN 60335
  - Der Stand der Technik zum Zeitpunkt der Installation
  - Diese Betriebsanleitung sowie Betriebsanleitungen für angeschlossene Komponenten
- Der Anschluss des Antriebs darf nur durch autorisiertes Fachpersonal vorgenommen werden. Bei der Installation oder Wartung ist die Anlage spannungsfrei zu schalten.
- Bei Installation, Wartung oder Reparatur des Antriebs muss eine allpolige Trennung vom Netz mit mindestens 3 mm Kontaktöffnungsweite pro Pol vorgesehen werden (DIN EN 60335). Es müssen Sicherheitsmaßnahmen gegen unbeabsichtigtes Einschalten getroffen werden.
- Vor der Installation des Antriebs sind alle nicht benötigten Leitungen zu entfernen und jegliche Einrichtung, die nicht für die Betätigung mit Kraftantrieb benötigt werden, außer Betrieb zu setzen.
- Die Betriebsanleitung ist Bestandteil des Gerätes und der Gewährleistungsbedingungen. Sie ist dem Elektriker und dem Benutzer zu überreichen.

- Die Anlage ist häufig auf mangelnde Balance oder auf Anzeichen von Verschleiß oder beschädigte Federn und Anschlussleitungen zu überprüfen und darf nicht betrieben werden, wenn Reparaturen oder Korrekturen notwendig sind. Prüfen Sie den Antrieb und die gesamte Anlage auf Beschädigungen. Bei Beschädigungen am Antrieb, insbesondere der Anschlussleitung, darf dieser nicht in Betrieb genommen werden!
- Der Antrieb ist nur im eingebauten Zustand funktionsfähig und darf nur im spannungsfreien Zustand angeschlossen werden. Zur Kopplung des Antriebs mit dem angetriebenen Teil dürfen nur Adapter und Kupplungen aus dem aktuellen SELVE-Katalog verwendet werden. Der kleinste Wellendurchmesser für SELVE-Antriebe der Baureihe 1 (z. B. SE.. 1/...) beträgt 40 mm, für Baureihe 2 (z. B. SE.. 2/...) 50 mm und für Baureihe 3 (z. B. SE.. 3/...) 60 mm. Bei Nutrohren ist ggf. eine exzentrische Ausführung von Kupplung und Laufring zu beachten.
- Nennmoment und Einschaltdauer müssen auf die Anforderungen des angetriebenen Produkts abgestimmt sein. Die technischen Daten können dem Typenschild des Antriebs entnommen werden.
- Wird ein Antrieb in einer Markise verwendet, so darf die Markise nicht betrieben werden, wenn Arbeiten wie z. B. Wartung oder Fensterputzen in der Nähe ausgeführt werden. Bei automatisch gesteuerten Markisen muss die Markise bei oben genannten Arbeiten vom Versorgungsnetz getrennt werden.
- Die Antriebe können von Kindern ab 8 Jahren und von Personen mit verminderten physischen, sensorischen oder mentalen Fähigkeiten oder mit mangelnder Erfahrung und Wissen betrieben werden, wenn sie beaufsichtigt werden oder hinsichtlich des sicheren Gebrauchs des Gerätes unterwiesen wurden und die damit verbundenen Gefahren verstanden haben.
- Gegenstände sind aus dem Fahrbereich fernzuhalten. Der Fahrbereich muss während des Betriebs einsehbar sein. Beobachten Sie die Anlage während des Betriebes und halten Sie Personen von Ihr fern. Verwenden Sie nur verriegelte Schaltelemente.

- Bei Antrieben, die mit einem Schalter mit AUS-Voreinstellung gesteuert werden, muss der Schalter in Sichtweite des Gerätes, von sich bewegenden Teilen entfernt und in einer Höhe von über 1,5 m angebracht werden.
- Ungeschützte, bewegliche Teile des Antriebs müssen in einer Höhe von mehr als 2,5 m vom Boden oder einer anderen Ebene, die Zugang zum Antrieb gewährt, montiert sein. Ein Mindestabstand von 40 cm zwischen sich bewegenden Teilen und benachbarten Gegenständen ist einzuhalten.
- Kindern nicht erlauben, mit ortsfesten Steuerungen zu spielen. Fernsteuerungen von Kindern fernhalten.
- Bei Einsatz in Markisen, bei denen sich im ausgefahrenen Zustand Anlagenteile näher als 2 m vom Boden oder einer anderen Zugangsebene zur Anlage befinden können, muss ein horizontaler Mindestabstand von 40 cm zu anderen festen Objekten gewährleistet sein.
- Im Außenbereich und bei Unterputzinstallation ist die weiße PVC-Motoranschlussleitung im Rohr zu verlegen. Antriebe mit PVC(H05VV-F)-Leitung dürfen nur im Innenbereich verwendet werden. Wenn die Netzanschlussleitung des Antriebs beschädigt ist, muss sie durch den Hersteller, seinen Kundendienst oder einer ähnlich qualifizierten Person ersetzt werden.
- Schäden durch falsche Handhabung, falsche Verkabelung, Gewaltanwendung, Fremdeingriff in den Antrieb oder nachträgliche Veränderungen an der Anlage sowie Nichtbeachtung der Sicherheitshinweise und dadurch entstandene Folgeschäden fallen nicht unter die Gewährleistung.
- Verwenden Sie nur unveränderte SELVE-Originalteile und -Zubehör. Bitte beachten Sie hierfür den aktuellen SELVE-Katalog und die SELVE-Website [www.selve.de](http://www.selve.de).

**Sehr geehrter Kunde,**

Sie haben sich mit dem Kauf eines SELVE-Antriebs für ein Qualitätsprodukt aus dem Hause SELVE entschieden. Diese Betriebsanleitung beschreibt Ihnen den Einbau und die Bedienung des Antriebs. Bitte lesen Sie unbedingt diese Betriebsanleitung vor der Inbetriebnahme des SELVE-Antriebs und beachten Sie die Sicherheitshinweise.

SELVE ist nach Erscheinen der Betriebsanleitung nicht haftbar für Änderungen der Normen und Standards! Technische Änderungen vorbehalten!

- 1. **Sicherheitshinweise** ..... 2
- 2. **Informationen zu Eigenschaften des Antriebs** ..... 7
  - 2.1. **Bestimmungsgemäße Verwendung** ..... 7
  - 2.2. **Grundsätzliche Antriebseigenschaften** ..... 7
  - 2.3. **SELVE-commeo/iveo-Funk** ..... 8
- 3. **Montage und elektrischer Anschluss** ..... 9
  - 3.1. **Einbau des Antriebs in die Welle** ..... 9
  - 3.2. **Ablagerung des Antriebs** ..... 10
  - 3.3. **Montage und Demontage der Steckerleitung** ..... 11
  - 3.4. **Elektrischer Anschluss** ..... 11
- 4. **Einstellung der Endlagen** ..... 12
  - 4.1. **Auslieferungszustand** ..... 12
  - 4.2. **Möglichkeiten der Einstellung** ..... 12
  - 4.3. **Mechanische Voraussetzungen** ..... 12
  - 4.4. **Einstellauswahltablelle** ..... 12
  - 4.5. **Einstellung der Endlagen mit Einstellschalter/Schalter** ..... 13
    - 4.5.1. **Automatischer Einstellmodus** ..... 14
    - 4.5.2. **Manueller Einstellmodus, zwei feste Punkte** ..... 15
    - 4.5.3. **Manueller Einstellmodus, Fahrt oben gegen den Anschlag** ..... 16
- 5. **commeo-Inbetriebnahme/Einstellung per Funk** ..... 17
  - 5.1. **Auswahl eines Empfängers** ..... 17
  - 5.2. **Funktionen bei einem ausgewählten Antrieb** ..... 19
    - 5.2.1. **Automatischer Einstellmodus** ..... 20
    - 5.2.2. **Manueller Einstellmodus, zwei feste Punkte** ..... 21
    - 5.2.3. **Manueller Einstellmodus, Fahrt oben gegen den Anschlag** ..... 22
    - 5.2.4. **Sender einlernen/auslernen** ..... 23
    - 5.2.5. **Sendertabelle im Empfänger löschen** ..... 23
    - 5.2.6. **Empfänger in Werkseinstellung zurücksetzen** ..... 23
    - 5.2.7. **KONFIGURATIONS-Modus**  
(nur für autorisiertes Fachpersonal) ..... 23
  - 5.3. **Senderfunktionen** ..... 26

<b>6. iveo-Inbetriebnahme/Einstellung per Funk .....</b>	<b>26</b>
<b>6.1. Endlageneinstellung und Einlernen des ersten Senders .....</b>	<b>27</b>
6.1.1. Automatischer Einstellmodus .....	27
6.1.2. Manueller Einstellmodus, zwei feste Punkte .....	28
6.1.3. Manueller Einstellmodus, Fahrt oben gegen den Anschlag .....	29
<b>6.2. Sender einlernen/auslernen .....</b>	<b>30</b>
6.2.1. Weitere Sender/Kanäle einlernen .....	30
6.2.2. Sender/Kanäle auslernen .....	30
<b>6.3. Zwischenpositionen .....</b>	<b>30</b>
<b>6.4. Funktionen im Service-Modus</b>	
<b>(Einstellungen über einen Sender) .....</b>	<b>31</b>
<b>6.5. Nachstellen der Endlagen mit einem Sender .....</b>	<b>31</b>
<b>6.6. Neueinlernen eines Senders bei defektem</b>	
<b>oder fehlendem Sender .....</b>	<b>32</b>
<b>6.7. Antrieb in Werkseinstellung zurücksetzen .....</b>	<b>32</b>
<b>6.8. Gruppentrennung .....</b>	<b>32</b>
<b>6.9. Wechsel des Funksystems zu commeo .....</b>	<b>33</b>
<b>7. Technische Daten .....</b>	<b>34</b>
<b>8. Allgemeine Konformitätserklärung.....</b>	<b>35</b>
<b>9. Hinweise für die Fehlersuche .....</b>	<b>35</b>
<b>10. SELVE-Service-Hotline .....</b>	<b>35</b>

## 2. Informationen zu Eigenschaften des Antriebs

### 2.1. Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Antriebstyp SEZ-RC darf nur als Antrieb in Tuchwellen bei Sonnenschutzanlagen, Insektenschutzanlagen oder Verdunkelungsanlagen eingesetzt werden, die nach dem ZIP-System konstruiert und ausgeführt sind.

### 2.2. Grundsätzliche Antriebseigenschaften

<b>Allgemeine Eigenschaften</b>	
Hinderniserkennung in Abwärtsrichtung	ja
Reversierfunktion: Freifahren nach Auflaufen auf ein Hindernis in Abwärtsrichtung (automatische Reversierung bis zu drei Mal)	ja
Reversierfunktion: Überlastschutz in Aufwärtsrichtung bei zu hohen Drehmomenten, Festfrierschutz (automatische Reversierung bis zu drei Mal)	ja
Automatische Drehrichtungszuordnung nach erfolgter Endlageneinstellung	ja
Parallelschaltung mehrerer Motore möglich	ja
<b>Endlageneinstellung</b>	
Automatisches Einstellen der unteren Endlage	ja
Automatisches Einstellen der oberen Endlage plus Entlastung	ja
Abschaltung unten: Fester Punkt möglich	ja
Abschaltung oben: Fester Punkt möglich	ja

#### Weitere Hinweise:

Die Hinderniserkennung der Antriebe wurde entwickelt, um die Sonnenschutzanlage, den Insektenschutz oder die Verdunkelungsanlage vor Beschädigung zu schützen.

Da je nach Position des Behanges bei auftretendem Hindernis unter Umständen das gesamte Behanggewicht abgefangen werden muss, bevor die Hinderniserkennung anspricht, darf sie nicht als Personenschutz eingesetzt werden.

Die Luftschallemission des Antriebs liegt wesentlich unterhalb von 70 dB(A). Je nach Art der Anlagenbeschaffenheit ist eine Verstärkung der Antriebslautstärke möglich und kann durch Einsatz geeigneter Maßnahmen (z. B. Dämmung des Kastens, Verwendung von Schallschutzdübeln etc.) reduziert werden.

### 2.3. SELVE-commeo/iveo-Funk

Alle SELVE-RC-Antriebe empfangen Funksignale auf der Funkfrequenz 868,1 MHz (commeo-Funk) und 868,3 MHz (iveo-Funk). Ein gleichzeitiger Betrieb beider Funksysteme ist nicht möglich.

Bei commeo handelt es sich um ein bidirektionales Funksystem bei dem sowohl Daten im Empfänger wie auch im Sender gespeichert werden. Bei iveo handelt es sich um ein unidirektionales Funksystem, welches mit dem intronic-Funksystem kompatibel ist.

Der Antrieb ist so lange für beide Funksysteme nach einer Netztrennung offen, solange kein commeo/iveo-Sender fest eingelernt wurde. Soll nachträglich das Funksystem gewechselt werden, müssen alle Sender des anderen Funksystems ausgelernen werden. Anschließend muss am Antrieb eine Netztrennung durchgeführt werden.

In die Antriebe lassen sich alle SELVE-commeo/iveo-Sender einlernen. Es können bis zu 16 Sender in einem Motor eingelernt werden. Die Bedienungsanleitung der Sender ist zu beachten.

Im commeo Betrieb können die Antriebe im **KONFIGURATIONS**-Modus für verschiedene Anwendungen eingestellt werden. Der Antrieb SEZ-RC ist vom Werk aus auf „Markise“ eingestellt. Im iveo-Betrieb ist eine Umstellung der Anwendung nicht möglich.

#### **Hinweis:**

Achten Sie darauf, dass die Steuerung nicht im Bereich metallischer Flächen oder magnetischer Felder installiert und betrieben wird. Metallische Flächen oder Glasscheiben mit Metallbeschichtung, die innerhalb der Funkstrecke liegen, können die Reichweite erheblich reduzieren.

Funkanlagen, die auf der gleichen Frequenz senden, können zur Störung des Empfangs führen.

Es ist zu beachten, dass die Reichweite des Funksignals durch den Gesetzgeber und die baulichen Maßnahmen begrenzt ist.



## 3. Montage und elektrischer Anschluss



**Warnung!**

**Achtung!** Verletzungsgefahr durch Stromschlag!

Anschluss nur im spannungsfreien Zustand!

Der Antrieb ist nur im eingebauten Zustand funktionsfähig.

### 3.1. Einbau des Antriebs in die Welle

1. Laufring und Kupplung entsprechend der Wellengröße festlegen (Bild 1).
2. Laufring über den Antrieb schieben und an dem Motorkopf exakt positionieren.
3. Kupplung aufschieben und Kupplungssicherung (Artikel 288500) einstecken (Bild 2).

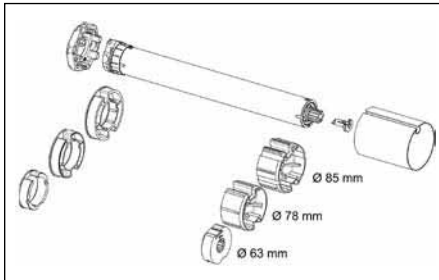


Bild 1: Beispiele für verschiedene Wellengrößen

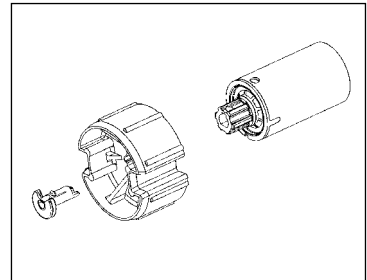


Bild 2: Kupplungssicherung\*

\* Bei dem Antrieb der BR 3 wird die Kupplung mit einem Ring gesichert (Sicherungsring nach DIN 471-20x1,20 FST, Artikel 940516). Zum Anlegen des Sicherungsringes ist eine spezielle Sicherungsringzange für Wellen mit Ösengröße <2 mm notwendig!

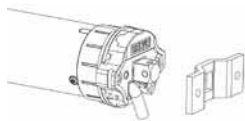
4. Den Antrieb formschlüssig in die Welle einschieben. Der Antrieb darf hierbei keine Schläge bekommen. Laufring- und Kupplungsadapter dürfen in der Welle kein Spiel haben.
5. Den Antrieb falls notwendig axial sichern, z. B. durch Verschrauben der Welle mit dem Kupplungsadapter. Nicht im Bereich des Antriebs bohren!



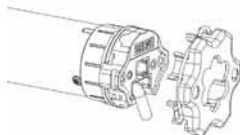
6. Die Welle mit dem Antrieb und der Wellenkapsel in den Lagern befestigen. Die Motorleitung und die Antenne nicht knicken und so verlegen, dass keine Schäden an Leitung oder Antenne entstehen können. Die Antenne nicht parallel zur Motorleitung legen. Die Antenne darf nicht gekürzt oder verlängert werden. Um zu verhindern, dass Wasser in den Antrieb läuft, die Motorleitung in einem Bogen nach unten verlegen, damit Fließwasser abtropfen kann.
7. Den Behang an der Welle befestigen.

### 3.2. Ablagerung des Antriebs

Generell können SELVE-Antriebe über die Außenkontur des Motorkopfes oder über einen eingesteckten Vierkant abgelagert werden. Für beide Ablagerungsmöglichkeiten stehen verschiedene Motorlager zur Verfügung.



Drehmomente bis max. 20 Nm

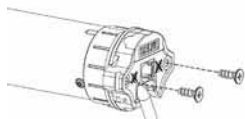


Drehmomente bis 50 Nm

Außerdem können verschiedene Flansche oder Montageplatten vorgeschraubt werden. Bei Ablagerung mit Vierkant muss hinter dem Motorlager ein mechanischer Anschlag vorhanden sein, um ein axiales Verschieben des Vierkants zu verhindern.

**Achtung!** Die Antriebe SEZ-RC 2/30, 2/40 und 2/50 dürfen nicht mit dem steckbaren Vierkant 930285 abgelagert werden!

Wird der Motorkopf direkt mit einem Kopfstück verschraubt oder wird ein Flansch vorgeschraubt, muss berücksichtigt werden, dass bei Antrieben der BR 2 unbedingt die **äußeren** Schraublöcher (48 mm Abstand) verwendet werden!



Die inneren Schraublöcher (29 mm Abstand) können keine Drehmomente übertragen. Da in den äußeren Schraublöchern kein Gewinde vorhanden ist, müssen hier spezielle Schrauben verwendet werden.

Bei BR 1 gibt es nur 2 Schraublöcher (29 mm Abstand), diese dürfen auch verwendet werden.

Bitte folgende Schraubentypen verwenden:

- BR 2 Kunststoff: selbstfurchende Schraube KN 1033 STS 50x14-Z
- BR 2 Metall: selbstfurchende Schraube KN 3041 SLS L40x12 T20
- SE.. BR 1: Schraube DIN 965 M5 x 10

### 3.3. Montage und Demontage der Steckerleitung

Die Steckerleitung ist noch nicht durchgängig bei allen Motortypen implementiert, einige Motortypen werden noch mit fester Leitung ausgeliefert.

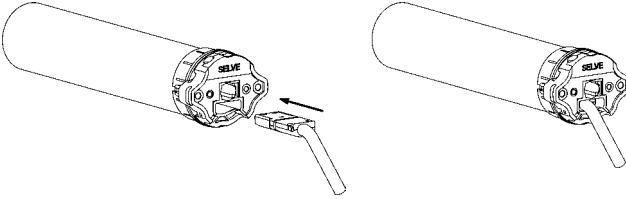


**Achtung!** Verletzungsgefahr durch Stromschlag!

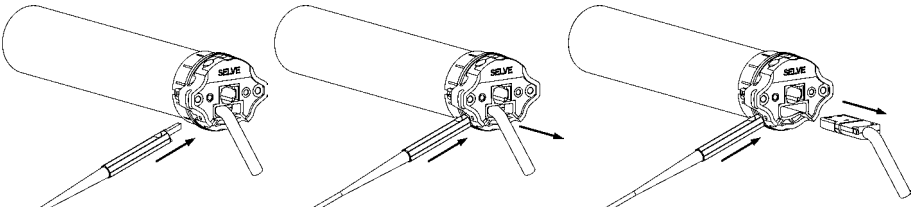
Bei ausgesteckter Steckerleitung muss die Leitung spannungsfrei sein!

#### Warnung!

Zur Montage der Steckerleitung die Steckerleitung spannungsfrei schalten. Den Stecker in den Motorkopf einführen bis die Verrastung hörbar einrastet.



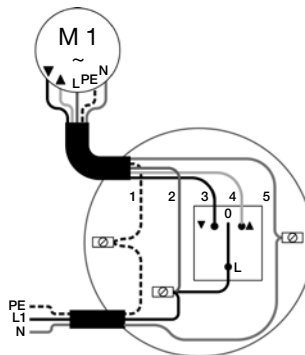
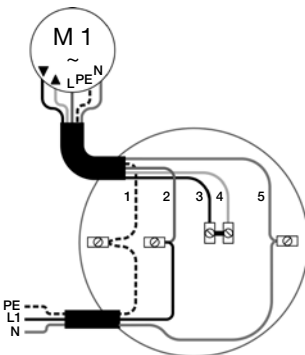
Zur Demontage der Steckerleitung die Steckerleitung spannungsfrei schalten. Die Verrastung des Steckers durch die seitliche Öffnung am Motorkopf lösen. Dies kann mithilfe eines Schraubendrehers oder einer speziellen Lösehilfe erfolgen. Bei gleichzeitigem Drücken auf den Verrastungsclip vorsichtig an der Steckerleitung ziehen, bis sich der Stecker löst und die Steckerleitung herausgezogen werden kann.



### 3.4. Elektrischer Anschluss

Funkantrieb ohne Schalter

Funkantrieb mit Schalter



1 = PE, gelb-grün

2 = L1, braun

3 = AB, schwarz

4 = AUF, grau

5 = N, blau

Der Anschluss eines fest installierten Schalters ist optional. Wird der Antrieb ausschließlich über Funk gesteuert, reicht der Anschluss über N, L1 und PE aus.

## 4. Einstellung der Endlagen

### 4.1. Auslieferungszustand

Im Auslieferungszustand sind keine Endpunkte und keine Sender im Funk-Antrieb eingelernt! Der Antrieb lässt sich in diesem Zustand nur im Totmannbetrieb fahren. Die Sicherheitsfunktionen sind im Auslieferungszustand deaktiviert und werden erst nach Einstellung beider Endlagen aktiv.

Im Auslieferungszustand ist der SEZ-RC im automatischen Einstellmodus. Bei Netzanschluss wird dies durch eine kurze Auf-Ab-Bewegung signalisiert.

### 4.2. Möglichkeiten der Einstellung

Die Endlagen-Einstellung eines SELVE-Funk-Antriebs ist möglich mit:

- dem Einstellschalter für Funk-Antriebe (Art.-Nr. 290109) **oder mit**
- einem beliebigen bedrahteten Schalter (**nur im automatischen Einstellmodus**) **oder mit**
- einem beliebigen commeo- oder iveo-Sender.

### 4.3. Mechanische Voraussetzungen

Beim SEZ-RC wird das Markisentuch häufig direkt mit der Tuchwelle verbunden.

#### **Achtung:**

Bei der Einstellung im automatischen Einstellmodus muss ein fester, oberer Anschlag vorhanden sein.

Bei der Einstellung im automatischen Einstellmodus muss für den unteren Abschalt- punkt eine Begrenzung (z. B. Fensterbank) montiert sein.

### 4.4. Einstellauswahltabelle

<b>Einstellmodus/Endlagen im Betrieb</b>	<b>Einstellschalter</b>	<b>commeo-Funk</b>	<b>iveo-Funk</b>
Automatischer Einstellmodus unten Punkt, oben Anschlag/ Entlastung*	<b>4.5.1.</b> (Seite 14)	<b>5.2.1.</b> (Seite 20)	<b>6.1.1.</b> (Seite 27)
Manueller Einstellmodus unten Punkt, oben Anschlag/ Entlastung*	<b>4.5.2.</b> (Seite 15)	<b>5.2.2.</b> (Seite 21)	<b>6.1.2.</b> (Seite 28)
Manueller Einstellmodus unten Punkt, oben Punkt	<b>4.5.3.</b> (Seite 16)	<b>5.2.3.</b> (Seite 22)	<b>6.1.3.</b> (Seite 29)

\* Beide Einstellvorgänge führen zum gleichen Ziel: unten Punkt, oben Anschlag mit Entlastung

## 4.5. Einstellung der Endlagen mit Einstellschalter/Schalter

### Hinweis:

Die Einstellung mit einem bedrahteten Schalter ist nur im automatischen Einstellmodus möglich.

Zum Anschluss des Einstellschalters für Funk-Antriebe ist folgendes zu beachten:

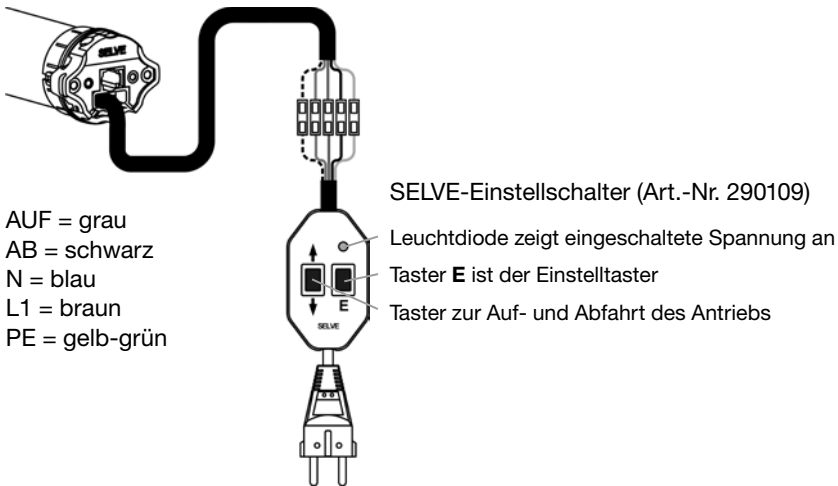


**Achtung!** Verletzungsgefahr durch Stromschlag!

Anschluss nur im spannungsfreien Zustand!

### Warnung!

Die 5 Adern der Leitung des Einstellschalters sind farblich übereinstimmend an die Anschlussleitung des Antriebs anzuschließen.



**Achtung:** L1 (= braun) immer an Dauerspannung 230 V anschließen, auch wenn der Antrieb nur zu Einstellzwecken mit einem Schalter oder Einstellschalter verbunden ist.








### 4.5.1. Automatischer Einstellmodus, löschen und automatische Einstellung der Endlagen

#### ➔ im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung

Eine zweimalige Fahrtunterbrechung signalisiert den automatischen Einstellmodus. Der Antriebstyp SEZ-RC findet die Endpunkte in der oberen und unteren Endlage automatisch.

**Wichtig:** Ein Anschlag für die obere **und** untere Endlage wird benötigt!

Zuerst muss die obere Endlage angefahren werden. Von dort **ohne** Unterbrechung gegen den unteren Anschlag fahren, bis der Antrieb automatisch abschaltet.

Bedienung mit Schalter	Bedienung mit Einstellschalter	Fahrt	
 oder 			Den Antrieb mit der <b>AUF-</b> oder <b>AB-</b> Taste <b>aufwärts</b> fahren. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.
			Der Antrieb fährt gegen den <b>oberen</b> Anschlag und <b>stoppt automatisch</b> .
			Die gedrückte Taste weiterhin gedrückt halten oder erneut eine der Fahrtasten drücken. Der Antrieb fährt nun <b>automatisch abwärts</b> .
			Der Antrieb fährt auf die untere Begrenzung und <b>stoppt automatisch</b> . Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.



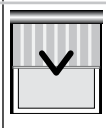
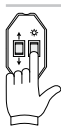
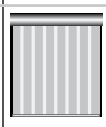

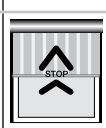
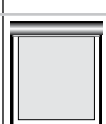
## 4.5.2. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen

### ➔ im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung

Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus.

**Wichtig:** Ein Anschlag für die obere Endlage wird benötigt!

Zuerst muss die untere Endlage angefahren werden. Von dort **ohne** Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren.

Bedienung mit Einstellschalter	Fahrt	
 <p>6 s</p>		Die <b>E</b> -Taste des Einstellschalters für 6 Sekunden drücken. Antrieb wechselt in den manuellen Einstellmodus. Beide bereits eingestellten Endlagen werden gelöscht.
		Den Antrieb mit der <b>AUF</b> - oder <b>AB</b> -Taste an den <b>unteren</b> Endpunkt fahren.
 <p>3 s</p>		Für 3 Sekunden die <b>E</b> -Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.
		Von dort <b>ohne</b> Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren. Der Antrieb <b>stoppt automatisch</b> .
Auto-Stopp		Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.

## 4.5.3. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen

### ➔ im Betrieb unten Punkt, oben Punkt

Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus. Im manuellen Einstellmodus muss immer zuerst der untere Endpunkt angefahren und eingespeichert werden. Danach wird der obere Endpunkt angefahren und gespeichert.

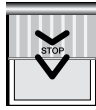
#### Bedienung mit Einstellschalter

#### Fahrt



6 s

Die **E**-Taste des Einstellschalters für 6 Sekunden drücken. Antrieb wechselt in den manuellen Einstellmodus. Beide bereits eingestellten Endlagen werden gelöscht.



Den Antrieb mit der **AUF**- oder **AB**-Taste exakt an den **unteren** Endpunkt fahren.



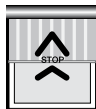
3 s



Für 3 Sekunden die **E**-Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.



3 s



Exakt an den gewünschten oberen Endpunkt fahren und für mindestens 3 Sekunden die **E**-Taste drücken.

Auto-Stopp



Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.



## 5. commeo-Inbetriebnahme/Einstellung per Funk

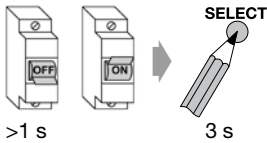
### commeo-Inbetriebnahme

Die commeo-Inbetriebnahme ist nur mit commeo-Sendern möglich. Um Einstellungen im Empfänger vornehmen zu können, muss der Empfänger mit einem Sender im **SELECT-Modus** ausgewählt werden. Im **SELECT-Modus** besteht immer nur eine Verbindung zu einem ausgewählten Empfänger. Nur dieser kann gefahren und eingestellt werden.

#### 5.1. Auswahl eines Empfängers

Durch Drücken der **SELECT**-Taste für 3 Sekunden wird der Sender in den **SELECT-Modus** versetzt. Nachdem der **SELECT-Modus** gestartet wurde, beginnt die Status-LED schnell zu blinken und der Sender sucht die Empfänger. Ein grünes Leuchten der Status-LED zeigt an, dass Empfänger gefunden wurden und die Status-LED blinkt langsam orange. Der erste Empfänger macht eine kurze Bestätigungsfahrt. Wurden keine Empfänger gefunden, wird dies durch ein rotes Leuchten der Status-LED angezeigt.

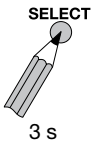
#### Empfängerauswahl mit nicht eingelerntem Sender/Erstinbetriebnahme



1. Die Netzspannung der Empfänger für >1 Sekunde unterbrechen. Die Empfänger können innerhalb der nächsten 4 Minuten gefunden werden.
2. **SELECT**-Taste des Senders für 3 Sekunden drücken. Der Sender befindet sich im **SELECT-Modus**.

oder

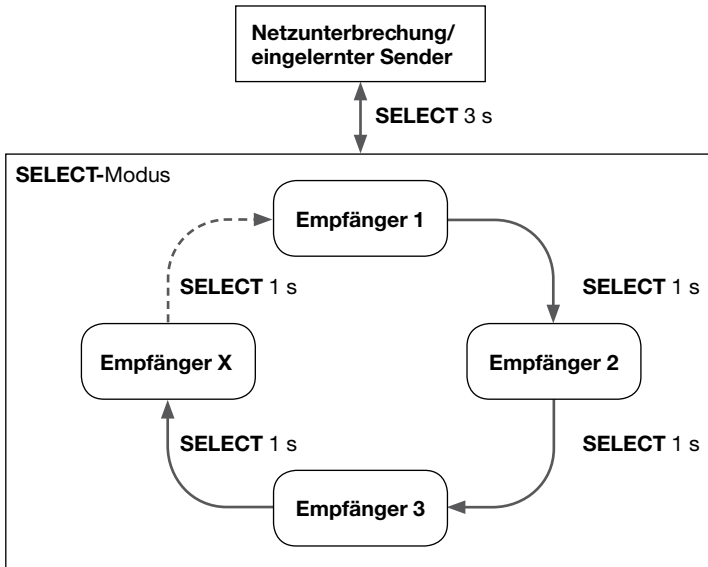
#### Empfängerauswahl mit eingelerntem Sender



1. Den Kanal des Senders wählen, auf dem der Empfänger eingelernt ist
2. Die **SELECT**-Taste des Senders für 3 Sekunden drücken. Der Sender befindet sich im **SELECT-Modus**.

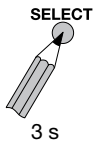
**Hinweis:** Die so gefundenen Empfänger können jetzt innerhalb von 4 Minuten über einen weiteren nicht eingelernten Sender gefunden werden. Hierzu die **SELECT**-Taste des zusätzlichen Senders für 3 Sekunden drücken. Der Sender befindet sich im **SELECT-Modus**. Alle Einstellungen lassen sich jetzt mit beiden Sendern vornehmen.

Wurden mehrere Empfänger gefunden, kann durch Drücken der **SELECT**-Taste für 1 Sekunde der ausgewählte Empfänger gewechselt werden. Der nächste Empfänger macht eine kurze Bestätigungsfahrt. Es ist immer nur ein Empfänger ausgewählt, der gefahren, eingestellt und programmiert werden kann.



### SELECT-Modus verlassen

Um den **SELECT**-Modus (die Status-LED blinkt langsam orange) zu verlassen, die **SELECT**-Taste für 3 Sekunden drücken.



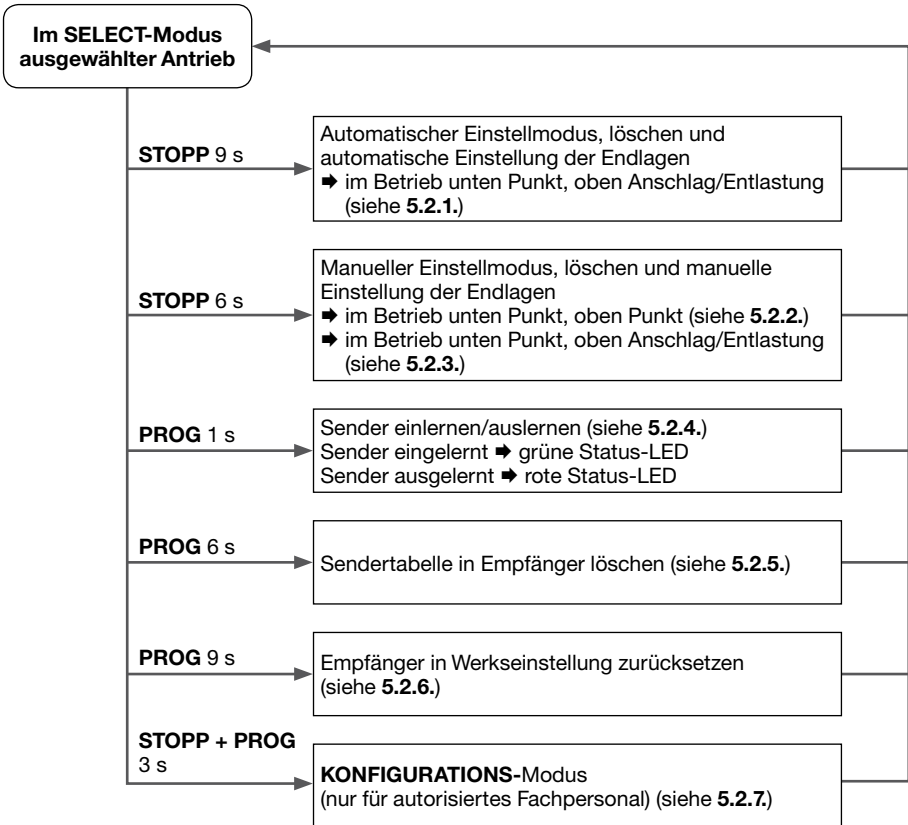
### Anzeige der Status-LED des Senders zu den einzelnen Betriebszuständen

Sendermodus	Anzeige der Status-LED
Betriebsmodus	Aufleuchten bei Tastendruck
<b>SELECT</b> -Modus	Blinkt langsam orange
<b>KONFIGURATIONS</b> -Modus (nur für autorisiertes Fachpersonal), siehe 5.2.7.	Blinkt langsam grün oder rot

**5.2. Funktionen bei einem ausgewählten Antrieb**

**➔ Sender im SELECT-Modus**

Wurde ein Antrieb mit einem Sender ausgewählt, können die folgenden Einstellungen vorgenommen werden.


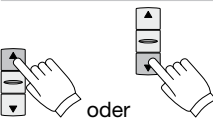
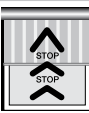

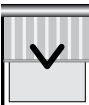



**Hinweis für Einstellungen unter Punkt 5.2.:** Der Antrieb muss für diese Einstellungen mit einem Sender im **SELECT-Modus** (Status-LED blinkt langsam orange) ausgewählt sein. Nach der Einstellung ist der Antrieb weiterhin ausgewählt (siehe Punkt 5.).

### 5.2.1. Automatischer Einstellmodus, löschen und automatische Einstellung der Endlagen

#### ➔ im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung

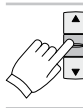
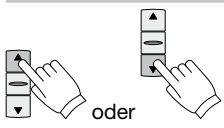
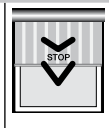

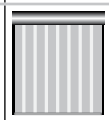
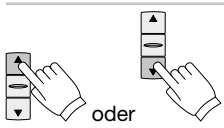
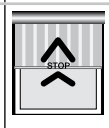

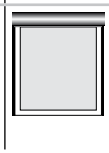
Eine zweimalige Fahrtunterbrechung signalisiert den automatischen Einstellmodus. Der Antriebstyp SEZ-RC findet die Endpunkte automatisch. Hierzu muss ein Antrieb immer zuerst gegen den oberen Anschlag und dann solange nach unten gefahren werden, bis er automatisch abschaltet.

Bedienung	Fahrt	
 <p>9 s</p>		<p>Die <b>STOPP</b>-Taste des Senders für 9 Sekunden drücken. Beide bereits eingestellten Endlagen werden gelöscht.  <b>Hinweis:</b> Kann bei der Erstinstallation oder nach dem Zurücksetzen in die Werkseinstellung entfallen.</p>
 <p>oder</p>		<p>Den Antrieb mit der <b>AUF</b>- oder <b>AB</b>-Taste <b>aufwärts</b> fahren.</p>
		<p>Der Antrieb fährt gegen den <b>oberen</b> Anschlag und <b>stoppt automatisch</b>. Die korrekte Drehrichtungszuordnung ist damit erfolgt.</p>
<p>Auto-Stopp oben und unten, Fahrtaste gedrückt halten</p>		<p>Die gedrückte Taste weiterhin gedrückt halten. Der Antrieb fährt nach 1–2 Sekunden automatisch abwärts. Alternativ mit der <b>AB</b>-Taste den Antrieb abwärts fahren.  <b>Hinweis:</b> Der Antrieb kann auf- und abwärts gefahren werden. Solange der untere Endpunkt noch nicht gefunden wurde, wird die Abfahrt zweimalig unterbrochen.</p>
		<p>Der Antrieb fährt auf die <b>untere</b> Begrenzung auf und <b>stoppt automatisch</b>. Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.  <b>Hinweis:</b> Eventuell ist der Sender noch nicht eingelernt. Um einen Sender einzulernen siehe Punkt 5.2.4.</p>

**Hinweis für Einstellungen unter Punkt 5.2.:** Der Antrieb muss für diese Einstellungen mit einem Sender im **SELECT-Modus** (Status-LED blinkt langsam orange) ausgewählt sein. Nach der Einstellung ist der Antrieb weiterhin ausgewählt (siehe Punkt 5.).

**5.2.2. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen**  
**➔ im Betrieb unten Punkt, oben Punkt**




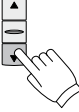




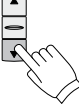

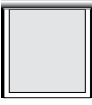
Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus. Im manuellen Einstellmodus muss immer zuerst der untere Endpunkt angefahren und eingespeichert werden. Dann wird der obere Endpunkt angefahren und eingespeichert.

Bedienung	Fahrt	
 <p>6 s</p>		<p>Die <b>STOPP</b>-Taste des Senders für 6 Sekunden drücken. Antrieb wechselt in den manuellen Einstellmodus. Beide bereits eingestellten Endlagen werden gelöscht.</p>
 <p>oder</p>		<p>Den Antrieb mit der <b>AUF</b>- oder <b>AB</b>-Taste an den <b>unteren</b> Endpunkt fahren.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Für 3 Sekunden die <b>STOPP</b>-Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.</p>
 <p>oder</p>		<p>Den gewünschten <b>oberen</b> Endpunkt anfahren.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Für 3 Sekunden die <b>STOPP</b>-Taste drücken. Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.</p> <p><b>Hinweis:</b> Eventuell ist der Sender noch nicht eingelernt. Um einen Sender einzulernen siehe Punkt 5.2.4.</p>

**Hinweis für Einstellungen unter Punkt 5.2.:** Der Antrieb muss für diese Einstellungen mit einem Sender im **SELECT-Modus** (Status-LED blinkt langsam orange) ausgewählt sein. Nach der Einstellung ist der Antrieb weiterhin ausgewählt (siehe Punkt 5.).

**5.2.3. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen**  
**➔ im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung**

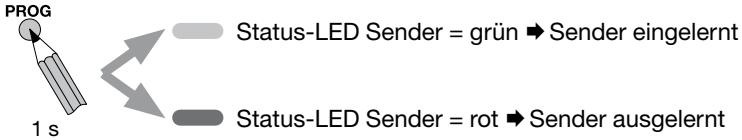
Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus. Im manuellen Einstellmodus muss immer zuerst der untere Endpunkt angefahren und eingespeichert werden. Dann wird oben gegen den Anschlag gefahren, bis der Antrieb automatisch abschaltet.

Bedienung	Fahrt
 <p>6 s</p>	 <p>Die <b>STOPP</b>-Taste des Senders für 6 Sekunden drücken. Antrieb wechselt in den manuellen Einstellmodus. Beide bereits eingestellten Endlagen werden gelöscht.</p>
 <p>oder</p> 	 <p>Den Antrieb mit der <b>AUF</b>- oder <b>AB</b>-Taste an den <b>unteren</b> Endpunkt fahren.</p>
 <p>3 s</p>	 <p>Für 3 Sekunden die <b>STOPP</b>-Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.</p>
 <p>oder</p> 	 <p><b>Ohne zu stoppen oben</b> gegen den Anschlag fahren, der Antrieb <b>stoppt automatisch</b>.</p>
<p>Auto-Stopp</p>	 <p>Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.</p> <p><b>Hinweis:</b> Eventuell ist der Sender noch nicht eingelernt. Um einen Sender einzulernen siehe Punkt 5.2.4.</p>

**Hinweis für Einstellungen unter Punkt 5.2.:** Der Antrieb muss für diese Einstellungen mit einem Sender im **SELECT-Modus** (Status-LED blinkt langsam orange) ausgewählt sein. Nach der Einstellung ist der Antrieb weiterhin ausgewählt (siehe Punkt 5.).

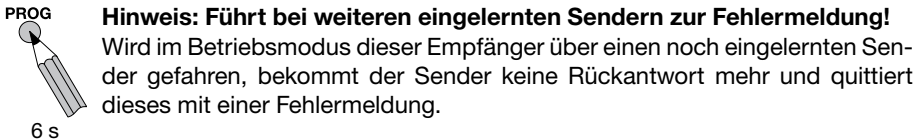
#### 5.2.4. Sender einlernen/auslernen

Um einen Sender ein- oder auszulernen, den gewünschten Kanal wählen und die **PROG**-Taste für 1 Sekunde drücken. Ein grünes Aufleuchten der Status-LED bedeutet, dass der Sender eingelernt wurde. Ein rotes Aufleuchten bedeutet, dass der Sender ausgelernt wurde.



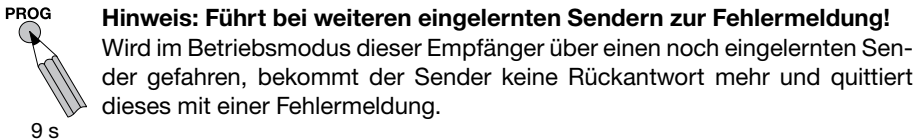
#### 5.2.5. Sendertabelle im Empfänger löschen

Um die Sendertabelle im Empfänger zu löschen, die **PROG**-Taste am Sender für 6 Sekunden drücken. Alle Sender, die im Empfänger eingelernt sind, werden gelöscht. Der Empfänger wird aus dem Sender ausgelernt.



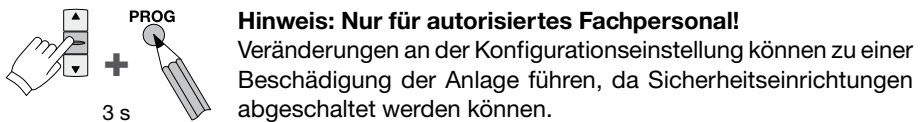
#### 5.2.6. Empfänger in Werkseinstellung zurücksetzen

Um einen Empfänger in Werkseinstellung zurückzusetzen, die **PROG**-Taste am Sender für 9 Sekunden drücken. Alle Einstellungen werden in die Werkseinstellung zurückgesetzt. Der Antrieb hat anschließend keine Sender und Endlagen mehr gespeichert. Der Empfänger wird aus dem Sender ausgelernt.



#### 5.2.7. KONFIGURATIONS-Modus (nur für autorisiertes Fachpersonal)

Um einen Empfänger in den **KONFIGURATIONS-Modus** zu setzen, die **STOPP**- und **PROG**-Taste gleichzeitig für 3 Sekunde drücken.

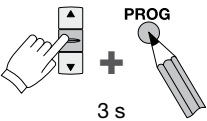
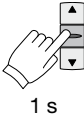
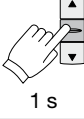



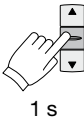


Durch gleichzeitiges Drücken der **STOPP**- und **PROG**-Taste für 3 Sekunden kann der **KONFIGURATIONS-Modus** vorzeitig verlassen werden.

**Konfiguration mit Sender ohne Display**

Die Status-LED beginnt langsam grün oder rot zu blinken. Der Sender zeigt das erste Bit an. Das erste Bit wird durch ein einmaliges Blinken angezeigt. Mit der **AUF**-Taste wird das erste Bit auf 1 (grüne Status-LED) und mit der **AB**-Taste auf 0 (rote Status-LED) gesetzt. Durch Drücken der **STOPP**-Taste wird das nächste Bit aufgerufen. Die Status-LED zeigt das zweite Bit an, die Status-LED blinkt 2 x hintereinander grün oder rot. Mit jedem **STOPP**-Tastendruck wird ein Bit weiter gesprungen. Das Bit kann wie oben beschrieben eingestellt werden. Die Blinkhäufigkeit entspricht der Bitposition.

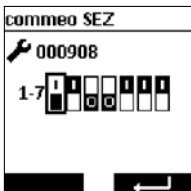
Nach Einstellung des letzten Bits wird durch Drücken der **STOPP**-Taste der **KONFIGURATIONS**-Modus verlassen. Die Status-LED blinkt langsam orange. Der Sender befindet sich im **SELECT**-Modus.

Bedienung	Status-LED	Einstellung
 <p>3 s</p>	<p>1x</p> <p>grün = 1</p> <p>rot = 0</p>	<p>▲ = grün = 1</p> <p>▼ = rot = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>2x</p> <p>grün = 1</p> <p>rot = 0</p>	<p>▲ = grün = 1</p> <p>▼ = rot = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>3x</p> <p>grün = 1</p> <p>rot = 0</p>	<p>▲ = grün = 1</p> <p>▼ = rot = 0</p>
		
 <p>1 s</p>	<p>orange</p>	

**Konfiguration mit comemo Multi Send**

Die Bedienung erfolgt wie bei den Handsendern ohne Display. Die Status-LED blinkt weiterhin orange. Im Display wird die Bit-Maske für den Empfänger angezeigt. Über die Display-Taste rechts (Symbol Entertaste) wird die Einstellung gespeichert.

SEZ-RC





**Bit-Maske und Auslieferungszustand**

SEZ-RC

Bitposition	1	2	3	4	5	6	7
Empfängerfunktion	A		B		C	D	F
Status-LED = grün/1	1	1			1	1	1
Status-LED = rot/0			0	0			

**Einstellbare Empfängeranwendung**

A			Empfängeranwendung
0	0	0	Jalousie innen (kein Sensorverlust, Wind, Regen, Frost)
1	0	0	Jalousie außen
0	1	0	Markise/Screen innen (kein Sensorverlust, Wind, Regen, Frost)
1	1	0	Markise/Screen außen
0	0	1	Geschäftsmarkise (keine Sonnenfunktion)
1	0	1	Rollladen (kein Sensorverlust, Wind, Regen, Frost)
0	1	1	Fensterantrieb (keine Sensorfunktionen)
B			Nebenstellen
1			Signalbetrieb, Notsignal über den Nebenstellen
0			Totmannbetrieb
C			Hinderniserkennung, automatisches Abschalten und Freifahren eine Hindernisses
1			Hinderniserkennung eingeschaltet
0			Hinderniserkennung abgeschaltet
D			Entlastungsfunktion bei Drehmomentabschaltung, obere Endlage
1			Entlastung eingeschaltet
0			Entlastung abgeschaltet
F			Lernender Überlastschutz, bei Fahrt in die obere Endlage
1			Lernender Überlastschutz eingeschaltet, Anlagen angepasster Überlastschutz
0			Lernender Überlastschutz abgeschaltet, Überlastschutz mit vollen Drehmoment

### 5.3. Senderfunktionen

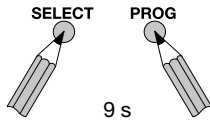
Sender und Empfänger befinden sich im Betriebsmodus.

#### Zwischenpositionen

Das Einstellen und Aufrufen der Zwischenpositionen kann der Bedienungsanleitung des Senders entnommen werden.

#### Empfängerliste im Sender löschen

Um die Empfängerlisten aus einem Sender zu löschen die **SELECT**- und **PROG**-Taste gleichzeitig für 9 Sekunden drücken. Anschließend sind alle Empfänger aus dem Sender gelöscht.



## 6. ivo-Inbetriebnahme/Einstellung per Funk

### ivo-Inbetriebnahme

Die ivo-Inbetriebnahme ist mit jedem ivo- oder intronic-Sender möglich, der eine **AUF**-, **STOPP**- und **AB**-Taste besitzt.

## 6.1. Endlageneinstellung und Einlernen des ersten Senders




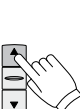
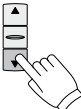

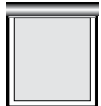

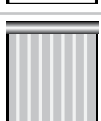
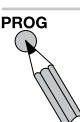
### 6.1.1. Automatischer Einstellmodus, löschen und automatische Einstellung der Endlagen

#### ➔ im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung

Eine zweimalige Fahrtunterbrechung signalisiert den automatischen Einstellmodus. Der Antriebstyp SEZ-RC findet die Endpunkte automatisch. Hierzu muss ein Antrieb zuerst gegen den oberen Anschlag gefahren werden und dann solange nach unten, bis er automatisch abschaltet.

#### Achtung!

Nehmen Sie immer nur den Funk-Antrieb ans Netz, der programmiert werden soll! Es können nicht mehrere Antriebe gleichzeitig programmiert werden.





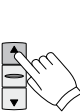



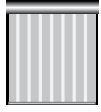
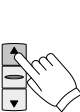



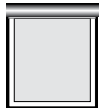
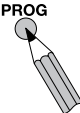
Einstellung mit Sender	Fahrt	Netzspannung anlegen.
		
		Beim Sender die <b>AUF-</b> und <b>AB-</b> Taste gleichzeitig drücken. Der Sender wird temporär in den Antrieb eingelernt.
 oder 		Der Antrieb fährt gegen den <b>oberen</b> Anschlag und <b>stoppt automatisch</b> . Die korrekte Drehrichtungszuordnung ist damit erfolgt.
		Die gedrückte Taste weiterhin gedrückt halten. Der Antrieb fährt nach 1–2 Sekunden automatisch abwärts. Alternativ mit der <b>AB-</b> Taste den Antrieb abwärts fahren.
Auto-Stopp oben und unten, Fahrtaste gedrückt halten		<b>Hinweis:</b> Der Antrieb kann auf- und abwärts gefahren werden. Solang der untere Endpunkt noch nicht gefunden wurde, wird die Abfahrt zweimalig unterbrochen.
		Der Antrieb fährt auf die <b>untere</b> Begrenzung auf und <b>stoppt automatisch</b> . Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.
 1 s		Die <b>PROG-</b> Taste am Sender drücken. Der Sender ist jetzt dauerhaft eingelernt.

### 6.1.2. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen ➔ im Betrieb unten Punkt, oben Punkt

Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus. Im manuellen Einstellmodus muss immer zuerst der untere Endpunkt angefahren und eingespeichert werden. Dann wird der obere Endpunkt angefahren und eingespeichert.

#### Achtung!

Nehmen Sie immer nur den Funk-Antrieb ans Netz, der programmiert werden soll! Es können nicht mehrere Antriebe gleichzeitig programmiert werden.

Einstellung mit Sender	Fahrt	
		Netzspannung anlegen.
		Beim Sender die <b>AUF-</b> und <b>AB-</b> Taste gleichzeitig drücken. Der Sender wird temporär in den Antrieb eingelernt.
 6 s		Die <b>STOPP-</b> Taste des Senders für 6 Sekunden drücken.
 oder 		Den Antrieb mit der <b>AUF-</b> oder <b>AB-</b> Taste an den <b>unteren</b> Endpunkt fahren.
 3 s		Für 3 Sekunden die <b>STOPP-</b> Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.
 oder 		Den gewünschten <b>oberen</b> Endpunkt anfahren.
 3 s		Für 3 Sekunden die <b>STOPP-</b> Taste drücken. Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.
<b>PROG</b>  1 s		Die <b>PROG-</b> Taste am Sender drücken. Der Sender ist jetzt dauerhaft eingelernt.





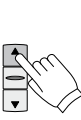



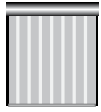

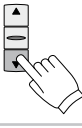

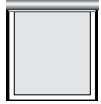
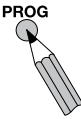
**6.1.3. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen**

**➔ im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung**

Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus. Im manuellen Einstellmodus muss immer zuerst der untere Endpunkt angefahren und eingespeichert werden. Dann wird oben gegen den Anschlag gefahren, bis der Antrieb automatisch abschaltet.

**Achtung!**

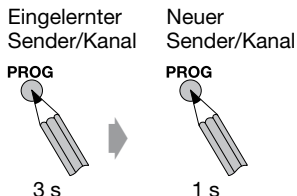
Nehmen Sie immer nur den Funk-Antrieb ans Netz, der programmiert werden soll! Es können nicht mehrere Antriebe gleichzeitig programmiert werden.

Einstellung mit Sender	Fahrt	
		Netzspannung anlegen.
		Beim Sender die <b>AUF-</b> und <b>AB-</b> Taste gleichzeitig drücken. Der Sender wird temporär in den Antrieb eingelernt.
 <p>6 s</p>		Die <b>STOPP-</b> Taste des Senders für 6 Sekunden drücken.
 <p>oder</p> 		Den Antrieb mit der <b>AUF-</b> oder <b>AB-</b> Taste an den <b>unteren</b> Endpunkt fahren.
 <p>3 s</p>		Für 3 Sekunden die <b>STOPP-</b> Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.
 <p>oder</p> 		<b>Ohne zu stoppen oben</b> gegen den Anschlag fahren, der Antrieb <b>stoppt automatisch</b> .
<p>Auto-Stopp</p>		Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.
<p>PROG</p>  <p>1 s</p>		Die <b>PROG-</b> Taste am Sender drücken. Der Sender ist jetzt dauerhaft eingelernt.

## 6.2. Sender/Kanäle einlernen

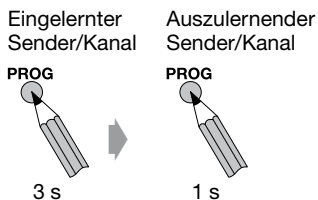
### 6.2.1. Weitere Sender/Kanäle einlernen

Drücken Sie die **PROG**-Taste eines eingelernten Senders/Kanals für 3 Sekunden (Bestätigungsfahrt vom Antrieb abwarten). Der Antrieb befindet sich für 1 Minute in Lernbereitschaft. Für 1 Sekunde die **PROG**-Taste des neuen Senders/Kanals drücken. Der neue Sender/Kanal ist nun eingelernt.



### 6.2.2. Sender/Kanäle auslernen

Drücken Sie die **PROG**-Taste eines eingelernten Senders/Kanals für 3 Sekunden (Bestätigungsfahrt vom Antrieb abwarten). Der Antrieb befindet sich für 1 Minute in Lernbereitschaft. Für 1 Sekunde die **PROG**-Taste des auszulernenden Senders/Kanals drücken. Der Sender/Kanal ist nun ausgelernt.



## 6.3. Zwischenpositionen

Das Einstellen und Aufrufen der Zwischenpositionen kann der Bedienungsanleitung des Senders entnommen werden.

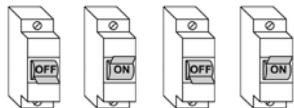
### 6.4. Funktionen im Service-Modus (Einstellungen über einen Sender)

Um die nachfolgenden Einstellungen durchführen zu können, muss der Antrieb durch eine spezielle Netztrennung in den Service-Modus gebracht werden.

Folgende Punkte müssen beachtet werden:

- Um in den Service-Modus zu kommen, muss ein Sender fest einprogrammiert sein.
- Nur den Antrieb in den Service-Modus setzen, der eingestellt werden soll.
- Der Antrieb bleibt 4 Minuten im Service-Modus.
- Um einen Antrieb aus dem Service-Modus herauszunehmen (z. B. 3 Antriebe auf einer Sicherung), müssen Sie den Antrieb fahren.

Sicherung/Hirschmannkupplung



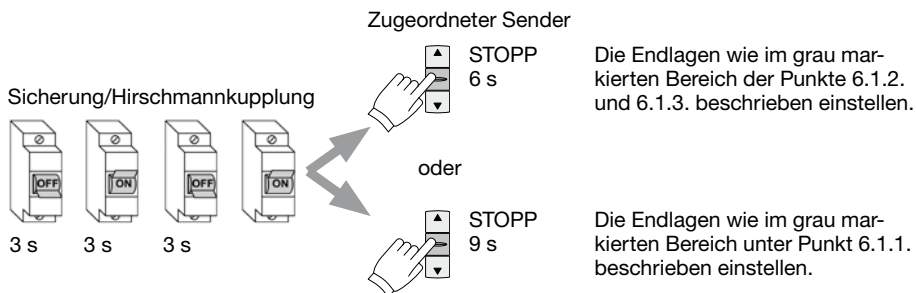
3 s    3 s    3 s

Der Antrieb bestätigt den Service-Modus durch eine kurze Auf- und Abfahrt.

### 6.5. Nachstellen der Endlagen mit einem Sender

Der Einstellmodus wird nur über die Programmierung der beiden Endlagen verlassen. Die Senderzuordnung bleibt unberührt. Nach dem Einstellen der Endlagen befindet sich der Antrieb wieder im normalen Betriebszustand.

Bringen Sie den Antrieb durch die Netztrennung in den Service-Modus. Durch 6 (manueller Einstellmodus)/9 (automatischer Einstellmodus) Sekunden langes Drücken der **STOPP**-Taste eines zugeordneten Senders lässt sich der Antrieb in den Einstellzustand zurücksetzen (warten bis die Sendekontrollleuchte zweimal/dreimal blinkt). Dann die Endlagen wie im grau markierten Bereich der Punkte 6.1.1. bis 6.1.3. beschrieben einstellen.



## 6.6. Neueinlernen eines Senders bei defektem oder fehlendem Sender

Nur anwenden, wenn ein eingelernter Sender nicht mehr zur Verfügung steht (Verlust oder Defekt)!

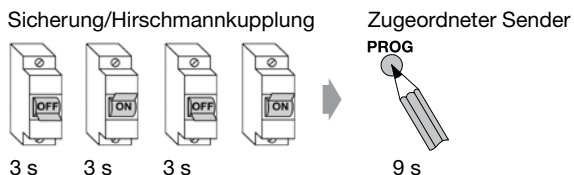
Um einen neuen Sender/Kanal einzulernen, muss der Antrieb durch die Netztrennung in den Service-Modus gebracht werden. Anschließend die **PROG**-Taste des neuen Senders für 3 Sekunden drücken. Alle alten Sender/Kanäle sind ausgelernt.



## 6.7. Antrieb in Werkseinstellung zurücksetzen

Um den Antrieb in Werkseinstellung zurückzusetzen, muss der Antrieb durch die Netztrennung in den Service-Modus gebracht werden. Anschließend die **PROG**-Taste eines zugeordneten Senders für 9 Sekunden drücken.

Der Antrieb hat anschließend keine Sender und Endlagen mehr gespeichert.



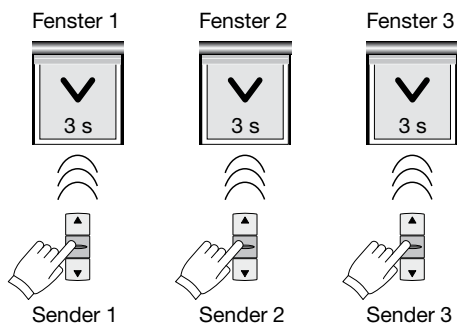
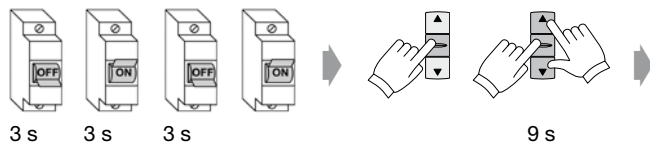
## 6.8. Gruppentrennung

Eine Gruppe ist eine Anordnung mehrerer Antriebe/Empfänger, die sich über einen Sender/Kanal steuern lassen. Dieser Sender ist nach Beendigung der Gruppentrennung ausgelernt. Während der Gruppentrennung fährt jeder Antrieb/Empfänger innerhalb von ca. 2 Minuten nur einmal zufällig für 3 Sekunden. Das Stoppen des Antriebs über einen beliebigen Sender lernt diesen in den jeweiligen Antrieb ein.



Beim Sender zuerst die **STOPP**-Taste und dann zusätzlich die **AUF**- und **AB**-Taste drücken. Alle drei Tasten für 9 Sekunden gedrückt halten, um die Gruppentrennung zu starten (warten, bis die Sendekontrollleuchte dreimal blinkt). Der Antrieb quittiert die Aktivierung der Gruppentrennung durch eine kurze Fahrt. Anschließend fährt jeder Antrieb innerhalb von 2 Minuten zufällig für 3 Sekunden. Während des 3-Sekunden-Zeitfensters die Fahrt des Antriebs mit der **STOPP**-Taste des neu einzulernenden Senders stoppen. Damit ist der Sender eingelernt und der Antrieb/Empfänger hat den Gruppentrennmodus verlassen.

Sicherung/Hirschmannkupplung



Innerhalb von 2 Minuten fährt jeder Antrieb zufällig kurz für 3 Sekunden. In dieser Zeit muss der Antrieb mit dem zugehörigen Sender gestoppt werden.

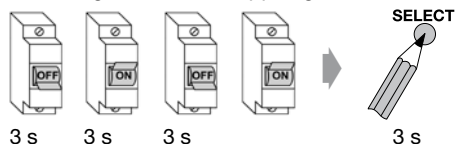
Laufen die Antriebe immer noch in einer Gruppe, den Vorgang für die betroffenen Antriebe wiederholen.

Haben Sie einen Sender nicht mit der **STOPP**-Taste eingelernt und es ist kein weiterer Sender eingelernt, so können Sie diesen Sender wieder durch gleichzeitiges Drücken der **AUF**- und **AB**-Taste und im Anschluss durch Drücken der **PROG**-Taste einlernen.

### 6.9. Wechsel des Funksystems zu comceo

Um das Funksystem eines mit iveo-Sendern verwendenden Antrieb zu ändern, zuerst den Antrieb in den Service-Modus setzen und anschließend den Antrieb mit einem comceo-Sender durch Drücken der **SELECT**-Taste für 3 Sekunden auswählen. Nach der Auswahl des Antriebs sind alle iveo-Sender ausgelernt.

Sicherung/Hirschmannkupplung



## 7. Technische Daten

Baureihe	Drehmoment Nm	Drehzahl 1/min	Stromaufnahme A	Leistung W
1/6	6	15	0,5	115
1/10	10	15	0,5	115
2/6	6	28	0,45	105
2/7	7	17	0,41	95
2/9	9	28	0,66	152
2/10	10	17	0,45	105
2/12	12	28	0,75	172
2/15	15	17	1,66	152
2/18	18	28	1,95	220
2/20	20	17	0,75	172
2/30	30	17	0,95	220
2/40	40	17	1,5	345

Nicht alle Antriebstypen sind in allen Baureihen und Drehmomentstärken verfügbar. Antriebe der BR 2 haben eine steckbare Anschlussleitung. Antriebe der BR 1 und BR 3 haben standardmäßig eine 2,5 m Netzleitung, die fest installiert ist und **nicht** gewechselt werden kann!

Die jeweiligen Leitungslängen und Leitungsqualitäten bei BR 1, BR 2 und BR 3 können nach Katalog gewählt werden.

Anschlussleitungen müssen separat mitbestellt werden.

Hinweise zum Anschluss bei speziellen Steckverbindern sind zu erfragen.

### Angaben für alle Antriebstypen:

Nennspannung:	230 V AC/50 Hz
Standby-Verbrauch:	0,5 W
Schutzart:	IP 44
Laufzeit:	4 Min.
Funkfrequenz:	868,1 und 868,3 MHz
Max. Sendeleistung:	10 mW

Die maximale Funkreichweite beträgt im Gebäude bis zu 25 m und im freien Feld bis zu 350 m.

Technische Änderungen vorbehalten.

## 8. Allgemeine Konformitätserklärung

Hiermit erklärt die Firma SELVE GmbH & Co. KG, dass sich der Antrieb SEZ-RC in Übereinstimmung mit den grundlegenden Anforderungen und den anderen relevanten Vorschriften der Richtlinien 2006/42/EG, 2014/53/EU und 2014/30/EU befinden. Die Konformitätserklärung ist einsehbar unter [www.selve.de](http://www.selve.de).



## 9. Hinweise für die Fehlersuche

Störung	Ursache	Beseitigung
Funkantrieb läuft nicht	Elektrischer Anschluss ist fehlerhaft	Anschluss prüfen
	Kein Sender eingelernt	Sender einlernen
	Sender ist außerhalb der Reichweite oder die Batterien sind leer	Sender in Reichweite bringen oder neue Batterien einlegen
		Neuen Sender einlernen
	Thermoschutzschalter hat ausgelöst	5 bis 20 Minuten warten
Funkantrieb macht bei Erst-inbetriebnahme keine kurze Fahrbewegung	Elektrischer Anschluss ist fehlerhaft	Anschluss prüfen
	Im Funkantrieb sind schon Endlagen eingestellt	Sender einlernen, anschließend Funkantrieb in die Werkseinstellung zurücksetzen
	Im Funkantrieb sind schon Endlagen eingestellt und ein Sender ist eingelernt	Neuen Handsender einlernen, anschließend Funkantrieb in die Werkseinstellung zurücksetzen
Die Richtungen AUF und AB sind vertauscht	Endlagen falsch eingestellt	Endlagen neu einstellen
Funkantrieb hat bei Fahrt in AB-Richtung selbst gestoppt	Blockier-/Hinderniserkennung hat ausgelöst	Hindernis entfernen, Lauf des Behanges prüfen
Funkantrieb hat bei Fahrt in AUF-Richtung selbst gestoppt	Überlasterkennung hat ausgelöst	Hindernis entfernen, Lauf des Behanges prüfen, evtl. stärkeren Antrieb wählen

## 10. SELVE-Service-Hotline

- Hotline: Telefon 02351 925-299
- Download der Bedienungsanleitungen unter [www.selve.de](http://www.selve.de) oder QR-scan



## 1. Safety instructions



Warning!

**Important safety notes for installation and operation!**

**For safety of persons, it is important to observe the instructions, since wrong operation and installation may cause severe injury. The instructions must be kept.**

- Consider the following:
  - Relevant laws, standards and instructions
  - Country-specific terms
  - The specifications of the local energy providers and stipulations for damp rooms pursuant to VDE 0100
  - The safety instructions of DIN EN 60335
  - The state of the technology at the time of installation
  - This instruction manual and any operating instructions for connected components
- This motor must only be connected by authorised specialists. For installation and maintenance the system has to be de-energised.
- For the motor installation, a mains supply circuit break with at least 3 mm contact opening width per pole must be provided (DIN EN 60335). Safety measures against inadvertent activation must be in place.
- Before installation of the motor, all cables not needed must be removed and any facility that is not required for operation with power must be put out of operation.
- This instruction manual is part of the device and the warranty conditions. It has to be handed out to the electrician and operator.

- Check the system at regular intervals for a lack of balance or for signs of wear or damaged springs and connection cables. It must not be used if repairs or corrections are required. Check the motor and the complete installation for damage. In case of damage to the motor, in particular to the connection line, it must not be taken into operation!
- The motor is only working when installed and must only be connected when powered down. The motor must only be connected to the powered part with adapters and couplings from the current SELVE catalogue. The smallest shaft diameter for SELVE motors for series 1 (e.g. SE.. 1/...) is 40 mm, for series 2 (e.g. SE.. 2/...) 50 mm and for series 3 (e.g. SE.. 3/...) 60 mm. For grooved tubes, there may be an eccentric design for the coupling and adapter.
- Nominal torque and duration of activation must be aligned with the system requirements. Technical data such as nominal torque and duration of activation are written on the identification plate.
- If a motor is used in an awning, the awning must not be operated while work such as maintenance or window cleaning is carried out nearby. For automatically controlled awnings, the awning must be disconnected from the power for the above work.
- The motor may be used by children aged 8 or over and by people with reduced physical, sensory or mental abilities or with a lack of experience and knowledge if they are supervised or have been trained in how to use the device safely and they understand the risks involved.
- Keep objects from the operating area. It must be possible to see the operation area during working process. Observe the system while it is operating and keep other people away from it. Use only locked switching elements.
- On motors which are controlled using a switch with an OFF setting, the switch must be fitted in view of the device, away from moving parts and at a height of over 1.5 m.

- Unprotected, moving parts of the motor must be installed at a height of more than 2.5 m from the floor or another level which provides access to the motor. A minimum distance of 40 cm between moving parts and neighbouring items must be maintained.
- Do not allow children to play with stationary control systems. Keep remote controls away from children.
- If used in awnings on which extended system parts may be closer than 2 m to the floor or another access level to the system, a minimum horizontal distance of 40 cm to other fixed objects must be ensured.
- Outdoor or flush mounted, the motor connecting cable must be laid in a conduit. Motors with PVC(H05VV-F)-cables must only be used indoors. If the mains connection cable for the motor is damaged, it must be replaced by the manufacturer, its customer service or a similarly qualified person.
- Damage due to wrong handling, wrong wiring, use of force, interference with the motor by a third party or subsequent changes to the installation and any consequential damage arising from this is not subject to the warranty.
- Use only unchanged SELVE original parts and accessories. For this, please observe the current SELVE catalogue and the SELVE website [www.selve.de](http://www.selve.de).

**Dear Customer,**

by purchasing a SELVE electronic motor you have decided in favour of a quality product from the SELVE company. This instruction manual describes the installation and operation of the motor. Make sure to read this handbook before initial operation of the SELVE motor and adhere to the safety instructions.

After publication of the operating instructions, SELVE shall not be liable for any changes to norms and standards! Subject to change without prior notice!

<b>1. Safety instructions</b> .....	<b>36</b>
<b>2. Information about the motor features</b> .....	<b>41</b>
<b>2.1. Designated use</b> .....	<b>41</b>
<b>2.2. Basic motor properties</b> .....	<b>41</b>
<b>2.3. SELVE comneo/iveo radio</b> .....	<b>42</b>
<b>3. Installation and electrical connection</b> .....	<b>43</b>
<b>3.1. Installation of the motor into a shaft</b> .....	<b>43</b>
<b>3.2. Supporting the motors</b> .....	<b>44</b>
<b>3.3. Assembly and disassembly of the pluggable cable</b> .....	<b>45</b>
<b>3.4. Electric connection</b> .....	<b>45</b>
<b>4. Setting of the end positions</b> .....	<b>46</b>
<b>4.1. Delivery status</b> .....	<b>46</b>
<b>4.2. Setup functions</b> .....	<b>46</b>
<b>4.3. Mechanic requirements</b> .....	<b>46</b>
<b>4.4. Selection table for settings</b> .....	<b>46</b>
<b>4.5. Setting of the end positions with setting switch/switch</b> .....	<b>45</b>
<b>4.5.1. Automatic setup-mode</b> .....	<b>48</b>
<b>4.5.2. Manual setup-mode, two fixed points</b> .....	<b>49</b>
<b>4.5.3. Manual setup-mode, drive upwards against the limit stop</b> .....	<b>50</b>
<b>5. comneo initial operation/Setting by radio</b> .....	<b>51</b>
<b>5.1. Selection of a receiver</b> .....	<b>51</b>
<b>5.2. Functions with one selected motor</b> .....	<b>53</b>
<b>5.2.1. Automatic setup-mode</b> .....	<b>54</b>
<b>5.2.2. Manual setup-mode, two fixed points</b> .....	<b>55</b>
<b>5.2.3. Manual setup-mode, drive upwards against the limit stop</b> .....	<b>56</b>
<b>5.2.4. Programming/deleting transmitters</b> .....	<b>57</b>
<b>5.2.5. Delete transmitter table in the receiver</b> .....	<b>57</b>
<b>5.2.6. Reset the receiver to the factory setting</b> .....	<b>57</b>
<b>5.2.7. CONFIGURATION mode</b> <b>(only for authorised qualified personnel)</b> .....	<b>57</b>
<b>5.3. Transmitter functions</b> .....	<b>60</b>

<b>6. iveo initial operation/Setting by radio .....</b>	<b>60</b>
<b>6.1. Limit position setting and programming the first transmitter .....</b>	<b>61</b>
6.1.1. Automatic setup-mode .....	61
6.1.2. Manual setup-mode, two fixed points .....	62
6.1.3. Manual setup-mode, drive upwards against the limit stop .....	63
<b>6.2. Programming transmitters/channels .....</b>	<b>64</b>
6.2.1. Programming further transmitters/channels .....	64
6.2.2. Deleting of transmitters/channels .....	64
6.3. Intermediate positions .....	64
6.4. Functions in service mode (setting by using a transmitter) .....	65
6.5. Adjusting the end limits by using the transmitter .....	65
6.6. Reprogramming if a transmitter is damaged or lost .....	66
6.7. Resetting to the delivery status .....	66
6.8. Group separation .....	66
6.9. Changing the radio system to comneo .....	67
<b>7. Technical data .....</b>	<b>68</b>
<b>8. General declaration of conformity .....</b>	<b>69</b>
<b>9. Troubleshooting .....</b>	<b>69</b>
<b>10. SELVE Service Hotline .....</b>	<b>69</b>



## 2. Information about the motor features

### 2.1. Designated use

The SEZ-RC drive must only be used as a drive in fabric shafts in sun protection installations, insect protection installations or obscuration systems that are constructed and executed according to the ZIP system.

### 2.2. Basic motor properties

General features	
Obstacle detection system after the limit position setting in the downwards direction	yes
Reversing function: Relieving after running onto an obstacle in the downwards direction (automatic reversion up to three times)	yes
Reversing function: Overload protection in the upwards direction if the torque is too high, freezing protection (automatic reversion up to three times)	yes
Automatic detection of up- and downwards direction after occurred end limit position setting	yes
Parallel connection of several motors possible	yes
End position setting	
Automatic setting of the lower end position	yes
Automatic setting of the upper end position and release	yes
Switch-off bottom: fixed point possible	yes
Switch-off top: fixed point possible	yes

#### Further notes:

The obstacle detection of the drives has been developed to protect the sun protection installation, the insect protection or the obscuration system against damages.

Since, depending on the position of the hangings, when an obstacle is detected, the entire hanging weight may have to be stopped before the object detection system trips, do not use the motor's obstacle detection system for personal protection.

The airborne noise of the motor is significantly below 70 dB (A). Depending on the type of the roller shutter/awning/screen a strengthening of the sound intensity of the motor is possible. It can be reduced by use of appropriate measures (e.g. insulation of the box, using noise protection plugs, etc.).

### 2.3. SELVE commeo/iveo radio

All SELVE-RC motors receive radio signals on 868.1 MHz (commeo radio) and 868.3 MHz (iveo radio). The two radio systems can not be operated at the same time.

commeo is a bidirectional radio system that saves data in the receiver as well as the transmitter. iveo is an unidirectional radio system which is compatible with the intronic radio system.

The motor is compatible with both radio systems after it has been disconnected from the mains supply as long as the teaching process for a commeo/iveo transmitter has not already been completed. If you wish to change the radio system retrospectively, the programming for all transmitters of the other radio system must be re-programmed. The motor must then be disconnected from the mains supply.

All SELVE commeo/iveo transmitters can be programmed into these motors. Up to 16 transmitters can be programmed into one motor. Please adhere to the transmitter operating instructions.

The commeo motors can be set for different applications in the **CONFIGURATION** mode. The commeo motor SEZ-RC is already set for 'awning'. During iveo operation a change of the application is not possible.

#### **Note:**

Ensure that the controls are not installed and operated in the vicinity of metal surfaces or magnetic fields. Metal surfaces or panes of glass with a metallisation within the transmission path can reduce the range considerably.

Radio sets transmitting at the same frequency could interfere with reception.

It should be noted that the range of the radio signal is restricted by legislation and constructional measures.

### 3. Installation and electrical connection

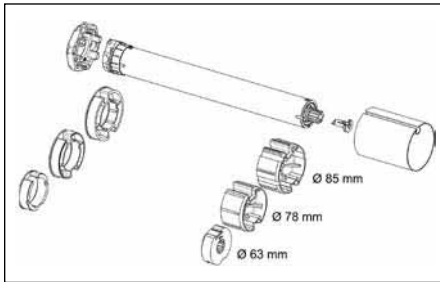


**Warning!**

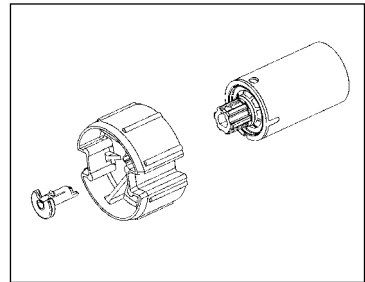
**Caution!** Risk of injury through an electric shock!  
 Connection only when de-energised!  
 Run the motor only after installation.

#### 3.1. Installation of the motor into a shaft

1. Crown and coupling adapter need to be determined according to the size of the shaft (picture 1).
2. Push the crown adapter over the shaft and position it precisely on the motor head.
3. Slide the coupling and plug-in the coupling locking device (picture 2)



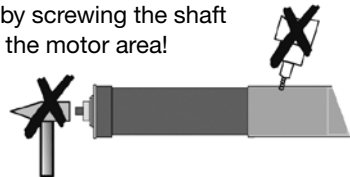
Picture 1: Examples for different shaft sizes



Picture 2: Coupling locking device \*

\* For drives of series 3 the coupling will be secured with a ring (security ring according to DIN 471-20x1,20 FST, article number 940516). To fix the security ring a special security ring pliers for shafts with eyelet size < 2 mm is necessary!

4. Push the motor into the shaft in a positive-locking way. The motor must not be subject to any impacts. Crown and coupling adapters must not have any play inside the shaft.
5. Where required, secure the motor axially, e.g. by screwing the shaft to the coupling adapter. Do not drill holes into the motor area!



6. Attach the shaft with the motor and the shaft cap in the bearings. Do not bend the motor cable and aerial and place them so that neither the aerial nor the motor cable cannot be damaged. Do not place the aerial parallel to the motor cable. The aerial must not be shortened or extended. To keep water from getting into the motor, place the motor line in a bend direction downwards, so that any water can drip off.

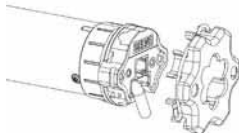
7. Attach the curtain to the shaft.

### 3.2. Supporting the motors

In general, SELVE motors can be supported by means of an inserted square or by means of the external contour of the motor head. There are different motor brackets for all support options.



Torque up to max. 20 Nm

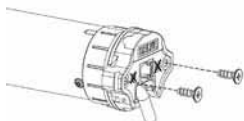


Torque up to 50 Nm

Furthermore, different flanges or mounting plates can be pre-screwed. In case of square support, there must be a mechanical stop behind the motor bearing, in order to avoid axial movement of the square.

**Caution!** The SEZ-RC 2/30, 2/40 and 2/50 motors must not be mounted with the pluggable square 930285!

If the motor head is screwed directly to a head piece or if a flange is pre-screwed, it must be taken into consideration that the **external** screw holes (with a clearance of 48 mm) must be used for series 2 motors in any case!



The internal screw holes (clearance of 29 mm) are not able to transmit torques. As there is no thread within the external screw holes, special screws must be used.

For series 1, there are only 2 screw holes (clearance of 29 mm), which can be used.

Please use the following screw types:

- Series 2 plastic: self-tapping screw KN 1033 STS 50x14-Z
- Series 2 metal: self-tapping screw KN 3041 SLS L40x12 T20
- SE series 1: screw DIN 965 M5 x 10

### 3.3. Assembly and disassembly of the pluggable cable

The pluggable cable is not yet implemented for all motor types; some motor types are still supplied with a fixed cable.

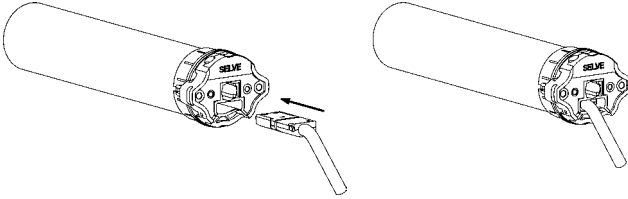


**Caution!** Risk of injury through an electric shock!

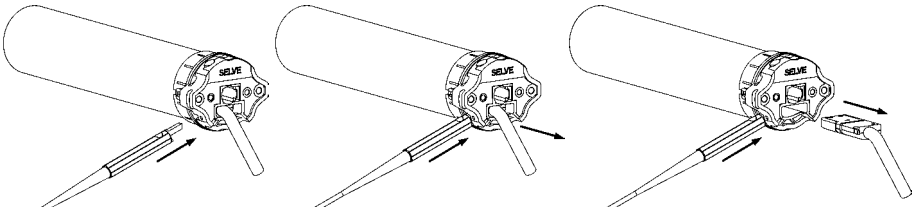
When the pluggable cable is unplugged, the line must be de-energised!

**Warning!**

For installing the pluggable cable, de-energise the pluggable cable first. Insert the plug into the motor head until the lock engages audibly.



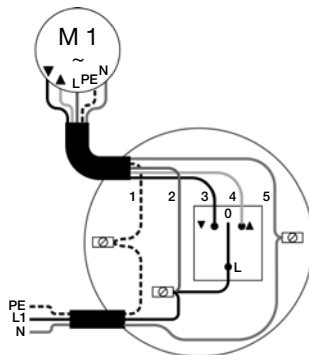
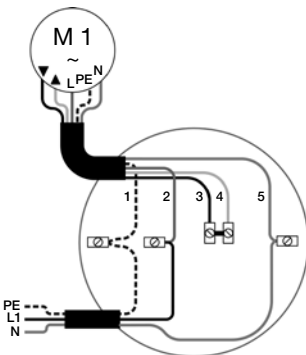
For uninstalling the pluggable cable, de-energise the pluggable cable first. Open the plug lock through the lateral opening at the motor head. This can be done with a screwdriver or a special release tool. Press on the locking clip from both sides and carefully pull out the pluggable cable until the plug comes loose and the pluggable cable can be removed.



### 3.4. Electric connection

Radio motor without switch

Radio motor with switch



- 1 = PE, yellow-green
- 2 = L1, brown
- 3 = DOWN, black
- 4 = UP, grey
- 5 = N, blue

Connection of a permanently installed switch is optional. Connection via N, L1 and PE is sufficient for radio control only.

## 4. Setting of the end positions

### 4.1. Delivery status

In the SELVE delivery status no end positions or transmitters are programmed into the radio motor! In this state, the motor can be operated in deadman's operation only. Safety functions are deactivated at delivery and will only become active after both end positions are set.

In delivery status the SEZ-RC is in automatic programming mode. This will be signalized by a short up and down movement when connected to mains.

### 4.2. Setup functions

The end positions setting of a SELVE radio motor is possible via:

- the setting switch for radio motors (item no. 290109) **or with**
- any standard switch (**only** in **automatic** mode) **or with**
- any standard commeo or iveo transmitter.

### 4.3. Mechanic requirements

When using the SEZ-RC the awning fabric will often be connected directly with the fabric shaft.

#### Caution:

When setting in automatic setting mode, a fixed, upper end limit has to exist.

For the setting in the automatic setting mode a limit (e.g. windowsill) for the lower switching-off point has to be mounted.

### 4.4. Selection table for settings

Setup-mode/end positions in operation	Setting switch	commeo radio	iveo radio
Automatic setup-mode bottom position, top stop/release*	4.5.1. (page 48)	5.2.1. (page 54)	6.1.1. (page 61)
Manual setup-mode bottom position, top stop/release*	4.5.2. (page 49)	5.2.2. (page 55)	6.1.2. (page 62)
Manual setup-mode bottom position, top position	4.5.3. (page 50)	5.2.3. (page 56)	6.1.3. (page 63)

\* Both setting procedures are leading to the same result: bottom position: point, top position: limit stop/relief

## 4.5. Setting of the end positions with setting switch/switch

### Note:

Settings with a wired switch are only possible in automatic setting mode.

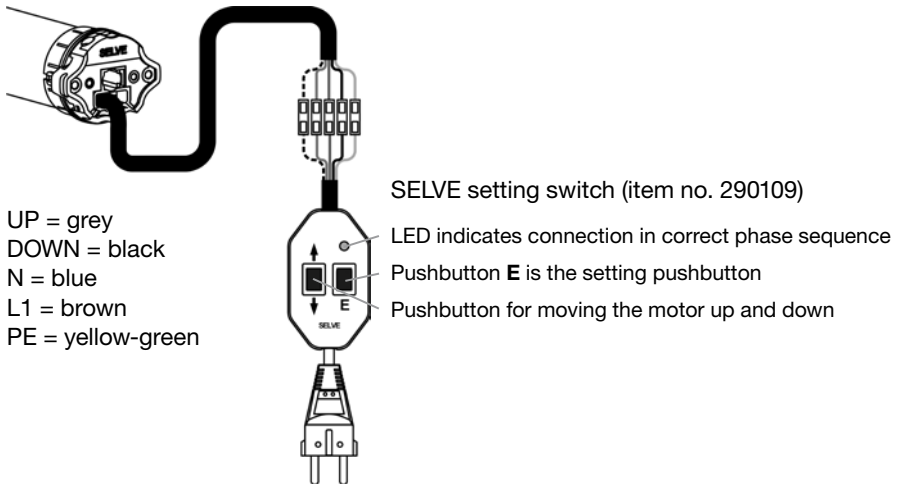
When connecting the setting switch for radio motors, consider the following:



**Caution!** Risk of injury through an electric shock!  
Connection only when de-energised!

### Warning!

The 5 wires in the setting switch cable must be connected to the motor wiring cable according to their colours.




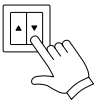



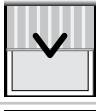
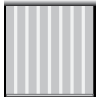
**Caution:** Always connect L1 (= brown) to the permanent voltage supply 230 V even if the motor is only connected for adjustment purposes with a switch or a setting switch.

**4.5.1. Automatic setup-mode, deletion and automatic setting of the end positions**  
**➔ in operation bottom position, top stop/release**

When the movement is interrupted twice during operation, the system is in automatic setup-mode. The drive SEZ-RC is finding the end points in the upper and lower end position automatically.

**Important:** A limit stop for the upper **and** lower end limit is necessary!

First the upper end limit has to be run-up to. From there move against the lower limit stop **without** interruption, until the motor is automatically switched off.

Setting with switch	Setting with setting switch	Drive	
 or 		   	<p>Move the motor <b>upwards</b> with the <b>UP</b> or <b>DOWN</b> button. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.</p> <p>The motor moves against the <b>upper</b> stop and <b>stops automatically</b>.</p> <p>Continue to push the pushed button or push one of the motion buttons again. The motor <b>automatically</b> moves <b>downwards</b>.</p> <p>The motor will reach the <b>lower</b> limit and <b>stops automatically</b>.                      The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.</p>



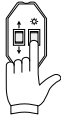

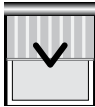
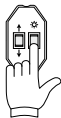




## 4.5.2. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions

### ➔ in operation bottom position, top stop/release

When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode.

**Important:** A limit stop for the upper end limit is necessary!


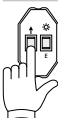






First the lower end limit has to be run-up to. From there move against the upper limit stop **without** interruption.

Setting with setting switch	Drive	
 6 s		Press the <b>E</b> button of the setting switch for 6 seconds. The motor will switch to manual setting mode. Both limit positions already set will be deleted.
		Move the motor to the <b>lower</b> end position with the <b>UP</b> or <b>DOWN</b> button.
 3 s		Press the <b>E</b> button for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.
		Run against the limit stop <b>at the top without stopping</b> ; the motor <b>stops automatically</b> .
Auto-Stop		The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.

### 4.5.3. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions

#### ➔ in operation bottom position, top position

When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode. In manual setup-mode, the lower end position must be set and stored first. Afterwards, the upper end position can be set and stored.

Setting with setting switch	Drive	
 <p>6 s</p>		<p>Press the <b>E</b> button of the setting switch for 6 seconds. The motor will switch to manual setting mode. Both limit positions already set will be deleted.</p>
		<p>Move the motor exactly to the <b>lower</b> end position with the <b>UP</b> or <b>DOWN</b> button.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Press the <b>E</b> button for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Run exactly against the limit stop <b>at the top</b> and press the <b>E</b> button at least 3 seconds.</p>
<p>Auto-Stop</p>		<p>The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.</p>

## 5. commeo initial operation/Setting by radio

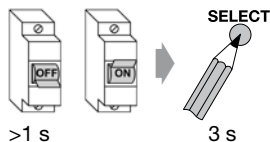
### commeo initial operation

The commeo initial operation is only possible using commeo transmitters. To complete the settings in the receiver, the receiver must be selected with a transmitter in **SELECT** mode. In **SELECT** mode, there is only one connection at a time to a receiver. Only this one can be moved and set.

#### 5.1. Selection of a receiver

By pressing the **SELECT** button for 3 seconds the transmitter will be put into the **SELECT** mode. After the **SELECT** mode has been started, the status LED will start to flash quickly and the transmitter will look for the receiver. The status LED being lit in green indicates that the receiver has been found and the status LED will flash slowly in orange. The first receiver completes a brief confirmation run. If no receivers have been found this will be indicated by the status LED being lit in red.

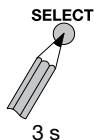
#### Receiver selection with non-programmed transmitter/initial operation



1. Interrupt the voltage supply of the receivers for > 1 second. The receivers can be found within the next 4 minutes.
2. Push the **SELECT** button at the transmitter for 3 seconds. The transmitter is in **SELECT** mode.

or

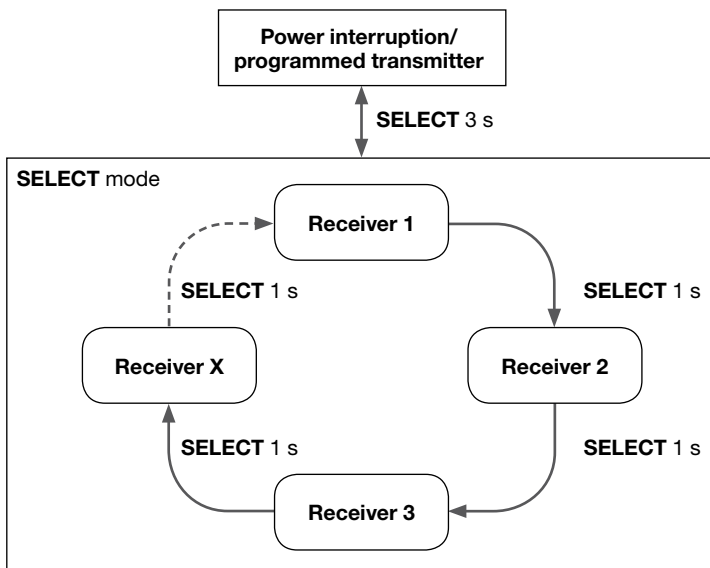
#### Receiver selection with programmed transmitter



1. Select the transmitter channel on which the receiver is programmed.
2. Push the **SELECT** button at the transmitter for 3 seconds. The transmitter is in **SELECT** mode.

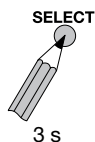
**Note:** The receivers found by this method can now be found using another non-programmed transmitter within 4 minutes. Press the **SELECT** button on the additional transmitter for 3 seconds for this purpose. The transmitter is in **SELECT** mode. All settings can now be completed with both transmitters.

If multiple receivers have been found, the selected receiver can be changed by pressing the **SELECT** button for 1 second. The next receiver will perform a brief confirmation run. Only one receiver can be selected at one time for moving, setting and programming.



**Exit SELECT mode**

To exit **SELECT** mode (the status LED will flash slowly in orange), press the **SELECT** button for 3 seconds.



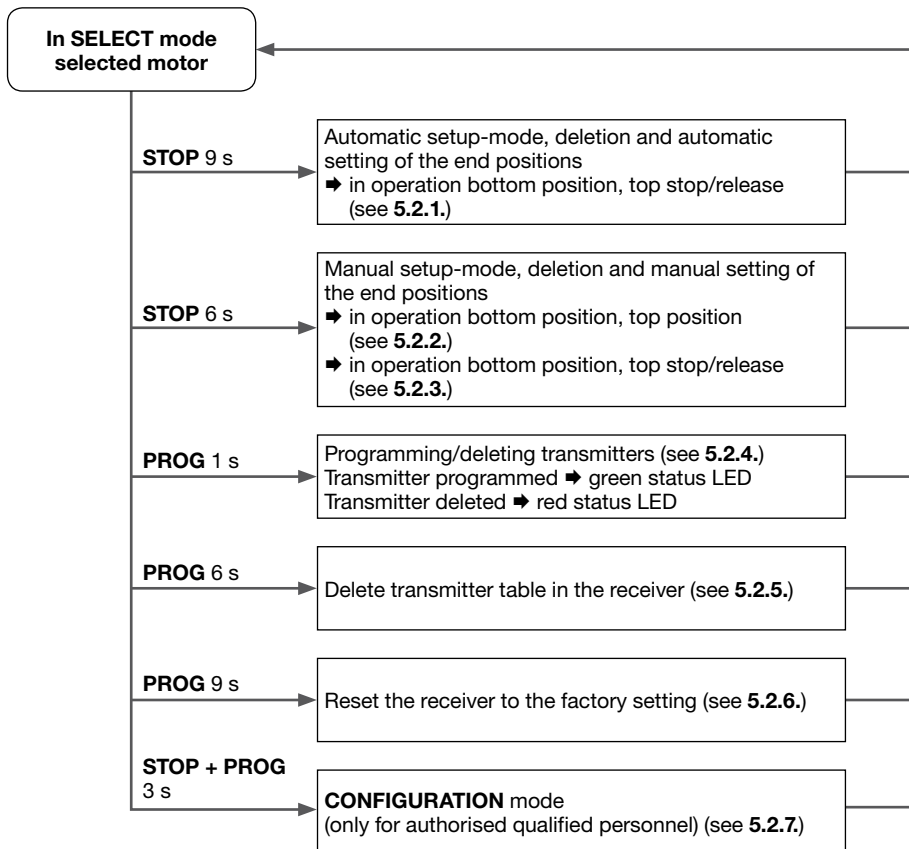
**Status LED indicator on the transmitter for the various operating modes**

Transmitter mode	Indicator on status LED
Operating mode	Lights up when a button is pressed
<b>SELECT</b> mode	Flashes slowly in orange
<b>CONFIGURATION</b> mode (only for authorised qualified personnel), see 5.2.7.	Flashes slowly in green or red

5.2. Functions with one selected motor

➔ Transmitter in SELECT mode


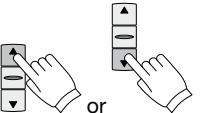




If a motor with one transmitter has been selected, the following settings can be made.



**Note for settings under point 5.2.:** The motor must be selected for this setting with a transmitter in **SELECT** mode (Status LED flashes slowly in orange). After completing the setting, the motor is still selected (see point 5.).

**5.2.1. Automatic setup-mode, deletion and automatic setting of the end positions  
 ➔ in operation bottom position, top stop/release**

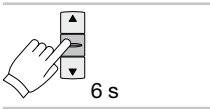
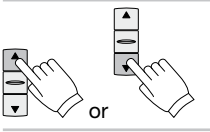
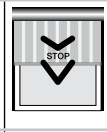
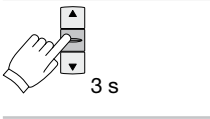
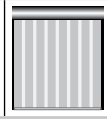
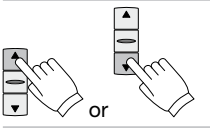
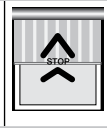
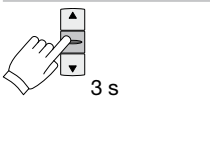
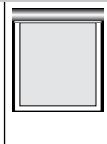
When the movement is interrupted twice during operation, the system is in automatic setup-mode. Motor type SEZ-RC will automatically find its stop positions. For this, a motor must first move against the upper stop and then downwards until it switches off automatically.

Operation	Drive	
 <p>9 s</p>		<p>Press the <b>STOP</b> button of the transmitter for 9 seconds. Both limit positions already set will be deleted.  <b>Note:</b> Not required for the initial installation or after resetting to factory defaults.</p>
 <p>or</p>		<p>Move the motor <b>upwards</b> with the <b>UP</b> or <b>DOWN</b> button.</p>
		<p>The motor moves against the <b>upper stop</b> and <b>stops automatically</b>. The correct direction of rotation assignment has been made.</p>
<p>Auto-Stop top and bottom, keep motion button pressed</p>		<p>Continue to keep the button pressed. The motor automatically moves downwards after 1–2 seconds. Alternatively move the motor <b>downwards</b> using the <b>DOWN</b> button.  <b>Note:</b> The motor can be moved upwards and downwards. As long as the lower end position has not been found, the downwards moving will be interrupted twice.</p>
		<p>The motor will reach the <b>lower limit</b> and <b>stops automatically</b>. The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.  <b>Note:</b> The transmitter may not yet have been programmed. See point 5.2.4. to program a transmitter.</p>

**Note for settings under point 5.2.:** The motor must be selected for this setting with a transmitter in **SELECT** mode (Status LED flashes slowly in orange). After completing the setting, the motor is still selected (see point 5.).

**5.2.2. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions**  
**➔ in operation bottom position, top position**

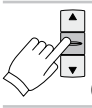
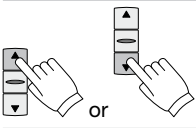
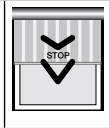
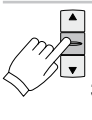
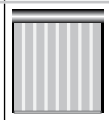
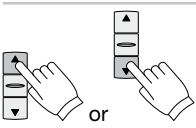
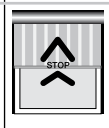
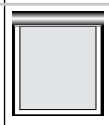
When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode. In manual setup-mode, the lower end position must be set and stored first. Afterwards, the upper end position can be set and stored.

Operation	Drive	
 <p>6 s</p>		<p>Press the <b>STOP</b> button of the transmitter for 6 seconds. The motor will switch to manual setting mode. Both limit positions already set will be deleted.</p>
 <p>or</p>		<p>Move the motor to the <b>lower</b> end position with the <b>UP</b> or <b>DOWN</b> button.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Press the <b>STOP</b> button of the transmitter for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.</p>
 <p>or</p>		<p>Move the motor to the designated <b>upper</b> end position.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Press the <b>STOP</b> button of the transmitter for 3 seconds. The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.</p> <p><b>Note:</b> The transmitter may not yet have been programmed. See point 5.2.4. to program a transmitter.</p>

**Note for settings under point 5.2.:** The motor must be selected for this setting with a transmitter in **SELECT** mode (Status LED flashes slowly in orange). After completing the setting, the motor is still selected (see point 5.).

**5.2.3. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions**  
**➔ in operation bottom position, top stop/release**

When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode. In manual setup-mode, the lower end position must be set and stored first. Afterwards, the upper end position can be set and stored. Drive against the top stop until the motor is automatically switched off.

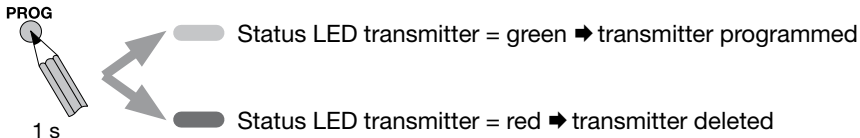
Operation	Drive	
 <p>6 s</p>		<p>Press the <b>STOP</b> button of the transmitter for 6 seconds. The motor will switch to manual setting mode. Both limit positions already set will be deleted.</p>
 <p>or</p>		<p>Move the motor to the <b>lower</b> end position with the <b>UP</b> or <b>DOWN</b> button.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Press the <b>STOP</b> button of the transmitter for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.</p>
 <p>or</p>		<p>Run against the limit stop <b>at the top without stopping</b>; the motor <b>stops automatically</b>.</p>
<p>Auto-Stop</p>		<p>The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.</p> <p><b>Note:</b> The transmitter may not yet have been programmed. See point 5.2.4. to program a transmitter.</p>



**Note for settings under point 5.2.:** The motor must be selected for this setting with a transmitter in **SELECT** mode (Status LED flashes slowly in orange). After completing the setting, the motor is still selected (see point 5.).

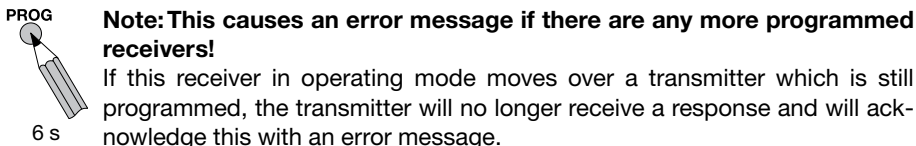
### 5.2.4. Programming/deleting transmitters

To program or deprogram a transmitter, select the desired channel and push the **PROG** button for 1 second. The status LED lights up green to indicate that the transmitter has been programmed. A red light means that the transmitter has been deprogrammed.



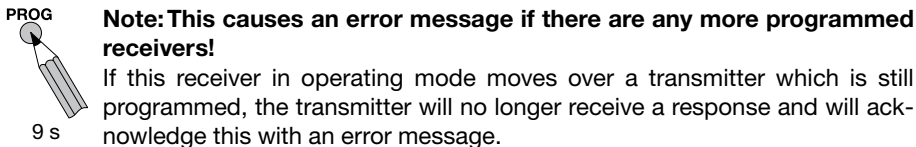
### 5.2.5. Delete transmitter table in the receiver

To delete the transmitter table in the receiver, push the **PROG** button on the transmitter for 6 seconds. All transmitters programmed in the receiver are deleted. The receiver is still programmed in the transmitter. The programmed receiver has been cancelled in the transmitter.



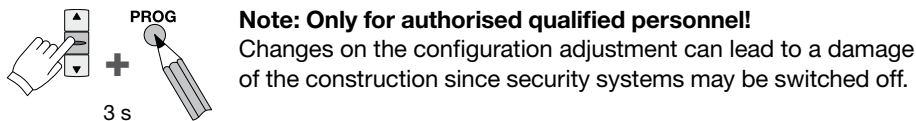
### 5.2.6. Reset the receiver to the factory setting

To reset a receiver to factory settings, push the **PROG** button on the transmitter for 9 seconds. All settings are reset to factory settings. There are no transmitters and end positions saved in the motor anymore! The programmed receiver has been cancelled in the transmitter.



### 5.2.7. CONFIGURATION mode (only for authorised qualified personnel)

To set a receiver to the **CONFIGURATION** mode, push the **STOP** and **PROG** buttons at the same time for 3 seconds.

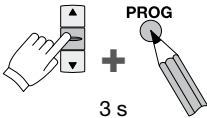
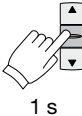




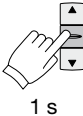


Concurrent pushing of the **STOP** and **PROG** buttons for 3 seconds permits leaving the **CONFIGURATION** mode prematurely.

**Configuration using a transmitter without display**

The status LED starts flashing green or red slowly. The transmitter shows the first bit. The first bit is displayed by one flash. Use the **UP** button to set the first bit to 1 (green status LED) and the **DOWN** button to set it to 0 (red status LED). Pushing the **STOP** button calls the next bit. The status LED shows the second bit; the status LED flashes green or red 2 x in sequence. Every push of the **STOP** button jumps forward one bit. The bit can be set as described above. The frequency of flashing corresponds to the bit position.

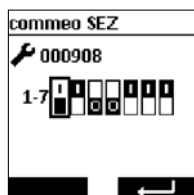
After setting the last bit, pushing the **STOP** button leaves the **CONFIGURATION** mode. The status LED starts flashing orange. The transmitter is in **SELECT** mode.

Operation	Status LED	Setting
 <p>3 s</p>	<p>1x</p> <p>● green = 1</p> <p>● red = 0</p>	<p>▲ = green = 1</p> <p>▼ = red = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>2x</p> <p>● green = 1</p> <p>● red = 0</p>	<p>▲ = green = 1</p> <p>▼ = red = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>3x</p> <p>● green = 1</p> <p>● red = 0</p>	<p>▲ = green = 1</p> <p>▼ = red = 0</p>
		
 <p>1 s</p>	<p>● orange</p>	

**Configuration using commeo Multi Send**

Operation is the same as for transmitters without a display. The status LED continues to flash orange. The display shows the bit screen for the receiver. Save the setting using the display button on the right (Enter button symbol).

SEZ-RC



**Bit screen and delivery status**

SEZ-RC

Bit position	1	2	3	4	5	6	7
Receiver function	A		B		C	D	F
Status LED = green/1	1	1			1	1	1
Status LED = red/0			0	0			

**Adjustable receiver application**

A			Receiver application
0	0	0	Venetian blind inside (no sensor loss, wind, rain, frost)
1	0	0	Venetian blind outside
0	1	0	Awning/screen inside (no sensor loss, wind, rain, frost)
1	1	0	Awning/screen outside
0	0	1	Business awning (no sun function)
1	0	1	Roller shutters (no sensor loss, wind, rain, frost)
0	1	1	Window motor (no sensor function)
B Secondary stations			
1	Signal operation, emergency signal above the secondary stations		
0	Deadman mode		
C Obstacle detection, automatic switching off and clearing off an obstacle			
1	Obstacle detection on		
0	Obstacle detection off		
D Relief function at torque switching off, upper end position			
1	Release on		
0	Release off		
F Learning overload protection, when moving to the upper end position			
1	Learning overload protection on, system-adjusted overload protection		
0	Learning overload protection off, overload protection with full torque		

**5.3. Transmitter functions**

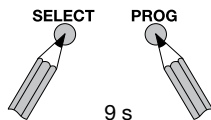
The transmitter and receiver are in operating mode.

**Intermediate positions**

For setting and calling the intermediate positions, see the transmitter instructions.

**Deleting the receiver list in the transmitter**

To delete the receiver lists from a transmitter, push the **SELECT** and **PROG** buttons at the same time for 9 seconds. Then all receivers are deleted from the transmitter.

**6. ivoe initial operation/Setting by radio****ivoe initial operation**

The ivoe initial operation is possible using any ivoe or intronic transmitter which has **UP**, **STOP** and **DOWN** buttons.

### 6.1. Limit position setting and programming the first transmitter




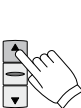
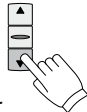
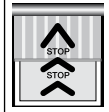
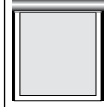
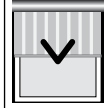
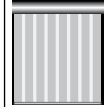
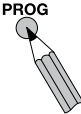
#### 6.1.1. Automatic setup-mode, deletion and automatic setting of the end positions

##### ➔ in operation bottom position, top stop/release

When the movement is interrupted twice during operation, the system is in automatic setup-mode. Motor type SEZ-RC will automatically find its stop positions. For this, a motor must first move against the upper stop and then downwards until it switches off automatically.

#### Caution!

Only connect the radio motor that you wish to program to the mains. It is not possible to program more than one motor at the same time.





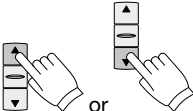
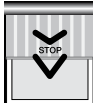


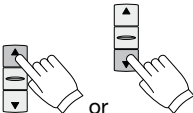



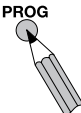
Setting with transmitter	Drive	
		<p>Connect to power.</p>
		<p>Press the <b>UP</b> and <b>DOWN</b> buttons at the transmitter at the same time. The transmitter is temporarily programmed into the motor.</p>
 or 		<p>The motor moves against the <b>upper stop</b> and <b>stops automatically</b>. The correct direction of rotation assignment has been made.</p>
<p>Auto-Stop top and bottom, keep motion button pressed</p>		<p>Continue to keep the button pressed. The motor automatically moves downwards after 1–2 seconds. Alternatively move the motor <b>downwards</b> using the <b>DOWN</b> button.</p>
		<p><b>Note:</b> The motor can be moved upwards and downwards. As long as the lower end position has not been found, the downwards moving will be interrupted twice.</p>
		<p>The motor will reach the <b>lower limit</b> and <b>stops automatically</b>. The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.</p>
<p><b>PROG</b></p>  <p>1 s</p>		<p>Press the <b>PROG</b> button at the transmitter. The transmitter is now permanently programmed.</p>

### 6.1.2. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions ➔ in operation bottom position, top position

When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode. In manual setup-mode, the lower end position must be set and stored first. Afterwards, the upper end position can be set and stored.

#### Caution!

Only connect the radio motor that you wish to program to the mains. It is not possible to program more than one motor at the same time.





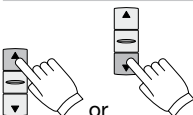
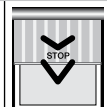

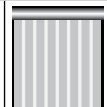
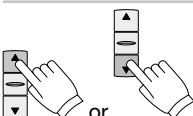
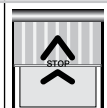
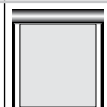
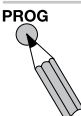
Setting with transmitter	Drive	
		Connect to power.
		Press the <b>UP</b> and <b>DOWN</b> buttons at the transmitter at the same time. The transmitter is temporarily programmed into the motor.
 6 s		Press the <b>STOP</b> button of the transmitter for 6 seconds.
 or		Move the motor to the <b>lower</b> end position with the <b>UP</b> or <b>DOWN</b> button.
 3 s		Press the <b>STOP</b> button of the transmitter for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.
 or		Move the motor to the designated <b>upper</b> end position.
 3 s		Press the <b>STOP</b> button of the transmitter for 3 seconds. The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.
 1 s		Press the <b>PROG</b> button at the transmitter. The transmitter is now permanently programmed.

### 6.1.3. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions ➔ in operation bottom position, top stop/release

When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode. In manual setup-mode, the lower end position must be set and stored first. Afterwards, the upper end position can be set and stored. Drive against the top stop until the motor is automatically switched off.

#### Caution!

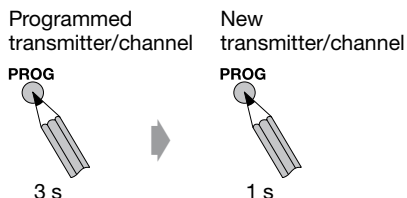
Only connect the radio motor that you wish to program to the mains. It is not possible to program more than one motor at the same time.

Setting with transmitter	Drive	
		Connect to power.
		Press the <b>UP</b> and <b>DOWN</b> buttons at the transmitter at the same time. The transmitter is temporarily programmed into the motor.
 6 s		Press the <b>STOP</b> button of the transmitter for 6 seconds.
 or		Move the motor to the <b>lower</b> end position with the <b>UP</b> or <b>DOWN</b> button.
 3 s		Press the <b>STOP</b> button of the transmitter for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.
 or		Run against the limit stop <b>at the top without stopping</b> ; the motor <b>stops automatically</b> .
Auto-Stop		The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.
 1 s		Press the <b>PROG</b> button at the transmitter. The transmitter is now permanently programmed.

## 6.2. Programming transmitters/channels

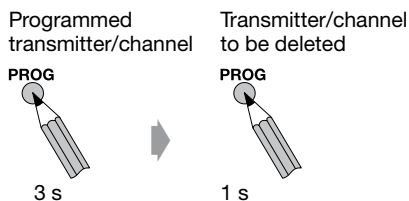
### 6.2.1. Programming further transmitters/channels

Press the **PROG** button of a programmed transmitter/channel for 3 seconds (wait for confirmation run from the motor). The receiver is now in programme mode for 1 minute. Press (1 sec.) the **PROG** button of the new transmitter/channel. The new transmitter/channel has now been programmed.



### 6.2.2. Deleting of transmitters/channels

Press the **PROG** button of a programmed transmitter/channel for 3 seconds (wait for confirmation run from the motor). The receiver is now in programme mode for 1 minute. Press (1 sec.) the **PROG** button of the transmitter/channel you wish to delete. The transmitter/channel has now been deleted.



## 6.3. Intermediate positions

For setting and calling the intermediate positions, see the transmitter instructions.



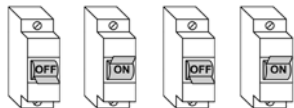
### 6.4. Functions in service mode (setting by using a transmitter)

In order to carry out the following settings, the motor has to be put into service mode by disconnecting it from the mains supply in a special way.

Consider the following:

- Transmitter programming has to be finished before service mode can be executed.
- Put only the motor which is to be set into service mode.
- The motor remains in service mode for 4 minutes.
- In order to leave the service mode just drive the motor up or down.

Fuse/Hirschmann plug



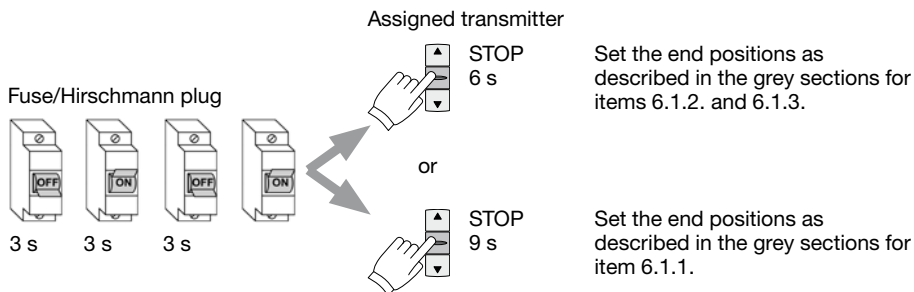
3 s    3 s    3 s

The motor confirms the service mode by a brief up and down moving.

### 6.5. Adjusting the end limits by using the transmitter

Setup-mode can only be finished by programming both end positions. The transmitter assignment is not affected by this. When setting the end positions, the motor is in the normal operating state again.

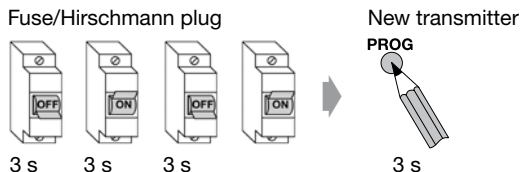
Put the motor into service mode by disconnecting it. Press the **STOP** button of an assigned transmitter for 6 (manual setup-mode)/9 (automatic setup-mode) seconds to return the motor to setting mode (wait until the transmitter indicator flashes twice/three times). Then set the end positions as described in the grey sections for items 6.1.1. to 6.1.3.



### 6.6. Reprogramming if a transmitter is damaged or lost

Only use if a programmed transmitter is no longer available (damaged or lost)!

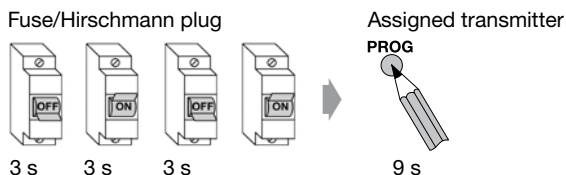
In order to program a new transmitter/channel, the receiver has to be put into reprogramming mode by disconnecting it from the mains supply. Subsequently press the **PROG** button of the new transmitter for 3 sec. All the old transmitters/channels have been deprogrammed.



### 6.7. Resetting to the delivery status

To return the motor to the state at delivery, the motor must be brought into service mode by disconnecting it. Then press the **PROG** button of an assigned transmitter for 9 seconds.

The motor will then have no transmitters or limit positions saved.

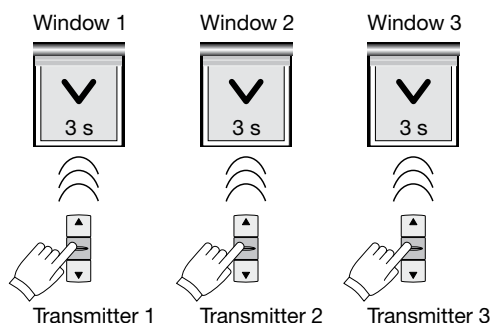
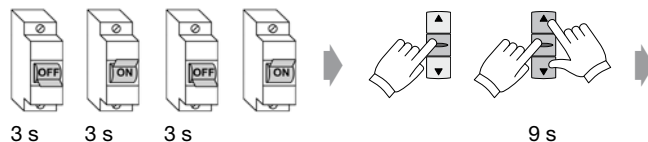


### 6.8. Group separation

A group is an assembly of several motors/receivers that can be controlled by one transmitter/channel. This transmitter is deleted after the end of the group separation. During group separation, each motor/receiver will only once move randomly for 3 seconds within a period of time of approx. 2 minutes. Stopping the motor with any transmitter will program this transmitter into the respective motor.

First press the **STOP** button and then the **UP** and **DOWN** buttons as well. Keep all three buttons pressed for 9 seconds, in order to start the group separation (wait until the transmitter control light flashes three times). The motor indicates activation of group separation by a short run. Then each motor will move randomly for 3 seconds within a period of about 2 minutes. Within the 3-second time slot, stop the movement of the motor using the **STOP** button on the transmitter to be programmed. Then the transmitter is programmed, and the motor has left the group separation mode.

Fuse/Hirschmann plug



Every motor moves randomly only for 3 seconds within about 2 minutes. The motor in question must be stopped by the selected transmitter during the movement.

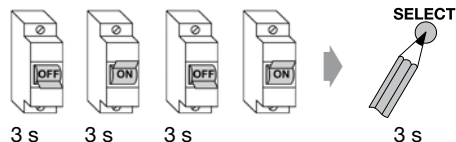
If the motors are still moving together, repeat the procedure for the motors affected.

If you did not programm a transmitter through the **STOP** button and no other transmitter is programmed, you may programm this transmitter again by pressing the **UP** and **DOWN** buttons at the same time and then pressing the **PROG** button.

### 6.9. Changing the radio system to comceo

To change the radio system of a motor with iveo transmitters, first set the motor to service mode and then select the motor using a comceo transmitter by pressing the **SELECT** button for 3 seconds. When the motor has been selected, all iveo transmitters have been re-programmed.

Fuse/Hirschmann plug



## 7. Technical data

Series	Torque Nm	Rotation speed Rpm	Power Input A	Output W
1/6	6	15	0.5	115
1/10	10	15	0.5	115
2/6	6	28	0.45	105
2/7	7	17	0.41	95
2/9	9	28	0.66	152
2/10	10	17	0.45	105
2/12	12	28	0.75	172
2/15	15	17	1.66	152
2/18	18	28	1.95	220
2/20	20	17	0.75	172
2/30	30	17	0.95	220
2/40	40	17	1.5	345

Not all motor types are available in all series and torques. Series 2 motors have a plug-in connection cable. Series 1 and series 3 motors have a 2.5 m mains cable as standard which is permanently installed and cannot be replaced.

The relevant cable lengths and qualities for series 1, series 2 and series 3 can be selected in the catalogue.

Connection cables must be ordered separately.

Information about connections using special connectors must be requested.

### Information for all motor types:

Nominal voltage: 230 V AC/50 Hz

Standby consumption: 0.5 W

Safety class: IP 44

Operating time: 4 min.

Radio frequency: 868.1 and 868.3 MHz

Max. transmission output: 10 mW

The maximum radio range is up to 25 m indoors and up to 350 m in the open field.

Subject to change without prior notice!

## 8. General declaration of conformity

SELVE GmbH & CO. KG company, hereby declares that the SEZ-RC is in conformity with the basic requirements and other relevant provisions of the Directive 2006/42/EG, 2014/53/EU and 2014/30/EU. The declaration of conformity can be looked up at [www.selve.de](http://www.selve.de).



## 9. Troubleshooting

Problem	Cause	Solution
Radio motor does not work	Electric connection defective	Check the connection
	No transmitters programmed	Programm transmitter
	Transmitter out of range or batteries discharged	Bring transmitter into range or insert new batteries
		Programm new transmitter
	Thermal protection switch has triggered	Wait for 5 to 20 minutes
Incorrect radio system programmed	Re-program all transmitters of the incorrect radio system, switch off at the mains and program a new transmitter	
Radio motor does not perform a short motor at initial operation	Electric connection defective	Check the connection
	End positions are already set	Programm transmitter, then reset radio motor to state at delivery
	End positions are already set in the radio motor and a transmitter is programmed	Programm new hand transmitter, then reset radio motor to state at delivery
UP and DOWN directions are switched	End positions set incorrectly	Reset end positions
Radio motor has stopped automatically when moving DOWN	Blockage/obstacle recognition has triggered	Remove obstacle, check curtain run
Radio motor has stopped automatically when moving UP	Overload recognition has triggered	Remove obstacle, check curtain path, possibly select stronger motor

## 10. SELVE Service Hotline

- Hotline: Phone +49 2351 925-299
- Download the operating manuals at [www.selve.de](http://www.selve.de) or QR scan



## 1. Consignes de sécurité



**Consignes de sécurité importantes pour la mise en service et l'utilisation du moteur !**

Warnung!

**Afin de garantir la sécurité des personnes, il est impératif de respecter ces consignes. Le non-respect des consignes, ainsi que la mauvaise utilisation du moteur, peuvent causer de graves blessures. Veuillez conserver ce Mode d'Emploi.**

- Veuillez appliquer les consignes suivantes :
  - Les lois, normes et réglementations en vigueur dans votre pays
  - Les règles de l'art
  - Les prescriptions du fournisseur et distributeur d'énergie, ainsi que les dispositions applicables aux installations en locaux humides, selon NF C15-100 (France)/RGIE (Belgique)/VDE 0100 (Allemagne)
  - Les règles de sécurité de la norme DIN EN 60335
  - Les règles de l'art au moment de l'installation
  - Ce Mode d'Emploi, ainsi que ceux des appareils pour cette installation
- Le branchement du moteur doit uniquement être réalisé par du personnel qualifié et agréé. Couper la tension d'alimentation, pendant l'installation ou la maintenance.
- Prévoir sur l'installation du moteur, un dispositif multipolaire de coupure électrique de l'alimentation du secteur. L'écart des contacts du dispositif est d'au moins 3 mm (DIN EN 60335). Prendre toutes les mesures contre les risques de mise en service involontaires.
- Avant l'installation du moteur, veuillez écarter tous les fils électriques non utilisés et neutraliser tous les équipements qui ne servent pas à la commande du moteur.

- Le Mode d'Emploi est partie constituante de l'appareil et des conditions de garantie. Il doit impérativement être remis à l'électricien, à l'installateur et à l'utilisateur.
- Il convient de contrôler régulièrement l'état du Volet-Roulant : son équilibrage, son usure, l'état des attaches du tablier et du câble d'alimentation. Veuillez ne pas utiliser l'installation lorsqu'une remise en état est nécessaire. Contrôler le bon état du moteur et de l'installation, avant la mise en service. En cas d'endommagement du moteur, notamment du câble : la mise en service est interdite !
- Le moteur ne peut fonctionner que monté dans l'installation. Le branchement n'est autorisé que lorsque l'installation n'est pas sous tension. L'entraînement du moteur est uniquement possible avec des roues et couronnes d'origines, fournies par SELVE. Pour les moteurs SELVE du groupe BR-1 (ex. SE.. 1/...), le diamètre de tube le plus étroit requis est de 40 mm, pour le groupe BR-2 (ex. SE.. 2/...) 50 mm et pour le groupe BR-3 (ex. SE.. 3/...) 60 mm. Pour les tubes rainurés, il convient de respecter une version excentrique de la roue et de la couronne.
- Le couple et la durée de fonctionnement doivent correspondre aux exigences de l'installation. Les caractéristiques figurent sur l'étiquette du moteur.
- Pendant l'installation du moteur sur un store-banne, volet-roulant ou store-enroulable, veuillez impérativement à couper l'alimentation électrique durant l'intervention ou la maintenance. Prenez toutes les dispositions nécessaires pour éviter la mise en service inopinée de l'installation, pendant l'intervention : par ex. horloge, automatisme ou commande générale.
- Les moteurs peuvent être pilotés par des enfants de plus de 8 ans, des personnes avec un handicap physique, sensoriel ou mental, ou avec une expérience et un savoir limité, quand ils sont sous surveillance et sous réserve d'avoir été formés à l'utilisation des appareils et aux dangers encourus.

- Il ne doit pas y avoir d'objet à proximité de la zone de mouvement. La zone d'intervention doit être dans votre champ visuel. Surveillez l'installation pendant l'utilisation et veillez à ce que personne ne puisse s'en approcher. N'utiliser que des commutateurs à position stable.
- Pour les moteurs qui sont pilotés avec un interrupteur à positions instables (bouton poussoir), il faut que cet interrupteur soit toujours visible à proximité du moteurs et installé à une hauteur de 1,5 m.
- Les parties de l'installation qui sont en mouvement et ne sont pas protégées doivent être posées à plus de 2,5 m du sol ou d'une autre surface qui permet l'accès au moteur. Il faut ménager un écart minimum de 40 cm entre des éléments mobiles et d'autres objets.
- L'accès aux appareils de commande fixes est interdit aux enfants, éviter leur contact avec les appareils mobiles.
- Dans le cas du store-banne, lorsque la banne ouverte est à une hauteur du sol ou d'une autre surface d'accès inférieure à 2 m, il faut ménager une distance de sécurité de 40 cm avec les autres objets en périphérie.
- Le câble d'alimentation du moteur en PVC-Blanc, est compatible avec les installation extérieures ou sous gaine. Les câbles en PVC H05VV-F, ne sont autorisés qu'à l'intérieur. Lorsque le câble d'alimentation est endommagé il faut le faire réparer par le fabricant, son service technique ou d'autres personnes qualifiées qui effectueront le remplacement.
- Les dommages causés par un usage incorrect, un mauvais câblage, l'utilisation de la force, l'intervention de tiers sur le moteur, ainsi que des modifications ultérieures sur l'installation et les dommages en résultants sont exclus de la garantie.
- Utiliser exclusivement des pièces et accessoires d'origine SELVE. Ils sont à votre disposition dans notre catalogue, en accès libre sur [www.selve.de](http://www.selve.de).



**Cher client,**

Nous vous remercions d'avoir choisi un moteur tubulaire SELVE type SP. Ce mode d'emploi décrit le montage et l'utilisation de ce moteur. Veuillez impérativement lire ces instructions avant la mise en service de nos moteurs et observez les consignes de sécurité.

SELVE ne peut être tenu pour responsable des modifications aux normes et réglementations en vigueur au moment de la rédaction du présent document. SELVE se réserve le droit pour toutes modifications du produit.

<b>1. Consignes de sécurité .....</b>	<b>70</b>
<b>2. Caractéristiques des moteurs .....</b>	<b>75</b>
<b>2.1. Domaine d'application .....</b>	<b>75</b>
<b>2.2. Propriétés et caractéristiques du moteur .....</b>	<b>75</b>
<b>2.3. SELVE Radio-commeo/iveo .....</b>	<b>76</b>
<b>3. Montage et branchement électrique .....</b>	<b>77</b>
<b>3.1. Montage du moteur dans le tube .....</b>	<b>77</b>
<b>3.2. Fixation du moteur .....</b>	<b>78</b>
<b>3.3. Connexion et déconnexion du câble débrochable .....</b>	<b>79</b>
<b>3.4. Raccordement électrique .....</b>	<b>79</b>
<b>4. Réglage des Fins de Courses .....</b>	<b>80</b>
<b>4.1. Etat d'usine .....</b>	<b>80</b>
<b>4.2. Mode réglage .....</b>	<b>80</b>
<b>4.3. Liaison Moteur/Tablier .....</b>	<b>80</b>
<b>4.4. Sélection du Mode de fonctionnement .....</b>	<b>80</b>
<b>4.5. Réglage des Fins de Course avec l'Inverseur         ou le Câble de réglage .....</b>	<b>81</b>
<b>4.5.1. Mode automatique .....</b>	<b>82</b>
<b>4.5.2. Mode manuel : 2 points fixes .....</b>	<b>83</b>
<b>4.5.3. Mode manuel : FdC Bas manuel/FdC Haut auto .....</b>	<b>84</b>
<b>5. Mise en service commeo/Réglage du moteur Radio .....</b>	<b>85</b>
<b>5.1. Sélection d'un récepteur .....</b>	<b>85</b>
<b>5.2. Type de fonctions sur le moteur sélectionné .....</b>	<b>87</b>
<b>5.2.1. Mode automatique .....</b>	<b>88</b>
<b>5.2.2. Mode manuel : 2 points fixes .....</b>	<b>89</b>
<b>5.2.3. Mode manuel : FdC Bas manuel/FdC Haut auto .....</b>	<b>90</b>
<b>5.2.4. Programmer-mémoriser/effacer l'émetteur .....</b>	<b>91</b>
<b>5.2.5. Effacer la liste des émetteurs dans le récepteur .....</b>	<b>91</b>
<b>5.2.6. Reset du récepteur .....</b>	<b>91</b>
<b>5.2.7. Mode CONFIGURATION                 (uniquement personnel autorisé) .....</b>	<b>91</b>
<b>5.3. Fonctions sur l'émetteur .....</b>	<b>94</b>

<b>6. Mise en service iveo/Réglage du moteur Radio</b> .....	<b>94</b>
<b>6.1. Réglage des Fins de Course et enregistrement</b>	
du premier émetteur .....	<b>95</b>
<b>6.1.1. Mode automatique</b> .....	<b>95</b>
<b>6.1.2. Mode manuel : 2 points fixes</b> .....	<b>96</b>
<b>6.1.3. Mode manuel : FdC Bas manuel/FdC Haut auto</b> .....	<b>97</b>
<b>6.2. Enregistrer : Emetteur/Canaux</b> .....	<b>98</b>
<b>6.2.1. Programmation d'émetteurs/canaux supplémentaires</b> .....	<b>98</b>
<b>6.2.2. Effacement d'émetteurs/canaux</b> .....	<b>98</b>
<b>6.3. Positions intermédiaires</b> .....	<b>98</b>
<b>6.4. Fonctions en mode service</b>	
(réglages par le biais d'une émetteur) .....	<b>99</b>
<b>6.5. Réajustage de la position finale avec émetteur attribué</b> .....	<b>99</b>
<b>6.6. Programmation d'un nouvel émetteur suite à la perte,</b>	
le vol à une panne de celui-ci .....	<b>100</b>
<b>6.7. Restauration de l'état à la livraison</b> .....	<b>100</b>
<b>6.8. Séparation du groupe</b> .....	<b>100</b>
<b>6.9. Basculer en Mode commeo</b> .....	<b>101</b>
<b>7. Caractéristiques techniques</b> .....	<b>102</b>
<b>8. Déclaration de conformité</b> .....	<b>103</b>
<b>9. Dépannage et recherche de défauts</b> .....	<b>103</b>
<b>10. SELVE Assistance technique, Service-Hotline</b> .....	<b>103</b>

## 2. Caractéristiques des moteurs

### 2.1. Domaine d'application

Le type d'entraînement SEZ-RC ne peut être utilisé avec des écrans solaires, moustiquaires et stores d'obscurcissement fabriqués et installés d'après le système ZIP.

### 2.2. Propriétés et caractéristiques du moteur

Propriétés générales	
Détection d'obstacle à la descente	oui
Inversion de marche : Dégagement après avoir heurté un obstacle à la descente (inversion de marche automatique jusqu'à trois fois)	oui
Inversion de marche : Détection de surcharge à la montée par dépassement de couple, barre de charge gelée (inversion de marche automatique jusqu'à trois fois)	oui
Attribution automatique du sens de rotation après réglage réussi des positions finales	oui
Branchement en parallèle de plusieurs moteurs autorisé	oui
Réglage des Fins de Course	
Réglage automatique du fin de course Bas	oui
Réglage automatique du fin de course Haut et libération	oui
Arrêt en position Basse : point fixe possible	oui
Arrêt en position Haute : point fixe possible	oui

#### Remarques complémentaires :

Cette fonction de reconnaissance de blocages des entraînements a été développée pour éviter les endommagements des écrans solaires, moustiquaires ou stores d'obscurcissement.

La détection d'obstacle ne réagit qu'après que tout le poids de la barre de charge se soit déposé sur l'obstacle. En aucun cas cette fonctionnalité peut être utilisée pour la protection de personnes.

Le niveau d'émission de bruit se situe nettement sous les 70 dB(A). Dans certains cas la conception du produit final lui-même et son installation peuvent provoquer un amplification du bruit du moteur. Ce phénomène peut être réduit par l'utilisation de moyens appropriés (isolation phonique du caisson, matériel de fixation particulier, etc.).

### 2.3. SELVE Radio-commeo/iveo

Tous les moteurs SELVE-RC communiquent sur la fréquence 868,1 MHz (Radio-commeo) et 868,3 MHz (Radio-iveo). L'utilisation simultanée des deux modes de fréquence n'est pas possible.

commeo est un signal Radio Bi-Directionnel : il concerne les informations enregistrées dans le récepteur tout comme celles dans l'émetteur. iveo est un signal unidirectionnel, compatible avec les appareils inronic. Après une double coupure de courant, le moteur est ouvert au deux modes de fréquence aussi longtemps qu'aucun émetteur commeo/iveo n'aura été enregistré. Lorsque le mode de fréquence doit être changé ultérieurement, il faudra réinitialiser tous les émetteurs de l'installation et faire ensuite une double-coupure du courant sur chaque moteur.

Tous les émetteurs SELVE commeo/iveo peuvent être enregistrés dans les moteurs commeo. Jusqu'à 16 télécommandes peuvent être paramétrées/mémorisées dans chaque moteur. Veuillez respecter les consignes du Mode d'Emploi de l'émetteur.

Les moteurs commeo sont paramétrables en Mode **CONFIGURATION**, selon vos applications. Le moteur SEZ-RC est programé par l'usine sur « store ». En Mode iveo la modification de l'application est impossible.

#### **Remarque :**

Veillez à ce que l'émetteur ne soit pas installé ou utilisé à proximité de surfaces métalliques ou de champs magnétiques. Les surfaces métalliques ainsi que les vitrages feuilletés au métal qui se trouvent dans le champ d'émission, sont susceptibles de perturber la qualité de l'émission et diminuer la portée.

Des installations Radio qui émettent sur la même fréquence, peuvent perturber la réception de vos appareils.

La portée du signal Radio est limitée par le législateur et elle dépend de la configuration du bâtiment.

### 3. Montage et branchement électrique



Attention !

**Attention !** Risque d'électrocution !

Effectuez le branchement quand l'installation n'est pas sous tension !

Le moteur ne peut fonctionner que Lorsqu'il est installé !

#### 3.1. Montage du moteur dans le tube

1. Déterminez la taille de la bague d'appui et de l'accouplement en fonction de la taille de l'axe (figure 1).
2. Glissez la bague d'appui sur l'entraînement et positionnez-la avec précision sur la tête du moteur.
3. Installez l'accouplement et insérez le verrouillage de sécurité (article 288500) de l'accouplement (figure 2).

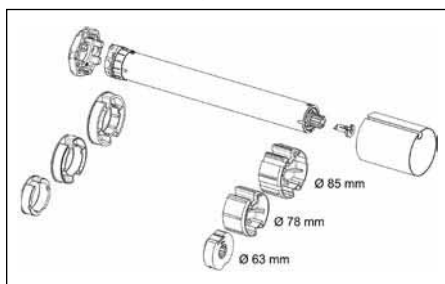


Figure 1: exemples de différentes tailles d'axe

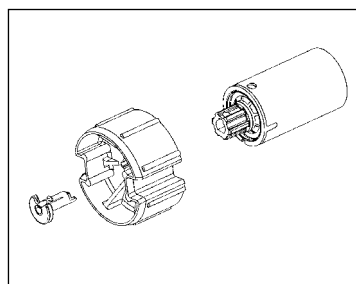
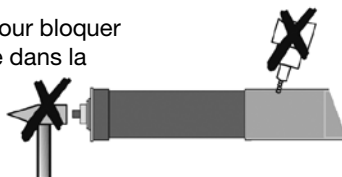


Figure 2: verrouillage de sécurité de l'accouplement\*

\* Sur l'entraînement du BR 3, l'accouplement est sécurisé à l'aide d'une bague (bague de verrouillage de sécurité d'après DIN 471-20x1,20 FST, article 940516). Pour l'installation de la bague de verrouillage de sécurité, une pince spéciale pour des axes avec une taille d'œillets < 2 mm est nécessaire !

4. Introduire le moteur tubulaire dans le tube. Ne frappez en aucun cas sur le moteur, pendant cette opération. Il ne doit pas y avoir de jeu entre roue + couronne et le tube.
5. Si nécessaire visser la roue à travers le tube pour bloquer le déplacement axial. Ne jamais percer le tube dans la zone du moteur.

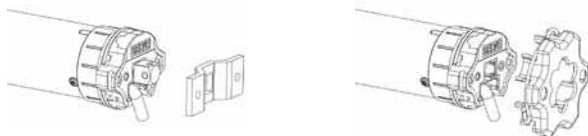


6. Fixer l'embout du tube motorisé sur la joue. Veillez à positionner le câble d'alimentation et l'antenne de sorte à ne pas les endommager. L'antenne ne doit pas être posée en parallèle avec le câble du moteur. Il est interdit de raccourcir ou d'allonger l'antenne. Afin d'éviter les infiltrations d'eau, introduisez le câble avec une boucle vers le bas pour évacuer l'eau de ruissellement.

7. Attachez le tablier ou store sur le tube.

### 3.2. Fixation du moteur

Le carré de 12 mm se fixe sur une bride adaptée. La géométrie de la tête du moteur est compatible avec un grand nombre de clips de fixation. De nombreux clips et systèmes pour la fixation du moteur sur la joue, sont disponibles dans notre gamme de composants.

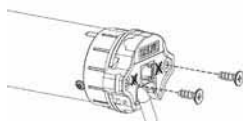


Couples de rotation jusqu'à 20 Nm    Couples de rotation jusqu'à 50 Nm

Des flasques ou plaques de montage peuvent être pré-montées ou vissées sur la tête du moteur. Pour la mise en oeuvre du carré de 12 mm, il faut installer une plaque en acier derrière la bride, pour garantir son positionnement axial.

**Attention !** Les moteurs SEZ-RC 2/30, 2/40 et 2/50 ne peuvent pas être fixés avec le carré de blocage 930285 !

Lorsque la tête du moteur BR-2 (diam. 45 mm) est vissée, veillez à bien utiliser impérativement les trous **extérieurs** : entraxe 48 mm !



Les trous intérieurs sur le moteur BR-2 (diam. 45 mm) : entraxe 29 mm, ne peuvent supporter aucun effort.

Les trous sur le moteur BR-1 (diam. 35 mm) : entraxe 29 mm, sont compatibles avec le vissage par vis autotaraudeuses.

Les trous pour le vissage ne sont pas taraudés. Il est impératif d'utiliser des vis autotaraudeuses.

Veillez impérativement utiliser les vis :

- BR-2 : matière plastique – vis autotaraudeuse KN 1033 STS 50x14-Z
- BR-2 : acier – vis autotaraudeuse KN 3041 SLS L40x12 T20
- BR-1 : vis DIN 965 M x 10

## 3.3. Connexion et déconnexion du câble débrochable

Tous les moteurs ne sont pas munis d'un câble débrochable.

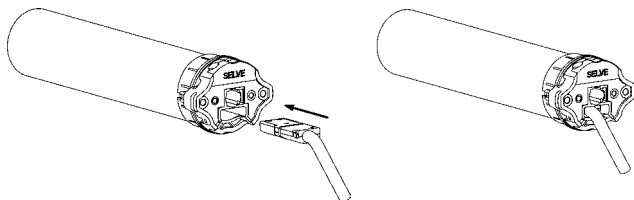


**Attention !** Risque d'électrocution !

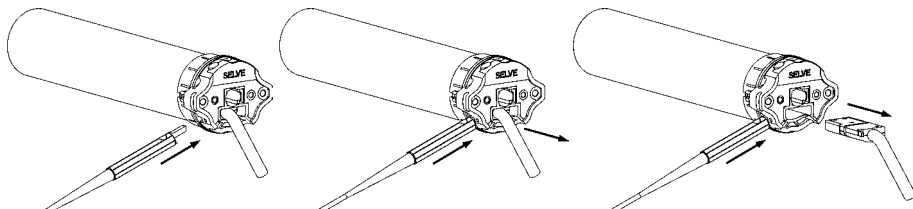
Le câble débrochable ne peut être connecté que lorsque l'installation est hors tension !

**Attention !**

Lors du branchement du câble dans son logement, il doit impérativement être hors tension. Pousser le connecteur à fond jusqu'à ce que vous entendiez le connecteur s'enclencher et se verrouiller !

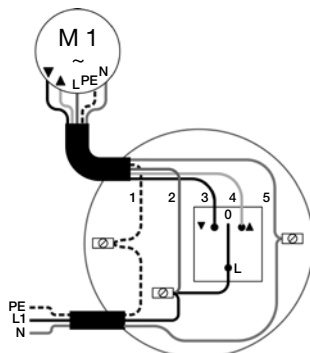
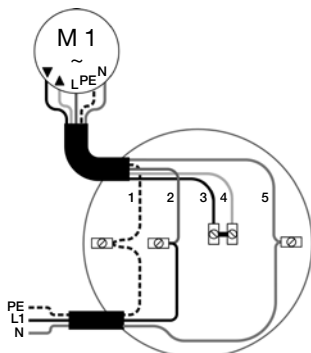


Avant de démonter le câble, veuillez le débrancher pour le mettre hors tension. Déverrouiller la prise par le trou latéral, dans la tête moteur. Vous pouvez utiliser un petit tournevis ou l'outil spécial SELVE. Veuillez simultanément pousser sur le clip de verrouillage avec le tournevis et tirer le câble hors du connecteur, pour l'extraire.



## 3.4. Raccordement électrique

Moteur radio – sans inverseur      Moteur radio – avec inverseur



- 1 = PE, jaune-vert
- 2 = L1, marron
- 3 = Fermer, noir
- 4 = Ouvrir, gris
- 5 = N, bleu

L'utilisation d'un inverseur est optionnelle. Dans le cas où le moteur est uniquement en Mode radio, le branchement N, L1 et PE est suffisant.

## 4. Réglage des Fins de Courses

### 4.1. Etat d'usine

Lors de la livraison, en « état d'usine », le moteur n'a pas de Fin de Course, aucun émetteur n'est programmé. Dans cet état, le moteur fonctionne en mode « homme mort ». Le fonctions de sécurité est inactif. Il n'est actif que quand le moteur est réglé.

À la livraison, le SEZ-RC est en mode de réglage automatique. Ceci est signalé par un court mouvement de montée-descente au branchement sur le réseau électrique.

### 4.2. Mode réglage

Le réglage des Fins de Course sur un moteur SELVE Radio se réalise avec :

- Un câble de réglage pour moteur Radio : 290109 **ou avec**
- Un inverseur standard, du commerce (**uniquement en mode de réglage automatique**) **ou avec**
- Une télécommande commeo ou iveo.

### 4.3. Liaison Moteur/Tablier

Lorsque le SEZ-RC est utilisé en tant qu'entraînement de store, le tissu du store est souvent raccordé directement sur l'axe du tissu.

#### Attention :

Pour le réglage en mode de réglage automatique ou manuel, une butée supérieure fixe doit être disponible.

Pour le réglage en mode automatique, une limite (par ex., le rebord de fenêtre) doit être disponible pour déterminer le point d'interruption inférieur.

### 4.4. Sélection du Mode de fonctionnement

Mode réglage/Fins de Course	Câble de réglage	Radio-commeo	Radio-iveo
Mode automatique FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension*	<b>4.5.1.</b> (page 82)	<b>5.2.1.</b> (page 88)	<b>6.1.1.</b> (page 95)
Mode manuel FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension*	<b>4.5.2.</b> (page 83)	<b>5.2.2.</b> (page 89)	<b>6.1.2.</b> (page 96)
Mode manuel FdC Bas, point fixe/FdC Haut, point fixe	<b>4.5.3.</b> (page 84)	<b>5.2.3.</b> (page 90)	<b>6.1.3.</b> (page 97)

\* Les deux procédures mènent à un même objectif : position inférieure finale, position supérieure butée et détente



## 4.5. Réglage des Fins de Course avec l'Inverseur ou le Câble de réglage

### Remarque :

Le réglage des Fins de Course avec un inverseur filaire ne peut être réalisé qu'en Mode automatique.

Avant le branchement du câble de réglage, veuillez à :

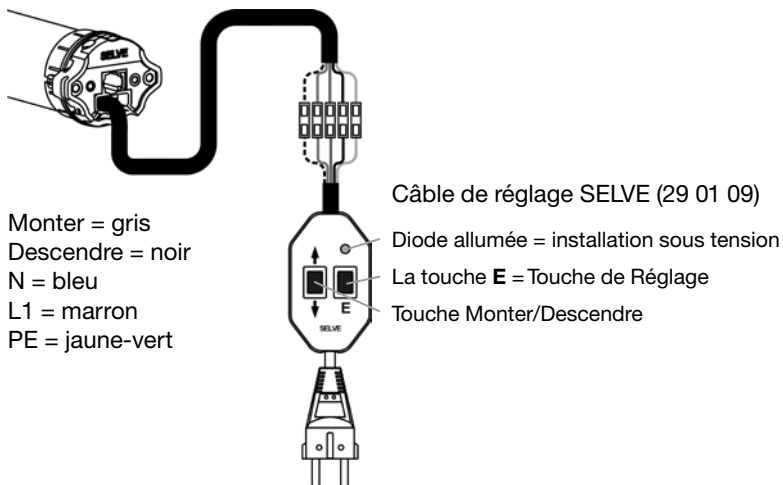


**Attention !** Risque d'électrocution !

Effectuez le branchement quand l'installation n'est pas sous tension !

### Attention !

Relier les 5 conducteurs du câble de l'interrupteur de réglage au câble de raccordement de la motorisation en veillant à respecter les couleurs.



**Attention :** L1 (= marron) doit toujours être sous tension 230V, même quand le moteur pendant le réglage, est branché avec un interrupteur ou un câble de réglage.

## 4.5.1. Mode automatique, réglage automatique des Fins de Course








### ➔ FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension

Lors du branchement, le double arrêt du moteur au démarrage (2-clac), signale le Mode automatique.

Le type d'entraînement SEZ-RC retrouve automatiquement les positions finales supérieure et inférieure.

**Important :** Des butées pour la position finale supérieure et pour la position finale inférieure sont nécessaires !

Pour commencer, il est nécessaire d'atteindre la position finale supérieure. À partir de cette position, faire tourner l'entraînement dans le sens de déroulement, **sans aucune interruption** vers la butée inférieure, jusqu'à ce qu'il s'arrête automatiquement.

Réglage avec L'inverseur	Réglage avec le câble de réglage	Déplacement du Tablier	
 <p>ou</p> 			Faites impérativement Monter le Tablier : avec la touche <b>HAUT</b> ou <b>BAS</b> . Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.
			Le Tablier atteint le FdC <b>Haut</b> et <b>s'arrête automatiquement</b> .
			Maintenir la touche appuyée ou appuyez une nouvelle fois sur l'une des touches de déplacement. Le moteur <b>descend automatiquement</b> .
			Le Tablier atteint le FdC Bas et <b>s'arrête automatiquement</b> sur couple. Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essai Monter/Descendre.



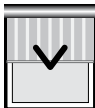

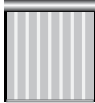
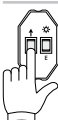


## 4.5.2. Mode manuel

### ➔ FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension

Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus.

**Important :** Une butée pour la position finale supérieure est nécessaire !

Pour commencer, il est nécessaire d'atteindre la position finale inférieure. À partir de cette position, faire tourner l'entraînement dans le sens d'enroulement, sans aucune interruption vers la butée supérieure.






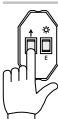
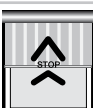

Réglage avec le câble de réglage	Déplacement du Tablier	
 <p>6 s</p>		Appuyer touche <b>E</b> , sur câble de réglage pendant 6 sec. Le moteur bascule en mode manuel. Les deux Fins de Course réglés sont effacés.
		Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche <b>HAUT</b> ou <b>BAS</b> . Positionnez le Tablier sur le FdC <b>Bas</b> .
 <p>3 s</p>		Touche <b>E</b> , 3 sec. : validation du FdC Bas. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.
		Montez le Tablier sur le FdC Haut, <b>sans interruption</b> . Le Tablier atteint le FdC Haut et <b>s'arrête automatiquement</b> sur couple.
Arrêt automatique		Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essais Monter/Descendre.

## 4.5.3. Mode manuel

### ➔ FdC Bas, point fixe/FdC Haut, point fixe

Lors du branchement, le simple arrêt du moteur au démarrage (1-clac), signale le Mode manuel.

En Mode manuel, réglez le Fin de Course Bas en premier et ensuite le Fin de Course Haut.

Réglage avec le câble de réglage	Déplacement du Tablier	
 6 s		Appuyer touche <b>E</b> , sur câble de réglage pendant 6 sec. Le moteur bascule en mode manuel. Les deux Fins de Course réglés sont effacés.
 3 s		Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche <b>HAUT</b> ou <b>BAS</b> . Positionnez le Tablier exactement sur le FdC <b>Bas</b> .
 3 s		Touche <b>E</b> , 3 sec. : validation du FdC Bas. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.
 3 s		Enrouler exactement jusqu'à la position finale supérieure et appuyer pendant au moins 3 secondes sur la touche <b>E</b> .
Arrêt automatique		Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essai Monter/Descendre.

## 5. Mise en service commeo/Réglage du moteur Radio

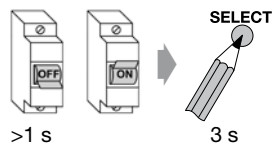
### Mise en service commeo

La mise en service en mode commeo n'est possible qu'avec un émetteur commeo. Afin d'effectuer les réglages dans le récepteur, il faut sélectionner le récepteur avec un émetteur par le Mode **SELECT**. Le Mode **SELECT** établie la liaison avec un seul récepteur. Seulement ce récepteur peut être actionné.

#### 5.1. Sélection d'un récepteur

Touche **SELECT** 3 sec., met l'émetteur en Mode **SELECT**. En Mode **SELECT**, la LED d'état clignote rapidement et l'émetteur recherche les récepteurs. La LED d'état verte signale que des récepteurs ont été trouvés, la LED d'état, clignote orange lentement. Le premier récepteur effectue un petit déplacement de validation. Si aucun émetteur n'est trouvé, la LED d'état clignote rouge.

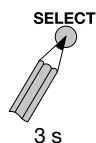
#### Recherche de récepteurs avec des émetteurs qui ne sont pas enregistrés/ Première mise en service



1. Coupez l'alimentation du récepteur > 1 sec. Les émetteurs seront sélectionnés dans les prochaines 4 minutes.
2. Sur l'émetteur appuyez la touche **SELECT** pendant 3 sec. L'émetteur est en Mode **SELECT**.

ou

#### Recherche de récepteurs avec des émetteurs enregistrés

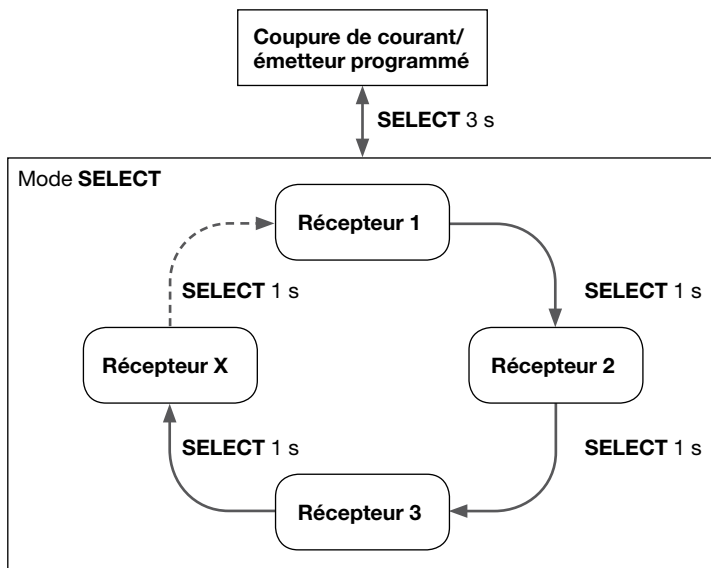


1. Sur l'émetteur, sélectionnez le canal ou le récepteur est programmé.
2. Sur l'émetteur appuyez la touche **SELECT** pendant 3 sec. L'émetteur est en Mode **SELECT**.

**Remarque :** Pendant 4 minutes, les émetteurs sélectionnés peuvent être recherchés par un autre émetteur qui n'est pas encore enregistré. Appuyer **SELECT** pendant 3 sec. sur l'émetteur supplémentaire. L'émetteur se met en Mode **SELECT**. Les deux émetteurs peuvent maintenant effectuer des réglages.

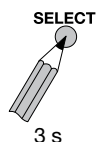
## F Mise en service commeo/Réglage du moteur Radio

Plusieurs récepteurs sont trouvés. L'Appui touche **SELECT** pendant 1 sec. permet de sélectionner un autre récepteur. Le récepteur suivant valide son état « sélectionné » par une petite course. Il n'y a toujours qu'un seul récepteur qui est sélectionné.



### Quitter le Mode SELECT

Pour quitter le Mode **SELECT** : La LED d'état clignote orange lentement. Appuyer la touche **SELECT** pendant 3 sec.



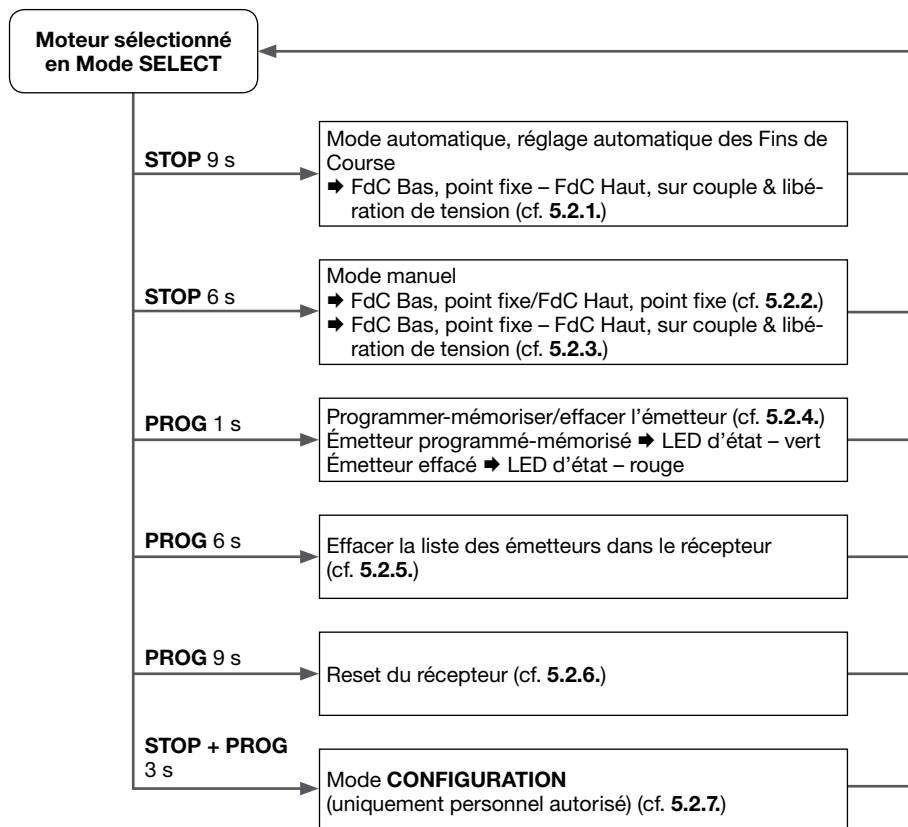
### Affichage de la LED d'état sur l'émetteur, selon les différents modes

Mode Emetteur	Affichage LED d'état
Mode Activé	Appui validé par Led
Mode <b>SELECT</b>	Clignote orange, lentement
Mode <b>CONFIGURATION</b> (uniquement personnel autorisé), cf. 5.2.7.	Clignote vert ou rouge, lentement

## 5.2. Type de fonctions sur le moteur sélectionné

### ➔ Émetteur en Mode SELECT

Les réglages suivants peuvent être effectués sur le moteur sélectionné.

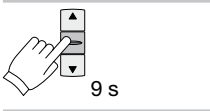
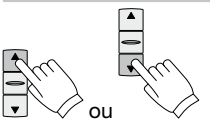
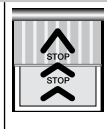
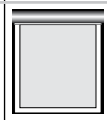
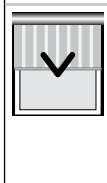
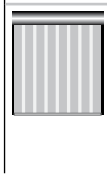


**Conseils pour le réglage §. 5.2. :** sélectionner le moteur avec un émetteur par le Mode **SELECT** (LED d'état clignote orange, lentement). Après le réglage, le moteur reste sélectionné (voire §.5).

### 5.2.1. Mode automatique, réglage automatique des Fins de Course

#### ➔ FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension

Lors du branchement, le double arrêt du moteur au démarrage (2-clac), signale le Mode automatique. Le moteur SEZ-RC détecte automatiquement les Fins de Course. Impératif : en Mode automatique, réglez le Fin de Course Haut en premier et ensuite le Fin de Course Bas. Le moteur s'arrête automatiquement en arrivant en position basse, sur la tablette.

Émetteur	Déplacement du Tablier	
 <p>9 s</p>		<p>Appuyer <b>STOP</b> pendant 9 sec. Les deux Fins de Course réglés sont effacés. <b>Remarque :</b> Peut être inutile lors de la première mise en service ou après le reset.</p>
 <p>ou</p>		<p>Faites impérativement Monter le Tablier : avec la touche <b>HAUT</b> ou <b>BAS</b>.</p>
<p>Arrêt automatique en haut et en bas, maintenir enfoncée la touche de marche</p>		<p>Le Tablier atteint le FdC <b>Haut</b> et <b>s'arrête automatiquement</b>. Les sens de rotation sont attribués automatiquement.</p>
		<p>Les sens de rotation sont attribués automatiquement. Maintenir la touche appuyée, après 1–2 secondes le moteur descend automatiquement. En alternative, descendre en appuyant sur touche <b>BAS</b>. <b>Remarque :</b> Le moteur peut monter ou descendre. Tant que le Fin de Course bas n'est pas réglé, le démarrage dans le sens descente est marqué par un double-arrêt.</p>
		<p>Le Tablier atteint le FdC <b>Bas</b> et <b>s'arrête automatiquement</b> sur couple. Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essais Monter/Descendre. <b>Remarque :</b> Il se peut que l'émetteur n'est pas encore attribué. Pour attribuer un émetteur voire : §.5.2.4.</p>




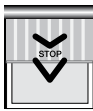
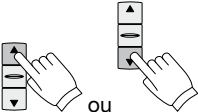


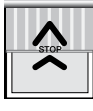
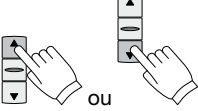
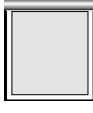


**Conseils pour le réglage §. 5.2. :** sélectionner le moteur avec un émetteur par le Mode **SELECT** (LED d'état clignote orange, lentement). Après le réglage, le moteur reste sélectionné (voire §.5).

### 5.2.2. Mode manuel

#### ➔ FdC Bas, point fixe/FdC Haut, point fixe

Lors du branchement , le simple arrêt du moteur au démarrage (1-clac), signale le Mode manuel.

Impératif : en Mode manuel, réglez le Fin de Course Bas en premier et ensuite le Fin de Course Haut.

Émetteur	Déplacement du Tablier	
 <p>6 s</p>		<p>Appuyer <b>STOP</b> pendant 6 sec. Le moteur bascule en mode manuel. Les deux Fins de Course réglés sont effacés.</p>
 <p>ou</p>		<p>Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche <b>HAUT</b> ou <b>BAS</b>. Positionnez le Tablier sur le FdC <b>Bas</b>.</p>
 <p>3 s</p>		<p><b>STOP</b>, 3 sec. : validation du FdC Bas. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.</p>
 <p>ou</p>		<p>Positionnez le Tablier sur le FdC <b>Haut</b>.</p>
 <p>3 s</p>		<p><b>STOP</b>, 3 sec. : validation du FdC Haut. Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essais Monter/Descendre.</p>
		<p><b>Remarque :</b> Il se peut que l'émetteur n'est pas encore attribué. Pour attribuer un émetteur voire : §.5.2.4.</p>

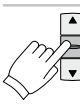
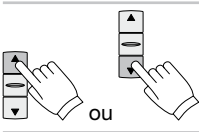


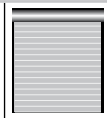
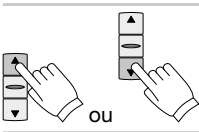

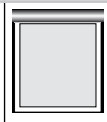
**Conseils pour le réglage §. 5.2. :** sélectionner le moteur avec un émetteur par le Mode **SELECT** (LED d'état clignote orange, lentement). Après le réglage, le moteur reste sélectionné (voire §.5).

### 5.2.3. Mode manuel

#### ➔ FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension

Lors du branchement, le simple arrêt du moteur au démarrage (1-clac), signale le Mode manuel.

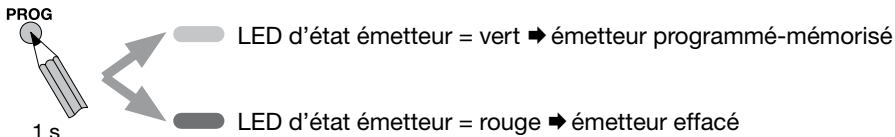
Impératif : en Mode manuel, réglez le Fin de Course Bas en premier et ensuite le Fin de Course Haut. Le moteur s'arrête automatiquement au contact de la sous-face du volet roulant.

Émetteur	Déplacement du Tablier	
 <p>6 s</p>		<p>Appuyer <b>STOP</b> pendant 6 sec. Le moteur bascule en mode manuel. Les deux Fins de Course réglés sont effacés.</p>
 <p>ou</p>		<p>Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche <b>HAUT</b> ou <b>BAS</b>. Positionnez le Tablier sur le FdC <b>Bas</b>.</p>
 <p>3 s</p>		<p><b>STOP</b>, 3 sec. : validation du FdC Bas. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.</p>
 <p>ou</p>		<p>Montez le Tablier sur le FdC <b>Haut</b>, <b>sans interruption</b>. Le Tablier atteint le FdC Haut et <b>s'arrête automatiquement</b> sur couple.</p>
<p>Arrêt automatique</p>		<p>Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essai Monter/Descendre.</p> <p><b>Remarque :</b> Il se peut que l'émetteur n'est pas encore attribué. Pour attribuer un émetteur voire : §.5.2.4.</p>

**Conseils pour le réglage §. 5.2. :** sélectionner le moteur avec un émetteur par le Mode **SELECT** (LED d'état clignote orange, lentement). Après le réglage, le moteur reste sélectionné (voire §.5).

**5.2.4. Programmer-mémoriser/effacer l'émetteur**

Pour programmer ou effacer l'émetteur, sélectionnez le canal et appuyez sur **PROG** – 1 sec. La LED d'état – vert signale que l'émetteur est bien programmé. La LED d'état – rouge signale que l'émetteur est effacé.



**5.2.5. Effacer la liste des émetteurs dans le récepteur**

Pour effacer la liste des émetteurs dans le récepteur, appuyez **PROG** – 6 sec. sur l'émetteur. Tous les récepteurs qui sont programmés-mémorisé dans le récepteur sont effacés. Le récepteur est effacé dans l'émetteur.

PROG  
6 s

**Remarque : Sera la cause d'un message d'erreur lors de l'enregistrement de nouveaux émetteurs !**

Lorsque ce moteur sera commandé par un autre émetteur, cet émetteur n'aura pas de retour d'information de m'émetteur effacé et signalera une erreur.

**5.2.6. Reset du récepteur**

Pour faire le Reset sur un récepteur, appuyez **PROG** – 9 sec. sur l'émetteur. Tous les réglages et paramètres sont effacés. Les FdC sont effacés. Le récepteur est effacé dans l'émetteur.

PROG  
9 s

**Remarque : Sera la cause d'un message d'erreur lors de l'enregistrement de nouveaux émetteurs !**

Lorsque ce moteur sera commandé par un autre émetteur, cet émetteur n'aura pas de retour d'information de m'émetteur effacé et signalera une erreur.

**5.2.7. Mode CONFIGURATION (uniquement personnel autorisé)**

Pour mettre un récepteur en Mode **CONFIGURATION**, appuyez simultanément **STOP** + **PROG** – 3 sec.

STOP + PROG  
3 s

**Remarque : uniquement personnel autorisé !**

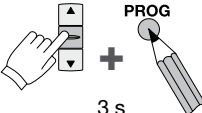






Les modifications de la configuration peut provoquer des dégâts sur l'installation en neutralisant les fonctions de protection.

En appuyant simultanément **STOP** + **PROG** – 3 sec., vous interrompez le Mode **CONFIGURATION**.

## Configuration avec un émetteur sans écran

La LED d'état clignote lentement : vert ou rouge. L'émetteur annonce le premier Bit. Le premier Bit est annoncé par un clignotement unique. La touche **HAUT** met le premier Bit à 1 (LED d'état – vert). La touche **BAS** le met à 0 (LED d'état – rouge). L'appui sur **STOP** appelle le prochain Bit. La LED d'état indique le deuxième Bit, elle clignote 2x, vert ou rouge. Chaque appui sur **STOP**, appelle le Bit suivant. Chaque Bit peut être réglé comme indiqué ci-dessus. Le nombre de clignotement indique la position du Bit.

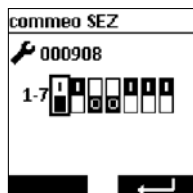
Après le réglage du dernier Bit, avec l'appui sur **STOP** vous quitter le Mode **CONFIGURATION**. La LED d'état clignote orange, lentement. L'émetteur est en Mode **SELECT**.

Émetteur	LED d'état	Réglage
 <p>3 s</p>	<p>1x</p> <p>vert = 1</p> <p>rouge = 0</p>	<p>▲ = vert = 1</p> <p>▼ = rouge = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>2x</p> <p>vert = 1</p> <p>rouge = 0</p>	<p>▲ = vert = 1</p> <p>▼ = rouge = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>3x</p> <p>vert = 1</p> <p>rouge = 0</p>	<p>▲ = vert = 1</p> <p>▼ = rouge = 0</p>
		
 <p>1 s</p>	<p>orange</p>	

## Configuration avec commeo Multi Send

La configuration est identique à celle sur l'émetteur sans écran. La LED d'état clignote orange. L'écran affiche le masque-Bit du récepteur. Avec la touche display à droite (symbole entrée), le réglage est enregistré.

SEZ-RC



**Masque-Bit en état d'usine**

SEZ-RC

Bit – position	1	2	3	4	5	6	7
Récepteur – fonction	A		B	C	D	F	
LED d'état = vert/1	1	1			1	1	1
LED d'état = rouge/0			0	0			

**Récepteur : Application réglables**

A			Récepteur application
0	0	0	Store intérieur enroutable (pas de perte capteur, vent, pluie, gel)
1	0	0	Store extérieur
0	1	0	Store-banne/store intérieur (pas de perte capteur, vent, pluie, gel)
1	1	0	Store-banne/store extérieur
0	0	1	Store-banne pour magasin (pas de fonction soleil)
1	0	1	Volet roulant (pas de perte capteur, vent, pluie, gel)
0	1	1	Motorisation de fenêtre (pas de capteur)
B			Contacts auxiliaires
1			Situation de l'installation, Arrêt d'urgence via contacts auxiliaires
0			Fonction « Homme-mort »
C			Arrêt sur obstacle, arrêt auto et dégagement de l'obstacle
1			Arrêt sur obstacle activé
0			Arrêt sur obstacle désactive
D			Tension libérée activée après arrêt sur couple FdC Haut
1			Tension libérée activée
0			Tension libérée désactivée
F			Arrêt sur obstacle – Mode réglage – vers FdC Haut
1			Arrêt sur obstacle activé – Mode réglage – installation paramétrable
0			Arrêt sur obstacle désactivé – Mode réglage – couple maximum

**F**

### 5.3. Fonctions sur l'émetteur

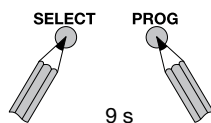
L'émetteur et le récepteur sont en Mode Activé.

#### Positions intermédiaires

Les consignes pour le réglage des positions intermédiaires sont dans le Mode d'Emploi des émetteurs.

#### Liste des récepteurs – effacement

Pour effacer la liste des récepteurs dans l'émetteur appuyez simultanément **PROG** + **SELECT** – 9 sec. Tous les récepteurs seront effacés dans l'émetteur.



## 6. Mise en service iveo/Réglage du moteur Radio

### Mise en service iveo

La mise en service en Mode iveo peut être effectuée avec tous les émetteurs intronic qui sont équipés de touche **HAUT**, **STOP** et **BAS**.

## 6.1. Réglage des Fins de Course et enregistrement du premier émetteur






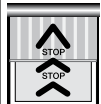
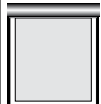

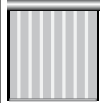
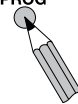
### 6.1.1. Mode automatique, réglage automatique des Fins de Course

#### ➔ FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension

Lors du branchement, le double arrêt du moteur au démarrage (2-clac), signale le Mode automatique. Le moteur SEZ-RC détecte automatiquement les Fins de Course. Impératif : en Mode automatique, réglez le Fin de Course Haut en premier et ensuite le Fin de Course Bas. Le moteur s'arrête automatiquement en arrivant en position basse, sur la tablette.

#### Attention !

Ne brancher que le moteur Radio qui doit être mis en route ! Il n'est pas possible de mettre plusieurs moteurs en route simultanément.

Réglage avec émetteur	Déplacement du Tablier	
		Mettre le moteur sous tension.
		Appuyer en même temps sur les touches <b>HAUT</b> et <b>BAS</b> de l'émetteur. L'émetteur est provisoirement programmée pour cette motorisation.
 ou 		Le Tablier atteint le FdC <b>Haut</b> et <b>s'arrête automatiquement</b> . Les sens de rotation sont attribués automatiquement.
		Les sens de rotation sont attribués automatiquement. Maintenir la touche appuyée, après 1–2 secondes le moteur descend automatiquement. En alternative, descendre en appuyant sur touche <b>BAS</b> .
Arrêt automatique en haut et en bas, maintenir enfoncée la touche de marche		<b>Remarque :</b> Le moteur peut monter ou descendre. Tant que le Fin de Course bas n'est pas réglé, le démarrage dans le sens descente est marqué par un double-arrêt.
		Le Tablier atteint le FdC <b>Bas</b> et <b>s'arrête automatiquement</b> sur couple. Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essais Monter/Descendre.
 1 s		Appuyer sur la touche <b>PROG</b> de l'émetteur. L'émetteur est désormais durablement programmée.

## 6.1.2. Mode manuel










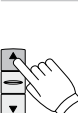
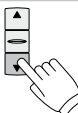



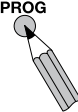
### ➔ FdC Bas, point fixe/FdC Haut, point fixe

Lors du branchement, le simple arrêt du moteur au démarrage (1-clac), signale le Mode manuel.

Impératif : en Mode manuel, réglez le Fin de Course Bas en premier et ensuite le Fin de Course Haut.

### Attention !

Ne brancher que le moteur Radio qui doit être mis en route ! Il n'est pas possible de mettre plusieurs moteurs en route simultanément.

Réglage avec émetteur	Déplacement du Tablier	
		Mettre le moteur sous tension.
		Appuyer en même temps sur les touches <b>HAUT</b> et <b>BAS</b> de l'émetteur. L'émetteur est provisoirement programmée pour cette motorisation.
 6 s		Appuyer <b>STOP</b> pendant 6 sec.
 ou 		Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche <b>HAUT</b> ou <b>BAS</b> . Positionnez le Tablier sur le FdC <b>Bas</b> .
 3 s		<b>STOP</b> , 3 sec. : validation du FdC Bas. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.
 ou 		Positionnez le Tablier sur le FdC <b>Haut</b> .
 3 s		<b>STOP</b> , 3 sec. : validation du FdC Haut. Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essai Monter/Descendre.
 1 s		Appuyer sur la touche <b>PROG</b> de l'émetteur. L'émetteur est désormais durablement programmée.



### 6.1.3. Mode manuel









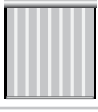



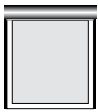
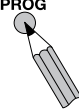
#### ➔ FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension

Lors du branchement, le simple arrêt du moteur au démarrage (1-clac), signale le Mode manuel.

Impératif : en Mode manuel, réglez le Fin de Course Bas en premier et ensuite le Fin de Course Haut. Le moteur s'arrête automatiquement au contact de la sous-face du volet roulant.

#### Attention !

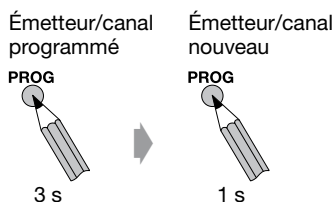
Ne brancher que le moteur Radio qui doit être mis en route ! Il n'est pas possible de mettre plusieurs moteurs en route simultanément.

Réglage avec émetteur	Déplacement du Tablier	
		Mettre le moteur sous tension.
		Appuyer en même temps sur les touches <b>HAUT</b> et <b>BAS</b> de l'émetteur. L'émetteur est provisoirement programmée pour cette motorisation.
 6 s		Appuyer <b>STOP</b> pendant 6 sec.
 ou 		Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche <b>HAUT</b> ou <b>BAS</b> . Positionnez le Tablier sur le FdC <b>Bas</b> .
 3 s		<b>STOP</b> , 3 sec. : validation du FdC Bas. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.
 ou 		Montez le Tablier sur le FdC <b>Haut</b> , <b>sans interruption</b> . Le Tablier atteint le FdC Haut et <b>s'arrête automatiquement</b> sur couple.
Arrêt automatique		Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essais Monter/Descendre.
 1 s		Appuyer sur la touche <b>PROG</b> de l'émetteur. L'émetteur est désormais durablement programmée.

## 6.2. Enregistrer : Emetteur/Canaux

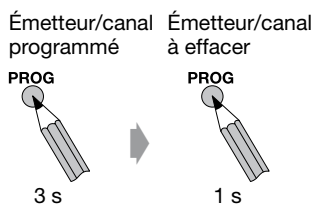
### 6.2.1. Programmation d'émetteurs/canaux supplémentaires

Appuyez sur la touche **PROG** d'un émetteur/canal programmé pendant 3 secondes (attendez la course de confirmation du moteur). Le récepteur est maintenant prêt à la programmation pendant une durée d'une minute. Appuyez brièvement (1 sec.) sur la touche **PROG** du nouvel émetteur/canal. Le nouvel émetteur/canal est maintenant programmé.



### 6.2.2. Effacement d'émetteurs/canaux

Appuyez sur la touche **PROG** d'un émetteur/canal programmé pendant 3 secondes (attendez la course de confirmation du moteur). Le récepteur est maintenant prêt à la programmation pendant une durée d'une minute. Appuyez brièvement (1 sec.) sur la touche **PROG** de l'émetteur/canal à effacer. L'émetteur/canal est maintenant effacé.



## 6.3. Positions intermédiaires

Les consignes pour le réglage des positions intermédiaires sont dans le Mode d'Emploi des émetteurs.

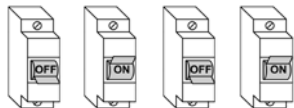
### 6.4. Fonctions en mode service (réglages par le biais d'un émetteur)

Afin de pouvoir exécuter les programmations suivantes, le récepteur doit être placé en mode service en coupant spécialement l'alimentation électrique.

Tenir compte des points suivants:

- Pour passer en mode service, un émetteur doit être programmé.
- Placer en mode service uniquement le récepteur qui doit être programmé.
- Le récepteur reste en mode service pendant 4 minutes.
- Pour retirer un récepteur du mode service (par ex. 3 récepteurs sur un fusible), vous devez activer le moteur.

Fusible/Accouplement Hirschmann



3 s    3 s    3 s

Le récepteur confirme le mode service par une courte montée et une courte descente.

### 6.5. Réajustage de la position finale avec émetteur attribué

Le mode de réglage ne peut être quitté qu'une fois que les deux fins de course sont programmés. L'affectation des émetteurs reste inchangée. Après le réglage des fins de course, la motorisation se trouve à nouveau en mode de fonctionnement normal.

Amener la motorisation en mode service en coupant l'alimentation secteur. Le fait d'appuyer pendant 6 (Mode manuel)/9 (Mode automatique) secondes sur la touche **STOP** d'une télécommande correspondante permet de réinitialiser la motorisation (attendre que le témoin de la télécommande clignote deux/trois fois). Régler ensuite les positions de fin de course comme décrit dans la zone grisée des points 6.1.1. à 6.1.3.

Fusible/Accouplement Hirschmann

Émetteur correspondante

STOP 6 s

ou

STOP 9 s

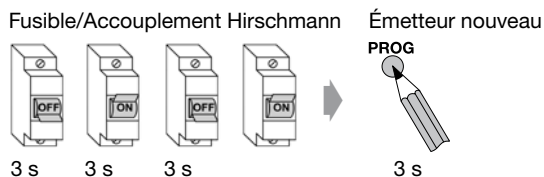
Régler les positions de fin de course comme décrit dans la zone grisée des points 6.1.2. et 6.1.3.

Régler les positions de fin de course comme décrit dans la zone grisée de point 6.1.1.

### 6.6. Programmation d'un nouvel émetteur suite à la perte, le vol à une panne de celui-ci

À utiliser uniquement lorsqu'un émetteur programmé n'est plus présent (perdu ou défectueux).

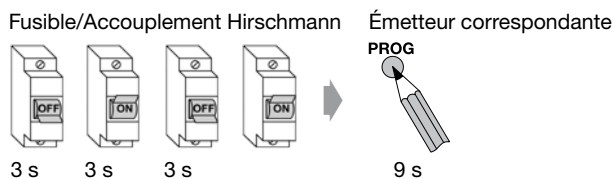
Pour programmer un nouvel émetteur/canal, le récepteur doit être placé en mode service en coupant l'alimentation électrique. Appuyez ensuite sur la touche **PROG** du nouvel émetteur/canal pendant 3 sec. Tous les anciens émetteurs/canaux sont déprogrammés.



### 6.7. Restauration de l'état à la livraison

Pour réinitialiser la motorisation, il faut l'amener en mode service en coupant l'alimentation secteur. Appuyer ensuite pendant 9 secondes sur la touche **PROG** d'un émetteur correspondante.

Après cette opération, aucun émetteur ni Fin de Course, ne seront plus enregistrés dans ce moteur.

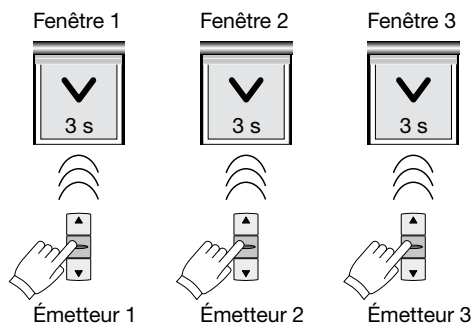
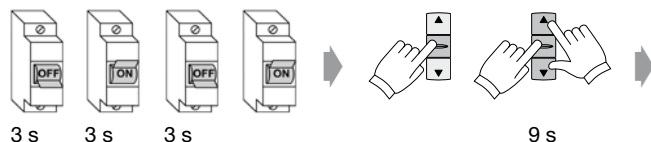


### 6.8. Séparation du groupe

Un groupe est un montage de plusieurs motorisations/récepteurs qui peuvent être pilotés par le biais d'un émetteur/canal. La programmation de cette émetteur s'effectue au terme du dégroupage. Pendant le dégroupage, chaque motorisation/récepteur s'active une seule fois de manière aléatoire pendant 3 secondes dans un laps de temps de 2 minutes. L'arrêt de la motorisation par le biais d'un émetteur quelconque permet de programmer cette dernière pour la motorisation considérée.

Appuyez d'abord sur la touche **STOP** d'un émetteur programmé, puis aussi sur les touches **HAUT** et **BAS**. Maintenez les trois boutons enfoncés pendant 9 secondes (attendre jusqu'à ce que la Led clignote trois fois). La motorisation valide l'activation du dégroupage par un bref déplacement. Chaque motorisation se déplace ensuite de manière aléatoire pendant 3 secondes dans un laps de temps de 2 minutes. Dès que le volet correspondant se met en route (max. 3 sec.), appuyez sur la touche **STOP**. Le émetteur est ainsi programmée, et la motorisation/le récepteur n'est plus en mode dégroupage.

Fusible/Accouplement Hirschmann



Dans un intervalle de 2 min., chaque moteur effectuera un déplacement Aléatoire de 3 sec. Appuyer sur **STOP** avec l'émetteur apparié.

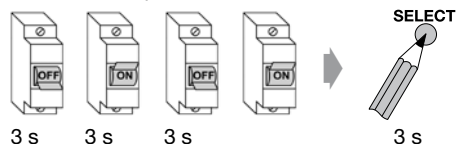
Si les motorisations fonctionnent toujours de manière groupée, répéter l'opération pour les motorisations concernées.

Si vous avez programmé un émetteur sans utiliser la touche **STOP** et s'il n'y a pas d'autre émetteur programmée, vous pouvez alors reprogrammer cette émetteur en appuyant simultanément sur les touches **HAUT** et **BAS**, puis sur la touche **PROG**.

### 6.9. Basculer en Mode commeo

Pour basculer les moteurs du Mode iveo en Mode commeo, veuillez mettre le/les moteurs en mode service. Ensuite sélectionner le moteur avec un émetteur commeo en Mode **SELECT** par appui 3 sec. Maintenant tous les émetteurs iveo sont effacés.

Fusible/Accouplement Hirschmann



## 7. Caractéristiques techniques

Type	Couple Nm	Vitesse rpm	Consommation A	Puissance W
1/6	6	15	0,5	115
1/10	10	15	0,5	115
2/6	6	28	0,45	105
2/7	7	17	0,41	95
2/9	9	28	0,66	152
2/10	10	17	0,45	105
2/12	12	28	0,75	172
2/15	15	17	1,66	152
2/18	18	28	1,95	220
2/20	20	17	0,75	172
2/30	30	17	0,95	220
2/40	40	17	1,5	345

Tous les types de moteurs ne sont pas disponibles, ni dans tous les groupes (BR.), ni avec tous les couples Nm. Les moteurs du groupe BR-2 ont des prises pour les câbles brochables. Les moteurs des groupes BR-1 et BR-3 sont munis de câbles 2,5 ml, non démontables.

Pour les moteurs des groupes BR-1, BR-2 et BR-3, des longueurs de câbles différentes peuvent être choisies sur catalogue.

Les câbles brochables sont à commander séparément.

Des prises spéciales peuvent être réalisées sur demande.

### Caractéristiques des moteurs :

Tension nominale : 230 V AC/50 Hz

Consommation en veille : 0,5 W

Protection : IP 44

Durée de fonctionnement : 4 min.

Fréquence : 868,1 et 868,3 MHz

Puissance d'émission : 10 mW

La portée maximale du signal radio est de 25 m dans les bâtiments et elle peut atteindre jusqu'à 350 m à l'extérieur.

Indications sous réserves de modifications techniques.

### 8. Déclaration de conformité

SELVE GmbH & Co. KG déclare que le moteur SEZ-RC est conformes aux prescriptions et règles des directives 2006/42/EG, 2014/53/EU et 2014/30/EU en vigueur. Les certificats de conformité sont disponibles sur [www.selve.de](http://www.selve.de).



### 9. Dépannage et recherche de défauts

Dysfonctionnement	Causes	Solutions
Le moteur radio ne fonctionne pas	Branchement électrique défectueux	Contrôler le branchement
	Aucun émetteur programmé	Mémoriser un émetteur
	L'émetteur est hors de portée/piles vides	Approcher l'émetteur ou changer les piles
		Programmer un nouvelle émetteur
	Protection thermique déclenché	Attendre 5 à 20 min
Le mode d'émission programmé est inadapté	Pour déprogrammer un mauvais mode d'émission, il faut effacer tous les émetteurs du mauvais mode d'émission, effectuer une double coupure de courant et enregistrer les émetteurs à nouveau	
Le moteur radio ne fait pas de vient à la 1ère mise en service	Branchement électrique défectueux	Contrôler le branchement
	Les FdC sont déjà réglés	Mémoriser un émetteur, ensuite Reset du moteur
	Les FdC sont déjà réglés et un émetteur est mémorisé	Mémoriser un nouvel émetteur, ensuite Reset du moteur
Les sens de rotation sont inversés	Les FdC sont mal réglés	Régler à nouveau les FdC
Moteur radio : arrêt avant le FdC Bas	Arrêt sur obstacle ou point-dur	Contrôler l'installation et enlever le point-dur
Moteur radio : arrêt avant le FdC Haut	Déclenchement sur couple	Contrôler l'installation et enlever l'obstacle ou le point-dur; éventuellement utilisez un moteur plus puissant

### 10. SELVE Assistance technique, Service-Hotline

- Hotline : Téléphones 0800 914947 (France)  
080 221583 (Belgique)
- Téléchargement des Modes d'emploi sur [www.selve.de](http://www.selve.de) ou QR-scan



## 1. Veiligheidsinstructies



Waar-  
schuwning!

**Voorname veiligheidsinstructies voor de montage, de aansluiting en het gebruik van SELVE motoren!**

**Gevaar! Voor de veiligheid van personen is het belangrijk de hierna geschreven aanduidingen in acht te nemen. Een foutieve montage of bediening kan tot ernstige verwondingen leiden. Bewaar zorgvuldig deze gebruiksaanwijzing.**

- Voor de montage, de aansluiting en het gebruik van deze SELVE motor zijn de volgende basisregels in acht te nemen:
  - De geldende wetten, normen en voorschriften (D: VDE 0100, B: AREI, NL: NEN 1010) en in het bijzonder de verplichtingen inzake vochtige ruimtes
  - De voorschriften van de lokale energievoorzieningsmaatschappij en de specifieke reglementeringen inzake installatie en gebruik van elektrische apparatuur
  - De veiligheidsaanduidingen volgens de EN 60335
  - De stand van de techniek op het ogenblik van de installatie
  - Deze handleiding zowel als de handleidingen van alle aangesloten componenten en besturingen
- Elektrische werkzaamheden mogen alleen plaatsvinden door deskundige, voldoende onderrichte en daartoe bevoegde werknemers. Bij installatie of tijdens onderhoudswerken dient de voedingsspanning afgeschakeld te worden.
- Het schakelapparaat dat de spanningsvrije toestand garandeert dient alle polen van het voedingscircuit te onderbreken en een contactopening van minstens 3 mm (EN 60335) te hebben. Voor een verhoogde veiligheid dienen er maatregelen getroffen worden tegen het onvoorzien herinschakelen.
- Voordat het plaatsen van de motorisatie dienen alle niet gebruikte leidingen en onnodige apparatuur afgebroken te worden.



- Deze handleiding maakt deel uit van het product en de inhoud ervan is bestanddeel van de garantievoorwaarden. Ze is aan de monteur af te geven en aan de gebruiker te overhandigen.
- De installatie is regelmatig na te zien op eventuele beschadigingen zoals bv. abnormale trillingen, tekens van slijtage, beschadigde bevestigingen of ophangingen. Bij mechanische problemen, beschadigingen aan de motor en in het bijzonder aan de aansluitkabel, mag de installatie niet meer gebruikt worden!
- De samenbouw motor + buis wordt gemaakt dankzij het gebruik van adapters uit het SELVE programma. De motor is pas werkingsklaar vanaf het ogenblik dat hij in een afgewerkte eenheid ingebouwd is. De kleinste buisdiameter voor SELVE-motoren van de serie (bijvoorbeeld SE.. 1/...) is 40 mm, voor de serie 2 (bijvoorbeeld SE.. 2/...) 50 mm en voor serie 3 (bijvoorbeeld SE.. 3/...) 60 mm. Voor gegroefde buizen is, naar gelang van het geval, een excentriek ontwerp voor koppeling en loopring te gebruiken.
- De technische gegevens van de motor zijn op zijn kenplaat te lezen. Krachten (draaimoment), werkingsduur en verder technische eisen van het te motoriseren systeem dienen met de eigenschappen van de motor overeen te stemmen.
- De motor van een rolluik of zonwering (screen of knikarmscherm) mag niet aangestuurd worden tijdens onderhoudswerken aan het systeem of wanneer bv. glazenwassers aan de slag zijn. Bij automatisch gestuurde rolluiken of zonweringen dient vóór het aanvangen van reparatie- of onderhoudswerken in het algemeen de voedingsspanning volledig onderbroken te worden.
- Aangedreven rolluik of zonweringsystemen mogen gebruikt worden door kinderen van meer dan 8 jaar, door personen met beperkte psychische, sensorische of geestelijke vaardigheden en door personen die onvoldoende ingelicht werden onder de voorwaarde van een toezicht of terugblikkend op de gevaren van het bedienen ervan onderricht werden en verstaan hebben.

- Voorwerpen en personen dienen zich niet in de loopweg van de rolluik of zonweringproduct te bevinden. Het bewegingsbereik moet tijdens de besturing door de bediener zichtbaar zijn. Maak gebruik van vergrendelde schakelapparatuur.
- Bedieningsschakelaars (bv. jalouzie-schakelaars) dienen zich in het zichtveld van de aangestuurde installatie te bevinden en op een hoogte van minstens 1,5 m geplaatst te worden.
- Beweegbare onderdelen van de motor moeten zich op een hoogte van meer dan 2,5 m van de bodem of tot het systeem bereikbare vloer bevinden. Voor voldoende afstand zorgen (40 cm) tussen bewegende delen (rolluikblad, doek en systeem-mechaniek) en de aangrenzende voorwerpen.
- Kinderen en onbevoegde personen niet toelaten met stuurin-richtingen te spelen en afstandbedieningen buiten hun bereik houden.
- Bij het gebruik van markiezen, waar bij uitgezette toestand van de uitrusting meer als 2 m van de grond of van een andere oppervlakte voorhanden zijn, moet een horizontale minimum-afstand van 40 cm naar andere vaste objecten gegarandeerd zijn.
- Motor aansluitkabels uit witte PVC(H05VV-F) mogen uitsluitend in binnenruimtes gebruikt worden, bij een buitenopstelling dient dit type aansluitkabel in een buis getrokken te worden. De net-voedingskabels van de SELVE motoren mogen uitsluitend door hetzelfde kabeltype als fabrieksorigineel door een geautori-seerde persoon vervangen worden.
- Beschadigingen aan de motor en ontstane vervolgschade wegens een verkeerd gebruik, foutieve aansluiting, geweld, ingreep door derden aan de motor, veranderingen aan de instal-latie door onbevoegden, het niet naleven van deze montage en gebruiksaanwijzing en ontkennen van de veiligheidsvoorschrif-ten vallen niet onder de garantiebepalingen SELVE.
- Uitsluitend originele SELVE onderdelen en accessoires gebrui-ken. De meest actuele SELVE catalogus vindt men op de SELVE Website [www.selve.de](http://www.selve.de).

**Geachte Klant,**

Van harte gefeliciteerd met de aanschaf van een SELVE buismotor. Deze handleiding beschrijft de montage, het aansluiten, het afstellen v.d. eindstanden en het gebruik van de motor. Lees aandachtig de veiligheidsinstructies vooraf de montagewerken te starten en in het gebruik nemen van de motor.

SELVE kan na het verschijnen van deze handleiding niet aansprakelijk gesteld worden voor de latere wijzigingen van normen en reglementen! Onder voorbehoud van tussentijdse technische veranderingen!

<b>1. Veiligheidsinstructies .....</b>	<b>104</b>
<b>2. Informatie over de eigenschappen van de motor .....</b>	<b>109</b>
<b>2.1. Toepassingsveld en gebruik .....</b>	<b>109</b>
<b>2.2. Eigenschappen en verdere aanduidingen .....</b>	<b>109</b>
<b>2.3. SELVE commeo/iveo radiobestuurde motoren .....</b>	<b>110</b>
<b>3. Montage en elektrische aansluiting .....</b>	<b>111</b>
<b>3.1. Montage van de motor in de wikkelbuis .....</b>	<b>111</b>
<b>3.2. Montage van de motoren .....</b>	<b>112</b>
<b>3.3. Montage en demontage van de aansluitkabel .....</b>	<b>113</b>
<b>3.4. Elektrische aansluiting .....</b>	<b>113</b>
<b>4. Afstelling van de eindstanden .....</b>	<b>114</b>
<b>4.1. Uitleveringstoestand .....</b>	<b>114</b>
<b>4.2. Afstelmogelijkheden .....</b>	<b>114</b>
<b>4.3. Mechanische voorwaarden aan het rolluik .....</b>	<b>114</b>
<b>4.4. Keuzetabel afstelmogelijkheden .....</b>	<b>114</b>
<b>4.5. Afstelling van de eindstanden met afstelschakelaar/schakelaar .....</b>	<b>115</b>
<b>4.5.1. Automatische afstelmodus .....</b>	<b>116</b>
<b>4.5.2. Manuele afstelmodus, twee vaste eindstande .....</b>	<b>117</b>
<b>4.5.3. Manuele afstelmodus, rijdt tegen de aanslag na boven .....</b>	<b>118</b>
<b>5. commeo inbedrijfname/afstellen per radio .....</b>	<b>119</b>
<b>5.1. Selecteren van een ontvanger .....</b>	<b>119</b>
<b>5.2. Functies op een bepaald gekozen motor .....</b>	<b>121</b>
<b>5.2.1. Automatische afstelmodus .....</b>	<b>122</b>
<b>5.2.2. Manuele afstelmodus, twee vaste eindstande .....</b>	<b>123</b>
<b>5.2.3. Manuele afstelmodus, rijdt tegen de aanslag na boven .....</b>	<b>124</b>
<b>5.2.4. Zender programmeren/verwijderen .....</b>	<b>125</b>
<b>5.2.5. Zendertabel in de ontvanger wissen .....</b>	<b>125</b>
<b>5.2.6. Motor (ontvanger) in de fabrieksinstelling terugzetten (reset) ..</b>	<b>125</b>
<b>5.2.7. CONFIGURATIE modus (uitsluitend voor de vakman) .....</b>	<b>125</b>
<b>5.3. Zenderfuncties .....</b>	<b>128</b>

6. ivo inbedrijfname/afstellen per radio .....	128
6.1. Eindposities afstellen en programmeren van de eerste zender .....	129
6.1.1. Automatische afstelmodus .....	129
6.1.2. Manuele afstelmodus, twee vaste eindstande .....	130
6.1.3. Manuele afstelmodus, rijdt tegen de aanslag na boven .....	131
6.2. Zenders/kanalen programmeren .....	132
6.2.1. Meer zenders/kanalen programmeren .....	132
6.2.2. Zenders/kanalen verwijderen .....	132
6.3. Tussenposities .....	132
6.4. Functies in de Service modus (afstellingen via een zender) .....	133
6.5. Nastellen van de eindpositie met de toegewezen zender .....	133
6.6. Nieuw programmeren bij defecte of ontbrekende zender .....	134
6.7. Motor (ontvanger) in de fabrieksinstelling terugzetten (reset) .....	134
6.8. Groepenscheiding .....	134
6.9. Omstellen van het radiosysteem naar commeo .....	135
7. Technische gegevens .....	136
8. Algemene conformiteitverklaring.....	137
9. Storingswijzer .....	137
10. SELVE-Service-Hotline.....	137

## 2. Informatie over de eigenschappen van de motor

### 2.1. Toepassingsveld en gebruik

De aandrijving van het type SEZ-RC mag alleen worden gebruikt als aandrijving in doekassen voor zonweringsystemen, insectenhorren of verduisteringssystemen die zijn ontworpen en gebouwd volgens het ZIP-systeem.

### 2.2. Eigenschappen en verdere aanduidingen

<b>Algemene eigenschappen</b>	
Obstakeldetectie in neerwaartse richting	ja
Omkeerfunctie: vrijmaken (omhoog bewegen) na het vastlopen op een obstakel in neerwaartse richting (automatisch omkeren tot driemaal toe)	ja
Omkeerfunctie: overbelastingsbeveiliging in opwaartse richting bij te hoge draaimomenten, beveiliging tegen vastvriezen (automatisch omkeren tot driemaal toe)	ja
Automatische keuze van de draairichting na afstelling van de eindpositie	ja
Parallelschakeling van meerdere motoren mogelijk	ja
<b>Eindstandinstelling</b>	
Automatische afstelling van de onderste eindstand	ja
Automatische afstelling van de bovenste eindstand plus ontlasting	ja
Uitschakeling beneden: vast punt mogelijk	ja
Uitschakeling boven: vast punt mogelijk	ja

#### **Verdere aanwijzingen:**

De obstakeldetectie van de aandrijvingen is ontwikkeld om het zonweringsysteem, de insectenhor of het verduisteringssysteem te beschermen tegen beschadiging.

Aangezien dat vooraleer de motor een hindernis herkent zal het volledig gewicht scherm + onderlijst op die hindernis leunen mag deze beveiligingsfeature niet als bescherming voor personen dienen.

Het geluidsniveau van de motoren ligt duidelijk onder 70 dB(A). Volgens de aard, de constructie en de plaatsing van het rolluik, screen of knikarmscherm systeem is een versterking van het geluid mogelijk. Door het inzetten van aangepaste maatregelen kan het geluidsniveau verminderd worden (isolatie van de kast, geluiddempend toebehoor enz.).

### 2.3. SELVE commeo/iveo radiobestuurde motoren

SELVE-RC radiobestuurde motoren ontvangen stuursignalen op de radio frequentie 868,1 MHz (commeo radio) en 868,3 MHz (iveo radio). De twee radiosystemen kunnen niet tegelijk worden gebruikt.

Bij de commeo techniek gaat het om een bidirectioneel radio afstandsbediend systeem waarbij er gegevens in zowel de ontvanger als in de zender worden opgeslagen. iveo is een unidirectioneel radiosysteem dat compatibel is met het intronic radiosysteem. Na een loskoppeling van het elektriciteitsnet is de aandrijving open voor beide radiosystemen, totdat een commeo of iveo zender vast wordt geprogrammeerd. Als het radiosysteem achteraf moet worden gewijzigd, moeten alle zenders van het andere radiosysteem worden uitgeleerd. Vervolgens moet de aandrijving worden losgekoppeld van het elektriciteitsnet.

In deze motoren kunnen ook alle SELVE commeo/iveo zenders worden geprogrammeerd. Er kunnen max. 16 zenders in één motor worden geprogrammeerd. De gebruiksaanwijzing van de zenders moet in acht worden genomen.

De commeo motoren kunnen in de **CONFIGURATIE** modus voor diverse toepassingen worden ingesteld. commeo motor SEZ-RC is van de fabriek uit voor knikarmschermen ingesteld. Bij iveo bedrijf is omstelling van de toepassing niet mogelijk.

#### **Aanwijzing:**

Let er op dat de afstandsbesturing niet in de buurt van metalen oppervlakken of magnetische velden wordt geïnstalleerd en gebruikt. Metalen oppervlakken of bv. ramen met isolatieglas die een metalen coating hebben, die binnen het gebied van de radiogolven liggen, kunnen de reikwijdte aanzienlijk verminderen.

Radiobestuurde apparaten die op dezelfde frequentie zenden, kunnen voor een storing in de ontvangst van stuurbevelen zorgen.

De sterkte van radiosignalen bij afstandsbesturingen wordt door de wetgever en door bouwkundige situaties beperkt. Deze beperkingen moeten in acht worden genomen.

### 3. Montage en elektrische aansluiting

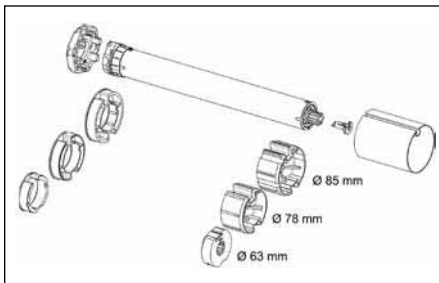


**Waarschuwing!**

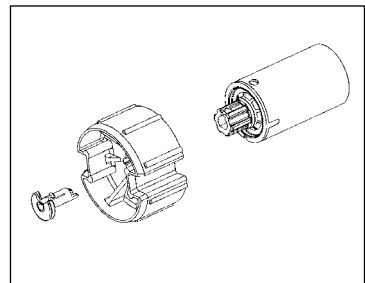
**Gevaar!** Risico van verwonding door een elektrische schok!  
Aansluitingswerken uitsluitend uitvoeren in spanningsvrije toestand!  
De motor werkt op zijn best bij een afgewerkte installatie.

#### 3.1. Montage van de motor in de wikkelbuis

1. Kies de loopring en koppeling in functie van de omtrek van de aandrijfwas (afb. 1).
2. Schuif de loopring over de aandrijving en positioneer hem op de juiste plaats op de motorkop.
3. Schuif de koppeling erop en beveilig hem met de koppelingsbeveiliging (artikel 288500) (afb. 2).



Afbeelding 1: Voorbeelden van verschillende asomtrekken



Afbeelding 2: Koppelingsbeveiliging\*

\* Bij de BR 3 aandrijving is de koppeling beveiligd met een ring (circlip volgens DIN 471-20x1,20 FST, artikel 940516). Om de borgring te kunnen plaatsen, is een speciale borgringtang voor assen met ooggröße < 2 mm nodig!

4. Schuif de motor zorgvuldig in de wikkelbuis. De motor mag hierbij geen schokken krijgen. De adapters mogen in de buis geen speling hebben.
5. De motor zo nodig axiaal borgen, bv. door het vastschroeven van de meenemer op de wikkelbuis. Niet boren en geen te lange schroeven gebruiken in de buurt van de motor!

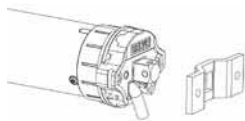


6. Plaats de wikkelbuis met zijn asprop en motor in de lagering en motorsteun. Knik motorkabel en antenne niet en verleg ze zodanig dat geen beschadigingen kunnen ontstaan. Leg de antenne liefst niet parallel aan de motorkabel. De antenne mag niet worden ingekort of verlengd. Verleg hem met een kleine lus naar beneden zodanig er geen water in de motor kan druipen.

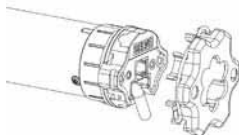
7. Bevestig het rolluikblad of doek aan de wikkelbuis.

### 3.2. Montage van de motoren

Over het algemeen kunnen SELVE motoren via de klassieke ingestoken vierkante pen of via de buitencontour van de motorkop gemonteerd worden. Voor alle aanbouw-mogelijkheden staan verschillende motorsteunen ter beschikking.



Draaimomenten tot max. 20 Nm

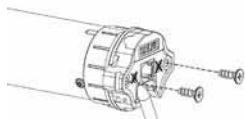


Draaimomenten tot 50 Nm

Bovendien kunnen verschillende flenzen of montageplaten worden voorgemonteerd. Bij het gebruik van de vierkante pentechiek moet achter de motorsteun een bevestiging komen, om een het axiaal verschuiven van de vierkantpen te verhinderen.

**Let op!** De motoren SEZ-RC 2/30, 2/40 en 2/5050 mogen niet met het 12 mm vierkantpen (ref.-nr. 930285) worden aangebouwd!

Wordt de motorkop direct aan een zijkopstuk geschroefd of wordt een flens voorge-monteerd, moet erop geacht worden dat bij motoren van de BR 2 (BouwReeks 2) uit-sluitend de **buitenste** schroefgaten (met 48 mm hartmaat) worden gebruikt!



De binnenste schroefgaten (met 29 mm hartmaat) kunnen geen draaimomenten uit-houden.

Daar er in de buitenste schroefgaten geen schroefdraad getapt is, dienen er hier spe-ciale schroeven worden gebruikt.

Bij de BR 1 (BouwReeks 1) motorkoppen bestaan slechts de 2 schroefgaten met 29 mm hartmaat. Deze worden voor de ophanging gebruikt.

Maak gebruik van onderstaande schroeftypes:

- BR 2 met motorkop uit kunststof: zelftappende schroef KN 1033 STS 50x14-Z
- BR 2 met motorkop uit metaal: zelftappende schroef KN 3041 SLS L40x12 T20
- SE.. BR 1: schroef DIN 965 M5 x 10



### 3.3. Montage en demontage van de aansluitkabel

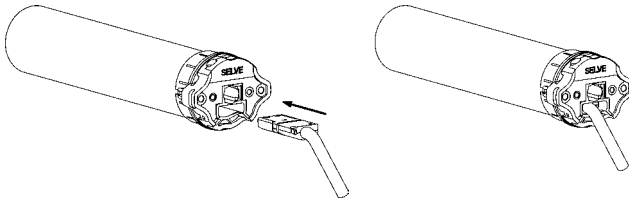
Alle motortypes zijn niet voorzien van een aansluitkabel met stekkersysteem in de motorkop. De andere hebben een vaste aansluitkabel aan de motor.



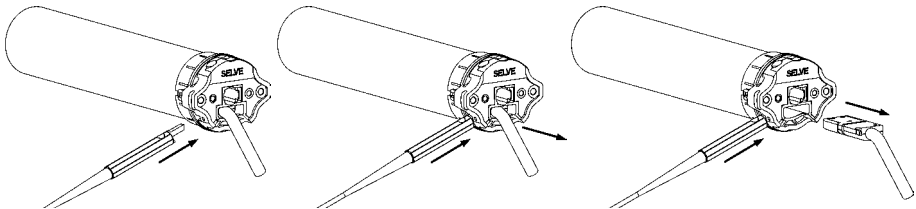
**Waar-  
schuwing!**

**Gevaar!** Risico van verwonding door een elektrische schok!  
Bij een losgekoppelde aansluitkabel mag er geen spanning op de kabel staan!

Schakel de aansluitkabel spanningsvrij alvorens hem te monteren. Steek de stecker zodanig goed in de motorkop dat hij hoorbaar vastklikt.



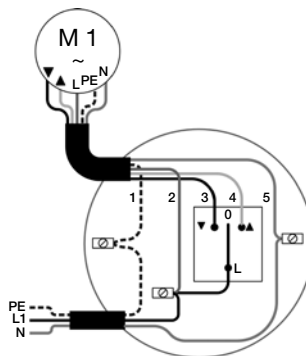
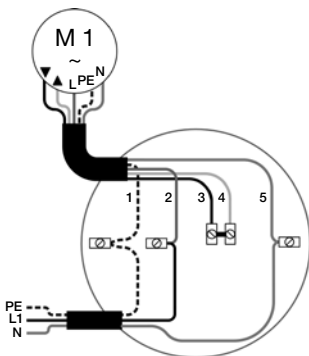
Schakel de aansluitkabel spanningsvrij alvorens deze te demonteren. Ontgrendel de vastgeklitte stecker via de zijdelingse opening aan de motorkop. Dit is mogelijk met behulp van de meegeleverde tool of gewoon met een schroevendraaier. Druk de grendelclip in en trek daarbij voorzichtig aan de kabel totdat de stecker los komt.



### 3.4. Elektrische aansluiting

Motor zuiver radiobestuurd

Combinatie radiobesturing en schakelaar



- 1 = PE, geelgroen
- 2 = L1, bruin
- 3 = NEER, zwart
- 4 = OP, grijs
- 5 = N, blauw

Het gebruik van een schakelaar is optioneel. Bij een zuivere radiobesturing is de aansluiting via N, L1 en PE voldoende.

## 4. Afstelling van de eindstanden

### 4.1. Uitleveringstoestand

In de SELVE fabriekstoestand (bv. bij nieuw) zijn er geen eindposities en geen zenders in de radiogestuurde motoren geprogrammeerd! De motor kan op dit ogenblik slechts d.m.v. de dodemansfunctie in werking worden gesteld. Veiligheidsfuncties zijn in de afleveringstoestand gedeactiveerd en worden pas na afstelling van beide eindstanden actief.

De SEZ-RC wordt geleverd in de automatische afstelmodus. Dit wordt aangegeven door een korte op- en neerwaartse beweging bij aansluiting op het stroomnet.

### 4.2. Afstelmogelijkheden

Het afstellen van de eindstanden van een SELVE radiogestuurde motor is mogelijk met behulp van:

- de SELVE afstelschakelaar voor radiogestuurde motoren (ref.-nr. 290109) **of met**
- een willekeurige jaloezieschakelaar (**alleen in automatische afstelmodus**) **of met**
- een willekeurige commeo- of iveo-zender.

### 4.3. Mechanische voorwaarden aan het rolluik

Bij de SEZ-RC wordt het markiezendoek vaak direct met de doekas verbonden

#### Attentie:

Bij het instellen in de automatische afstelmodus moet er een vaste aanslag bovenaan zijn.

Bij afstelling in de automatische modus moet voor het onderste uitschakelpunt een grens (bijv. vensterbank) worden gemonteerd.

### 4.4. Keuzetabel afstelmogelijkheden

Afstelmodi en aard van de eindposities tijdens gebruik	Afstell-schakelaar	commeo radio	iveo radio
Automatische afstelmodus onder vast punt, boven tegen aanslag + ontlasting*	4.5.1. (blz. 116)	5.2.1. (blz. 122)	6.1.1. (blz. 129)
Manuele afstelmodus onder vast punt, boven tegen aanslag + ontlasting*	4.5.2. (blz. 117)	5.2.2. (blz. 123)	6.1.2. (blz. 130)
Manuele afstelmodus onder vast punt, boven vast punt	4.5.3. (blz. 118)	5.2.3. (blz. 124)	6.1.3. (blz. 131)

\* Beide afstelprocedures leiden tot hetzelfde doel: onder vast punt, boven tegen aanslag met ontlasting

#### 4.5. Afstelling van de eindstanden met afstelschakelaar/schakelaar

##### Aanwijzing:

Het afstellen van de eindstanden d.m.v. een klassieke jalouzie-schakelaar is alleen mogelijk in de automatische afstelmodus.

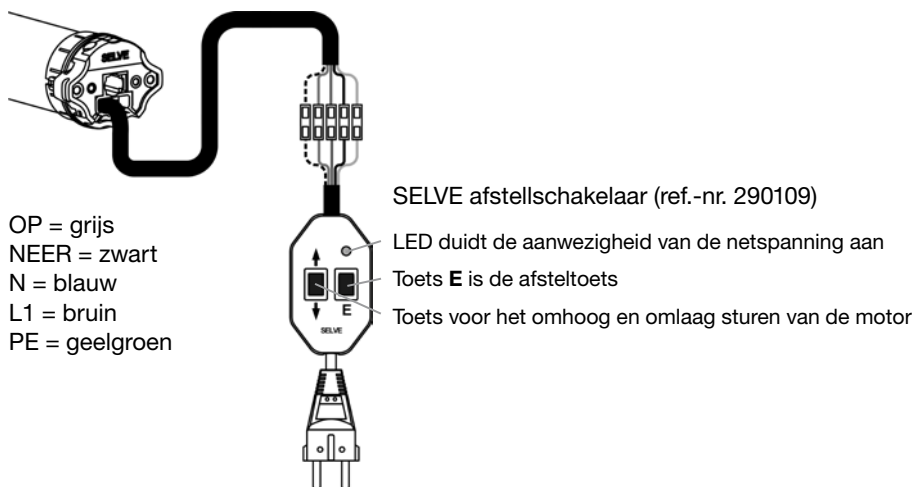
Alvorens de afstelschakelaar voor radioaandrijvingen aan te sluiten moet worden gelet op het volgende:



**Gevaar!** Risico van verwonding door een elektrische schok!  
Aansluitingswerken uitsluitend uitvoeren in spanningsvrije toestand!

##### Waarschuwing!

De 5 aders van de kabel van de afstelschakelaar moeten zo worden aangesloten dat de kleuren van netsnoer en motor met elkaar overeenstemmen.



**Attentie:** L1 (= bruin) altijd op permanente spanning van 230V aansluiten, ook als de aandrijving alleen voor afsteldoeleinden is verbonden met een schakelaar of afstelschakelaar.







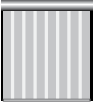
### 4.5.1. Automatische afstelmodus, wissen en automatisch afstellen van de eindstanden

➔ **wordt in gebruik: onder vast punt, boven tegen aanslag + ontlasting**

Een dubbele (2) stoot bij het aansturen van de motor toont de automatische afstelmodus aan. De aandrijving van het type SEZ-RC vindt automatisch de eindpunten in de bovenste en onderste eindstand.

**Belangrijk:** Een aanslag voor de bovenste **en** onderste eindstand is vereist!

Eerst moet de bovenste eindpositie worden aangestuurd. Rijd van daaruit **zonder** onderbreking naar de onderste aanslag, totdat de aandrijving automatisch uitschakelt.

Afstelling met schakelaar	Afstelling met afstelschakelaar	Beweging	
			<p>Stuur het rolluik met de <b>OP</b> of <b>NEER</b> toets <b>omhoog</b>. De correcte toekenning van de draairichting met de pijlen van de schakelaar gebeurt automatisch op het einde van het afstelwerk.</p>
<p>of</p>			<p>Het rolluik rijdt tegen de <b>bovenste</b> aanslag (bv. kast) en <b>stopt automatisch</b>.</p>
			<p>Houdt de schakelaar ingedrukt of druk nogmaals op een van de aandrijfknoppen. De aandrijving gaat nu <b>automatisch naar beneden</b>.</p>
			<p>De aandrijving beweegt tot de <b>onderste</b> begrenzing en <b>stopt automatisch</b>. De eindposities zijn nu definitief afgesteld en de draairichting van de motor stemt overeen met de pijlen van de schakelaar. Voer een testloop van de installatie uit.</p>





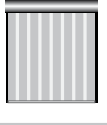



#### 4.5.2. Manuele afstelmodus, wissen en manueel afstellen van de eindstanden

➔ **wordt in gebruik: onder vast punt, boven tegen aanslag + ontlasting**

Een enkele stoot (1) bij het aansturen van de motor toont de manuele afstelmodus aan.

**Belangrijk:** Er is een aanslag nodig voor de bovenste eindpositie!





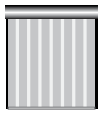
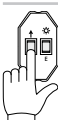

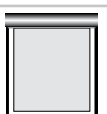
Eerst moet de onderste eindpositie worden aangestuurd. Rijd van daaruit **zonder** onderbreking naar de bovenste aanslag totdat de aandrijving automatisch uitschakelt.

Afstelling met afstelschakelaar	Beweging	
 <p>6 s</p>		<p>Druk gedurende 6 seconden op de <b>E</b> toets van de afstelschakelaar. De aandrijving schakelt over naar de handmatige afstelmodus. Beide eerder afgestelde eindposities worden gewist.</p>
		<p>Stuur het rolluik met de <b>OP</b> of <b>NEER</b> toets naar <b>beneden</b>.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Druk 3 seconden op de <b>E</b> toets. De correcte toekenning van de draairichting met de pijlen van de schakelaar gebeurt automatisch op het einde van het afstelwerk.</p>
		<p>Rijd van daaruit <b>zonder</b> onderbreking naar de bovenste aanslag. De aandrijving <b>stopt automatisch</b>.</p>
<p>Autostop</p>		<p>De eindposities zijn nu definitief afgesteld en de draairichting van de motor stemt overeen met de pijlen van de schakelaar. Voer een testloop van de installatie uit.</p>

### 4.5.3. Manuele afstelmodus, wissen en manueel afstellen van de eindstanden

➔ **wordt in gebruik: onder vast punt, boven vast punt**

Een enkele stoot (1) bij het aansturen van de motor toont de manuele afstellen aan. Bij de manuele afstellmodus moet altijd eerst de onderste eindpositie afgesteld worden. Daarna wordt tot de bovenste eindpositie gereden en bevestigd.

Afstelling met afstelschakelaar	Beweging	
 <p>6 s</p>		<p>Druk gedurende 6 seconden op de <b>E</b> toets van de afstelschakelaar. De aandrijving schakelt over naar de handmatige afstelmodus. Beide eerder afgestelde eindposities worden gewist.</p>
		<p>Stuur het rolluik met de <b>OP</b> of <b>NEER</b> toets naar <b>beneden</b>.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Druk 3 seconden op de <b>E</b> toets. De correcte toekenning van de draairichting met de pijlen van de schakelaar gebeurt automatisch op het einde van het afstelwerk.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Ga precies naar het gewenste bovenste eindpunt en druk ten minste 3 seconden op de <b>E</b> toets.</p>
<p>Autostop</p>		<p>De eindposities zijn nu definitief afgesteld en de draairichting van de motor stemt overeen met de pijlen van de schakelaar. Voer een testloop van de installatie uit.</p>

## 5. commeo inbedrijfname/afstellen per radio

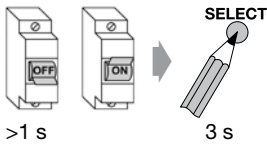
### commeo inbedrijfname

De commeo inbedrijfname kan alleen worden gedaan met commeozenders. Om afstellingen in de ontvanger te kunnen uitvoeren, moet de ontvanger met een zender in de **SELECT** modus geselecteerd worden. In de **SELECT** modus bestaat er slechts maar één verbinding met een ontvanger. Alleen deze kan worden aangesproken en afgesteld.

#### 5.1. Selecteren van een ontvanger

Houd de **SELECT** toets gedurende drie seconden ingedrukt, de zender wordt in de **SELECT** gezet. Nadat de **SELECT** is geactiveerd, gaat de status-LED snel knipperen en zoekt de zender de ontvanger. Wanneer de status-LED groen gaat branden, is de ontvanger gevonden, de status-LED gaat nu oranje knipperen. De eerste ontvanger maakt een korte beweging ter bevestiging. Als er geen ontvangers zijn gevonden, knippert de status-LED rood.

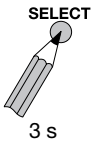
#### Selecteren van een ontvanger met niet-geprogrammeerde zender/eerste inbedrijfname



1. De voedingsspanning van de motor (ontvanger) voor langer dan 1 sec. onderbreken. De ontvangers kunnen binnen de volgende 4 minuten worden gevonden.
2. De **SELECT** toets van zender gedurende 3 sec. ingedrukt houden. De zender staat dan in de **SELECT** modus.

of

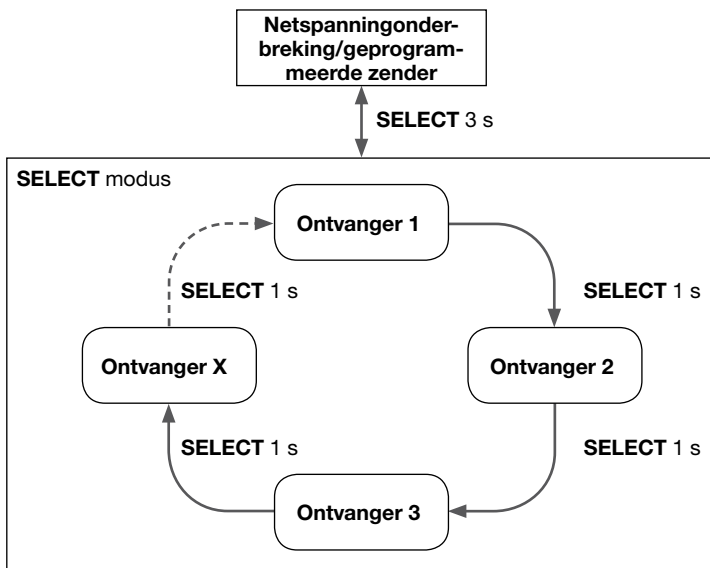
#### Selecteren van een ontvanger met een reeds ingeleerde zender



1. Het kanaal van de zender waar de motor (ontvanger) voor is ingeleerd kiezen.
2. De **SELECT** toets van zender gedurende 3 sec. ingedrukt houden. De zender staat dan in de **SELECT** modus.

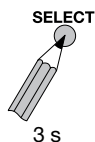
**Aanwijzing:** De zo gevonden ontvangers kunnen nu binnen vier minuten worden gevonden door nog een niet-geprogrammeerde zender. Houd hiertoe de **SELECT** toets van de volgende zender gedurende drie seconden ingedrukt. De zender bevindt zich in de **SELECT** modus. Alle afstellingen kunnen nu met beide zenders worden gedaan.

Als er meerdere ontvangers zijn gevonden, dan kan de gekozen ontvanger worden geselecteerd door de **SELECT** toets gedurende één seconde ingedrukt te houden. De volgende ontvanger maakt een korte beweging ter bevestiging. Er is altijd slechts één ontvanger geselecteerd die bewogen, afgesteld en geprogrammeerd kan worden.



**SELECT modus verlaten**

Om de **SELECT** modus (de status-LED knippert langzaam oranje) te verlaten drukt u de **SELECT** toets 3 seconden lang in.



**Indicatie van de verschillende bedrijfstoestanden door de status-LED van de zender**

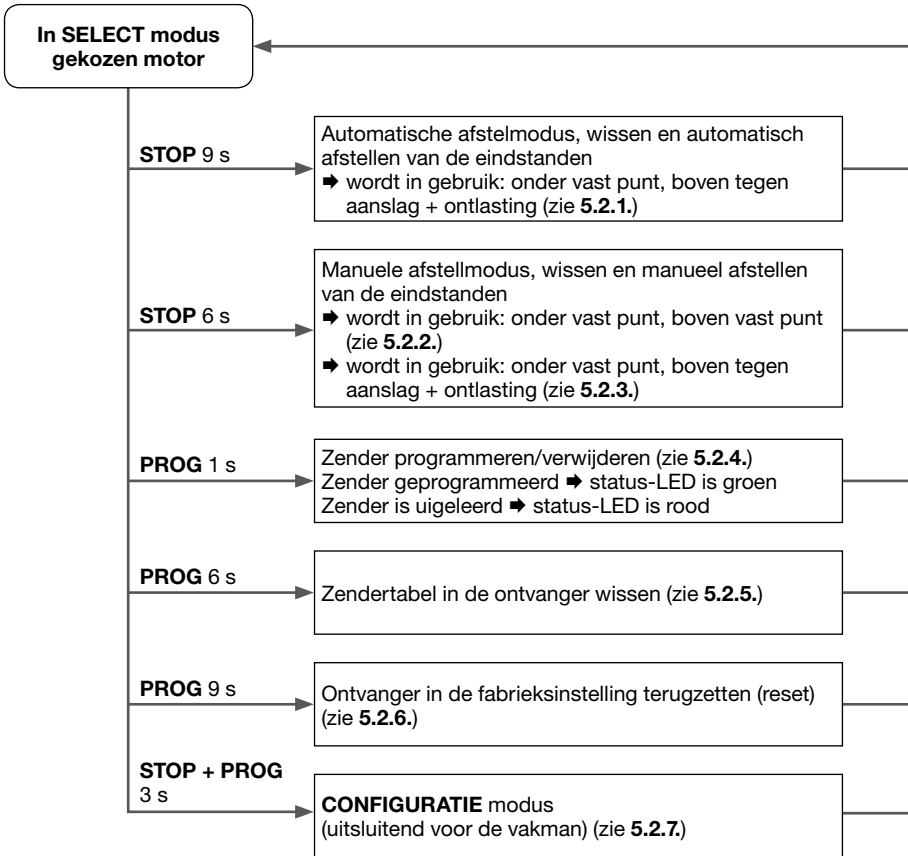
Zendermodus	Indicatie van de status-LED
Bedrijfsmodus	Oplichten bij een druk op de toets
<b>SELECT</b> modus	Knippert langzaam oranje
<b>CONFIGURATIE</b> modus (uitsluitend voor de vakman), zie 5.2.7.	Knippert langzaam groen of rood



## 5.2. Functies op een bepaald gekozen motor

### ➔ Zender in de SELECT modus

Wanneer een motor eenmaal met een zender is gekozen, zijn de volgende afstellingen mogelijk.


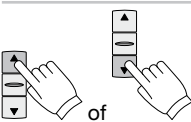



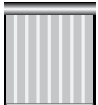


**Aanwijzing voor afstellingen onder punt 5.2.:** De aandrijving moet voor deze afstellingen zijn geselecteerd met een zender in de **SELECT** modus (status-LED knippert langzaam oranje). Na de afstelling blijft de aandrijving geselecteerd (zie punt 5.).

### 5.2.1. Automatische afstelmodus, wissen en automatisch afstellen van de eindstanden

➔ **wordt in gebruik: onder vast punt, boven tegen aanslag + ontlasting**

Een dubbele (2) stoot bij het aansturen van de motor toont de automatische afstelmodus aan. SEZ-RC motor vindt zijn eindposities automatisch. Hiertoe moet een aandrijving altijd eerst tegen de bovenste aanslag worden bewogen en dan naar beneden totdat hij automatisch wordt uitgeschakeld.

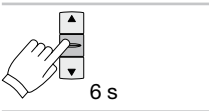
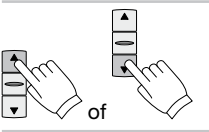
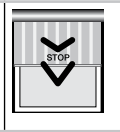
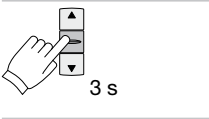
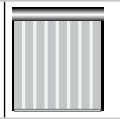
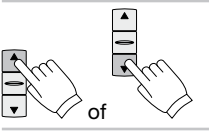
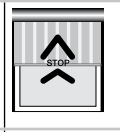
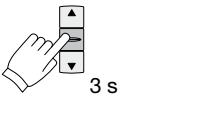
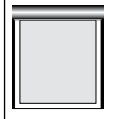
Bediening	Beweging
 <p>9 s</p>	<p>Druk gedurende 9 seconden op de <b>STOP</b> toets van de zender. Beide eerder ingestelde eindposities worden gewist.</p> <p><b>Aanwijzing:</b> Is niet van toepassing bij de eerste inbedrijfname.</p>
 <p>of</p>	 <p>Stuur het rolluik met de <b>OP</b> of <b>NEER</b> toets <b>omhoog</b>.</p>
<p>Autostop boven en beneden, activeringsknop ingedrukt houden</p>	 <p>Het rolluik rijdt tegen de <b>bovenste</b> aanslag (bv. kast) en <b>stopt automatisch</b>. Daarmee is de juiste draairichting toegewezen.</p>
	 <p>Houdt de schakelaar ingedrukt. De aandrijving beweegt na 1 à 2 seconden automatisch naar beneden. U kunt de aandrijving ook naar <b>beneden</b> laten bewegen met de <b>NEER</b> toets.</p> <p><b>Aanwijzing:</b> De aandrijving kan omhoog en omlaag worden bewogen. Zolang het onderste eindpunt nog niet is gevonden, wordt de beweging naar beneden tweemaal onderbroken.</p>
	 <p>De aandrijving beweegt tot de <b>onderste</b> begrenzing en <b>stopt automatisch</b>. De eindposities zijn nu definitief ingesteld en de draairichting van de motor stemt overeen met de pijlen van de schakelaar. Voer een testloop van de installatie uit.</p> <p><b>Aanwijzing:</b> De zender is mogelijk nog niet geprogrammeerd. Zie punt 5.2.4 voor het programmeren van een zender.</p>

**Aanwijzing voor afstellingen onder punt 5.2.:** De aandrijving moet voor deze afstellingen zijn geselecteerd met een zender in de **SELECT** modus (status-LED knippert langzaam oranje). Na de afstelling blijft de aandrijving geselecteerd (zie punt 5.).

**5.2.2. Manuele afstelmodus, wissen en manueel afstellen van de eindstanden**

➔ **wordt in gebruik: onder vast punt, boven vast punt**

Een enkele stoot (1) bij het aansturen van de motor toont de manuele afstelmodus aan. Bij de manuele afstelmodus moet altijd eerst de onderste eindpositie afgesteld worden. Daarna wordt tot de bovenste eindpositie gereden en bevestigd.

Bediening	Beweging
 <p>6 s</p>	<p>Druk gedurende 6 seconden op de <b>STOP</b> toets van de zender. De aandrijving schakelt over naar de handmatige afstelmodus. Beide eerder afgestelde eindposities worden gewist.</p>
 <p>of</p>	 <p>Stuur het rolluik met de <b>OP</b> of <b>NEER</b> toets naar <b>beneden</b>.</p>
 <p>3 s</p>	 <p>Druk gedurende 3 seconden op de <b>STOP</b> toets. De correcte toekenning van de draairichting met de pijlen van de schakelaar gebeurt automatisch op het einde van het afstelwerk.</p>
 <p>of</p>	 <p>Stuur het rolluik in de richting van het gewenste <b>bovenste</b> eindpunt.</p>
 <p>3 s</p>	 <p>Druk gedurende 3 seconden op de <b>STOP</b> toets. De eindposities zijn nu definitief afgesteld en de draairichting van de motor stemt overeen met de pijlen van de schakelaar. Voer een testloop van de installatie uit.</p>


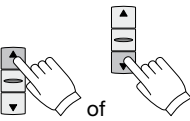



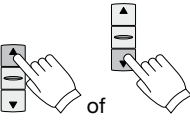


**Aanwijzing:** De zender is mogelijk nog niet geprogrammeerd. Zie punt 5.2.4 voor het programmeren van een zender.

**Aanwijzing voor afstellingen onder punt 5.2.:** De aandrijving moet voor deze afstellingen zijn geselecteerd met een zender in de **SELECT** modus (status-LED knippert langzaam oranje). Na de afstelling blijft de aandrijving geselecteerd (zie punt 5.).

**5.2.3. Manuele afstelmodus, wissen en manueel afstellen van de eindstanden**

➔ **wordt in gebruik: onder vast punt, boven tegen aanslag + ontlasting**

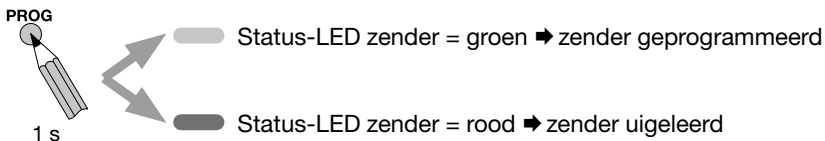
Een enkele stoot (1) bij het aansturen van de motor toont de manuele afstelmodus aan. Bij de manuele afstelmodus moet altijd eerst de onderste eindpositie afgesteld worden. Daarna wordt er naar de bovenste aanslag (kast) gereden tot dat de motor vanzelf afschakelt.

Bedienung	Fahrt	
 <p>6 s</p>		<p>Druk gedurende 6 seconden op de <b>STOP</b> toets van de zender. De aandrijving schakelt over naar de handmatige afstelmodus. Beide eerder afgestelde eindposities worden gewist.</p>
 <p>of</p>		<p>Stuur het rolluik met de <b>OP</b> of <b>NEER</b> toets naar <b>beneden</b>.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Druk gedurende 3 seconden op de <b>STOP</b> toets. De correcte toekenning van de draairichting met de pijlen van de schakelaar gebeurt automatisch op het einde van het afstelwerk.</p>
 <p>of</p>		<p>Stuur het rolluik <b>zonder te stoppen tot boven</b> tegen de aanslag, de aandrijving <b>stopt automatisch</b>.</p>
<p>Autostop</p>		<p>De eindposities zijn nu definitief afgesteld en de draairichting van de motor stemt overeen met de pijlen van de schakelaar. Voer een testloop van de installatie uit.</p> <p><b>Aanwijzing:</b> De zender is mogelijk nog niet geprogrammeerd. Zie punt 5.2.4 voor het programmeren van een zender.</p>

**Aanwijzing voor afstellingen onder punt 5.2.:** De aandrijving moet voor deze afstellingen zijn geselecteerd met een zender in de **SELECT** modus (status-LED knippert langzaam oranje). Na de afstelling blijft de aandrijving geselecteerd (zie punt 5.).

### 5.2.4. Zender programmeren/verwijderen

Om een zender in- of uit te leren, het gewenste kanaal kiezen en de **PROG** toets gedurende 1 sec. ingedrukt houden. Als de status-LED groen gaat branden, dan betekent het, dat de zender is ingeleerd. Bij rood licht betekent het, dat de afstelling gewist werd.



### 5.2.5. Zendertabel in de ontvanger wissen

Om de zendertabel in een ontvanger te wissen, de **PROG** toets gedurende 6 sec. ingedrukt houden. Alle zenders waar de ontvanger voor is ingeleerd, worden gewist. De programmering van de ontvanger wordt uit de zender verwijderd.



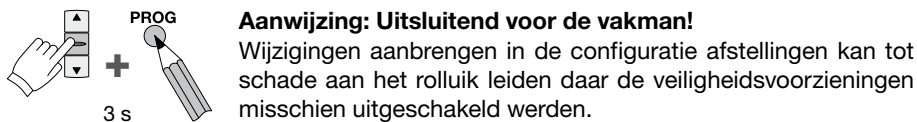
### 5.2.6. Motor (ontvanger) in de fabrieksinstelling terugzetten (reset)

Om een ontvanger naar de fabrieksinstelling terug te zetten (reset), de **PROG** toets gedurende 9 sec. ingedrukt houden. Alle afstellingen worden dan naar fabrieksinstellingen teruggezet. Daarna zijn er in de motor geen zenders en geen eindstanden meer opgeslagen! De programmering van de ontvanger wordt uit de zender verwijderd.



### 5.2.7. CONFIGURATIE modus (uitsluitend voor de vakman)

Om een ontvanger in de **CONFIGURATIE** modus te zetten, de **STOP** en **PROG** toetsen tegelijkertijd gedurende 3 sec. ingedrukt houden.

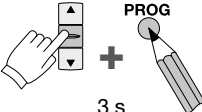









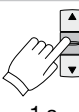











Door de **STOP** en **PROG** toetsen tegelijkertijd gedurende 3 sec. ingedrukt te houden, kan de **CONFIGURATIE** modus voortijdig worden verlaten.

### Configuratie met zender zonder display

De status-LED begint langzaam groen of rood te knipperen. De zender geeft de eerste bit weer. De eerste bit wordt door het eenmalig knipperen weergegeven. Met de **OP** toets wordt de eerste bit op 1 gezet (groene status-LED) en met de **NEER** toets wordt die bit op 0 gezet (rode status-LED). De volgende bit wordt opgevraagd door op de **STOP** toets te drukken. De status-LED geeft de tweede bit weer en de status-LED knippert 2 keer achter elkaar groen of rood. Door iedere keer op de **STOP** toets te drukken, wordt er naar de volgende bit doorgegaan. De bit kan worden ingesteld zoals hierboven beschreven. Het aantal keren knipperen komt overeen met de positie van de bit.

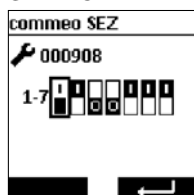
Nadat de laatste bit is ingesteld, kan de **CONFIGURATIE** modus worden verlaten door de **STOP** toets in te drukken. De status-LED begint oranje te knipperen. De zender staat dan in de **SELECT** modus.

Bediening	Status-LED	Afstellingen
 3 s	 groen = 1 1x  rood = 0	 = groen = 1  = rood = 0
 1 s	 groen = 1 2x  rood = 0	 = groen = 1  = rood = 0
 1 s	 groen = 1 3x  rood = 0	 = groen = 1  = rood = 0
		
 1 s	 oranje	

### Configuratie met commeo Multi Send

Het systeem wordt net als bij handzenders zonder display bediend. De status-LED blijft oranje knipperen. Op de display wordt het bitmasker van de ontvanger weergegeven. Met de knop Display aan de rechterzijde (knop met Entersymbool) wordt de afstelling opgeslagen.

SEZ-RC



### Bitmasker en toestand bij de uitlevering (fabriekstoestand)

SEZ-RC

Bitpositie	1	2	3	4	5	6	7
Ontvangerfunctie	A		B		C	D	F
Status-LED = groen/1	1	1			1	1	1
Status-LED = rood/0			0	0			

### Ontvanger (motor) specificatiën afstellen

A	Ontvanger toepassing		
0	0	0	Screen binnen (geen sensorverlies, wind, regen, vorst)
1	0	0	Screen buiten
0	1	0	Zonnewering binnen (geen sensorverlies, wind, regen, vorst)
1	1	0	Zonnewering buiten
0	0	1	Knikarmscherm industrieel (geen zonweringfunctie)
1	0	1	Rolluik (geen sensorverlies, wind, regen, vorst)
0	1	1	Raamaandrijving (geen sensorfunctie)
B	Neveningen		
1			Sturing per bussignaal, noodsignaal via de neveningen
0			Dodemensbedrijf
C	Hindernisherkenning (alleen SEL), automatisch uitschakelen en een hindernis vrijmaken		
1			Hindernisherkenning ingeschakeld
0			Hindernisherkenning uitgeschakeld
D	Ontlastingsfunctie bij afschakelen op koppel (weerstand), bovenste eindstand		
1			Ontlasting ingeschakeld
0			Ontlasting uitgeschakeld
F	Lerende overlastbescherming, bij bewegen naar de bovenste eindstand		
1			Lerende overlastbescherming ingeschakeld, aan systeem aangepaste overlastbescherming
0			Lerende overlastbescherming uitgeschakeld, overlastbescherming bij volledig koppel

### 5.3. Zenderfuncties

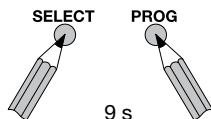
Zenders en ontvangers staan in de bedrijfsmodus.

#### Tussenposities

Raadpleeg de handleiding van de zender voor afstellen en opvragen van de tussenposities.

#### Ontvangerslijst in de zender wissen

Om de ontvangerslijst in een zender te wissen, de **SELECT** toets en de **PROG** toets gelijktijdig voor 9 sec. ingedrukt houden. Daarna zijn alle ontvangers in de zender gewist.



## 6. ivoe inbedrijfname/afstellen per radio

### ivoe inbedrijfname

De ivoe inbedrijfname kan worden gedaan met elke ivoe of introniczender die een toets **OP**, **STOP** en **NEER** heeft.



## 6.1. Eindposities afstellen en programmeren van de eerste zender

### 6.1.1. Automatische afstelmodus, wissen en automatisch afstellen van de eindstanden

#### ➔ wordt in gebruik: onder vast punt, boven tegen aanslag + ontlasting

Een dubbele (2) stoot bij het aansturen van de motor toont de automatische afstelmodus aan. SEZ-RC motor vindt zijn eindposities automatisch. Hiertoe moet een aandrijving altijd eerst tegen de bovenste aanslag worden bewogen en dan naar beneden totdat hij automatisch wordt uitgeschakeld.

#### Attentie!

Sluit altijd alleen de radioaandrijving die moet worden geprogrammeerd, op het stroomnet aan! Er kunnen niet meerdere aandrijvingen tegelijkertijd worden geprogrammeerd.

#### Afstelling met zender



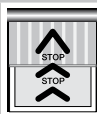
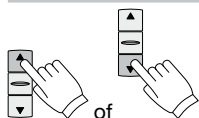
#### Beweging



Schakel de spanning in.



Druk bij de zender gelijktijdig op de **OP** en **NEER** toets. De zender wordt tijdelijk in de aandrijving geprogrammeerd.



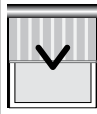
Het rolluik rijdt tegen de **bovenste** aanslag (bv. kast) en **stopt automatisch**. Daarmee is de juiste draairichting toegewezen.

Autostop boven en beneden, activeringsknop ingedrukt houden

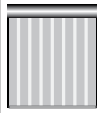


Houdt de schakelaar ingedrukt.

De aandrijving beweegt na 1 à 2 seconden automatisch naar beneden. U kunt de aandrijving ook naar **beneden** laten bewegen met de **NEER** toets.



**Aanwijzing:** De aandrijving kan omhoog en omlaag worden bewogen. Zolang het onderste eindpunt nog niet is gevonden, wordt de beweging naar beneden tweemaal onderbroken.



De aandrijving beweegt tot de **onderste** begrenzing en **stopt automatisch**.

De eindposities zijn nu definitief afgesteld en de draairichting van de motor stemt overeen met de pijlen van de schakelaar. Voer een testloop van de installatie uit.

PROG



1 s

Druk op de **PROG** toets op de zender.

De zender is nu blijvend geprogrammeerd.





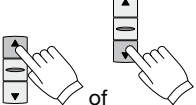
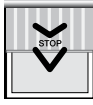


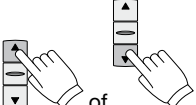



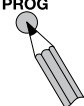
### 6.1.2. Manuele afstelmodus, wissen en manueel afstellen van de eindstanden

#### ➔ wordt in gebruik: onder vast punt, boven vast punt

Een enkele stoot (1) bij het aansturen van de motor toont de manuele afstelmodus aan. Bij de manuele afstelmodus moet altijd eerst de onderste eindpositie afgesteld worden. Daarna wordt tot de bovenste eindpositie gereden en bevestigd.

#### Attentie!

Sluit altijd alleen de radioaandrijving die moet worden geprogrammeerd, op het stroomnet aan! Er kunnen niet meerdere aandrijvingen tegelijkertijd worden geprogrammeerd.

Afstelling met zender	Beweging	
		Schakel de spanning in.
		Druk bij de zender gelijktijdig op de <b>OP</b> en <b>NEER</b> toets. De zender wordt tijdelijk in de aandrijving geprogrammeerd.
 6 s		Druk gedurende 6 seconden op de <b>STOP</b> toets van de zender.
 of		Stuur het rolluik met de <b>OP</b> of <b>NEER</b> toets naar <b>beneden</b> .
 3 s		Druk gedurende 3 seconden op de <b>STOP</b> toets. De correcte toekenning van de draairichting met de pijlen van de schakelaar gebeurt automatisch op het einde van het afstelwerk.
 of		Stuur het rolluik in de richting van het gewenste <b>bovenste</b> eindpunt.
 3 s		Druk gedurende 3 seconden op de <b>STOP</b> toets. De eindposities zijn nu definitief afgesteld en de draairichting van de motor stemt overeen met de pijlen van de schakelaar. Voer een testloop van de installatie uit.
 1 s		Druk op de <b>PROG</b> toets op de zender. De zender is nu blijvend geprogrammeerd.

### 6.1.3. Manuele afstelmodus, wissen en manueel afstellen van de eindstanden

➔ **wordt in gebruik: onder vast punt, boven tegen aanslag + ontlasting**

Een enkele stoot (1) bij het aansturen van de motor toont de manuele afstelmodus aan. Bij de manuele afstelmodus moet altijd eerst de onderste eindpositie ingesteld worden. Daarna wordt er naar de bovenste aanslag (kast) gereden tot dat de motor vanzelf afschakelt.

#### Attentie!

Sluit altijd alleen de radioaandrijving die moet worden geprogrammeerd, op het stroomnet aan! Er kunnen niet meerdere aandrijvingen tegelijkertijd worden geprogrammeerd.

#### Afstelling met zender

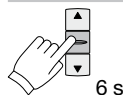
#### Beweging



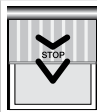
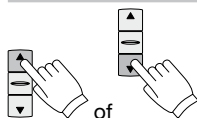
Schakel de spanning in.



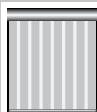
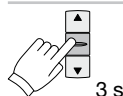
Druk bij de zender gelijktijdig op de **OP** en **NEER** toets. De zender wordt tijdelijk in de aandrijving geprogrammeerd.



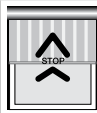
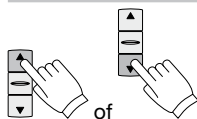
Druk gedurende 6 seconden op de **STOP** toets van de zender.



Stuur het rolluik met de **OP** of **NEER** toets naar **beneden**.



Druk gedurende 3 seconden op de **STOP** toets. De correcte toekenning van de draairichting met de pijlen van de schakelaar gebeurt automatisch op het einde van het afstelwerk.



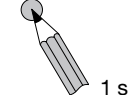
Stuur het rolluik **zonder te stoppen tot boven** tegen de aanslag, de aandrijving **stopt automatisch**.

Autostop



De eindposities zijn nu definitief afgesteld en de draairichting van de motor stemt overeen met de pijlen van de schakelaar. Voer een testloop van de installatie uit.

PROG

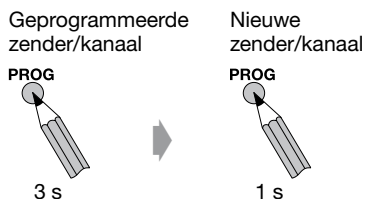


Druk op de **PROG** toets op de zender. De zender is nu blijvend geprogrammeerd.

## 6.2. Zenders/kanalen programmeren

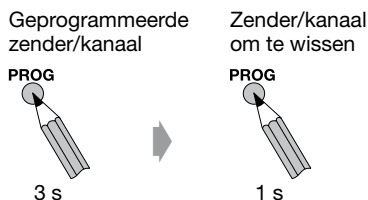
### 6.2.1. Meer zenders/kanalen programmeren

Druk gedurende 3 seconden op de **PROG** toets van een ge programmeerd(e) zender/ kanaal (bevestigingsbeweging van de motor afwachten). De ontvanger bevindt zich gedurende 1 minuut in de programmeerstand. Druk kort (1 sec.) op de **PROG** toets van de nieuwe zender of het nieuwe kanaal. De nieuwe zender of het nieuwe kanaal is nu geprogrammeerd.



### 6.2.2. Zenders/kanalen verwijderen

Druk gedurende 3 seconden op de **PROG** toets van een ge programmeerd(e) zender/ kanaal (bevestigingsbeweging van de motor afwachten). De ontvanger bevindt zich gedurende 1 minuut in de programmeerstand. Druk kort (1 sec.) op de die **PROG** toets van de zender of het kanaal dat verwijderd moet worden. De zender is nu gewist.



## 6.3. Tussenposities

Raadpleeg de handleiding van de zender voor afstellen en opvragen van de tussenposities.

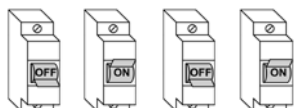
#### 6.4. Functies in de Service modus (afstellingen via een zender)

Om de navolgende afstellingen te kunnen doorvoeren moet de ontvanger door een speciale loskoppeling van het elektriciteitsnet in de Service modus worden gebracht.

Met de volgende punten moet rekening worden gehouden:

- Om in de Service modus te komen, moet een zender vast zijn ingeprogrammeerd.
- Zet alleen die ontvanger in de Service modus die moet worden afgesteld.
- De ontvanger blijft 4 minuten in de Service modus.
- Om een ontvanger weer uit de Service modus te halen (bijv. 3 ontvangers op één zekering), moet u de aandrijving laten lopen.

Zekering/Hirschmannkoppeling



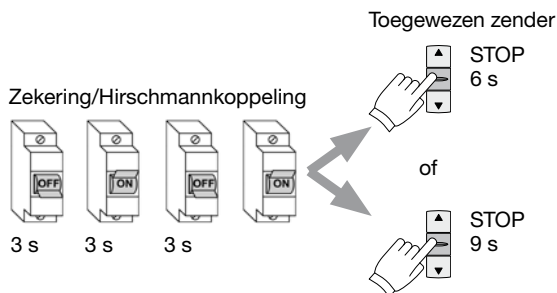
3 s    3 s    3 s

De ontvanger bevestigt de Service modus door een kort naar binnen- en naar buiten bewegen.

#### 6.5. Nastellen van de eindpositie met de toegewezen zender

De afstelmodus wordt alleen verlaten via de programmering van de twee eindstanden. De zendertoewijzing blijft onaangetast. Na het afstellen van de eindstanden bevindt de aandrijving zich weer in de normale bedrijfstoestand.

Breng de aandrijving in de servicemodus door de stroomtoevoer uit te schakelen. Door 6 (manuele afstelmodus)/9 (automatische afstelmodus) seconden lang op de **STOP** toets van een toegewezen zender te drukken, kan de aandrijving worden teruggezet in de afsteltoestand (wacht tot het zendcontrolelampje tweemaal/driemaal knippert). Stel vervolgens de eindstanden in, zoals beschreven in het grijs gemarkeerde gedeelte van punt 6.1.1. tot 6.1.3.



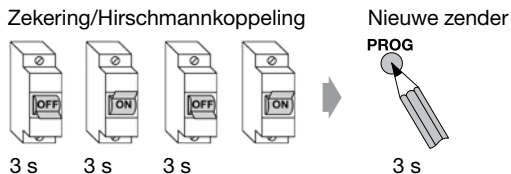
Stel de eindstanden af, zoals beschreven in het grijs gemarkeerde gedeelte van punt 6.1.2. en 6.1.3.

Stel de eindstanden af, zoals beschreven in het grijs gemarkeerde gedeelte van punt 6.1.1.

### 6.6. Nieuw programmeren bij defecte of ontbrekende zender

Alleen gebruiken wanneer een geprogrammeerde zender/kanaal niet meer ter beschikking is (verlies of defect)!

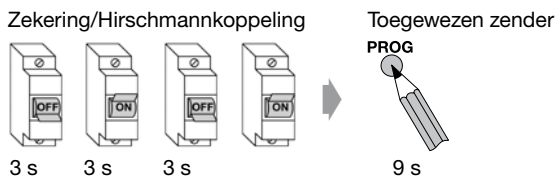
Om een nieuwe zender/kanaal te programmeren moet de ontvanger door de netscheiding in de Service modus worden gebracht. Aansluitend de **PROG** toets van de nieuwe zender gedurende 3 seconden indrukken. Alle oude zenders/kanalen zijn gewist.



### 6.7. Motor (ontvanger) in de fabrieksinstelling terugzetten (reset)

Om een ontvanger naar de fabrieksinstelling terug te zetten (reset), is het nodig de Service modus van de aandrijving te activeren; dit gebeurt door de stroomtoevoer uit te schakelen. Druk aansluitend gedurende 9 seconden op de **PROG** toets van een toegewezen zender.

Er zijn daarna geen zender en eindposities meer opgeslagen in de aandrijving.

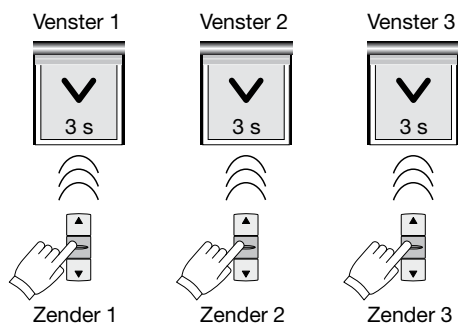
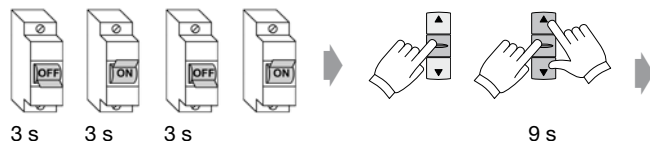


### 6.8. Groepscheiding

Een groep is een rangschikking van meerdere aandrijvingen/ontvangers die via een zender/kanaal kunnen worden geregeld. Deze zender is na beëindiging van de groepscheiding uit de ontvanger verwijderd. Tijdens de groepsscheiding beweegt elke aandrijving/ontvanger op een willekeurig tijdstip binnen ca. 2 minuten slechts één keer gedurende 3 seconden. Het programmeren van een zender in een bepaalde aandrijving gebeurt door die aandrijving te beëindigen via de betreffende zender.

Druk aan een zender eerst de **STOP** toets en dan ook de **OP** en **NEER** toets. Hou alle drie toetsen 9 seconden lang ingedrukt, om de groepscheiding te starten (wachten tot het zendcontrolelampje driemaal knippert). De aandrijving reageert op de activering van de groepsscheiding door een korte beweging. Aansluitend beweegt elke aandrijving op een willekeurig tijdstip binnen 2 minuten gedurende 3 seconden. Stopp binnen de 3 seconden tijdvenster de run van de motor met de **STOP** toets van de nieuw te programmeren zender. Daarmee is de zender geprogrammeerd en heeft de aandrijving/ontvanger de groepscheidingsmodus verlaten.

Zekering/Hirschmannkoppeling



Binnen 2 minuten loopt iedere aandrijving toevallig kort gedurende 3 seconden. In deze tijd moet de aandrijving met de bijbehorende zender worden gestopt.

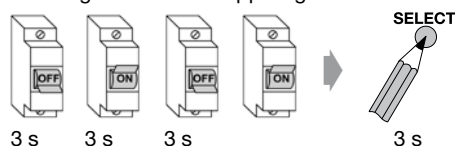
Als de aandrijvingen nog steeds in een groep lopen, herhaal de procedure dan voor de betreffende aandrijvingen.

Als u een zender niet met de **STOP** toets hebt geprogrammeerd en er is geen andere zender geprogrammeerd, dan kunt u deze zender weer programmeren door tegelijkertijd op de **OP** en **NEER** toets te drukken en aansluitend op de **PROG** toets te drukken.

## 6.9. Omstellen van het radiosysteem naar commeo

Zo verandert u het radiosysteem van een aandrijving die met ivo zenders wordt gebruikt: zet de aandrijving eerst in de Service modus en selecteer de aandrijving daarna met een commeozender door de toets **SELECT** drie seconden ingedrukt te houden. Wanneer de aandrijving is geselecteerd, zijn alle ivo zenders gedeprogrammeerd.

Zekering/Hirschmannkoppeling



## 7. Technische gegevens

Serie	Draaimoment Nm	Toerental t/min	Stroomopname A	Vermogen W
1/6	6	15	0,5	115
1/10	10	15	0,5	115
2/6	6	28	0,45	105
2/7	7	17	0,41	95
2/9	9	28	0,66	152
2/10	10	17	0,45	105
2/12	12	28	0,75	172
2/15	15	17	1,66	152
2/18	18	28	1,95	220
2/20	20	17	0,75	172
2/30	30	17	0,95	220
2/40	40	17	1,5	345

Niet alle aandrijvingstypen zijn verkrijgbaar in alle bouwseries en draaimomenten. Aandrijvingen van BR 2 hebben een steekbare aansluitkabel. Aandrijvingen van BR 1 en BR 3 hebben standaard een stroomkabel van 2,5 m, die vast geïnstalleerd is en niet kan worden vervangen!

De verschillende kabellengten en -kwaliteiten bij BR 1, BR 2 en BR 3 kunnen worden gekozen aan de hand van de catalogus.

Aansluitkabels moeten afzonderlijk worden meebesteld.

Vraag naar de aanwijzingen voor het aansluiten van speciale stekkerverbindingen.

### Technische gegevens voor alle motortypes:

Nominale spanning: 230 V AC/50 Hz

Stand-by verbruik: 0,5 W

Beschermingsklasse: IP 44

Looptijd: 4 min.

Radiofrequentie: 868,1 en 868,3 MHz

Max. zendervermogen: 10 mW

De maximale reikwijdte bedraagt in gebouwen tot 25 m en kan buiten tot 350 m bedragen.

Technische wijzigingen voorbehouden.



## 8. Algemene conformiteitverklaring

Hiermee verklaart de firma SELVE GmbH & Co. KG, dat de motor SEZ Plus-RC in overeenstemming is met de basisvereisten en andere relevante voorschriften volgens richtlijn 2006/42/EG, 2014/53/EU en 2014/30/EU. De conformiteitverklaring kan worden ingezien onder [www.selve.de](http://www.selve.de).



## 9. Storingswijzer

Storing	Oorzaak	Remedie
Radioaandrijving loopt niet	Elektrische aansluiting heeft een probleem	Aansluiting controleren
	Geen zender ingeleerd	Zender inleren
	Zender is buiten zendbereik of batterijen zijn leeg	In het zendbereik werken of batterijen vervangen Nieuwe zender inleren
	Thermische beveiliging in de motor schakelde uit	5 tot 20 minuten wachten zodoende de motor kan afkoelen
	Verkeerd radiosysteem geprogrammeerd	Deprogrammeren van alle zenders van een verkeerd radiosysteem, stroomonderbreking of inprogrammeren van een nieuwe zender
Radioaandrijving doet bij de eerste ingebruikname geen korte loopbeweging	Elektrische aansluiting heeft een probleem	Aansluiting controleren
	In de radioaandrijving zijn al eindstanden afgesteld	Zender programmeren, aansluitend radioaandrijving in de fabrieksinstelling terugbrengen
	In de radioaandrijving zijn al eindstanden afgesteld en er is een zender geprogrammeerd	Nieuwe handzender programmeren, aansluitend radioaandrijving in de fabrieksinstelling terugbrengen
De draairichtingen OP en NEER zijn verkeerd tegenover de besturing	Eindstanden in de verkeerde volgorde geprogrammeerd	Eindstanden opnieuw afstellen
Bij het bevel neerwaarts stopte de radioaandrijving vanzelf	Blokkeer- of hinderniserkenning werd geactiveerd	Hindernis verwijderen, controleer de bewegingsvrijheid van het scherm
Bij het bevel opwaarts stopte de radioaandrijving vanzelf	Overlastbeveiliging werd geactiveerd	Hindernis verwijderen, controleer de bewegingsvrijheid van het scherm, eventueel sterkere motor inbouwen

## 10. SELVE-Service-Hotline

- Hotline: telefoon +49 2351 925-299
- Download handleidingen op het adres [www.selve.de](http://www.selve.de) of QR-scan



## 1. Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa



Uwaga!

### Ważne wskazówki bezpieczeństwa dla montażu i eksploatacji!

**Dla zapewnienia bezpieczeństwa ludzi należy stosować się do poniższych wskazówek, ponieważ niewłaściwa eksploatacja i montaż mogą spowodować poważne obrażenia. Wskazówki należy zachować.**

- Należy przestrzegać i stosować się do:
  - Obowiązujących praw, norm i przepisów
  - Przepisów krajowych
  - Przepisów właściwego miejscowo Zakładu Energetycznego oraz wytycznych dotyczących mokrych i wilgotnych pomieszczeń według VDE 100 (Związku Elektrotechników Niemieckich)
  - Norm bezpieczeństwa zgodnie z DIN EN 60335
  - Stanu wiedzy technicznej w czasie montażu
  - Niniejszej instrukcji obsługi oraz instrukcji dla podłączonych urządzeń współpracujących
- Podłączenie siłownika może wykonywać tylko autoryzowany fachowiec. W czasie instalacji i konserwacji urządzenie należy odłączyć od zasilania.
- Przy montażu, konserwacji i naprawach siłownika musi być zapewnione oddzielenie od sieci na wszystkich biegunach poprzez szerokość otworu kontaktu min. 3 mm dla każdego bieguna (DIN EV 60335). Należy podjąć środki bezpieczeństwa w celu zapobieżenia przypadkowemu włączeniu napięcia.
- Przed instalacją siłownika należy usunąć wszystkie zbędne przewody i wyłączyć urządzenia niepotrzebne do uruchomienia napędu.
- Instrukcja obsługi jest częścią składową siłownika i warunków gwarancji. Powinna zostać przekazana montażystcie i użytkownikowi.

- Urządzenie należy często sprawdzać pod kątem braku zrównoważenia lub oznak zużycia albo uszkodzenia sprężyn i przewodów połączeniowych. Nie może być ono eksploatowane, jeżeli wymaga naprawy lub skorygowania. Proszę sprawdzać, czy siłownik i sama osłona nie są uszkodzone. W przypadku stwierdzenia uszkodzenia siłownika, a zwłaszcza przewodu zasilającego, nie wolno uruchamiać siłownika!
- Siłownik może być używany tylko po zamontowaniu do osłony. Podłączenie elektryczne można wykonywać po odłączeniu napięcia. Siłownik należy dopasować do napędzanej osłony wyłącznie przy użyciu adapterów i zabieraków z aktualnego katalogu SELVE. Najmniejsza średnica wałka dla napędów SELVE BR 1 (np. SE.. 1/....) to 40 mm, dla napędów BR 2 (np. SE..2/..) 50 mm a dla BR 3 ( np. SE..3/...) 60 mm. Przy wałkach z rowkiem jest ważne aby przestrzegać ułożenia ekscentrycznego adaptacji.
- Moment obrotowy i czas pracy muszą być dostosowane do wymagań urządzenia. Dane techniczne, jak moment obrotowy i maksymalny czas pracy można znaleźć na tabliczce znamionowej siłownika.
- Nie wolno poruszać markizą z napędem elektrycznym, jeżeli w pobliżu prowadzone są prace konserwacyjne lub np. mycie jest okno. W przypadku markizy sterowanej automatycznie, przed rozpoczęciem takich prac, należy odłączyć zasilanie.
- Napędy mogą obsługiwać dzieci powyżej 8 r.ż. i osoby o ograniczonych zdolnościach fizycznych, sensorycznych lub umysłowych, a także nieposiadające odpowiedniej wiedzy i doświadczenia, jeżeli będą one nadzorowane lub zostaną poinstruowane w zakresie bezpiecznego korzystania z urządzenia i będą świadome związanych z tym zagrożeń.
- Na drodze ruchu rolety nie mogą się znajdować jakiegokolwiek przedmioty. Droga ruchu rolety powinna znajdować się w zasięgu wzroku. Obserwować urządzenie podczas pracy i nie dopuszczać do niego ludzi. Należy stosować tylko wyłączniki z blokadą.

- W napędach sterowanych wyłącznikiem z ustawieniem domyślnym „WYŁĄCZONY” wyłącznik musi być zainstalowany w zasięgu pola widzenia urządzenia, w odpowiedniej odległości od ruchomych części i na wysokości powyżej 1,5 m.
- Nieosłonięte, ruchome części napędu muszą być zamontowane na wysokości powyżej 2,5 m od ziemi lub na innym poziomie, który zapewnia dostęp do napędu. Zachować minimalny odstęp 40 cm między częściami ruchomymi i znajdującymi się obok nich przedmiotami.
- Nie wolno pozwalać dzieciom na zabawę urządzeniami sterującymi. Piloty przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.
- W przypadku zastosowania w markizach, w których części urządzenia w stanie wysuniętym mogą znajdować się bliżej niż 2 m od ziemi lub innego poziomu dostępu do urządzenia, należy zapewnić w poziomie odstęp minimalny 40 cm od innych stałych obiektów.
- Na zewnątrz budynku i w przypadku montażu podtynkowego biały przewód zasilający siłownik należy umieścić w rurze. Siłowniki z przewodem z izolacją z PVC(H05VV-F) mogą być stosowane tylko wewnątrz pomieszczeń. Uszkodzony przewód sieciowy napędu może wymieniać wyłącznie producent, jego serwis lub osoba o podobnych kwalifikacjach.
- Uszkodzenia, powstałe wskutek niewłaściwej obsługi, błędnego podłączenia zasilania, użycia siły mechanicznej, wprowadzenia zmian w siłowniku i nieprzestrzeganie wskazówek bezpieczeństwa, jak też szkody wywołane przez w/w czynniki nie podlegają gwarancji.
- Należy używać wyłącznie niemodyfikowanych, oryginalnych części i akcesoriów SELVE. Należy korzystać w tym zakresie z aktualnego katalogu SELVE oraz strony internetowej [www.selve.de](http://www.selve.de).

**Szanowni Klienci,**

Kupując siłownik do rolet wybraliście Państwo wysokogatunkowy wyrób firmy SELVE. Niniejsza instrukcja opisuje zasady montażu i obsługi siłownika. Prosimy o przeczytanie instrukcji przed rozpoczęciem eksploatacji siłownika i przestrzeganie wskazówek bezpieczeństwa.

SELVE nie odpowiada za zmiany norm i standardów, wprowadzone po wydrukowaniu instrukcji. Zastrzega się prawo do wprowadzania zmian technicznych.

<b>1. Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa .....</b>	<b>138</b>
<b>2. Informacje o właściwościach siłownika .....</b>	<b>143</b>
<b>2.1. Zastosowanie zgodne z przeznaczeniem .....</b>	<b>143</b>
<b>2.2. Zasadnicze właściwości napędów .....</b>	<b>143</b>
<b>2.3. Siłowniki radiowe SELVE comeo/iveo .....</b>	<b>144</b>
<b>3. Montaż i podłączenie elektryczne .....</b>	<b>145</b>
<b>3.1. Montaż siłownika w wałku roletowym .....</b>	<b>145</b>
<b>3.2. Mocowanie napędu .....</b>	<b>146</b>
<b>3.3. Montaż i demontaż wtyczki kabla zasilającego .....</b>	<b>147</b>
<b>3.4. Podłączenie elektryczne .....</b>	<b>147</b>
<b>4. Ustawianie punktów krańcowych .....</b>	<b>148</b>
<b>4.1. Stan fabryczny .....</b>	<b>148</b>
<b>4.2. Sposoby ustawiania .....</b>	<b>148</b>
<b>4.3. Warunki mechaniczne .....</b>	<b>148</b>
<b>4.4. Tabela wyboru sposobu ustawiania .....</b>	<b>148</b>
<b>4.5. Ustawianie punktów krańcowych za pomocą kabla nastawczego/lub wyłącznika .....</b>	<b>149</b>
<b>4.5.1. Automatyczny tryb nastawczy .....</b>	<b>150</b>
<b>4.5.2. Ręczny tryb nastawczy, dwa punkty stałe .....</b>	<b>151</b>
<b>4.5.3. Ręczny tryb nastawczy, punkt górny przeciążeniowo .....</b>	<b>152</b>
<b>5. Uruchomienie comeo/Ustawianie za pomocą pilota .....</b>	<b>153</b>
<b>5.1. Wybór odbiornika .....</b>	<b>153</b>
<b>5.2. Funkcje przy jednym wybranym siłowniku .....</b>	<b>155</b>
<b>5.2.1. Automatyczny tryb nastawczy .....</b>	<b>156</b>
<b>5.2.2. Ręczny tryb nastawczy, dwa punkty stałe .....</b>	<b>157</b>
<b>5.2.3. Ręczny tryb nastawczy, punkt górny przeciążeniowo .....</b>	<b>158</b>
<b>5.2.4. Dostrajanie/kasowanie pilota .....</b>	<b>159</b>
<b>5.2.5. Kasowanie listy pilotów w odbiorniku .....</b>	<b>159</b>
<b>5.2.6. Przywrócenie ustawień fabrycznych odbiornika .....</b>	<b>159</b>
<b>5.2.7. Tryb KONFIGURACJI (tylko dla przeszkolonego personelu) .....</b>	<b>159</b>
<b>5.3. Funkcje nadajnika .....</b>	<b>162</b>

6.	Uruchomienie iveo/Ustawianie za pomocą pilota .....	162
6.1.	Ustawienie pozycji krańcowej i dostrajanie pierwszego nadajnika ....	163
6.1.1.	Automatyczny tryb nastawczy .....	163
6.1.2.	Ręczny tryb nastawczy, dwa punkty stale .....	164
6.1.3.	Ręczny tryb nastawczy, punkt górny przeciążeniowo .....	165
6.2.	Dostrajanie nadajników/kanałów .....	166
6.2.1.	Programowanie kolejnych nadajników/kanałów .....	166
6.2.2.	Kasowanie nadajnika/kanałów .....	166
6.3.	Pozycje pośrednie .....	166
6.4.	Funkcje w trybie serwisowym (ustawianie za pomocą nadajnika) .....	167
6.5.	Ustawianie położeń krańcowych za pomocą nadajnika .....	167
6.6.	Dostrajanie nowego nadajnika w przypadku uszkodzenia lub braku nadajnika .....	168
6.7.	Resetowanie napędu do ustawień fabrycznych .....	168
6.8.	Podział na grupy .....	168
6.9.	Zmiana systemu radiowego na comneo .....	169
7.	Dane techniczne .....	170
8.	Ogólne oświadczenie zgodności .....	171
9.	Pomoc przy usuwaniu problemów .....	171
10.	Infolinia serwisowa SELVE .....	171

## 2. Informacje o właściwościach siłownika

### 2.1. Zastosowanie zgodne z przeznaczeniem

Stosowanie tego typu napędu jest dopuszczalne tylko w przypadku zastosowania przeciwsłonecznych osłon materiałowych, osłon przeciw owadami i osłonach zaciemniających typu zip-screen.

### 2.2. Zasadnicze właściwości napędów

Właściwości ogólne	
Rozpoznawanie przeszkód przy opuszczaniu	tak
Funkcja powrotu: Podniesienie rolety po napotkaniu przeszkody przy opuszczaniu (automatyczne podniesienie do 3 razy)	tak
Funkcja powrotu: Ochrona przeciążeniowa przy podnoszeniu, przy za dużym momencie obrotowym, ochrona przed przymarznąciem (automatyczne podniesienie do 3 razy)	tak
Automatyczne przyporządkowanie kierunków ruchu po zakończeniu programowania punktów krańcowych	tak
Równoległe podłączenie większej ilości siłowników	tak
Ustawianie punktów krańcowych	
Automatyczne ustawienie dolnego punktu krańcowego	tak
Automatyczne ustawienie górnego punktu krańcowego plus poluzowanie	tak
Dolny punkt krańcowy: dowolny punkt wybrany	tak
Górny punkt krańcowy: dowolny punkt wybrany	tak

#### Dalsze wskazówki:

W celu ochrony osłony przeciwsłonecznej każdego rodzaju, napędy posiadają specjalną funkcję rozpoznawania przeszkód.

Ponieważ w przypadku napotkania przeszkody w zależności od pozycji osłony, zanim zadziała system rozpoznawania przeszkód, przeszkoda musi przejąć nawet cały ciężar osłony, system ten nie może być stosowany do ochrony osób.

Hałas, powstający podczas pracy siłownika jest znacznie mniejszy niż 70 dB(A). W zależności od właściwości urządzenia siłownik może powodować powstawanie większego hałasu, który można zredukować stosując odpowiednie środki techniczne, np. wyciszenie skrzynki.

### 2.3. Siłowniki radiowe SELVE commeo/iveo

Wszystkie napędy SELVE-RC odbierają sygnały radiowe na częstotliwości 868,1 MHz (technologia radiowa commeo) i 868,3 MHz (technologia radiowa iveo). Jednoczesna praca na obu częstotliwościach nie jest możliwa.

commeo jest dwukierunkowym systemem sterowania radiowego, gdzie dane zapisywane są w pamięci zarówno urządzeń nadawczych, jak i odbiorczych. iveo to jednokierunkowy system radiowy kompatybilny z systemem intronic.

Napęd jest otwarty dla obu systemów radiowych po odłączeniu zasilania sieciowego, dopóki nie dostrojono go z nadajnikiem commeo/iveo. W przypadku późniejszej zmiany systemu radiowego należy najpierw wyprogramować wszystkie nadajniki innego systemu radiowego. Następnie należy odłączyć napęd od zasilania sieciowego.

Do siłowników można dostroić wszystkie nadajniki systemu SELVE commeo/iveo. Do jednego siłownika można dostroić równocześnie do 16 nadajników. Należy przy tym przestrzegać instrukcji obsługi nadajnika.

Siłowniki commeo można ustawić w trybie **KONFIGURACJI** do różnych zastosowań. Ustawienie fabryczne tego napędu to ustawienie „markizowe“. W trybie iveo nie można przestawić zastosowania.

#### **Wskazówka:**

Zwrócić uwagę, aby urządzenie sterujące nie zostało zainstalowane i eksploatowane w pobliżu powierzchni metalowych oraz w zasięgu pól magnetycznych. Powierzchnie metalowe lub szyby metalizowane, znajdujące się na linii działania sygnału radiowego, mogą w znacznym stopniu ograniczyć jego zasięg.

Nadajniki radiowe, pracujące na tej samej częstotliwości, mogą powodować zakłócenia odbioru.

Należy wziąć pod uwagę, że zakres sygnału radiowego jest ograniczony przez ustawodawcę oraz przepisy.



### 3. Montaż i podłączenie elektryczne



**Uwaga!**

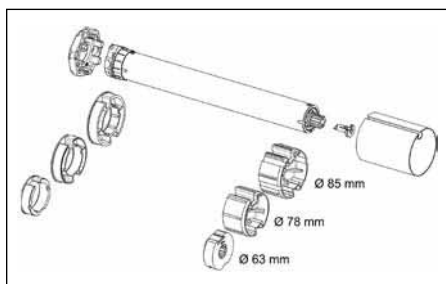
**Uwaga!** Niebezpieczeństwo doznania obrażeń ciała w wyniku porażenia prądem!

Podłączanie tylko z wyłączonym zasilaniem!

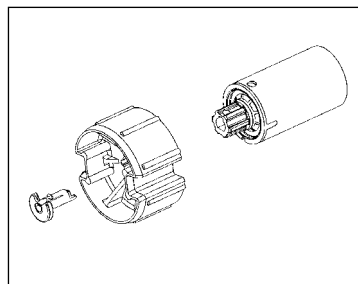
Siłownik funkcjonuje wyłącznie po zamontowaniu do rolety.

#### 3.1. Montaż siłownika w wałku roletowym

1. Adapter i zabierak wybrać na podstawie rozmiaru wałka (zdjęcie 1).
2. Adapter proszę wsunąć i dokładnie umocować na głowicy napędu.
3. Zabierak nasunąć i zabezpieczyć specjalnym kołkiem (artykuł 288500) (zdjęcie 2)



Zdjęcie 1: Przykłady różnych rozmiarów wałka



Zdjęcia 2: Kołek zabezpieczający\*

\* W przypadku napędów serii 3 zabierak jest zabezpieczony za pomocą pierścienia (pierścień zabezpieczający według DIN 471-20x1,2 FST, artykuł 940516). Do nałożenia pierścienia zabezpieczającego potrzebne są specjalne obcęgi dla wałków z wielkością ucha >2 mm!

4. Wsunąć siłownik do wałka. Nie wolno uderzać przy tym w siłownik. Adapter i zabierak powinny dokładnie, bez żadnego luzu, przylegać do ścian wałka.
5. Jeżeli jest to potrzebne, można umocować siłownik do osi wałka, np. przykręcając wałek do zabieraka.  
Nie wiercić otworów w siłowniku!

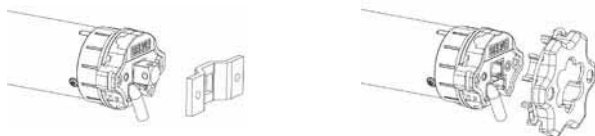


6. Wałek z siłownikiem i obsadką założyć do skrzynki. Nie łażamywać kabla zasilającego i anteny, ułożyć je w taki sposób, żeby nie uległy uszkodzeniom. Antena nie powinna leżeć równolegle do kabla zasilającego. Anteny nie wolno skracać, ani wydłużać. W celu zapobieżenia dostaniu się wody do siłownika, kabel zasilający ułożyć łukiem w dół, aby woda mogła po nim spływać.

7. Zamocować osłonę do wałka.

### 3.2. Mocowanie napędu

Siłowniki SELVE można mocować albo przy użyciu głowicy, albo wkładanego czworokątnego trzpienia. Różnorodny osprzęt ułatwia montaż w obu wersjach.

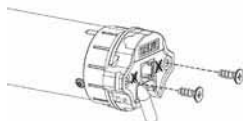


Moment obrotowy do maks. 20 Nm    Moment obrotowy do 50 Nm

Oprócz tego można przykręcać różne kołnierze i płyty montażowe. Przy użyciu trzpienia, mocowanie musi być wyposażone w mechaniczny ogranicznik, zapobiegający przesunięciu trzpienia wzdłuż osi.

**Uwaga!** Napędów SEZ-RC 2/30, 2/40 i 2/50 nie wolno mocować za pomocą trzpienia wtykowego 930285!

Jeżeli głowica siłownika jest bezpośrednio przykręcana do boczku skrzynki, albo do głowicy przykręcana jest blaszka adaptacyjna, należy pamiętać, że w siłownikach BR 2 (do SW 50 i 60) można użyć wyłącznie **zewnętrznych** otworów na śruby (odstęp 48 mm).



Wewnętrzne otwory (odstęp 29 mm) nie przenoszą momentu obrotowego. Ponieważ zewnętrzne otwory nie są nagwintowane, należy stosować specjalne śruby.

W siłownikach BR 1 (do SW 40) znajdują się tylko 2 otwory (odstęp 29 mm), które należy wykorzystać do montażu.

Zalecane typy śrub:

- siłowniki BR 2 z głowicą z tworzywa: śruby samogwintujące KN 1033 STS 50x14-Z
- siłowniki BR 2 z głowicą metalową: śruba samogwintująca KN 3041 SLS L40x12 T20
- siłowniki SE.. BR 1: śruby DIN 965 M5 x 10

### 3.3. Montaż i demontaż wtyczki kabla zasilającego

Jeszcze nie wszystkie typy siłowników są wyposażone w kabel zasilający z wtyczką. W kilku typach siłowników kabel jest trwale połączony z siłownikiem.

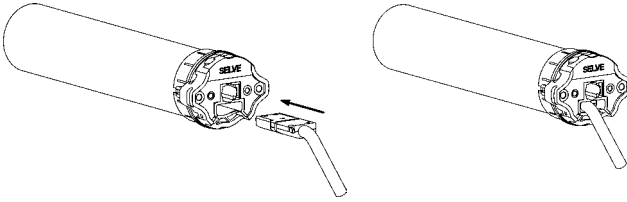


**Uwaga!**

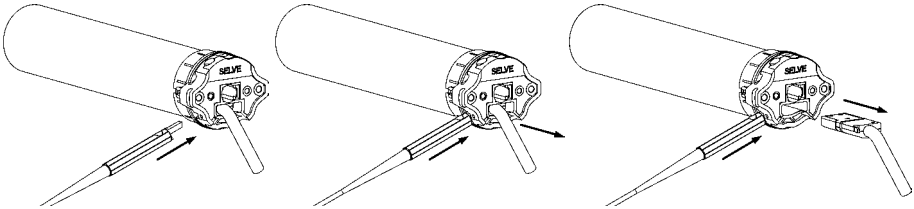
**Uwaga!** Niebezpieczeństwo doznania obrażeń ciała w wyniku porażenia prądem!

Jeżeli wtyczka kabla nie znajduje się w gniazdku w siłowniku, kabel nie może być pod napięciem.

Przy wkładaniu wtyczki do głowicy nie podawać napięcia do kabla zasilającego. Wtyczkę należy wcisnąć do gniazda w głowicy, aż słyszalnie zaskoczy zatrząsk.



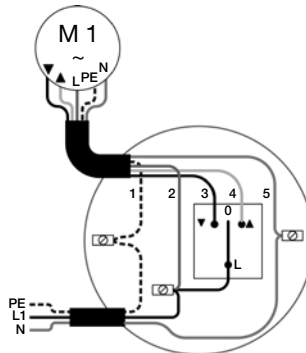
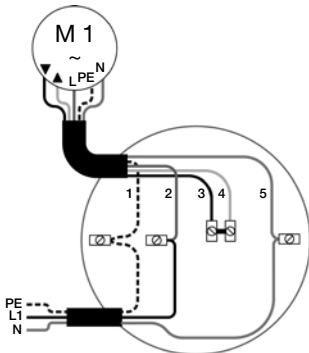
Przed wyjęciem wtyczki z gniazda w siłowniku odłączyć kabel spod napięcia. Zwolnić zatrząsk wtyczki przez boczny otwór w głowicy. Można wykonać to, albo przy pomocy śrubokręta, albo specjalnego narzędzia. Naciskając na zaczep zatrząsku, ciągnąć ostrożnie za kabel, aż wtyczka wyjdzie z zatrząsku i będzie można wyjąć kabel.



### 3.4. Podłączenie elektryczne

Siłownik radiowy bez wyłącznika

Siłownik radiowy z wyłącznikiem



1 = PE, kabel żółto-zielony

2 = L1, kabel brązowy

3 = DÓŁ, kabel czarny

4 = GÓRE, kabel szary

5 = N, kabel niebieski

Podłączenie wyłącznika indywidualnego jest opcjonalne. Jeżeli siłownik ma być sterowany tylko drogą radiową, wystarczy podłączenie kabli N, L1, i PE.

## 4. Ustawianie punktów krańcowych

### 4.1. Stan fabryczny

Siłownik jest dostarczany bez ustawionych punktów krańcowych i bez dostrojonego nadajnika. Siłownik porusza się tylko w przypadku naciśnięcia przycisku **W GÓRĘ** lub **W DÓŁ**. Funkcje bezpieczeństwa są w stanie fabrycznym nieaktywne. Ich aktywacja następuje po ustawieniu obu punktów krańcowych.

Napęd SEZ Plus-RC znajduję się w stanie fabrycznym w automatycznym trybie nastawczym. Po podłączeniu do prądu jest to zasygnalizowane poprzez krótki ruch do góry-na dół.

### 4.2. Sposoby ustawiania

Punkty krańcowe w siłowniku radiowym SELVE można ustawić przy pomocy:

- kabla nastawczego do siłowników radiowych (art. 290109) **lub**
- dowolnego wyłącznika kablowego (**tylko w automatycznym trybie nastawczym**) **lub**
- dowolnego pilota commeo lub iveo.

### 4.3. Warunki mechaniczne

Przy użyciu napędów SEZ-RC płótno markizowe jest często przymocowane bezpośrednio do wałka markizowego.

#### Uwaga:

Przy ustawieniach w automatycznym trybie nastawczym musi być zapewniony odbiór w górnym punkcie krańcowym.

Przy ustawieniach w automatycznym trybie nastawczym musi być zapewniony ogranicznik (np. parapet) w położeniu dolnym.

### 4.4. Tabela wyboru sposobu ustawiania

Tryb nastawczy/punktów krańcowych	Kabel nastawczy	System radiowy commeo	System radiowy iveo
Automatyczny tryb nastawczy na dole punkt, góra przeciążeniowo/poluzowanie*	<b>4.5.1.</b> (strona 150)	<b>5.2.1.</b> (strona 156)	<b>6.1.1.</b> (strona 163)
Ręczny tryb nastawczy na dole punkt, góra przeciążeniowo/poluzowanie*	<b>4.5.2.</b> (strona 151)	<b>5.2.2.</b> (strona 157)	<b>6.1.2.</b> (strona 164)
Ręczny tryb nastawczy na dole punkt, na górze punkt	<b>4.5.3.</b> (strona 152)	<b>5.2.3.</b> (strona 158)	<b>6.1.3.</b> (strona 165)

\* Oba tryby nastawcze umożliwiają osiągnięcie tego samego celu: na dole punkt stały, u góry przeciążeniowo/z poluzowaniem

## 4.5. Ustawianie punktów krańcowych za pomocą kabla nastawczego/lub wyłącznika

### Wskazówka:

Programowanie punktów krańcowych za pomocą wyłącznika, połączonego kablem, jest możliwe tylko w trybie automatycznym.

Przy podłączaniu kabla nastawczego do siłownika należy zachować środki ostrożności:

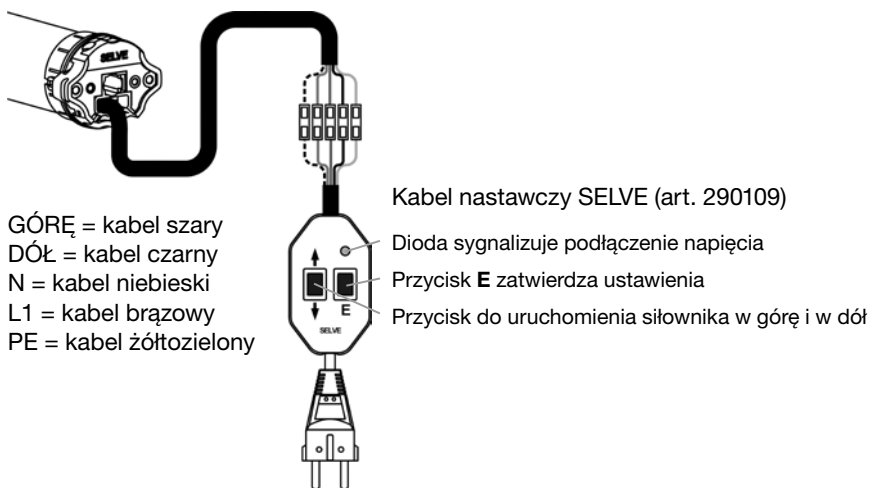


### Uwaga!

**Uwaga!** Niebezpieczeństwo doznania obrażeń ciała w wyniku porażenia prądem!

Kabel nastawczy podłączyć przed podaniem napięcia!

Pięć żył kabla nastawczego połączyć zgodnie z kolorem do żyły kabla zasilającego siłownika.



**Uwaga:** Przewód L1 (= brązowy) zawsze podłączać do napięcia ciągłego 230V, nawet jeśli napęd jest połączony z wyłącznikiem lub przełącznikiem nastawczym tylko do celów regulacji.




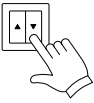



#### 4.5.1. Automatyczny tryb nastawczy, kasowanie i automatyczne ustawianie punktów krańcowych

##### ➔ W ruchu dolny punkt stały, góra przeciążeniowo z poluzowaniem osłony

Dwukrotne poruszenie się siłownika po podłączeniu napięcia sygnalizuje automatyczny tryb nastawczy. Napęd typu SEZ Plus-RC zapamiętuje dolny i górny punkt krańcowy automatycznie.

**Ważne:** W położeniach górnym i dolnym musi być zapewniony odbój albo ogranicznik.

Najpierw proszę dojechać do górnej pozycji krańcowej/odbojnika. Od tej pozycji proszę **bez** przerw dojechać do dolnej pozycji/ogranicznika, aż napęd wyłączy się automatycznie.

Ustawianie nadajnikiem	Ustawianie kablem nastawczym	Ruch	
			<p>Za pomocą przycisku <b>W GÓRĘ</b> lub <b>W DÓŁ</b> uruchomić siłownik w kierunku do góry. Prawidłowe przyporządkowanie kierunków ruchu nastąpi po ustawieniu punktów krańcowych.</p>
<p>lub</p> 			<p>Siłownik podniesie osłonę do <b>górnego</b> odboju i <b>zatrzyma się automatycznie</b>.</p>
			<p>Nadal przytrzymywać wciśnięty przycisk albo ponownie nacisnąć jeden z przycisków. Napęd wykonuje <b>automatycznie ruch w dół</b>.</p>
			<p>Gdy osłona zatrzyma się na <b>dolnym</b> ograniczniku, siłownik <b>wyłączy się automatycznie</b>. Punkty krańcowe są już ustawione i klawisze są prawidłowo przyporządkowane do kierunków ruchu. Należy wykonać próbne podniesienie i opuszczenie osłony.</p>



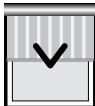


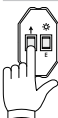
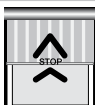

## 4.5.2. Ręczny tryb nastawczy, kasowanie i ręczne ustawianie punktów krańcowych

### ➔ W ruchu dolny punkt stały, góra przeciążeniowo z poluzowaniem osłony

Pojedyncze poruszenie się siłownika sygnalizuje ręczny tryb nastawczy.

**Ważne:** W górnym położeniu musi znajdować się odbój!

Najpierw trzeba nastawić dolny punkt krańcowy. Z tego położenia krańcowego trzeba **bez** przerw dojechać do odbojnika znajdującego się w górnym położeniu krańcowym.





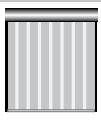


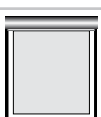
Ustawianie kablem nastawczym	Ruch
 <p>6 s</p>	<p>Nacisnąć przycisk <b>E</b> na kablu nastawczym na 6 sekund. Napęd przechodzi w ręczny tryb nastawczy. Oba już ustawione położenia krańcowe zostaną skasowane.</p>
	 <p>Za pomocą przycisku <b>W GÓRĘ</b> lub <b>W DÓŁ</b> opuścić osłonę do wybranego <b>dolnego</b> punktu krańcowego.</p>
 <p>3 s</p>	 <p>Nacisnąć przycisk <b>E</b> na 3 sekundy. Prawidłowe przyporządkowanie kierunków ruchu nastąpi po ustawieniu punktów krańcowych.</p>
	 <p>Podnieść osłonę bez zatrzymywania do <b>górnego</b> odbojnika, siłownik <b>zatrzyma się automatycznie</b>.</p>
<p>Auto-Stop</p>	 <p>Punkty krańcowe są już ustawione i klawisze są prawidłowo przyporządkowane do kierunków ruchu. Należy wykonać próbne podniesienie i opuszczenie osłony.</p>

### 4.5.3. Ręczny tryb nastawczy, kasowanie i ręczne ustawianie punktów krańcowych

#### ➔ W ruchu dolny punkt stały, górny punkt stały

Pojedyncze poruszenie się siłownika sygnalizuje ręczny tryb nastawczy.

W trybie ręcznym w pierwszej kolejności musi być ustawiony i zapisany dolny punkt krańcowy. Następnie należy podnieść osłonę do górnego punktu i zatwierdzić go.

Ustawianie kablem nastawczym	Ruch
 <p>6 s</p>	<p>Nacisnąć przycisk <b>E</b> na kablu nastawczym na 6 sekund. Napęd przechodzi w ręczny tryb nastawczy. Oba już ustawione położenia krańcowe zostaną skasowane.</p>
	 <p>Za pomocą przycisku <b>W GÓRĘ</b> lub <b>W DÓŁ</b> opuścić osłonę dokładnie do wybranego <b>dolnego</b> punktu krańcowego.</p>
 <p>3 s</p>	 <p>Nacisnąć przycisk <b>E</b> na 3 sekundy. Prawidłowe przyporządkowanie kierunków ruchu nastąpi po ustawieniu punktów krańcowych.</p>
 <p>3 s</p>	 <p>Dokładnie do wybranego górnego punktu krańcowego podnieść osłonę i na co najmniej na 3 sekundy nacisnąć przycisk <b>E</b>.</p>
<p>Auto-Stop</p>	 <p>Punkty krańcowe są już ustawione i klawisze są prawidłowo przyporządkowane do kierunków ruchu. Należy wykonać próbne podniesienie i opuszczenie osłony.</p>



## 5. Uruchomienie commeo/Ustawianie za pomocą pilota

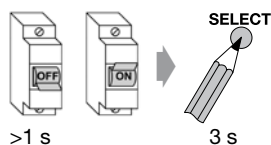
### Uruchomienie commeo

Uruchomienie w trybie commeo możliwe jest tylko z nadajnikami commeo. Aby dokonać ustawień w odbiorniku, wybrać odbiornik za pomocą nadajnika w trybie **SELECT**. W trybie **SELECT** jest dostępne zawsze tylko jedno połączenie z wybranym odbiornikiem. Tylko ten odbiornik można uruchomić i ustawić.

#### 5.1. Wybór odbiornika

Naciśnięcie przycisku **SELECT** na 3 sekundy powoduje przejście nadajnika w tryb **SELECT**. Po uruchomieniu trybu **SELECT**, dioda LED statusu zaczyna szybko migać, co oznacza, że nadajnik szuka odbiorników. Zielone światło diody statusu wskazuje, że odbiorniki zostały znalezione i dioda ta powoli miga na pomarańczowo. Pierwszy odbiornik wykonuje krótki ruch potwierdzenia. Jeżeli żaden odbiornik nie został znaleziony, sygnalizowane jest to czerwonym światłem diody statusu.

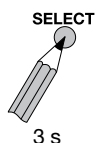
#### Wybór odbiorników niedostrojonym nadajnikiem/pierwsze uruchomienie



1. Odłączyć zasilanie odbiornika > 1 sekundy. Odbiorniki można znaleźć w ciągu następnych 4 minut.
2. Naciśnąć przycisk **SELECT** pilota na 3 sekundy. Pilot znajdzie się w trybie **SELECT**.

lub

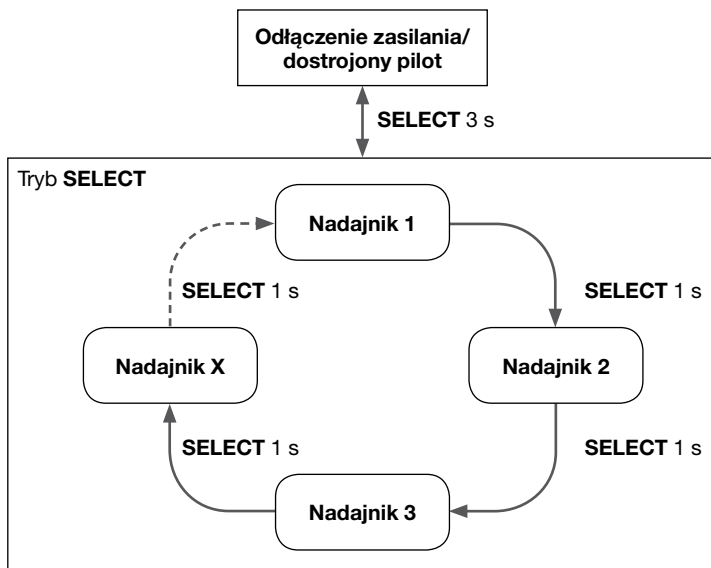
#### Wybór odbiorników dostrojonym nadajnikiem



1. Wybrać kanał pilota, do którego jest dostrojony odbiornik.
2. Naciśnąć przycisk **SELECT** pilota na 3 sekundy. Pilot znajdzie się w trybie **SELECT**.

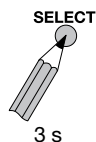
**Wskazówka:** Tak znalezione odbiorniki można teraz znaleźć w ciągu 4 minut za pomocą kolejnego, niedostrojonego nadajnika. W tym celu naciśnąć na 3 sekundy przycisk **SELECT** dodatkowego nadajnika. Nadajnik znajduje się w trybie **SELECT**. Wszystkie ustawienia można przeprowadzić teraz za pomocą obu nadajników.

W przypadku znalezienia kilku odbiorników, przez naciśnięcie przycisku **SELECT** na 1 sekundę można przejść do wybranego odbiornika. Kolejny odbiornik wykonuje krótki ruch potwierdzenia. Zawsze wybrany jest tylko jeden odbiornik, który można przemieszczać, nastawiać i programować.



### Wychodzenie z trybu **SELECT**

Aby wyjść z trybu **SELECT** (diody statusu miga powoli na pomarańczowo), naciśnięć na 3 sekundy przycisk **SELECT**.



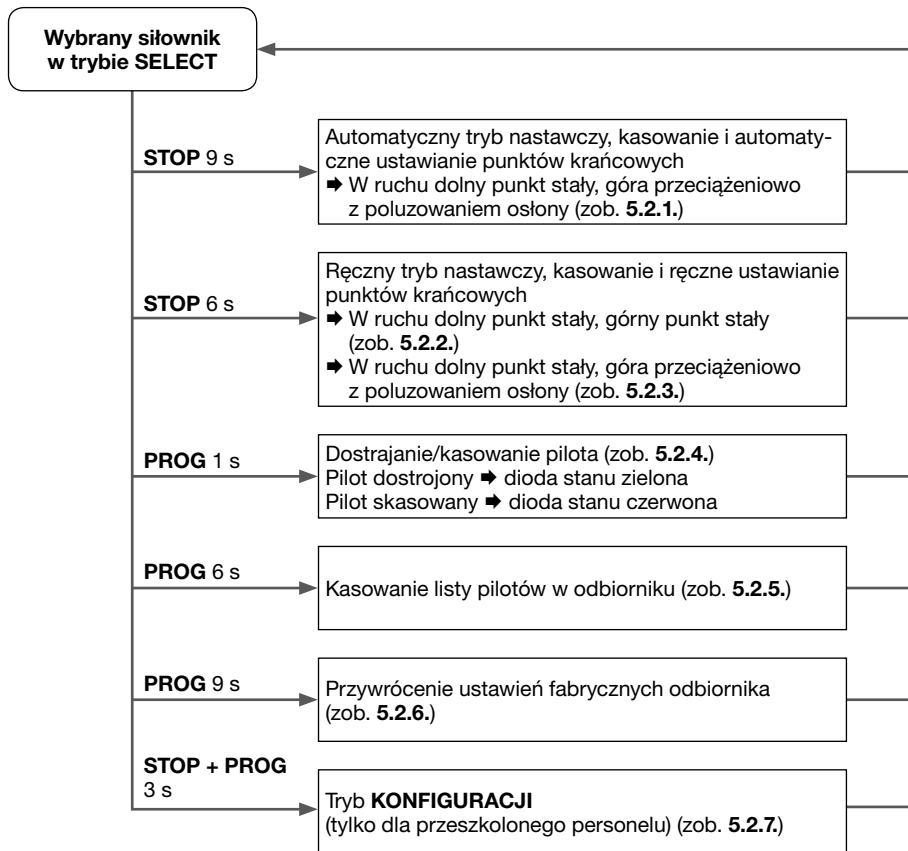
### Wskazania diody statusu nadajnika dla poszczególnych stanów roboczych

Stan roboczy	Wskazania diody LED
Tryb ruchu	Świeci się w czasie przycisku
Tryb <b>SELECT</b>	Miga powoli na pomarańczowo
Tryb <b>KONFIGURACJI</b> (tylko dla przeszkolonego personelu), zob. 5.2.7.	Miga powoli na zielono albo czerwono

## 5.2. Funkcje przy jednym wybranym siłowniku

### ➔ Pilot w trybie SELECT

Jeżeli za pomocą jednego pilota wybrany został jeden siłownik, można zaprogramować następujące funkcje.

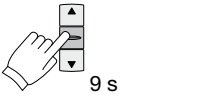
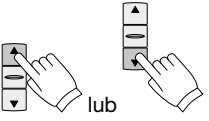

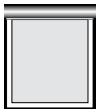
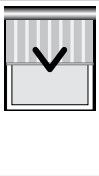
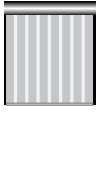


**Wskazówka do ustawień z punktu 5.2:** Aby wykonać te ustawienia wybrać odbiornik za pomocą nadajnika w trybie **SELECT** (dioda LED miga powoli na pomarańczowo). Po wykonaniu ustawień napęd jest nadal połączony z nadajnikiem (zobacz punkt 5).

### 5.2.1. Automatyczny tryb nastawczy, kasowanie i automatyczne ustawianie punktów krańcowych

#### ➔ W ruchu dolny punkt stały, góra przeciążeniowo z poluzowaniem osłony

Dwukrotne poruszenie się siłownika po podłączeniu napięcia sygnalizuje automatyczny tryb nastawczy. Siłowniki typu SEZ-RC wyszukują punkty krańcowe automatycznie. W tym celu siłownik musi najpierw podnieść osłonę do góry, aż do odboju, a następnie opuścić ją na dół, aż się automatycznie wyłączy.

Obsługa	Ruch
	<p>Nacisnąć przycisk <b>STOP</b> pilota na 9 sekund. Oba już ustawione położenia krańcowe zostaną skasowane.  <b>Wskazówka:</b> Może nie dotyczyć pierwszej instalacji lub po zresetowaniu do ustawień fabrycznych.</p>
	 <p>Za pomocą przycisku <b>W GÓRĘ</b> lub <b>W DÓŁ</b> uruchomić siłownik w kierunku do góry.</p>
<p>Auto-Stop w górnym i dolnym punkcie krańcowym, przycisk cały czas trzymać przyciśnięty</p>	 <p>Siłownik podniesie osłonę do <b>górnego</b> odboju i <b>zatrzyma się automatycznie</b>. Tym samym zakończono prawidłowe przyporządkowanie kierunku obrotów.</p>
	 <p>Nadal przytrzymywać wciśnięty przycisk. Po 1–2 sekundach napęd wykonuje automatycznie ruch w dół. Alternatywnie przesterować napęd w dół przyciskiem <b>W DÓŁ</b>.  <b>Wskazówka:</b> Napęd można przemieszczać w górę lub w dół. Dopóki dolny punkt krańcowy nie jest znaleziony, ruch w dół jest dwukrotnie przerywany.</p>
	 <p>Gdy osłona zatrzyma się na <b>dolnym</b> ograniczniku, siłownik <b>wyłączy się automatycznie</b>. Punkty krańcowe są już ustawione i klawisze są prawidłowo przyporządkowane do kierunków ruchu. Należy wykonać próbne podniesienie i opuszczenie osłony.</p> <p><b>Wskazówka:</b> Możliwe, że nadajnik nie jest jeszcze dostrojony. Aby dostroić nadajnik, patrz punkt 5.2.4.</p>


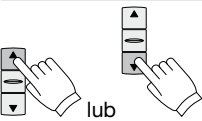


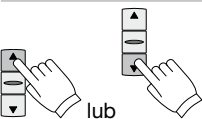


**Wskazówka do ustawień z punktu 5.2:** Aby wykonać te ustawienia wybrać odbiornik za pomocą nadajnika w trybie **SELECT** (dioda LED miga powoli na pomarańczowo). Po wykonaniu ustawień napęd jest nadal połączony z nadajnikiem (zobacz punkt 5).

### 5.2.2. Ręczny tryb nastawczy, kasowanie i ręczne ustawianie punktów krańcowych

#### ➔ W ruchu dolny punkt stały, górny punkt stały

Pojedyncze poruszenie się siłownika sygnalizuje ręczny tryb nastawczy.

W trybie ręcznym w pierwszej kolejności musi być ustawiony i zapisany dolny punkt krańcowy. Następnie należy podnieść osłonę do górnego punktu i zatwierdzić go.

Obsługa	Ruch
 <p>6 s</p>	<p>Nacisnąć przycisk <b>STOP</b> pilota na 6 sekund. Napęd przechodzi w ręczny tryb nastawczy. Oba już ustawione położenia krańcowe zostaną skasowane.</p>
 <p>lub</p> 	<p>Za pomocą przycisku <b>W GÓRĘ</b> lub <b>W DÓŁ</b> opuścić osłonę do wybranego <b>dolnego</b> punktu krańcowego.</p>
 <p>3 s</p>	<p>Nacisnąć przycisk <b>STOP</b> na 3 sekundy. Prawidłowe przyporządkowanie kierunków ruchu nastąpi po ustawieniu punktów krańcowych.</p>
 <p>lub</p> 	<p>Podnieść osłonę do wybranego <b>górnego</b> punktu krańcowego.</p>
 <p>3 s</p>	<p>Nacisnąć przycisk <b>STOP</b> na 3 sekundy. Punkty krańcowe są już ustawione i klawisze są prawidłowo przyporządkowane do kierunków ruchu. Należy wykonać próbne podniesienie i opuszczenie osłony.</p>

**Wskazówka:** Możliwe, że nadajnik nie jest jeszcze dostrojony. Aby dostroić nadajnik, patrz punkt 5.2.4.


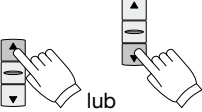


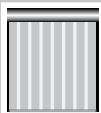
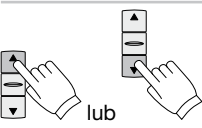
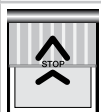
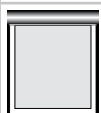
**Wskazówka do ustawień z punktu 5.2:** Aby wykonać te ustawienia wybrać odbiornik za pomocą nadajnika w trybie **SELECT** (dioda LED miga powoli na pomarańczowo). Po wykonaniu ustawień napęd jest nadal połączony z nadajnikiem (zobacz punkt 5).

### 5.2.3. Ręczny tryb nastawczy, kasowanie i ręczne ustawianie punktów krańcowych

#### ➔ W ruchu dolny punkt stały, góra przeciążeniowo z poluzowaniem osłony

Pojedyncze poruszenie się siłownika sygnalizuje ręczny tryb nastawczy.

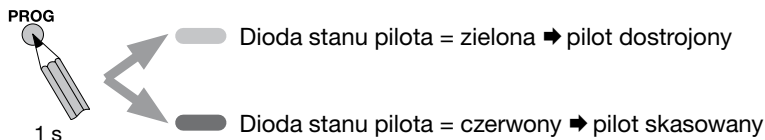
W trybie ręcznym w pierwszej kolejności musi być ustawiony i zapisany dolny punkt krańcowy. Następnie należy podnieść osłonę do odboju, aż siłownik wyłączy się automatycznie.

Obsługa	Ruch
 6 s	<p>Nacisnąć przycisk <b>STOP</b> pilota na 6 sekund. Napęd przechodzi w ręczny tryb nastawczy. Oba już ustawione położenia krańcowe zostaną skasowane.</p>
 lub	 <p>Za pomocą przycisku <b>W GÓRĘ</b> lub <b>W DÓŁ</b> opuścić osłonę do wybranego <b>dolnego</b> punktu krańcowego.</p>
 3 s	 <p>Nacisnąć przycisk <b>STOP</b> na 3 sekundy. Prawidłowe przyporządkowanie kierunków ruchu nastąpi po ustawieniu punktów krańcowych.</p>
 lub	 <p>Podnieść osłonę bez zatrzymywania do <b>górnego</b> odbojnika, siłownik <b>zatrzyma się automatycznie</b>.</p>
Auto-Stop	 <p>Punkty krańcowe są już ustawione i klawisze są prawidłowo przyporządkowane do kierunków ruchu. Należy wykonać próbne podniesienie i opuszczenie osłony.</p> <p><b>Wskazówka:</b> Możliwe, że nadajnik nie jest jeszcze dostrojony. Aby dostroić nadajnik, patrz punkt 5.2.4.</p>

**Wskazówka do ustawień z punktu 5.2:** Aby wykonać te ustawienia wybrać odbiornik za pomocą nadajnika w trybie **SELECT** (dioda LED miga powoli na pomarańczowo). Po wykonaniu ustawień napęd jest nadal połączony z nadajnikiem (zobacz punkt 5).

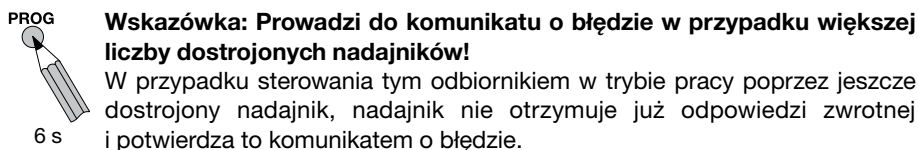
### 5.2.4. Dostrajanie/kasowanie pilota

W celu dostrojenia lub skasowania pilota należy wybrać właściwy kanał i nacisnąć przycisk **PROG** na 1 sekundę. Jeżeli dioda stanu zaświeci się w kolorze zielonym, oznacza to że pilot jest dostrojony. Czerwony kolor diody oznacza, że pilot został skasowany.



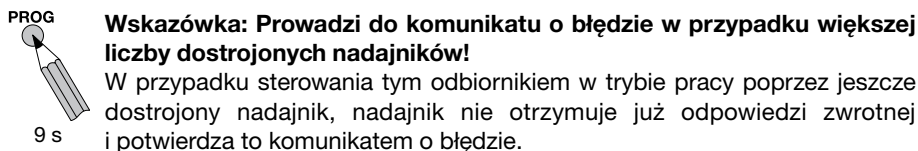
### 5.2.5. Kasowanie listy pilotów w odbiorniku

W celu skasowania listy nadajników w odbiorniku należy nacisnąć przycisk **PROG** na nadajniku na 6 sekund. Wszystkie nadajniki, które były dostrojone do odbiornika zostały skasowane. Odbiornik zostanie wyprogramowany z nadajnika.



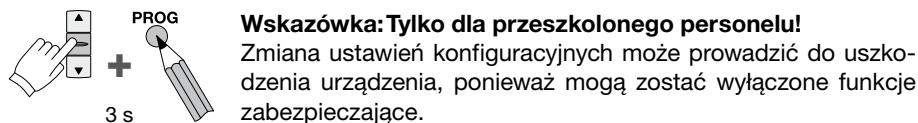
### 5.2.6. Przywrócenie ustawień fabrycznych odbiornika

W celu przywrócenia ustawień fabrycznych należy nacisnąć przycisk **PROG** na nadajniku na 9 sekund. Wszystkie ustawienia zostaną skasowane i powrócą do stanu fabrycznego. W pamięci siłownika zostaną skasowane dostrojone nadajniki i punkty końcowe. Odbiornik zostanie wyprogramowany z nadajnika.



### 5.2.7. Tryb KONFIGURACJI (tylko dla przeszkolonego personelu)

W celu wprowadzenia odbiornika w tryb **KONFIGURACJI** należy nacisnąć równocześnie przyciski **STOP** i **PROG** na 3 sekundy.

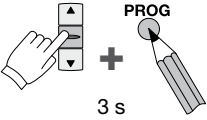
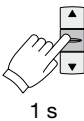
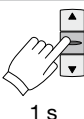



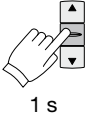


Równoczesne naciśnięcie przycisków **STOP** i **PROG** na 3 sekundy pozwala na wcześniejsze opuszczenie trybu **KONFIGURACJI**.

### Konfiguracja za pomocą pilota bez wyświetlacza

Dioda stanu zaczyna powoli błyskać zielono lub czerwono. Pilot pokazuje pierwszy bit. Pierwszy bit jest pokazywany przez pojedyncze błysnięcie. Przyciskiem **W GÓRĘ** pierwszy bit zostaje ustawiony na 1 (dioda stanu zielona), a przyciskiem **W DÓŁ** na 0 (dioda stanu czerwona). Naciśnięcie przycisku **STOP** powoduje przejście do następnego bitu. Dioda stanu pokazuje drugi bit błyskając dwukrotnie zielono lub czerwono. Każde naciśnięcie przycisku **STOP** powoduje przejście do kolejnego bitu. Każdy bit może zostać ustawiony w sposób opisany powyżej. Częstotliwość błysnięć odpowiada pozycji bitu.

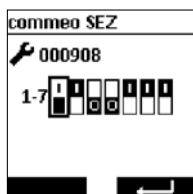
Po ustawieniu ostatniego bitu tryb **KONFIGURACJI** zostaje wyłączony przez naciśnięcie przycisku **STOP**. Dioda stanu zaczyna błyskać pomarańczowo. Pilot znajduje się w trybie **SELECT**.

Obsługa	Dioda stanu	Ustawienie
 3 s	1x zielony = 1 czerwony = 0	▲ = zielony = 1 ▼ = czerwony = 0
 1 s	2x zielony = 1 czerwony = 0	▲ = zielony = 1 ▼ = czerwony = 0
 1 s	3x zielony = 1 czerwony = 0	▲ = zielony = 1 ▼ = czerwony = 0
		
 1 s	pomarańczowy	

### Konfiguracja za pomocą commeo Multi Send

Obsługa jest taka sama jak w przypadku pilotów bez wyświetlacza. Dioda stanu błyska nadal pomarańczowo. Na wyświetlaczu pokazuje się maska bitowa odbiornika. Przyciskiem na wyświetlaczu z prawej strony (symbol Enter) zapisuje się ustawienia.

SEZ-RC





## Maska bitowa, stan fabryczny

SEZ-RC

Pozycja bitu	1	2	3	4	5	6	7
Funkcja odbiornika	A		B		C		F
Dioda stanu = zielony/1	1	1			1	1	1
Dioda stanu = czerwony/0			0	0			

## Ustawianie funkcji odbiorników

A		Zastosowanie odbiornika
0	0 0	Żaluzja wewnętrzna (możliwe podłączenie czujników wiatru, deszczu, temperatury)
1	0 0	Żaluzja zewnętrzna
0	1 0	Markiza/screen wewnętrzny (możliwe podłączenie czujników wiatru, deszczu, temperatury)
1	1 0	Markiza/screen zewnętrzny
0	0 1	Markiza sklepowa (bez funkcji słonecznych)
1	0 1	Rolety (możliwe podłączenie czujników wiatru, deszczu, temperatury)
0	1 1	Napęd do okien (brak możliwości podłączenia czujników)
<b>B Wejścia poboczne</b>		
1		Tryb sygnału, sygnał alarmowy z wejść pobocznych
0		Tryb wyłącznika (napęd działa przy naciśniętym wyłączniku)
<b>C Rozpoznawanie przeszkód, automatyczne wyłączenie i podniesienie osłony ponad przeszkodę</b>		
1		Rozpoznawanie przeszkód włączone
0		Rozpoznawanie przeszkód wyłączone
<b>D Funkcja poluzowania przy wyłączniku przeciążeniowym w górnym punkcie krańcowym</b>		
1		Funkcja poluzowania włączona
0		Funkcja poluzowania wyłączona
<b>F Inteligentna ochrona przeciążeniowa przy podnoszeniu osłony do górnego punktu krańcowego</b>		
1		Inteligentna ochrona przeciążeniowa włączona, urządzenie dopasowuje ochronę przeciążeniową
0		Inteligentna ochrona przeciążeniowa wyłączona, ochrona przeciążeniowa przy pełnym momencie obrotowym

### 5.3. Funkcje nadajnika

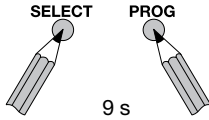
Nadajnik i odbiornik znajdują się w trybie ruchu.

#### Pozycje pośrednie

Ustawianie i wywoływanie pozycji pośrednich są opisane w instrukcji nadajnika.

#### Kasowanie listy odbiorników w pamięci nadajnika

W celu skasowania listy odbiorników w nadajniku należy nacisnąć równocześnie przyciski **SELECT** i **PROG** na 9 sekund. Wszystkie odbiorniki zostają wykasowane z pamięci nadajnika.



## 6. Uruchomienie iveo/Ustawianie za pomocą pilota

### Uruchomienie iveo

Uruchomienie w systemie iveo można przeprowadzić każdym nadajnikiem iveo lub intronic, które są wyposażone w przyciski **W GÓRĘ**, **STOP**, **W DÓŁ**.

## 6.1. Ustawienie pozycji krańcowej i dostrajanie pierwszego nadajnika

### 6.1.1. Automatyczny tryb nastawczy, kasowanie i automatyczne ustawianie punktów krańcowych

#### ➔ W ruchu dolny punkt stały, góra przeciążeniowo z poluzowaniem osłony

Dwukrotne poruszenie się siłownika po podłączeniu napięcia sygnalizuje automatyczny tryb nastawczy. Siłowniki typu SEZ-RC wyszukują punkty krańcowe automatycznie. W tym celu siłownik musi najpierw podnieść osłonę do góry, aż do odboju, a następnie opuścić ją na dół, aż się automatycznie wyłączy.

#### Uwaga!

Podłączać do sieci zawsze tylko jeden napęd radiowy – ten, który ma być zaprogramowany! Nie można jednocześnie zaprogramować kilku napędów.

#### Ustawianie nadajnikiem

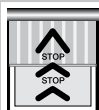
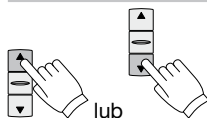
#### Ruch



Podłączyć napięcie sieciowe.



Nacisnąć jednocześnie na nadajniku przyciski **W GÓRĘ** i **W DÓŁ**. Nadajnik zostanie tymczasowo dostrajony do napędu.

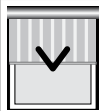


Siłownik podniesie osłonę do **górnego** odboju i **zatrzyma się automatycznie**. Tym samym zakończono prawidłowe przyporządkowanie kierunku obrotów.

Auto-Stop  
w górnym i dolnym punkcie krańcowym, przycisk cały czas trzymać przyciśnięty



Nadal przytrzymywać wciśnięty przycisk. Po 1–2 sekundach napęd wykonuje automatycznie ruch w dół. Alternatywnie przesterować napęd w dół przyciskiem **W DÓŁ**.



**Wskazówka:** Napęd można przemieszczać w górę lub w dół. Dopóki dolny punkt krańcowy nie jest znaleziony, ruch w dół jest dwukrotnie przerywany.



Gdy osłona zatrzyma się na **dolnym** ograniczniku, siłownik **wyłączy się automatycznie**. Punkty krańcowe są już ustawione i klawisze są prawidłowo przyporządkowane do kierunków ruchu. Należy wykonać próbne podniesienie i opuszczenie osłony.

PROG



1 s

Nacisnąć przycisk **PROG** na nadajniku. Nadajnik jest teraz na stałe dostrajony.

## 6.1.2. Ręczny tryb nastawczy, kasowanie i ręczne ustawianie punktów krańcowych

### ➔ W ruchu dolny punkt stały, górny punkt stały

Pojedyncze poruszenie się siłownika sygnalizuje ręczny tryb nastawczy.

W trybie ręcznym w pierwszej kolejności musi być ustawiony i zapisany dolny punkt krańcowy. Następnie należy podnieść osłonę do górnego punktu i zatwierdzić go.

#### Uwaga!

Podłączać do sieci zawsze tylko jeden napęd radiowy – ten, który ma być zaprogramowany! Nie można jednocześnie zaprogramować kilku napędów.

#### Ustawianie nadajnikiem

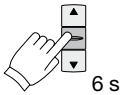
#### Ruch



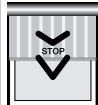
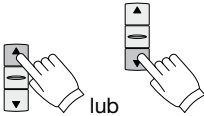
Podłączyć napięcie sieciowe.



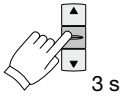
Nacisnąć jednocześnie na nadajniku przyciski **W GÓRĘ** i **W DÓŁ**. Nadajnik zostanie tymczasowo dostrojony do napędu.



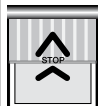
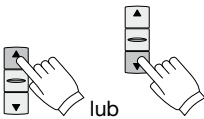
Nacisnąć przycisk **STOP** pilota na 6 sekund.



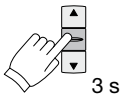
Za pomocą przycisku **W GÓRĘ** lub **W DÓŁ** opuścić osłonę do wybranego **dolnego** punktu krańcowego.



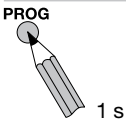
Nacisnąć przycisk **STOP** na 3 sekundy. Prawidłowe przyporządkowanie kierunków ruchu nastąpi po ustawieniu punktów krańcowych.



Podnieść osłonę do wybranego **górnego** punktu krańcowego.



Nacisnąć przycisk **STOP** na 3 sekundy. Punkty krańcowe są już ustawione i klawisze są prawidłowo przyporządkowane do kierunków ruchu. Należy wykonać próbne podniesienie i opuszczenie osłony.



Nacisnąć przycisk **PROG** na nadajniku. Nadajnik jest teraz na stałe dostrojony.

### 6.1.3. Ręczny tryb nastawczy, kasowanie i ręczne ustawianie punktów krańcowych

#### ➔ W ruchu dolny punkt stały, góra przeciążeniowo z poluzowaniem osłony

Pojedyncze poruszenie się siłownika sygnalizuje ręczny tryb nastawczy.

W trybie ręcznym w pierwszej kolejności musi być ustawiony i zapisany dolny punkt krańcowy. Następnie należy podnieść osłonę do odboju, aż siłownik wyłączy się automatycznie.

#### Uwaga!

Podłączać do sieci zawsze tylko jeden napęd radiowy – ten, który ma być zaprogramowany! Nie można jednocześnie zaprogramować kilku napędów.

#### Ustawianie nadajnikiem

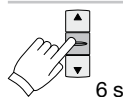
#### Ruch



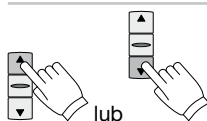
Podłączyć napięcie sieciowe.



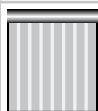
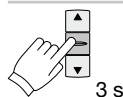
Nacisnąć jednocześnie na nadajniku przyciski **W GÓRĘ** i **W DÓŁ**. Nadajnik zostanie tymczasowo dostrojony do napędu.



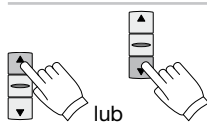
Nacisnąć przycisk **STOP** pilota na 6 sekund.



Za pomocą przycisku **W GÓRĘ** lub **W DÓŁ** opuścić osłonę do wybranego **dolnego** punktu krańcowego.



Nacisnąć przycisk **STOP** na 3 sekundy. Prawidłowe przyporządkowanie kierunków ruchu nastąpi po ustawieniu punktów krańcowych.



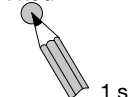
Podnieść osłonę bez zatrzymywania do **górnego** odbojnika, siłownik **zatrzyma się automatycznie**.

Auto-Stop



Punkty krańcowe są już ustawione i klawisze są prawidłowo przyporządkowane do kierunków ruchu. Należy wykonać próbne podniesienie i opuszczenie osłony.

PROG

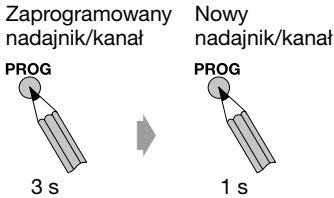


Nacisnąć przycisk **PROG** na nadajniku. Nadajnik jest teraz na stałe dostrojony.

## 6.2. Dostrajanie nadajników/kanałów

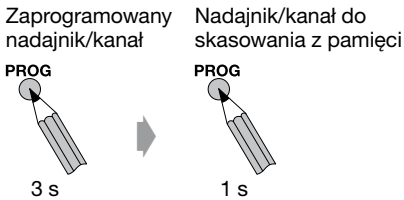
### 6.2.1. Programowanie kolejnych nadajników/kanałów

Przycisnąć na 3 sekundy przycisk **PROG** nadajnika/kanału zapisanego w pamięci (poczekać aż napęd wykona ruch potwierdzający). Napęd znajduje się w trybie gotowości do dostrajania przez 1 minutę. Nacisnąć na 1 s przycisk **PROG** nowego nadajnika/kanału. Nowy nadajnik/kanał jest teraz zaprogramowany.



### 6.2.2. Kasowanie nadajnika/kanałów

Przycisnąć na 3 sekundy przycisk **PROG** nadajnika/kanału zapisanego w pamięci (poczekać aż napęd wykona ruch potwierdzający). Napęd znajduje się w trybie gotowości do dostrajania przez 1 minutę. Nacisnąć na 1 s przycisk **PROG** przeznaczonego do wyprogramowania nadajnika/kanału. Nadajnik/kanał jest skasowany.



## 6.3. Pozycje pośrednie

Ustawianie i wywoływanie pozycji pośrednich są opisane w instrukcji nadajnika.

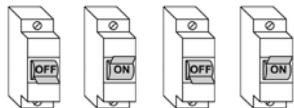
#### 6.4. Funkcje w trybie serwisowym (ustawianie za pomocą nadajnika)

Aby móc wykonać poniższe ustawienia, należy wprowadzić napęd w tryb serwisowy, odłączając go w specjalny sposób od zasilania sieciowego.

Przestrzegać następujących punktów:

- Aby przejść do trybu serwisowego, musi być na stałe dostrojony jeden nadajnik.
- Wprowadzić w tryb serwisowy tylko napęd który ma być ustawiany.
- Napęd pozostaje w trybie serwisowym przez 4 minuty.
- Aby wyprowadzić napęd z trybu serwisowego (np. gdy 3 napędy są podłączone do jednego zabezpieczenia), należy wykonać ruch napędem.

Bezpiecznik/złącze Hirschmann



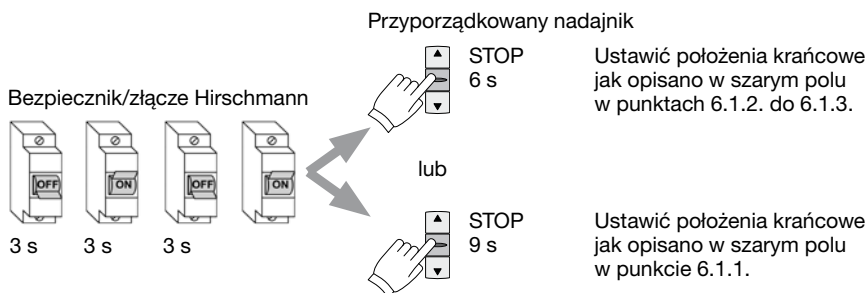
3 s    3 s    3 s

Napęd potwierdza tryb serwisowy krótkim ruchem w górę i w dół.

#### 6.5. Ustawianie położeń krańcowych za pomocą nadajnika

Z trybu nastawczego wychodzi się tylko przez zaprogramowanie obu położeń krańcowych. Przyporządkowanie nadajników pozostaje bez zmian. Po ustawieniu położeń krańcowych napęd znowu znajduje się w normalnym trybie pracy.

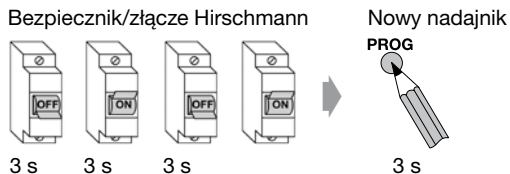
Ustawić napęd w tryb serwisowy przez odłączenie go od zasilania sieciowego. Naciskając 6 (tryb nastawiania ręcznego)/9 (tryb nastawiania automatycznego) sekund przycisk **STOP** przyporządkowanego nadajnika można cofnąć napęd do stanu nastawczego (odczekać, aż kontrolka nadajnika zamiga dwu-/trzykrotnie). Następnie ustawić położenia krańcowe jak opisano w szarym polu w punktach 6.1.1. do 6.1.3.



### 6.6. Dostrajanie nowego nadajnika w przypadku uszkodzenia lub braku nadajnika

Ma zastosowanie tylko w sytuacjach, gdy dostrojony nadajnik nie jest już dostępny (doszło do jego zgubienia lub uszkodzenia)!

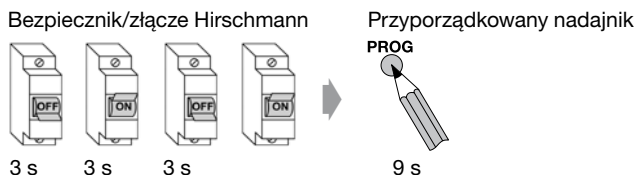
Aby dostroić nowy nadajnik/kanal, należy wprowadzić napęd w tryb serwisowy, odłączając go od zasilania sieciowego. Następnie nacisnąć na 3 sekundy przycisk **PROG** nowego nadajnika. Wszystkie poprzednie nadajniki/kanaly są wyprogramowane.



### 6.7. Resetowanie napędu do ustawień fabrycznych

Aby zresetować napęd do ustawień fabrycznych, należy wprowadzić go w tryb serwisowy, odłączając od zasilania sieciowego. Następnie nacisnąć na 9 s przycisk **PROG** na przyporządkowanym nadajniku.

Napęd nie jest już zaprogramowany w żadnym nadajniku i stracił położenia krańcowe.



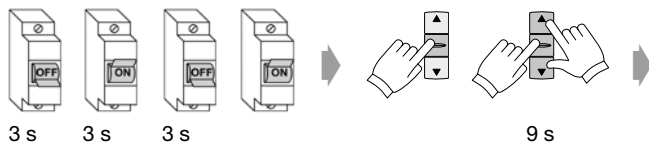
### 6.8. Podział na grupy

Jedna grupa to układ kilku napędów/odbiorników, którymi można sterować za pomocą jednego nadajnika/kanalu. Po zakończeniu podziału na grupy nadajnik ten jest wyprogramowany. Podczas dzielenia na grupy każdy napęd/odbiornik wykonuje w ciągu ok. 2 minut losowo tylko jednokrotny, trwający 3 s ruch. Zatrzymanie napędu za pomocą dowolnego nadajnika powoduje dostrojenie tego nadajnika do tego napędu.



W nadajniku nacisnąć najpierw przycisk **STOP**, następnie dodatkowo przyciski **W GÓRĘ** i **W DÓŁ**. Wszystkie trzy przyciski przytrzymać 9 s, aby uruchomić podział na grupy (odczekać, aż kontrolka nadajnika zamiga trzy razy). Krótkim ruchem napęd potwierdza aktywację podziału na grupy. Następnie każdy napęd wykonuje w ciągu 2 minut losowy, trwający 3 s ruch. W ciągu tych 3 s zatrzymać ruch napędu przyciskiem **STOP** na nadajniku przeznaczonym do dostrojenia z napędem. Tym samym nadajnik zostaje dostrojony do napędu, a napęd/odbiornik wychodzi z trybu podziału na grupy.

Bezpiecznik/złącze Hirschmann



Okno 1



Okno 2



Okno 3



W ciągu 2 minut napęd wykonuje losowo krótki, trwający 3 s ruch. W tym czasie należy zatrzymać napęd przynależnym nadajnikiem.



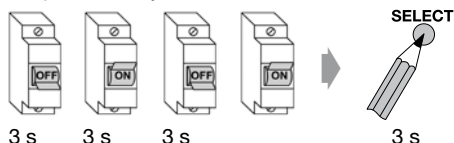
Jeżeli napędy nadal pracują w jednej grupie, powtórzyć proces z tymi napędami.

Jeżeli nie wykonano dostrojenia nadajnika przyciskiem **STOP** i żaden inny nadajnik nie jest dostrojony do napędu, można nadajnik ten ponownie dostroić przez jednoczesne naciśnięcie przycisków **W GÓRĘ** i **W DÓŁ**, a następnie przez naciśnięcie przycisku **PROG**.

### 6.9. Zmiana systemu radiowego na comceo

Aby zmienić system radiowy napędu pracującego z nadajnikami iveo, należy najpierw wprowadzić napęd w tryb serwisowy, następnie wybrać napęd nadajnikiem comceo naciskając 3 s przycisk **SELECT**. Po wybraniu napędu wszystkie nadajniki iveo są wyprogramowane.

Bezpiecznik/złącze Hirschmann



## 7. Dane techniczne

Typ	Moment obr. Nm	Prędkość obr./min	Pobór prądu A	Moc W
1/6	6	15	0,5	115
1/10	10	15	0,5	115
2/6	6	28	0,45	105
2/7	7	17	0,41	95
2/9	9	28	0,66	152
2/10	10	17	0,45	105
2/12	12	28	0,75	172
2/15	15	17	1,66	152
2/18	18	28	1,95	220
2/20	20	17	0,75	172
2/30	30	17	0,95	220
2/40	40	17	1,5	345

Nie wszystkie typy napędów są dostępne we wszystkich seriach i momentach obrotowych. Napędy BR 2 mają przewód połączeniowy z wtyczką. Napędy BR 1 i BR 3 mają standardowo przewód sieciowy długości 2,5 m, który jest na stałe zainstalowany i nie można go zmieniać!

Dane dotyczące długości i jakości przewodów w napędach BR 1, BR 2 i BR 3 można wybrać zgodnie z katalogiem.

Przewody połączeniowe należy zamawiać osobno.

Zasięgnąć informacji w przypadku podłączenia z użyciem specjalnych złączy wtykowych.

### Dane techniczne wszystkich siłowników:

Napięcie nominalne: 230 V AC/50 Hz

Pobór energii w

stanie stand-by: 0,5 W

Stopień ochrony: IP 44

Czas pracy: 4 min.

Częstotliwość: 868,1 i 868,3 MHz

Max. moc sygnału: 10 mW

Maksymalny zasięg sygnału radiowego w budynku wynosi do 25 m, natomiast na wolnej przestrzeni do 350 m.

Zastrzega się możliwość wprowadzenia zmian technicznych!

## 8. Ogólne oświadczenie zgodności

Firma SELVE GmbH & Co. KG oświadcza niniejszym, że produkt o nazwie SEZ-RC jest zgodny z podstawowymi wymogami oraz innymi ważnymi przepisami dyrektywy 2006/42/EG, 2014/53/EU i 2014/30/EU. Oświadczenie zgodności jest do wglądu na stronie [www.selve.de](http://www.selve.de).



## 9. Pomoc przy usuwaniu problemów

Problem	Przyczyna	Usunięcie	
Siłownik radiowy nie działa	Nieprawidłowe podłączenie zasilania	Sprawdzić podłączenie elektryczne	
	Brak dostrojonego nadajnika	Dostroić nadajnik	
	Nadajnik jest poza zasięgiem lub ma wyczerpane baterie	Przybliżyć nadajnik lub wymienić baterie	
		Dostroić nowy nadajnik	
	Zadziałał wyłącznik termiczny	Odczekać 5 do 20 minut	
Dostrojono nieprawidłowy system radiowy	Wyprogramować wszystkie nadajniki nieprawidłowego systemu radiowego, odłączyć od zasilania sieciowego i dostroić nowy nadajnik		
Siłownik radiowy przy pierwszym uruchomieniu nie wykonuje żadnego ruchu	Nieprawidłowe podłączenie zasilania	Sprawdzić podłączenie elektryczne	
	Siłownik ma już ustawione punkty krańcowe	Dostroić nadajnik, a następnie przywrócić ustawienia fabryczne	
	Siłownik ma już ustawione punkty krańcowe i dostrojony nadajnik	Dostroić nowy nadajnik, a następnie przywrócić ustawienia fabryczne	
Odwrotnie przyporządkowane kierunki ruchu	Nieprawidłowo ustawione punkty krańcowe	Ustawić ponownie punkty krańcowe	
Siłownik zatrzymał się sam przy opuszczaniu osłony	Zadziałał mechanizm rozpoznawania przeszkód	Usunąć przeszkodę, sprawdzić drogę ruchu osłony	
Siłownik zatrzymał się sam przy podnoszeniu osłony	Zadziałała ochrona przeciążeniowa	Usunąć przeszkodę, sprawdzić drogę ruchu osłony, ewentualnie wymienić siłownik na silniejszy	

## 10. Infolinia serwisowa SELVE

- Infolinia: Telefon +49 2351 925-299
- Instrukcje obsługi do pobrania na [www.selve.de](http://www.selve.de) lub przez zeskanowanie kodu QR







# SELVE

---

Technik, die bewegt

**SELVE GmbH & Co. KG**

Werdohler Landstraße 286

D-58513 Lüdenscheid

Tel.: +49 2351 925-299

Fax: +49 2351 925-111

Internet: [www.selve.de](http://www.selve.de)

E-Mail: [info@selve.de](mailto:info@selve.de)