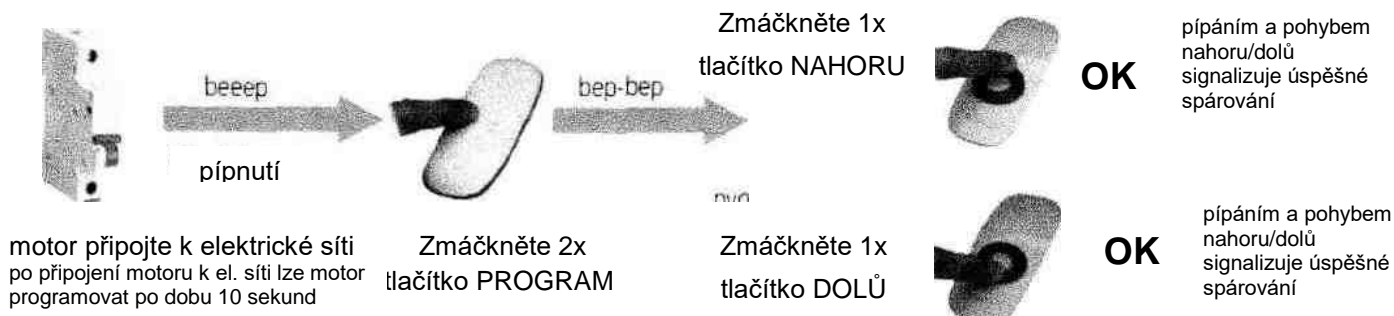


Programování dálkových ovladačů pro motory SMART 35 RE10 a RE13

1 Naladění dálkového ovladače (Pod napětím má být pouze motor, který je programován)



motor připojte k elektrické síti po připojení motoru k el. síti lze motor programovat po dobu 10 sekund

Zmáčkněte 2x tlačítko PROGRAM

Zmáčkněte 1x tlačítko NAHORU

Zmáčkněte 1x tlačítko DOLŮ

OK

OK

pípáním a pohybem nahoru/dolů signalizuje úspěšné spárování

pípáním a pohybem nahoru/dolů signalizuje úspěšné spárování

2 Změna směru otáčení

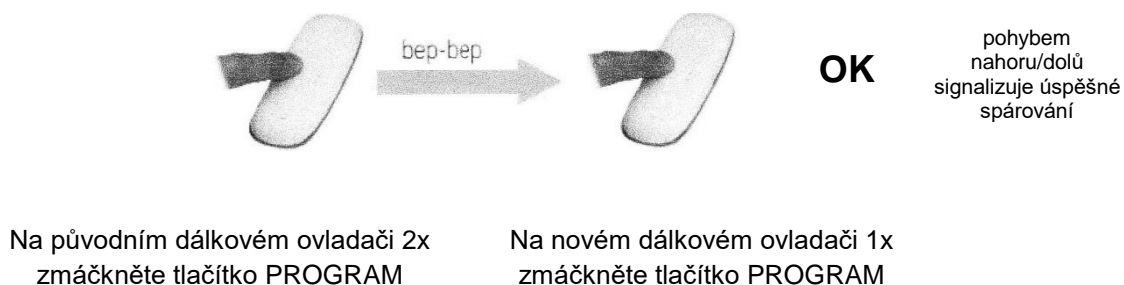
Pokud má motor po naprogramování nesprávný směr otáčení, odpojte ho od přívodu na 3 sekundy a naprogramujte ho znovu tlačítkem opačného směru

Směr otáčení se tímto automaticky změní.

Pokud má motor po naprogramování nesprávný směr otáčení, na čelní jednotce motoru zmáčkněte zelené tlačítko odpojení od přívodu /programování (na 5 vteřin), dokud motor nevydá signál pohybem NAHORU/DOLŮ!

Směr otáčení byl obrácen!

3 Kopírování dálkového ovladače (Není nutné odpojit přívod, pouze takto lze naladit na jeden motor více dálkových ovladačů)



OK

pohybem nahoru/dolů signalizuje úspěšné spárování

Na původním dálkovém ovladači 2x zmáčkněte tlačítko PROGRAM

Na novém dálkovém ovladači 1x zmáčkněte tlačítko PROGRAM

4 Vymazání dálkového ovladače (Výmazem budou z motoru odstraněny všechny spárované dálkové ovladače)



OK

pípáním a pohybem nahoru/dolů signalizuje úspěšné odstranění

Na dálkovém ovladači 1x zmáčkněte tlačítko PROGRAM

Na dálkovém ovladači 1x zmáčkněte tlačítko STOP

Na dálkovém ovladači 1x zmáčkněte tlačítko PROGRAM

Motory SMART 35 RE10 a RE13

Nastavení koncové polohy: (neodpojovat přívod)

Vstup do režimu programování:



OK

pípáním a pohybem
nahoru/dolů signalizuje
úspěšný vstup do režimu
programování

Zmáčkněte tlačítko
PROGRAM 1x

Zmáčkněte tlačítko
NAHORU

Zmáčkněte tlačítko
PROGRAM 1x

Nastavení koncové polohy v případě skrytého dorazu a pevné zábrany proti vytažení:

Po vstupu do nastavení koncové polohy zmáčkněte 1x tlačítko **NAHORU** a motor **automaticky nastaví** nejprve horní a pak dolní **koncovou polohu**... nakonec se zastaví 1 cm před horní koncovou polohou.

Nastavení koncové polohy nastavením bodu:

Nastavení horní koncové polohy:

Zmáčknutím tlačítka **NAHORU** na dálkovém ovladači uveďte žaluzii do pohybu. Před dosažením (**15 cm**) požadované koncové polohy zmáčkněte na dálkovém ovladači **1x** tlačítko **P2**... žaluzie pokračuje v pohybu s 1 cm skoky!

Na požadované poloze zmáčkněte **1x** tlačítko **STOP** (pohyb se zastaví).

Pro uložení horní koncové polohy zmáčkněte **5x** tlačítko **STOP s pauzou 1 sekundy!**

Krátkým pohybem **nahoru/dolů** motor signalizuje **úspěšné** nastavení koncové polohy!

Nastavení dolní koncové polohy:

Zmáčknutím tlačítka **DOLŮ** na dálkovém ovladači uveďte žaluzii do pohybu. Před dosažením (**15 cm**) požadované koncové polohy zmáčkněte na dálkovém ovladači **1x** tlačítko **P2**... žaluzie pokračuje v pohybu s 1 cm skoky!

Na požadované poloze zmáčkněte **1x** tlačítko **STOP** (pohyb se zastaví).

Pro uložení dolní koncové polohy zmáčkněte **5x** tlačítko **STOP s pauzou 1 sekundy!**

Krátkým pohybem **nahoru/dolů** motor signalizuje **úspěšné** nastavení koncové polohy.

Tímto je nastavení koncové polohy ukončeno!

Nastavení zvolené polohy: (neodpojovat přívod)

Zvolená poloha může být nastavena pouze po nastavení koncových poloh a pro její změnu je nutné znovu nastavení koncových poloh!

Spusťte žaluzii do **zvolené/oblíbené** polohy a zmáčkněte **5x** tlačítko **STOP** s **pauzou 1 sekundy**.

Krátkým pohybem **nahoru/dolů** motor signalizuje **úspěšné** nastavení!

Do zvolené polohy žaluzie sjede z jakékoliv polohy zmáčknutím tlačítka **STOP** na **3 sekundy**.

Aktivování funkce zpětného otáčení (v případě detekce překážky... jen při sjezdu žaluzie, při vytahování se motor pouze vypne):

P2 1x - DOLŮ 1x - DOLŮ 1x (motor dvakrát krátce pípne)...funkce je **aktivována**. (stejným způsobem ji

lze **deaktivovat: 1** krátké pípnutí)

3 nastavení extra senzitivní detekce překážky:

1, **Standardně** je v tomto stavu!

Jinak je k dispozici po zmáčknutí těchto tlačítek: **P2 1x - STOP 1x - DOLŮ 1x** (na konci **1 x** pohyb dolů/nahoru): Ve vzdálenosti do **20 cm** od **horní a dolní** koncové polohy **překážku necítí**, jen ve vzdálenosti mezi tím je extra senzitivní detekce.

2, Zmáčkněte tlačítka **P2 1x - STOP 1x - DOLŮ 1x** (**2x** pohyb dolů/nahoru): Ve vzdálenosti do **4 cm** od **horní** koncové polohy a do **8 cm** od **dolní** koncové polohy **překážku necítí**, jen ve vzdálenosti mezi tím je extra senzitivní detekce.

3, Zmáčkněte tlačítka **P2 1x - STOP 1x - DOLŮ 1x** (**3x** pohyb dolů/nahoru): **Extra senzitivní detekce je neaktivní** po celé délce. (**Překážku detekuje i nadále** ve spojení s **funkcí zpětného otáčení**, ale pouze v případě, že **pevná zábrana proti vytažení napne plášť** v pouzdře)

Připojení a používání spínače zvonku. (volitelné, 2 vodiče, 1 zmáčknutí tlačítka ...apod.)

Připojte **černý a bílý** vodič motorového kabelu do spínače **ZVONKU**, takže dálkově ovládaný motor bude provozován i **místním** tlačítkovým ovládáním!

Žaluziový spínač, třípolohový nebo dvoucestný přepínač se nedoporučuje!