

Pack TYMOOV 2 Silence+ 10 / 20

- FR** Packs pour motorisation de volets roulants
- EN** Roller shutter motor packs
- DE** Einbauanleitung Automatisierungs-Set Tymoov RP2
- ES** Packs de motorización de persianas enrollables



Recommandations

MISE EN GARDE : Instructions importantes de sécurité

Une installation incorrecte peut conduire à des blessures graves.

Suivez toutes les instructions et conservez cette notice d'installation.

- Les motorisations TYMOOV xRP2 sont destinées et conçues exclusivement pour la mise en fonctionnement de volets roulants. Pour toute autre utilisation, vous devez faire appel à notre service technique.
- Le diamètre minimal du tube d'enroulement est de 47 mm intérieur, mais le tube doit être choisi en fonction du poids et de la longueur du tablier. Consultez les abaques des fabricants de tubes.
- Ne pas faire fonctionner le volet roulant si des personnes ou des objets se trouvent dans la zone de mouvement.
- Les pièces en mouvement du moteur, installées à une hauteur inférieure à 2,5 mètres, doivent être protégées.
- Avant d'installer la motorisation, enlevez toutes les cordes inutiles et mettez hors service tout équipement qui n'est pas nécessaire au fonctionnement du moteur.
- **ATTENTION** : Ne pas faire fonctionner ou couper l'alimentation des volets lorsque des travaux d'entretien ou de nettoyage sur l'installation ou à proximité immédiate sont effectués (exemple : nettoyage de vitres). Coupez également l'alimentation durant la maintenance et lors du remplacement des pièces.
- Surveillez le volet lorsqu'il est en mouvement et éloignez les personnes jusqu'à ce qu'il soit complètement fermé.
- Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commande fixes. Mettre les dispositifs de télécommande hors de portée des enfants.
- Cet appareil peut être utilisé par des enfants âgés d'au moins 8 ans et par des personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites ou dénuées d'expérience ou de connaissance, s'ils (si elles) sont correctement surveillé(e)s ou si des instructions relatives à l'utilisation de l'appareil en toute sécurité leur ont été données et si les risques encourus ont été appréhendés.
Les enfants ne doivent pas jouer avec l'appareil. Le nettoyage et l'entretien par l'utilisateur ne doivent pas être effectués par des enfants sans surveillance.

- L'organe de manœuvre d'un interrupteur sans verrouillage doit être en vue directe de la partie entraînée, mais éloigné des parties mobiles. Il doit être installé à une hauteur minimale de 1,5 m.
- Les dispositifs de commandes fixes doivent être installés visiblement.
- Lors de l'utilisation d'un interrupteur sans verrouillage, s'assurer que toutes les autres personnes présentes se tiennent à distance;
- Vérifier fréquemment l'installation pour déceler tout mauvais équilibrage ou tous signes d'usure ou de détérioration des câbles et des ressorts.
- Ne pas utiliser l'appareil si une réparation ou un réglage est nécessaire

Éléments préliminaires

- Les moteurs TYMOOV xRP2 sont des moteurs avec récepteurs radio 868 MHz - X3D. Ils sont compatibles avec la gamme des automatismes et des alarmes DELTA DORE X3D.
- Il convient d'utiliser des lames de volets roulants suffisamment rigides.
- Lorsque le volet roulant est fermé, le tablier ne doit pas dépasser les coulisses de plus d'une lame 1/2 maximum.
- Les attaches tablier ou verrous automatiques utilisés sur le volet doivent respecter les préconisations d'utilisation de leur fabricants
Les couples maxi rotor bloqué pour les moteurs TYMOOV xRP2 sont : 10 Nm : 15Nm / 20 Nm: 27 Nm
Les modèles ne supportant pas ces couples ne peuvent être montés. Il est impératif d'ajuster le nombre de verrous en fonction du modèle et du nombre de maillons.
- Dans le cas d'une utilisation avec des butées hautes, utilisez de préférence des systèmes intégrés aux coulisses.
- Attention à la rigidité du coffre avec les systèmes de butée sur les lames de volet.

Recommandations

- Les moteurs TYMOOV xRP2 vérifient toutes les 100 manœuvres les butées physiques ainsi, le moteur compense automatiquement les variations de tabliers.
- La garantie de bon fonctionnement du moteur est assurée si le moteur est installé et utilisé selon les préconisations suivantes. Il faut que les éléments périphériques tels que tube d'enroulement, supports, visserie etc.. soient bien choisis et assemblés selon toutes les règles de l'art. Les caractéristiques de la partie entraînée doivent être compatibles avec la charge et la durée de fonctionnement assignées.
- Niveau de pression sonore pondéré A : $L_pA \leq 70 \text{ dB(A)}$.
- Les câbles traversant une paroi métallique doivent être protégés et isolés par un manchon ou un fourreau.
Le câble du TYMOOV xRP2 est démontable.
- Si le câble d'alimentation est endommagé, il doit être remplacé par le fabricant, ou service après vente ou des personnes de qualifications similaire afin d'éviter un danger.
- Le choix du moteur doit être fait en fonction des exigences du produit porteur. Reportez vous à nos abaques pour le choix du moteur en fonction des volets. Une plaque signalétique sur le moteur indique le couple nominal et la durée de fonctionnement.
- Les moteurs tubulaires TYMOOV xRP2 sont conçus pour fonctionner par usage intermittent (4 minutes de fonctionnement continu). Ils disposent d'une protection électronique qui empêche une surchauffe. En cas de coupure thermique, le moteur fonctionnera à nouveau après une temporisation d'environ 30 secondes. Pour fonctionner une nouvelle fois pendant 4 minutes, il faudra que le moteur soit revenu à la température ambiante.
- En cas de tentative de soulèvement du volet (exemple : test de l'anti-intrusion), le moteur redescendra le tablier. Attention, cela peut pincer les doigts.



DELTA DORE
35270 - BONNEMAIN - France
deltadore@deltadore.com

En raison de l'évolution des normes et du matériel, les caractéristiques indiquées par le texte et les images de ce document ne nous engagent qu'après confirmation par nos services.

DELTA DORE déclare par la présente que la motorisation couverte par ces instructions est conforme aux exigences essentielles de la Directive Machine 2006/42/EC et de la directive européenne RED 2014/53/UE
La déclaration UE de cet équipement est disponible, sur demande, à l'adresse suivante :

Service « info techniques »
DELTA DORE – 35270 Bonnemain (France)
e-mail : info.techniques@deltadore.com

Caractéristiques techniques

Télécommande TYXIA 1701

- Alimentation par pile Lithium 3 V, CR2430
- Isolement classe III
- Puissance radio maximale < 10 mW, récepteur catégorie 2
- Dispositif télécommande radio, fréquence d'émission X3D : 868,7 MHz à 869,2 MHz
- Puissance radio maximale < 10 mW, récepteur catégorie 2
- Portée radio de 300 mètres max. en champ libre, variable selon les équipements associés (portée pouvant être altérée en fonction des conditions d'installation et de l'environnement électromagnétique)
- Fixation sur support
- Dimensions 46 x 121 x 10,7 mm
- Indice de protection : IP 40
- Température de fonctionnement : 0°C / + 55°C
- Température de stockage : - 10°C / + 70 °C
- Installation en milieu normalement pollué

Moteur radio TYMOOV

- Alimentation : 230V - 50 Hz +/- 10%
- Isolement classe II
- Temps de fonctionnement : 4 minutes
- Puissances électriques :
TYMOOV 10RP2 : 50 W
TYMOOV 20RP2 : 70 W
- Fréquence radio X3D : 868,7 MHz à 869,2 MHz
- Puissance radio maximale < 10 mW, récepteur catégorie 2
- Portée radio de 300 mètres max. en champ libre, variable selon les équipements associés (portée pouvant être altérée en fonction des conditions d'installation et de l'environnement électromagnétique)
- Nombre d'émetteurs associés : 16 maximum
- Niveau de pression sonore pondéré A : $L_pA \leq 70 \text{ dB(A)}$.
- Indice de protection : IP 44
- Température de fonctionnement : -20°C -> + 60°C

Composition du pack

FR

Composition du PACK TYMOOV 2 Silence+ 10 :

- 1 moteur Radio TYMOOV bidirectionnel 10 Nm
- 2 tubes télescopiques
- 1 télécommande TYXIA 1701
- 1 support pour télécommande
- 1 embout de tube
- 2 verrous reliant le volet roulant au tube
- Kit de visserie
- 1 support de fixation + roulement



Composition du PACK TYMOOV 2 Silence+ 20 :

- 1 moteur Radio TYMOOV bidirectionnel 20 Nm
- 3 tubes télescopiques
- 1 télécommande TYXIA 1701
- 1 support pour télécommande
- 1 embout de tube
- 4 verrous reliant le volet roulant au tube
- Kit de visserie
- 1 support de fixation + roulement



Sommaire

1/ Utilisation.....	9
2/ Installation	10
2.1 Mise en place du tube	10
2.2 Mise en place du moteur	12
2.3 Mise en place des verrous	14
3/ Raccordement.....	16
3.1 Câblage sans bouton poussoir, uniquement par émetteur	16
3.2 Câblage avec un bouton poussoir.....	16
4/ Première mise en service.....	17
4.1 Associer une première télécommande à un moteur	17
4.2 Régler des butées.....	18
5/ Modifier les butées	22
6/ Associer un autre émetteur	22
7/ Associer un détecteur de fumée directement au moteur	23
8/ Commande groupée	23
9/ Détection d'obstacle	24
9.1 Régler le type de détection d'obstacle	24
9.2 Régler la sensibilité de la détection d'obstacle pour la détection Basic (uniquement).....	24
10/ Effacer une ou plusieurs associations	25
10.1 Effacer l'association de la télécommande au moteur.....	25
10.2 Réinitialiser la télécommande.....	25
11/ Positions favorites	25
12/ Association avec une centrale d'alarme	26
12.1 Associer le moteur radio	26
12.2 Définir le mode de fonctionnement du moteur	27
13/ Montage du socle de la télécommande.....	28
14/ Remplacement de la pile.....	28
15/ Fonctionnement avec un bouton poussoir	28
16/ Régler des butées à partir du bouton poussoir (commande locale).....	29
16.1 Enregistrer 2 butées automatiques.....	29
16.2 Enregistrer une 1ère butée automatique et une 2nde butée manuelle	30
16.3 Enregistrer une 1ère butée manuelle et une 2nde butée automatique	31
16.4 Enregistrer 2 butées manuelles	32
16.5 Effacer les butées	33
17/ Votre télécommande est perdue ou hors d'usage.....	34
17.1 A partir d'une nouvelle télécommande.....	34
17.2 A partir du bouton poussoir	34
18/ Reset usine	35
19/ Aide.....	35

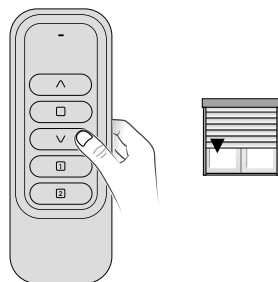
1/ Utilisation

FR

- Appuyez sur $\wedge$ pour monter, sur $\vee$ pour descendre.
- Appuyez sur $\square$ pour stopper le(s) volet(s).

- Appuyez sur $\boxed{1}$ pour atteindre la position favorite 1 (si elle a été enregistrée).

- Appuyez sur $\boxed{2}$ pour atteindre la position favorite 2 (si elle a été enregistrée).



Le voyant s'allume rouge, puis vert à chaque commande, si le récepteur a bien reçu l'information.

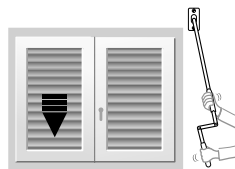
Commande en mode Silence :

Afin de réduire le niveau sonore, vous pouvez piloter le moteur en mode Silence par un appui prolongé sur $\wedge$ ou $\vee$ (2 secondes).

2/ Installation

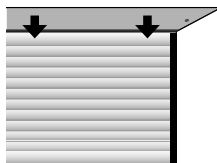
2.1 Mise en place du tube

- ❶ Descendez totalement la volet roulant.

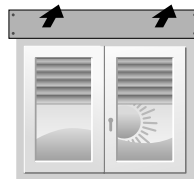


- ❷ Ouvrez le coffre du volet roulant.

Coffre tunnel

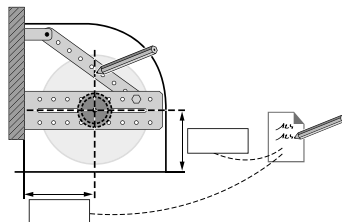


Coffre menuisé



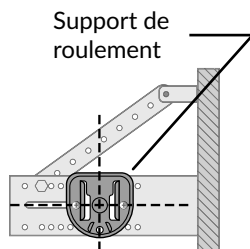
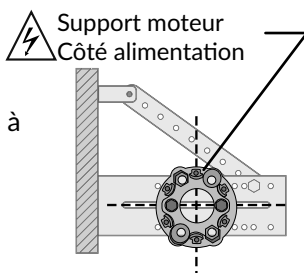
- ❸ Repérez la position précise de l'axe de rotation du tube.

Afin de positionner aux mêmes emplacements les axes des nouveaux supports, repérez la position exacte de rotation de l'ancien tube.



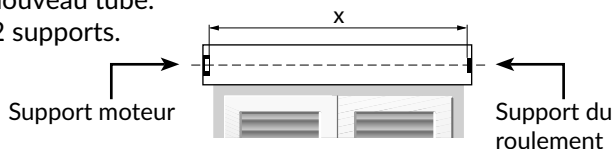
- ❹ Débranchez les fixations du volet, manœuvrez le système d'actionnement dans le sens de la montée pour détendre le ressort de compensation. Puis, démontez l'ancien système d'actionnement, le tube et les anciens supports. Si votre installation est équipée d'équerres, conservez-les.

- ❺ Fixez les nouveaux supports à l'aide des repères d'axes.

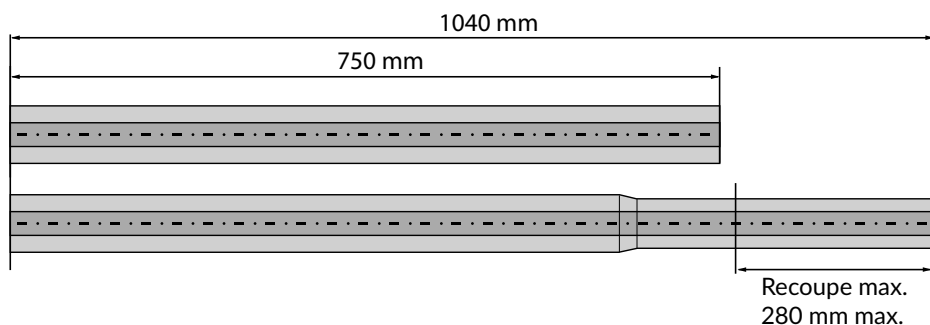


⑥ Déterminez la longueur du nouveau tube.

- Mesurez la distance entre les 2 supports.
- Calculez la longueur du tube.



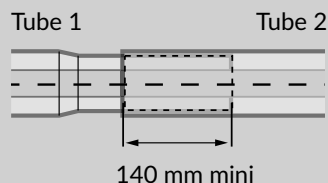
x :		- 5 mm =	
x = Distance entre les 2 supports			Longueur du tube



Adaptez la longueur des tubes en fonction des dimensions mesurées

Si besoin, recoupez les tubes. Privilégiez le montage télescopique pour faciliter l'installation du nouveau tube.

Prévoir une marge suffisante pour respecter l'insertion d'au moins 140 mm (cote de sécurité) du tube 2 dans le tube 1 après le positionnement définitif.

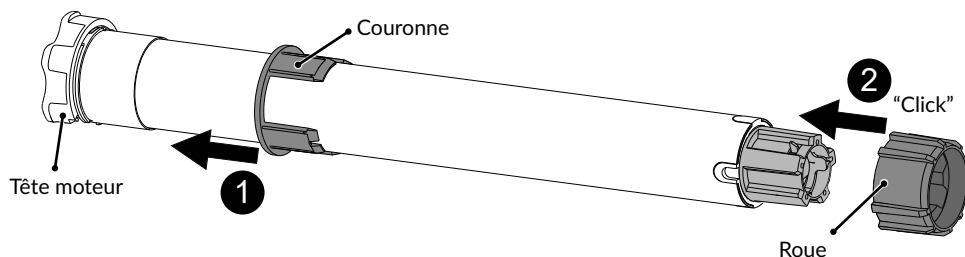


2/ Installation

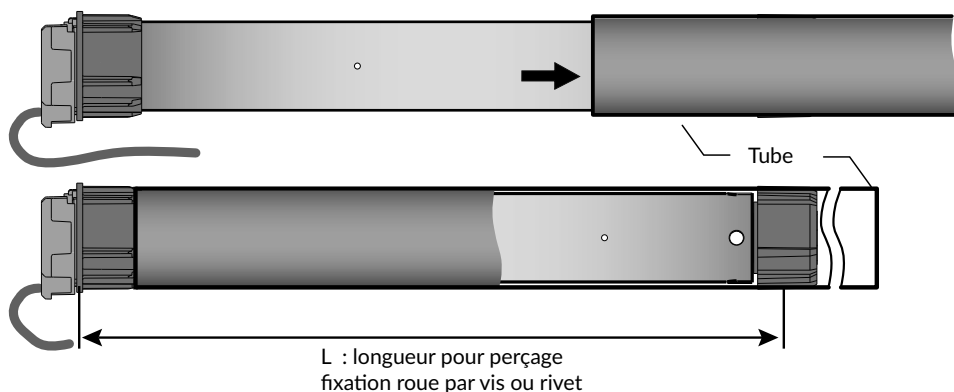
2.2 Mise en place du moteur

- Ne jamais frapper sur la tête du moteur ou sur l'arbre de sortie pour introduire le moteur dans le tube. Ne jamais percer le tube avec le moteur installé.
- Pour la fixation du tablier, utiliser des vis avec une longueur ne dépassant pas 1mm à l'intérieur du tube.

2.2.1 Montage de la couronne et de la roue



2.2.2 Montage dans le tube

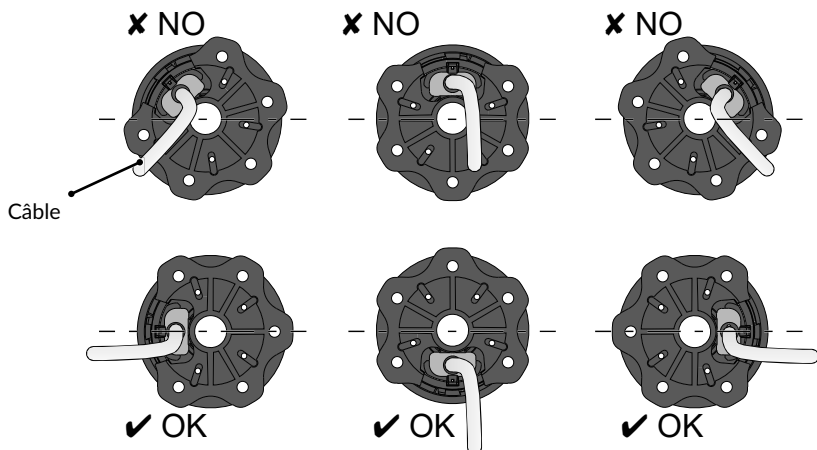


Pour les pièces mécanique et accessoires d'entraînement et de fixation, consultez notre catalogue.

Modèle	Longueur pour perçage (L)	Longueur totale
TYMOOV 2 Silence+ 10 et 20	395 mm	424 mm

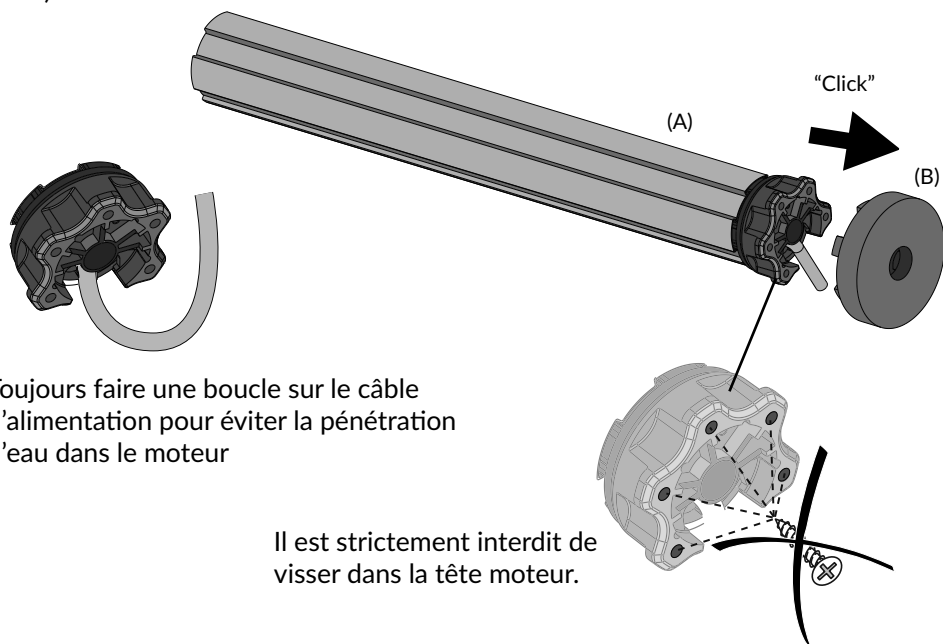
2.2.3 Position de la tête moteur

La tête moteur doit être positionnée sur le support de façon à ce que la sortie du câble se trouve dans la partie inférieure par rapport à l'horizontale.



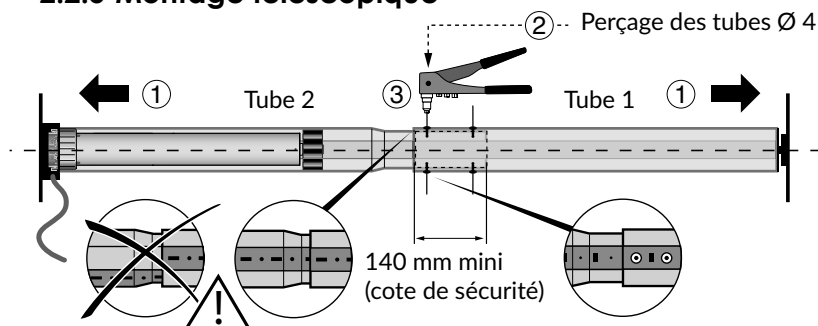
2.2.4 Montage du moteur sur son support

Poussez l'ensemble tube/moteur (A) sur le support (B) jusqu'à son enclenchement (click).



2/ Installation

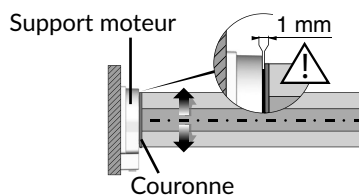
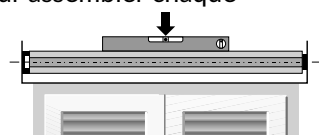
2.2.5 Montage télescopique



Utilisez impérativement les 4 rivets aveugles fournis pour assembler chaque élément des tubes télescopiques

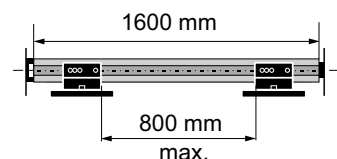
Vérifiez que le tube soit installé parfaitement horizontal.

Vérifiez que le moteur reste libre sur son axe.



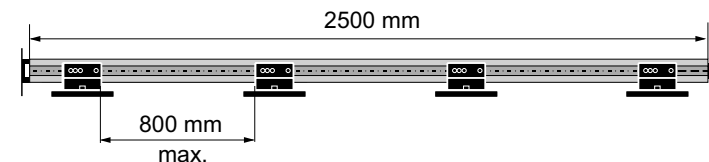
2.3 Mise en place des verrous

Positionnez les verrous sur les tubes



Placez les verrous au plus près des extrémités du bord des lames.

Les verrous doivent être espacés au maximum de 800 mm.



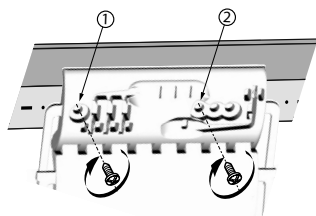
Fixez les verrous sur les tubes.

Fixez les verrous à l'aide des vis fournies.
Utilisez les trous repérés 1 et 2.



Utilisez les vis fournies. Les vis ne doivent pas être en contact avec le moteur.

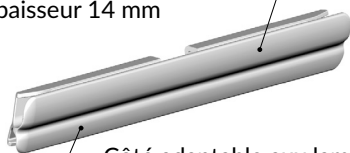
Vérifiez que les ressorts des verrous sont correctement positionnés de chaque côté des maillons.



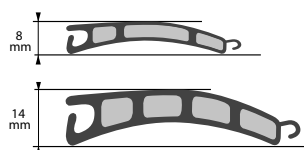
Barrettes d'attelage

Les barrettes d'attelage sont réversibles et permettent de s'adapter aux lames d'épaisseur 8 et 14 mm.

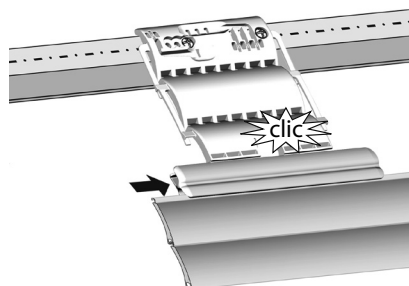
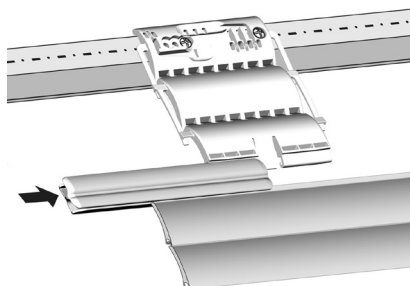
Côté adaptable aux lames d'épaisseur 14 mm



Côté adaptable aux lames d'épaisseur 8 mm



À l'aide des barrettes d'attelage, reliez les verrous et la première lame du volet

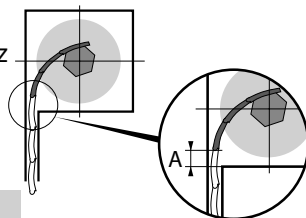


Dimension à vérifier pour un fonctionnement optimal

Afin d'assurer le fonctionnement optimal du volet, vérifiez la cote A.

A = Minimum 20 mm / Maximum 70 mm.

Si nécessaire, ôtez une lame du tablier.

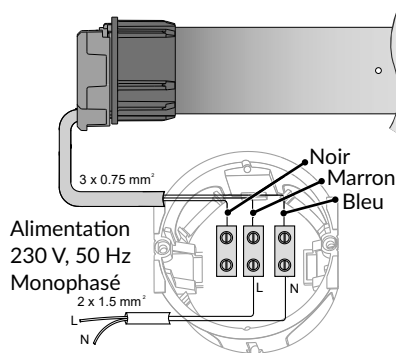


La première lame doit être engagée dans les guides latéraux lorsque le tablier est complètement descendu.

3/ Raccordement

Il faut que le câblage électrique soit réalisé selon les normes EN, IEC et instituts nationaux de l'adresse installation (ex : NF C15-100 pour la France). Dans tous les cas, il faut garder la possibilité de couper le courant en utilisant un dispositif omnipolaire selon la prescription d'installation en vigueur. Si le moteur est livré avec un câble d'alimentation H05VVF. Ce câble ne peut-pas être mis en extérieur, sauf s'il est mis dans un conduit résistant aux UV. Pour une utilisation extérieure le moteur devra être équipé d'un câble caoutchouc RNF ou RRF avec au moins 2 % de carbone. Consultez le service commercial.

3.1 Câblage sans bouton poussoir, uniquement par émetteur

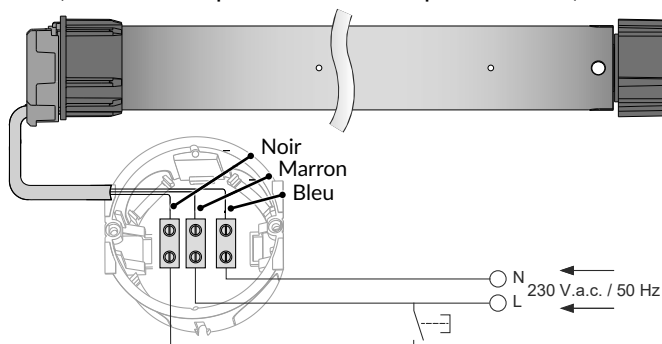


Bleu	Neutre
Marron	Phase
Noir	Non connecté
L	Phase
N	Neutre

Il est nécessaire d'isoler le fil noir (ex. : avec un domino).

3.2 Câblage avec un bouton poussoir

Il est possible de commander le moteur TYMOOV RE2/RP2 en mode filaire. La commande se fait avec un bouton poussoir. Le moteur fonctionne en mode séquentiel (montée... stop... descente... stop... montée...).



Lorsque les butées ne sont pas programmées sur le moteur, il faut rester appuyé plus d'1 seconde sur le bouton poussoir.

4/ Première mise en service

FR

A la première mise sous tension, le moteur effectuera un bref aller/retour pour signaler qu'aucun émetteur n'est associé.

Les moteurs sont automatiquement en attente d'association.

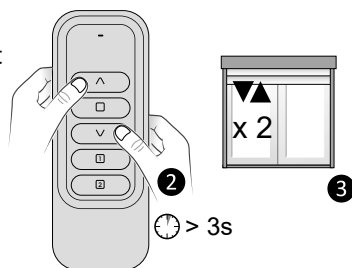
Vous disposez de 5 minutes après la mise sous tension pour associer le moteur à un organe de commande.

4.1 Associer une première télécommande à un moteur

4.1.1 Cas n°1 : un seul moteur est sous tension

❶ Le moteur est en attente d'association.

❷ Sur la télécommande, appuyez simultanément sur $\wedge$ ou $\vee$ pendant 3 secondes, jusqu'à ce que le voyant rouge s'allume. Relâchez.
Lorsque le moteur est détecté, le voyant s'allume vert brièvement.



❸ Après quelques secondes, le volet s'actionne 2 fois pour confirmer l'association.

La télécommande est associée et le moteur passe automatiquement en mode «Réglage des butées».

4.1.2 Cas n°2 : plusieurs moteurs sont sous tension

❶ Sur la télécommande, appuyez simultanément sur $\wedge$ et $\vee$ pendant 3 secondes, jusqu'à ce que le voyant rouge s'allume. Relâchez.

La télécommande recherche les différents moteurs.

Son voyant clignote (flash) rouge, puis brièvement vert dès qu'un nouveau moteur est détecté.

❷ Dès que le voyant clignote lentement rouge, appuyez autant de fois que nécessaire sur $\square$ pour sélectionner le moteur à associer.

Le volet correspondant s'actionne brièvement 1 fois.

❸ Une fois le moteur trouvé, appuyez brièvement sur $\wedge$.

❹ Après quelques secondes, le volet s'actionne brièvement 2 fois pour confirmer l'association.

Pour sortir du mode d'association, appuyez 3 secondes sur $\square$.

Vous pouvez alors passer au mode «Réglage des butées».

4/ Première mise en service

4.2 Réglage des butées

En présence de butées physiques haute et basse, vous pouvez utiliser le mode Auto. Le moteur détecte alors automatiquement ses fins de course.

En l'absence de butée physique haute et/ou verrous automatiques, vous devrez déterminer les fins de course manuellement.

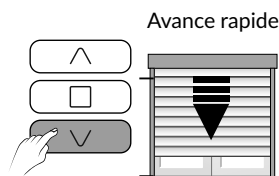
Grâce au mode pas à pas, vous pourrez stopper le volet avec précision à la position voulue.

La télécommande doit être associée à un seul moteur.

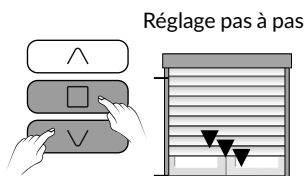
Vous avez plusieurs possibilités de configuration de butées :

- 2 butées automatiques,
- 1 butée manuelle et 1 butée automatique,
- 2 butées manuelles (non compatible avec la fonction anti-intrusion).

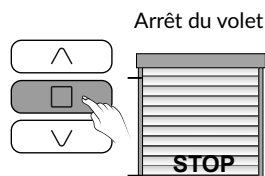
Principe



Pour une avance rapide, appuyez brièvement sur la touche V, puis relâchez.



Pour une avance pas à pas, appuyez simultanément et brièvement sur les touches V et ^, puis relâchez.



Un appui bref sur la touche □ permet de stopper sur la position choisie

Il n'y a pas de priorité de sens pour l'apprentissage des butées.

La première butée peut être la butée haute ou la butée basse.

Ne pas utiliser le mode pas à pas pour le réglage des butées automatiques (uniquement réservé aux butées manuelles).

Il se peut que le volet s'actionne dans le sens inverse de la touche appuyée.

Le moteur corrigera de lui-même le sens de rotation lorsque les butées seront réglées.

Vous pouvez aussi inverser le sens manuellement par un appui bref sur la touche B située sous la face avant de la télécommande pour que le voyant vert clignote.

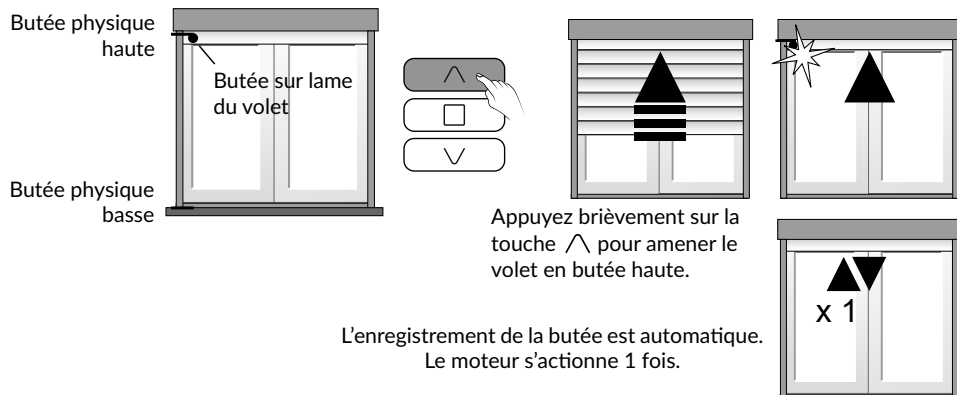
Puis, appuyez simultanément 3 secondes sur les touches montée/descente.

Sortie automatique du mode, le sens de rotation est inversé.

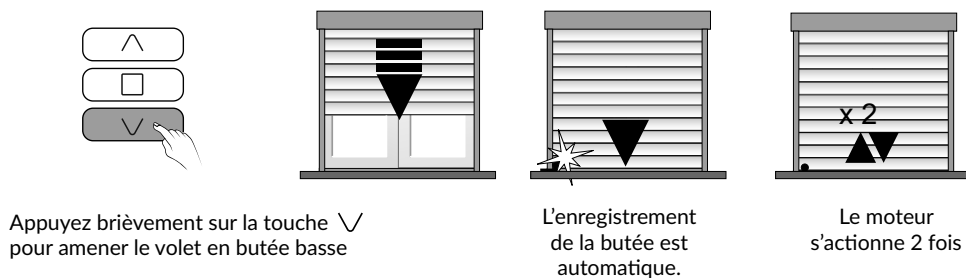
Si l'alimentation est coupée lorsque le moteur est en mouvement, il faudra mémoriser de nouveau les butées.

4.2.1 Enregistrer 2 butées automatiques

① Butée haute automatique



② Butée basse automatique



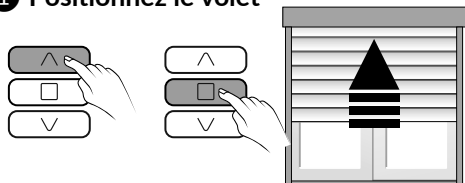
③ Les butées sont enregistrées. Sortie automatique du mode réglages.

Au prochain accostage sur ces butées, le volet ne viendra pas jusqu'au blocage.
Le moteur effectuera un retrait pour que le volet ne soit pas sous contrainte.

4/ Première mise en service

4.2.2 Enregistrer 1 butée manuelle + 1 butée automatique

1 Positionnez le volet



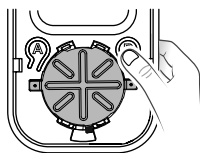
Appuyez sur la touche $\wedge$ pour amener le volet dans la position souhaitée, puis appuyez sur $\square$ pour l'arrêter (*).

Avance pas à pas



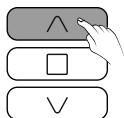
Pour une avance pas à pas, appuyez simultanément et brièvement sur les touches $\wedge$ et $\square$, puis relâchez.

2 Enregistrement de la position de la butée manuelle (haute)

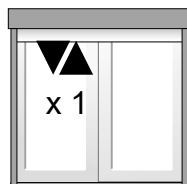


Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.

Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche $\wedge$ jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement.

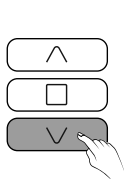


> 3s

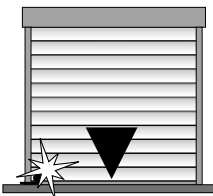
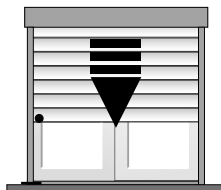


Le moteur s'actionne brièvement

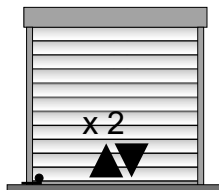
3 Butée automatique



Appuyez sur la touche $\vee$ pour amener le volet en butée basse.



L'enregistrement de la butée est automatique.



Le moteur s'actionne 2 fois

4 Les butées sont enregistrées.

Sortie automatique du mode réglages.

Au prochain accostage sur ces butées, le volet ne viendra pas jusqu'au blocage. Le moteur effectuera un retrait pour que le volet ne soit pas sous contrainte.

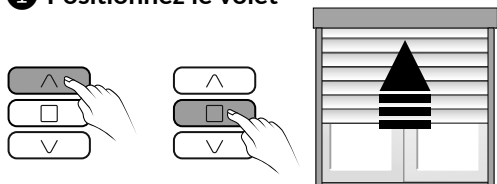
(*) Il se peut que le volet s'actionne dans le sens inverse de la touche appuyée.

Cela sera corrigé automatiquement après l'enregistrement des 2 butées, qui se fera systématiquement :

- par un appui 3 secondes sur $\wedge$, pour la butée haute,
- par un appui 3 secondes sur $\vee$, pour la butée basse, même si les touches sont inversées.

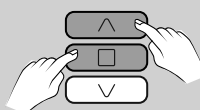
4.2.3 Enregistrer 2 butées manuelles

1 Positionnez le volet



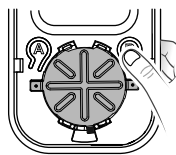
Appuyez sur la touche $\wedge$ pour amener le volet dans la position souhaitée, puis appuyez sur $\square$ pour l'arrêter (*).

Avance pas à pas

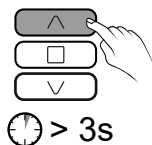


Pour une avance pas à pas, appuyez simultanément et brièvement sur les touches $\wedge$ et $\square$, puis relâchez.

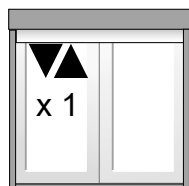
2 Enregistrement de la position de la 1ère butée (ex: butée manuelle haute)



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.

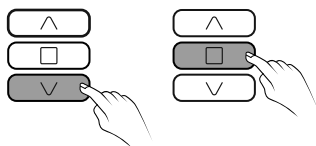


Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche $\wedge$ jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement. La butée manuelle haute est enregistrée.

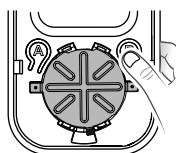
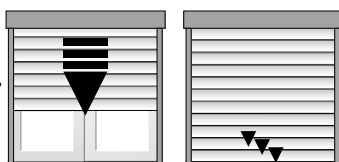


Le moteur s'actionne brièvement

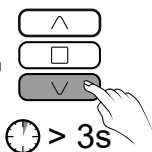
3 Enregistrement de la position de la 2ème butée (ex: butée manuelle basse)



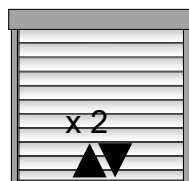
Appuyez sur la touche $\vee$ pour amener le volet dans la position souhaitée, puis appuyez sur $\square$ pour l'arrêter, puis utilisez le mode pas à pas (§ 4.2).



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.



Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche $\vee$ jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement. La butée manuelle basse est enregistrée.



A la fin de l'enregistrement de la 2ème butée, le moteur confirme en s'actionnant 2 fois

4 Les butées sont enregistrées. Sortie automatique du mode réglages.

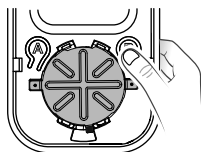
(*) Il se peut que le volet s'actionne dans le sens inverse de la touche appuyée.

Cela sera corrigé automatiquement après l'enregistrement des 2 butées, qui se fera systématiquement :

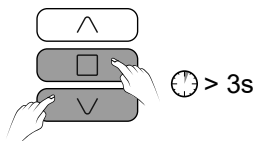
- par un appui 3 secondes sur $\wedge$, pour la butée haute,
 - par un appui 3 secondes sur $\vee$, pour la butée basse,
- même si les touches sont inversées.

5/ Modifier les butées

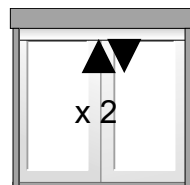
Pour modifier les positions des butées, il faut d'abord les effacer puis les ré-enregistrer. Pour les effacer, procédez comme suit :



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.



Sur l'émetteur, appuyez simultanément plus de 3 secondes sur les touches ∇ et $\square$, jusqu'à ce que le voyant s'allume.



Le moteur s'actionne brièvement 2 fois.

Les butées sont effacées

Pour les ré-enregistrer, reportez-vous au § 4.2 "Réglage des butées".

6/ Associer un autre émetteur

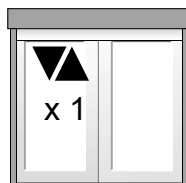
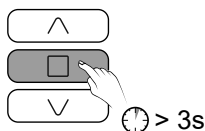
Le moteur a déjà été associé à un émetteur.

Vous pouvez associer différents émetteurs de la gamme X3D (Appli TYDOM, autre télécommande...) à la fonction montée/descente du moteur.

Nombre d'émetteurs pouvant être associés : 16 max.

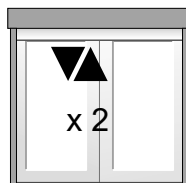
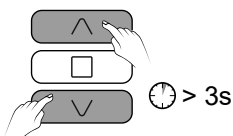
Pour associer ces émetteurs, reportez-vous à leur notice respective.

Sur l'émetteur déjà associé, appuyez plus de 3 secondes sur la touche $\square$, jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement.



**Validez sur l'émetteur à associer
(exemple : nouvelle télécommande)**

Sur la nouvelle télécommande, appuyez simultanément plus de 3 secondes sur les touches ∇ et $\wedge$, jusqu'à ce que le voyant s'allume.



La nouvelle télécommande est associée au moteur

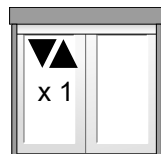
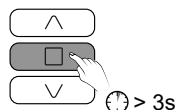
Le moteur s'actionne brièvement 2 fois.

7/ Associer un détecteur de fumée directement au moteur

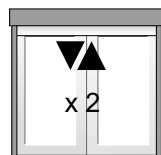
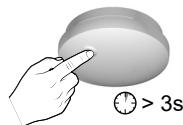
Vous souhaitez commander l'ouverture des volets roulants en cas de détection de fumée.

Sur détection de fumée, l'ouverture des volets roulants se fera en vitesse maximum pour faciliter l'évacuation des locaux.

Sur l'émetteur déjà associé, appuyez plus de 3 secondes sur la touche , jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement.



Appuyez sur la touche du détecteur.
Le moteur s'actionne brièvement 2 fois.



8/ Commande groupée

Lorsque les moteurs sont associés en commande groupée bidirectionnelle, les moteurs vont partir en léger décalé (100ms) afin de limiter la pointe de courant sur la ligne électrique au moment du démarrage.

- Si les moteurs ont été associés en commande groupée, tous en même temps, l'ordre de démarrage se fera suivant l'ordre de découverte des moteurs à l'association.
Exemple : il se peut que le moteur d'un séjour démarre, puis le moteur d'une chambre et ensuite le deuxième moteur du séjour. On peut observer un laps de temps entre les démarrages des moteurs du séjour.
- Si vous souhaitez avoir un ordre de démarrage précis, il faudra associer un par un dans l'ordre où vous souhaitez que les moteurs démarrent.
Reportez-vous à la notice de chaque télécommande.
Exemple : si vous avez 3 moteurs de volet roulant dans un séjour, afin qu'ils démarrent sans trop de décalage, associez les un par un avec la télécommande.

9/ Détection d'obstacle

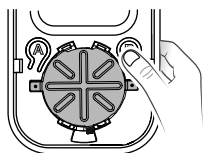
Les moteurs de la gamme TYMOOV intègrent la fonction de détection d'obstacle. Elle permet de protéger le mécanisme complet du volet roulant. En cas de blocage sur un obstacle, le moteur effectue un retrait d'environ 15 cm. La détection d'obstacle n'est effectuée que lorsque les butées sont enregistrées.

9.1 Réglage du type de détection d'obstacle

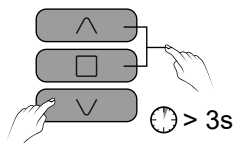
Vous avez la possibilité de choisir deux modes de détection :

- **Détection Protect+** : (mode par défaut), détection d'obstacle plus performante, évitant le déroulement du tablier dans le coffre.
- **Détection Basic** : détection d'obstacle avec déroulement du tablier dans le coffre.

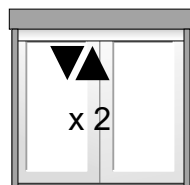
Pour choisir le type de détection :



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.



Sur l'émetteur, appuyez simultanément plus de 3 secondes sur les touches ∇ $\square$ et $\wedge$, jusqu'à ce que le voyant s'allume.

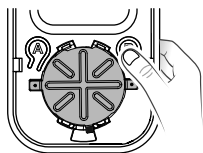


Le moteur s'actionne brièvement :
1 fois = Détection Protect+ (réglage par défaut)
2 fois = Détection Basic

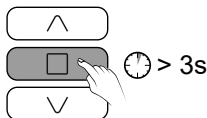
Recommencez les opérations ci-dessus pour passer d'un mode à l'autre.

9.2 Réglage de la sensibilité de la détection d'obstacle pour la détection Basic (uniquement)

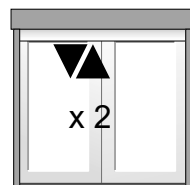
En cas de détection d'obstacle intempestive (ex : frottements divers), vous pouvez diminuer la sensibilité de détection d'obstacle.



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.



Sur l'émetteur, appuyez plus de 3 secondes sur la touche $\square$, jusqu'à ce que le voyant s'allume.



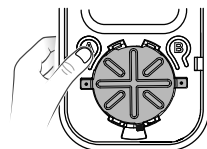
Le moteur s'actionne brièvement :
1 fois = sensibilité haute (réglage par défaut)
2 fois = sensibilité basse

Recommencez les opérations ci-dessus pour passer d'un mode à l'autre.

10/ Effacer une ou plusieurs associations

10.1 Effacer l'association de la télécommande au moteur

- Enlevez la face avant de la télécommande.
- Appuyez sur la touche A (ou touche T1 pour la télécommande murale TYXIA 2331). *Le voyant rouge clignote (flash).*
- Appuyez successivement sur ☐ pour actionner le moteur à effacer.
- Appuyez sur la touche ∨. *Le moteur s'actionne brièvement*
- Appuyez sur la touche A pour sortir.



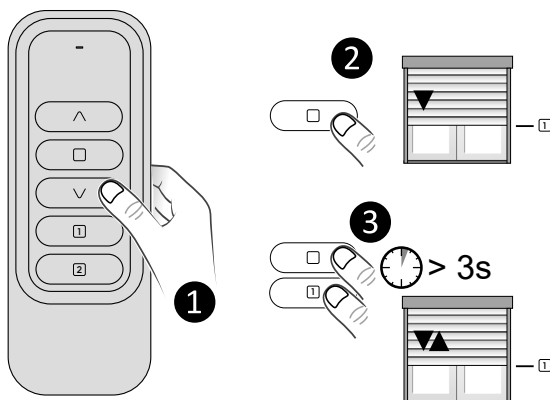
10.2 Réinitialiser la télécommande

- Enlevez la face avant de la télécommande.
 - Appuyez sur la touche A (ou touche T1 pour la télécommande murale TYXIA 2331). *Le voyant rouge clignote (flash).*
 - Appuyez simultanément 3 secondes sur les touches ☐ et ∨.
- Le moteur s'actionne brièvement*
- Appuyez sur la touche A (ou touche T1 pour la télécommande murale TYXIA 2331) pour sortir.
- Tous les moteurs associés à la télécommande sont effacés.

11/ Positions favorites

Vous pouvez enregistrer jusqu'à 2 positions favorites : ① et ②.

- ① ② Mettez le volet dans la position souhaitée.
 - ③ Appuyez simultanément 3 secondes sur ① + ☐ ou ② + ☐ pour enregistrer la position.
- Le voyant de la télécommande s'allume rouge, puis vert si le récepteur a bien reçu l'information.
- Le volet s'actionne brièvement pour confirmer l'enregistrement.
- Relâchez.



12/ Association avec une centrale d'alarme

L'association du moteur avec une centrale d'alarme permet :

- la fonction anti-intrusion (tentative de soulèvement du volet),
- le report des mises en marche/arrêt de la surveillance.

12.1 Associer le moteur radio



Pour que la détection d'intrusion fonctionne, il faut impérativement que la butée basse soit enregistrée de manière automatique avec des verrous.

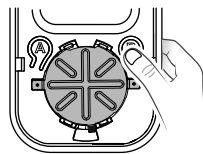
La surveillance anti-intrusion n'est active que si l'alarme est en marche et le volet fermé.

① Mettre la centrale en mode "Ajout produits"



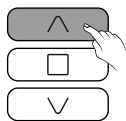
Mettez la centrale en mode Maintenance puis en mode «Ajout produit».

② Associer le mode anti-intrusion à la centrale

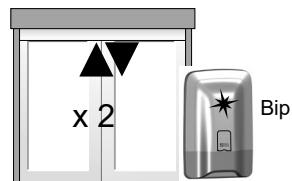


Appuyez 2 fois sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant orange clignote.

Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche ^, jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement.



⌚ > 3s



La centrale émet un bip.

Le volet s'actionne brièvement 2 fois.

③ Sortir des modes Ajout produit et Maintenance



Appuyez brièvement sur la touche OFF de la télécommande.

Son voyant s'allume rouge puis vert pour valider l'action.

Le voyant de la centrale clignote.

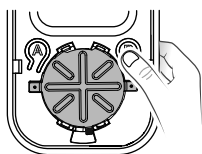
Appuyez à nouveau sur la touche OFF de la télécommande.

Le voyant s'allume rouge puis vert pour valider l'action.

La centrale émet 2 bips et son voyant s'éteint.

12.2 Définir le mode de fonctionnement du moteur

	Mise en marche de l'alarme	Mise en arrêt de l'alarme
Mode 1 (par défaut)	Le volet se ferme	Le volet reste en position
Mode 2	Le volet se ferme	Le volet s'ouvre
Mode 3	Le volet reste en position	Le volet reste en position



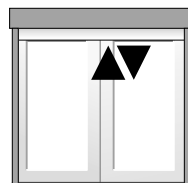
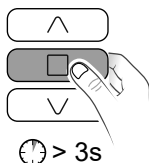
❶ Appuyez 2 fois sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331) pour que le voyant orange clignote.

❷ Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche ☐ pour que le moteur s'actionne brièvement.

Le moteur s'actionne 1 fois : Mode 1

Le moteur s'actionne 2 fois : Mode 2

Le moteur s'actionne 3 fois : Mode 3



Le moteur s'actionne brièvement.

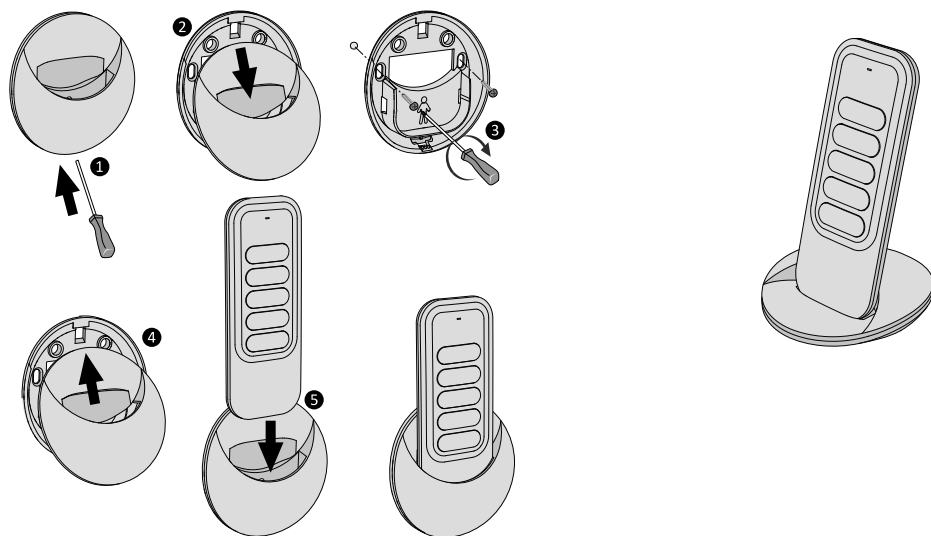
Pour passer d'un mode à l'autre, recommencez les opérations ❶ et ❷.

Fonctionnement des modes 1 et 2 :

Lors de la mise en marche de la surveillance, le volet se fermera complètement.

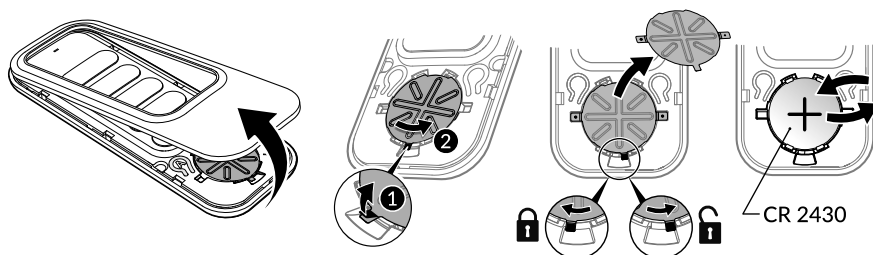
13/ Montage du socle de la télécommande

Fixé au mur ou posé sur une surface plane



14/ Remplacement de la pile

• Le voyant rouge clignote plusieurs fois à chaque appui sur une touche.
La pile est usée. Changez la pile.



15/ Fonctionnement avec un bouton poussoir

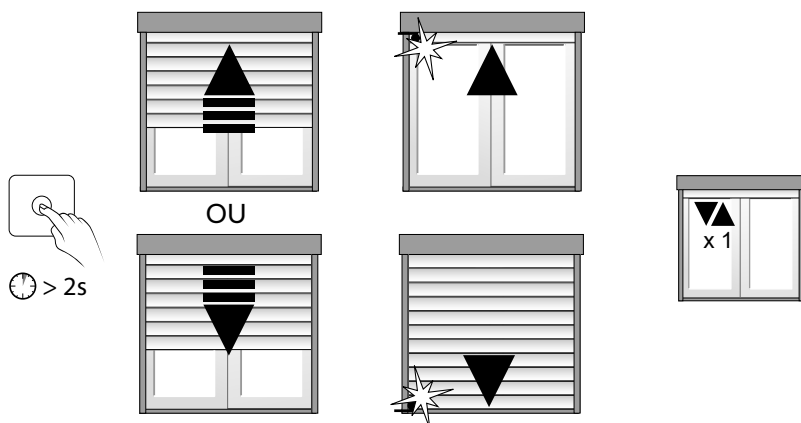
Lorsque la commande se fait avec un bouton poussoir, le moteur fonctionne en mode séquentiel (1er appui : montée... 2ème appui : stop... 3ème appui : descente... 4ème appui : stop... 5ème appui : montée...).

Un appui prolongé (>2 secondes) sur le bouton poussoir fait s'actionner le volet en vitesse lente (mode «Silence»).

16/ Réglage des butées à partir du bouton poussoir (commande locale)

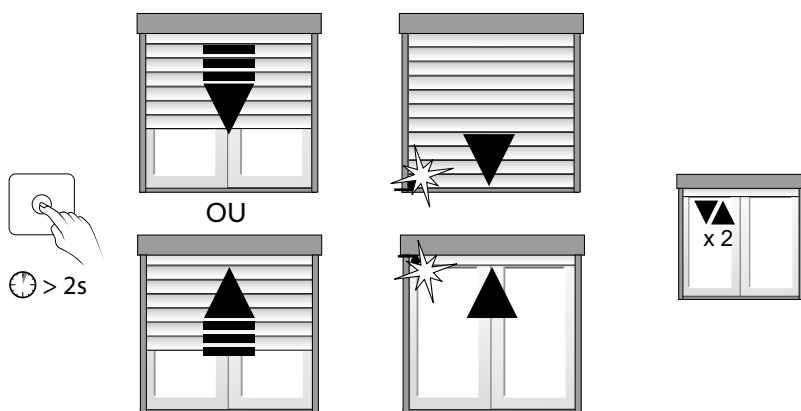
FR

16.1 Enregistrer 2 butées automatiques



Faire un appui long sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne vers le haut ou vers le bas.

Lorsque le moteur détecte la 1ère butée (haute ou basse), le moteur s'actionne alors une fois.

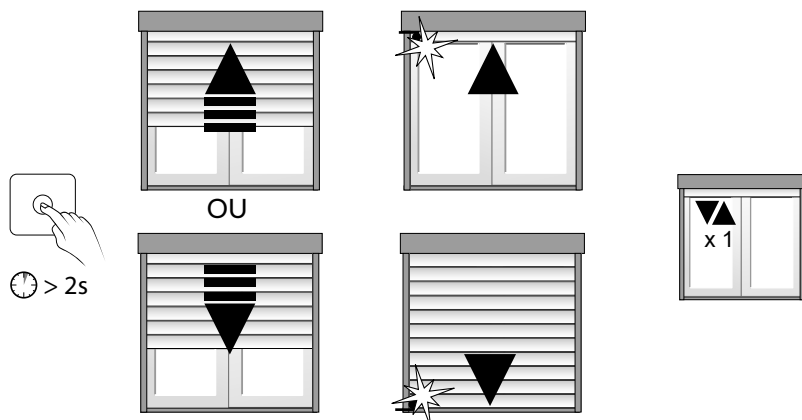


Faire un appui long sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne dans le sens inverse.

Lorsque le moteur détecte la 2ème butée (haute ou basse), le moteur s'actionne alors 2 fois.

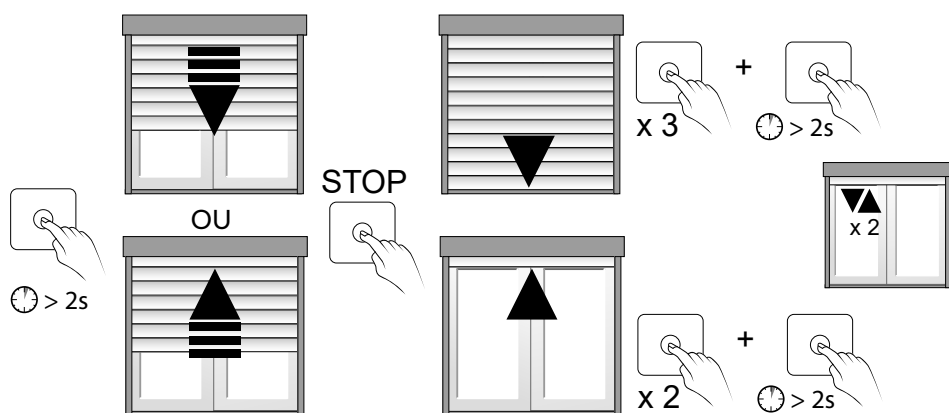
16/ Réglage des butées à partir du bouton poussoir (commande locale)

16.2 Enregistrer une 1ère butée automatique et une 2ème butée manuelle



Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne vers le haut ou vers le bas

Lorsque le moteur détecte la 1ère butée (haute ou basse), le moteur s'actionne alors une fois.

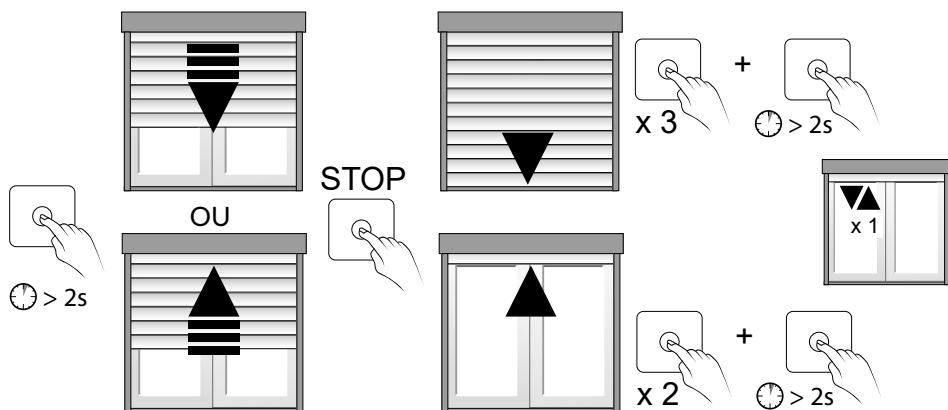


Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne dans le sens inverse. Faire un appui bref pour le stopper à la position correspondante à la butée manuelle.

Puis,
- si le volet est en bas : faire 3 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)
- si le volet est en haut : faire 2 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)

Le moteur s'actionne alors deux fois pour confirmer l'enregistrement de la 2ème butée.

16.3 Enregistrer une 1ère butée manuelle et une 2nde butée automatique



Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne vers le haut ou vers le bas

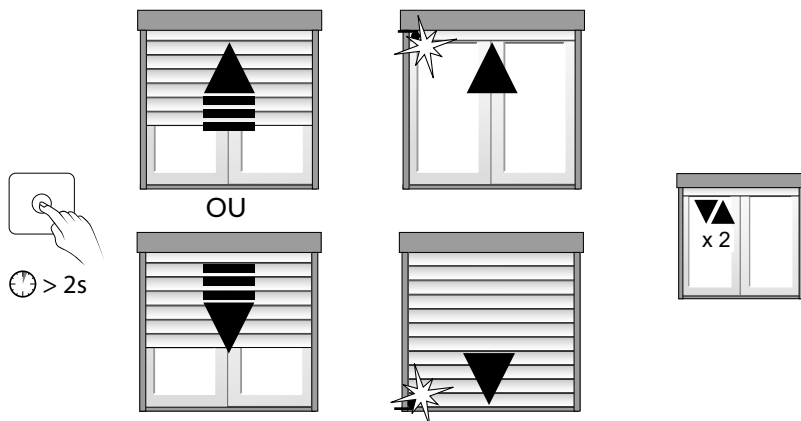
Faire un appui bref pour le stopper à la position correspondante à la butée manuelle.

Puis,

- si le volet est en bas : faire 3 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)

- si le volet est en haut : faire 2 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)

Le moteur s'actionne alors une fois pour confirmer l'enregistrement de la 1ère butée.

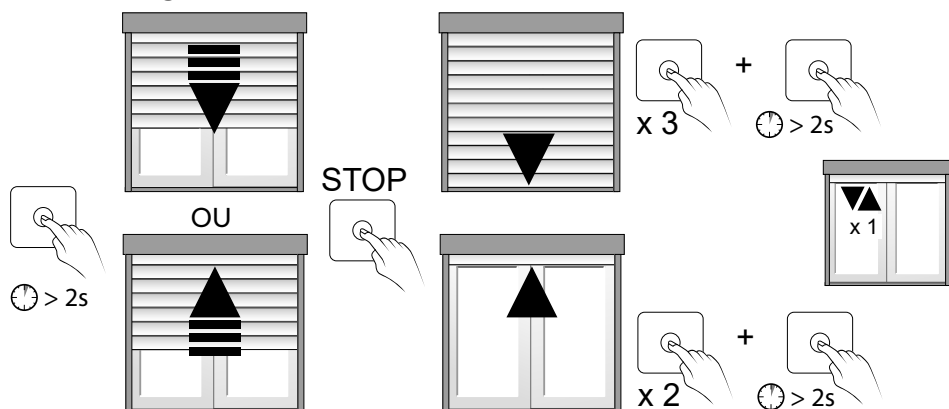


Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne dans le sens inverse.

Lorsque le moteur détecte la 2ème butée (haute ou basse), le moteur s'actionne alors deux fois.

16/ Réglage des butées à partir du bouton poussoir (commande locale)

16.4 Enregistrer 2 butées manuelles



Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne vers le haut ou vers le bas

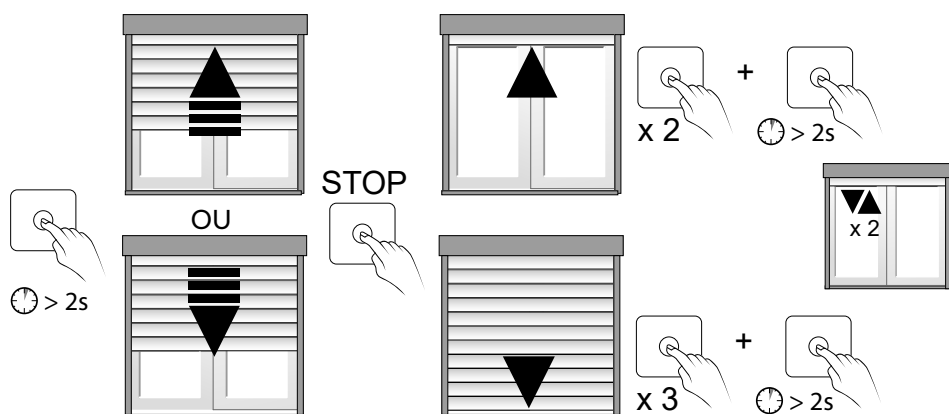
Faire un appui bref pour le stopper à la position correspondante à la butée manuelle.

Puis,

- si le volet est en bas : faire 3 appuis brefs et un appui long (> 2 secondes)

- si le volet est en haut : faire 2 appuis brefs et un appui long (> 2 secondes)

Le moteur s'actionne alors une fois pour confirmer l'enregistrement de la 1ère butée.



Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne dans le sens inverse. Faire un appui bref pour le stopper à la position correspondante à la butée manuelle.

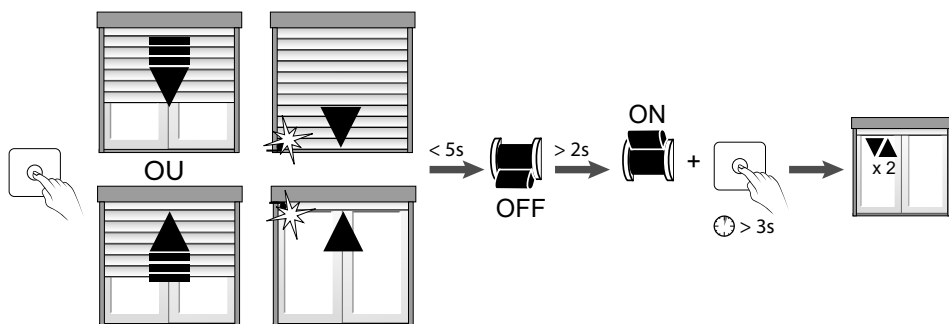
Puis,

- si le volet est en bas : faire 3 appuis brefs et un appui long (> 2 secondes)

- si le volet est en haut : faire 2 appuis brefs et un appui long (> 2 secondes)

Le moteur s'actionne alors deux fois pour confirmer l'enregistrement de la 2ème butée.

16.5 Effacer les butées



Appuyez une fois sur le bouton poussoir pour que le volet s'actionne vers le bas ou vers le haut. Coupez le secteur dans les 5 secondes suivant l'arrêt du moteur en butée haute ou basse.

Attendez au moins 2 secondes, puis remettez le moteur sous tension tout en maintenant l'appui sur le bouton poussoir pendant plus de 3 secondes.

Attendre que le moteur s'actionne 2 fois avant de relâcher le bouton poussoir. Les butées sont alors effacées.

17/ Votre télécommande est perdue ou hors d'usage

Ces procédures permettent de passer le moteur en attente d'association d'un nouvel organe de commande (Tyxia 1701, 1716, TYDOM...) lorsque la télécommande du moteur concerné est perdue ou hors d'usage.

17.1 A partir d'une nouvelle télécommande

Coupez l'alimentation du moteur, attendez 10 secondes, puis remettez le moteur sous tension.

D'autres moteurs sont connectés au même coupe-circuit et ne sont pas concernés par le changement de télécommande.

Après la remise sous tension, actionnez une fois chacun d'entre eux avant d'associer la nouvelle télécommande.

Sur la nouvelle télécommande :

- Appuyez 2 fois sur la touche B située sous la face avant de la télécommande, pour que le voyant clignote orange.
- Appuyez sur  et  pendant 3 secondes jusqu'à l'arrêt du clignotement.
- Associez la nouvelle télécommande au moteur (voir § 4.1).

17.2 A partir du bouton poussoir

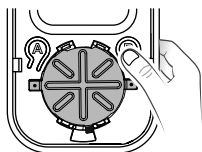
Si votre moteur est raccordé à une commande locale par bouton poussoir, vous avez la possibilité de mettre votre moteur en attente d'association. Pour cela :

- Coupez le secteur
- Attendez 10 secondes
- Appuyez sur le **bouton poussoir** tout en remettant le secteur, et maintenir pendant 3 secondes
- Relâchez le **bouton poussoir** lorsque le moteur réalise un acquit confirmant que le moteur est en attente d'association (reste en mode association pendant 2 minutes seulement)

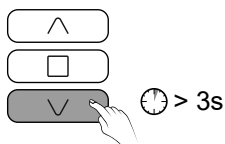
18/ Reset usine

Pour revenir à la configuration d'origine, moteur vierge de programmation et d'émetteur associé.

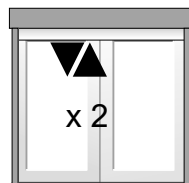
Pour faire un reset usine, la télécommande doit être associée à un seul moteur.



Appuyez 2 fois sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant orange clignote.



Appuyez plus de 3 secondes sur la touche ∇ , jusqu'à ce que le voyant rouge s'allume.



Le moteur s'actionne brièvement 2 fois. Puis, le moteur s'actionne 1 fois pour signaler qu'il est en attente d'association.

Le moteur est vierge de toute association et de réglages

19/ Aide

• Si le moteur ne fonctionne pas :

- Vérifiez que le câblage est correct selon les schémas du chapitre "Raccordement".
- Vérifiez la présence de l'alimentation sur le réseau.
- Vérifiez que le moteur n'est pas en protection thermique, il suffit d'attendre quelques minutes pour le refroidir.
- Vérifiez s'il y a un problème sur le réglage des fins de course et refaire le réglage.

• Les points de fin de course ne sont pas respectés :

- Vérifiez les composantes mécaniques du système (stabilisation, jeux, déformations etc..).
- Vérifiez s'il y a une faute sur le réglage des fins de course et réglez-les à nouveau.

• Le voyant vert ne clignote pas après un appui bref sur la touche B (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331).

- Plusieurs moteurs sont associés à la télécommande.

Vous n'avez donc pas accès aux modes de réglage dans ce cas de figure.

Pour les réglages, la télécommande ne doit être associée qu'à un seul moteur.

Recommendations

WARNING: Important security instructions

Incorrect installation may cause severe injury. Follow all the instructions and keep this installation guide in a safe place.

- TYMOOV xRP2 motors are designed solely for the operation of roller shutters. For any other use, please contact our technical department.
- The minimum inner diameter of the roller tube is 47 mm, but the tube must be chosen according to the weight and length of the apron. Consult the tube manufacturers' charts.
- Do not operate the roller shutter if people or objects are in the movement area.
- The moving parts of the motor, installed at a height of less than 2.5m, must be protected.
- Before installing the motor, remove all superfluous cords and take out of service any equipment not required for the motor to operate.
- **IMPORTANT:** Do not operate the shutters or cut off their power supply when maintenance or cleaning work is being carried out on the equipment or in close proximity (e.g. window cleaning). Also disconnect the power supply during maintenance and when replacing parts.
- Monitor the shutter when it is moving and stand clear until it is completely closed.
- Do not allow children to play with the fixed control devices. Keep remote control devices out of the reach of children.
- This device may be used by children aged 8 years or older and by persons with reduced mobility or reduced sensory or mental capacities, or persons lacking in experience or knowledge, provided that they are properly supervised or have been given instructions on how to use the device safely and that the risks involved have been understood. Children must not play with the device. Cleaning and maintenance by the user must not be carried out by unsupervised children.

- The operating device of an unlockable switch must be in direct view of the driven part, but kept away from the moving parts. It must be installed at a height of at least 1.5 m.
- The fixed control devices must be installed in a visible area.
- When using an unlockable switch, ensure that all other persons in the room stand clear of it;
- Frequently check the equipment to detect any imbalances or signs of wear or damage to cables and springs.
- Do not use the device when repairs or adjustments are required.

Preliminary elements

- TYMOOV xRP2 motors are motors fitted with 868 MHz - X3D wireless receivers. They are compatible with the range of DELTA DORE X3D control systems and alarms.
- Sufficiently rigid roller shutter blades should be used.
- When the roller shutter is closed, the apron must not overlap the runners by more than one 1/2 blade (max.).
- The apron fastenings or automatic fasteners used on the shutter must comply with the recommendations for use provided by the manufacturer

The maximum locked rotor torques for TYMOOV xRP2 motors are:
10 Nm: 15Nm / 20 Nm: 27 Nm

Models which cannot support these torques cannot be mounted. The number of fasteners must be adjusted according to the model and number of links.

- If used with upper stops, preferably use systems built into the runners.
- Pay attention to the frame rigidity with stop systems on the shutter blades.
- TYMOOV xRP2 motors check the physical stops every 100 operations, so the motor automatically compensates for any apron movement.

Recommendations

- Correct operation of the motor is ensured if it is installed and used according to the following recommendations.
The peripheral elements such as the roller tube, supports, fastenings, etc. must be chosen correctly and assembled in compliance with good practice. Furthermore, the motor operating environment and power required are elements that must be carefully chosen and assessed. The characteristics of the driven part must be compatible with the rated load and operating time.
- A-weighted sound pressure level: $L_{pA} \leq 70 \text{ dB(A)}$.
- Cables going through a metal wall must be protected and isolated by a sleeve.
The TYMOOV xRP2 cable can be disassembled.
- If the power cable is damaged, it must be replaced by the manufacturer, after-sales service or similarly qualified personnel in order to prevent hazards.
- The motor must be chosen according to the requirements of the load bearing support. See our charts for selecting the motor according to the shutter type. A plate on the motor indicates the nominal torque and operating time.
- TYMOOV xRP2 tubular motors are designed to operate intermittently (4 minutes of continuous operation). They are electronically protected to prevent overheating. If there is a thermal shutdown, the motor will operate again after a time period of approximately 30 seconds. To operate again for 4 minutes, the motor must have returned to room temperature.
- If an attempt is made to raise the shutter (for example: intruder test), the motor will lower the apron. Caution, your fingers may be caught.



DELTA DORE
35270 - BONNEMAIN - France
deltadore@deltadore.com

Because of changes in standards and equipment, the characteristics given in the text and the illustrations in this document are not binding unless confirmed by our departments.

DELTA DORE hereby declares that the motorised systems covered by these instructions comply with the essential requirements set out by the Machinery Directive 2006/42/EC and the European directive RED 2014/53/EU.

The EU declaration for this equipment is available on request
from:

Service "Info techniques"
DELTA DORE - 35270 Bonnemain (France)
email: info.techniques@deltadore.com

Technical Characteristics

Remote control TYXIA 1701

- Power supplied by 3V lithium battery, CR2430
- Class III insulation
- X3D Transmission frequency:
868.7 MHz to 869.2 MHz
- Maximum radio power < 10 mW
- Receiver category II
- Wireless range: 100 to 300 metres outside, variable depending on the associated equipment (the range can vary depending on the installation conditions and the electromagnetic environment)
- Mounted on a base
- Dimensions: 46 x 121 x 10.7 mm
- Degree of protection: IP 40
- Operating temperature: 0 to +55°C
- Storage temperature: -10 to +70°C
- Installation in an environment with normal pollution levels

Wireless TYMOOV motor

- Power supply: 230V - 50 Hz +/- 10%
- Class II insulation
- Operating time: 4 minutes
- Electrical power :
TYMOOV 10RP2: 50 W
TYMOOV 20RP2: 70 W
- X3D radio frequency: 868.7 MHz to 869.2 MHz
- Maximum wireless power < 10 mW Category 2 receiver
- Radio range: 100-300 metres in an open field, variable depending on the associated equipment (the range can vary depending on the installation conditions and the electromagnetic environment)
- Number of associated transmitters: 16 maximum
- A-weighted sound pressure level: $L_pA \leq 70$ dB(A).
- Degree of protection: IP 44
- Operating temperature: -20°C -> + 60°C

Pack contents

EN

Contents of the PACK TYMOOV 2 Silence+ 10:

1 TYMOOV bidirectional wireless motor 10Nm

2 telescopic tubes

1 TYXIA 1701 remote control

1 mount for remote control

2 lateral tube mounts

2 fasteners connecting the roller shutter to the tube

Fastener kit

Bearing lot



Contents of the PACK TYMOOV 2 Silence+ 20:

1 TYMOOV bidirectional wireless motor 20 Nm

3 telescopic tubes

1 TYXIA 1701 remote control

1 mount for remote control

2 lateral tube mounts

4 fasteners connecting the roller shutter to the tube

Fastener kit

Bearing lot

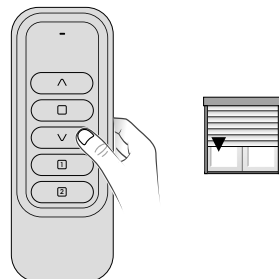


Contents

1/ Use.....	43
2/ Installation	44
2.1 Installing the tube	44
2.2 Motor fitting.....	46
2.3 Installing the fasteners.....	48
3/ Connection	50
3.1 Wiring without push button.....	50
3.2 Wiring with a push button.....	50
4/ Starting up for the first time	51
4.1 Associating the first remote control to a motor.....	51
4.2 Setting stops	52
5/ Modifying stops	56
6/ Associating another transmitter	56
7/ Associating a smoke detector	57
8/ Grouped command	57
9/ Obstacle detection	58
9.1 Setting of the obstacle detection type.....	58
9.2 Adjustment of the sensitivity of obstacle detection for Basic detection (only)	58
10/ Remove one or several associations.....	59
10.1 Remove the remote control association with the motor	59
10.2 Remove all associations.....	59
11/ Favourite positions	59
12/ Association with an alarm control unit	60
12.1 Associating radio motor	60
12.2 Defining the motor's operating mode	61
13/ Location/Mounting	62
14/ Battery replacing.....	62
15/ Operation with a push button	62
16/ Setting stops from the push button (local control).....	63
16.1 Recording 2 automatic stops.....	63
16.2 Recording firstly an automatic stop then a manual stop.....	64
16.3 Recording firstly a manual stop then an automatic stop.....	65
16.4 Recording 2 manual stops.....	66
16.5 Removing stops.....	67
17/ Your remote control is lost or not functioning.....	68
17.1 From a new remote control:	68
17.2 From a push button.....	68
19/ Factory reset	69
18/ Troubleshooting	69

1/ Use

- Press $\wedge$ to raise, and $\vee$ to lower.
- Press $\square$ to stop the shutters.
- Press $\boxed{1}$ to go to favourite position 1 (if it has been saved).
- Press $\boxed{2}$ to go to favourite position 2 (if it has been saved).



EN

The LED changes from red to green if the receiver has correctly received the information.

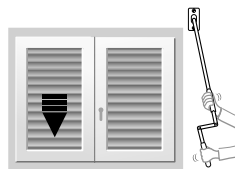
Control in Silence mode (Tymoov RP2 motors):

In order to reduce the noise level, you can control the motor in Silence mode by performing a long press on $\wedge$ or $\vee$ (2 seconds).

2/ Installation

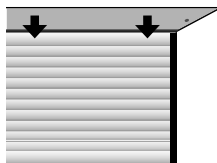
2.1 Installing the tube

- ❶ Lower the roller shutter completely.

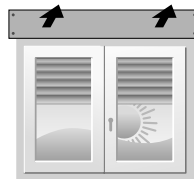


- ❷ Open the roller shutter casing.

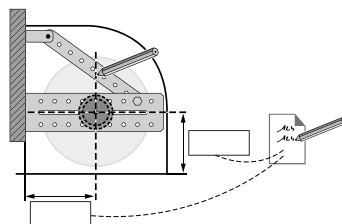
Coffre tunnel



Coffre menuisé

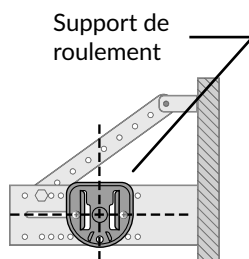
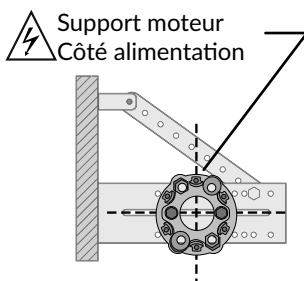


- ❸ Mark the exact position of the tube spindle. In order to position the spindles for the new mounts in the same locations, mark the exact rotating position of the old tube.



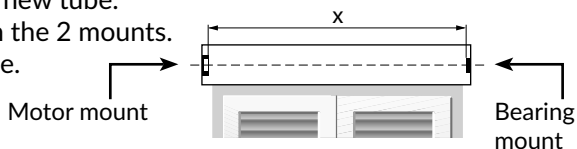
- ❹ Disconnect the shutter fasteners, disassemble the tube and the old mounts. If your installation includes brackets, keep them.

- ❺ Attach the new mounts using the spindle marks.

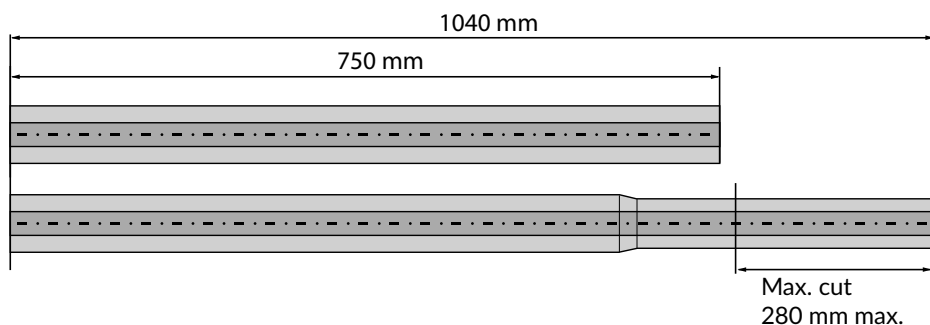


⑥ Determine the length of the new tube.

- Measure the distance between the 2 mounts.
- Calculate the length of the tube.



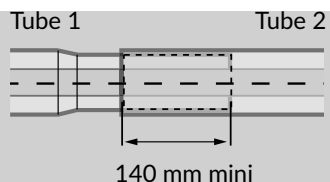
x :		- 5 mm =	
x = Distance between the 2 mounts			Length of the tube



Adapt the length of the tubes according to the dimensions measured

If necessary, cut the tubes to size. Preferably cut the telescopic assembly to make installation of the new tube easier.

Leave enough length to ensure that at least 140 mm (safety dimension) of tube 2 is inserted into tube 1 after final positioning.

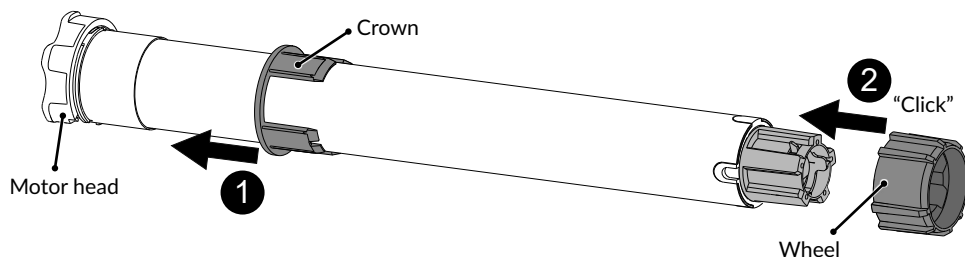


2/ Installation

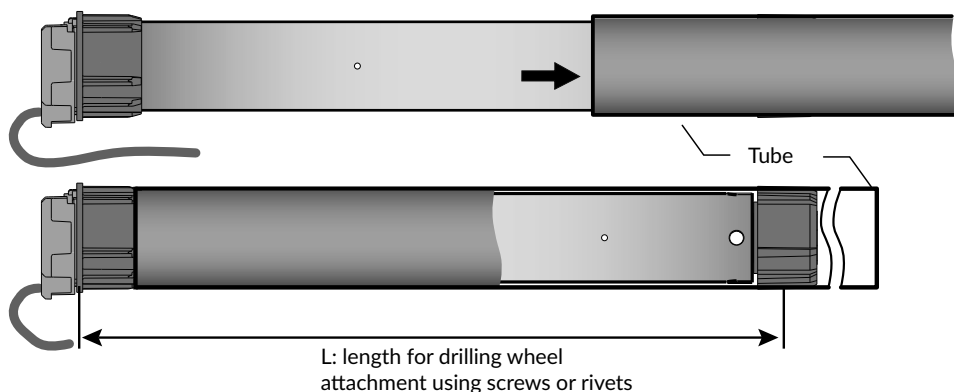
2.2 Motor fitting

- Never strike the motor head or output shaft to fit the motor into the tube. Never pierce the tube when the motor is installed.
- To attach the apron, use screws that do not protrude into the tube by more than 1 mm.

2.2.1 Crown and wheel assembly



2.2.2 Mounting in the tube

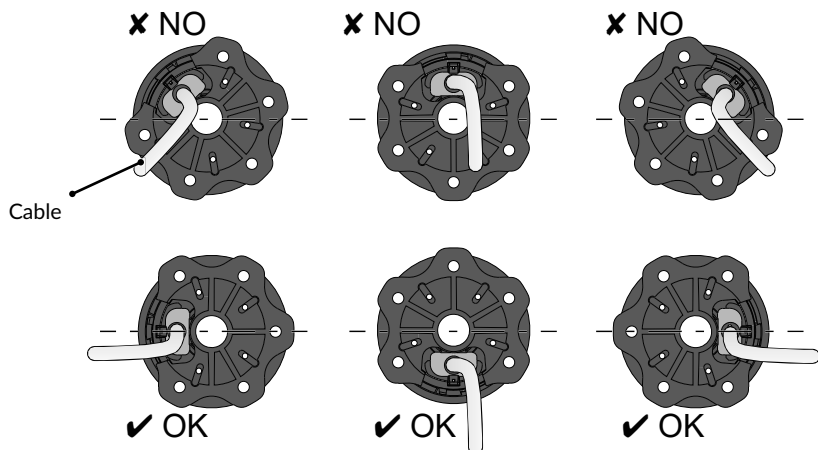


For mechanical parts and drive and mounting accessories, consult our catalogue.

Model	Length for drilling (L)	Total length
TYMOOV 2 Silence+ 10 et 20	395 mm	424 mm

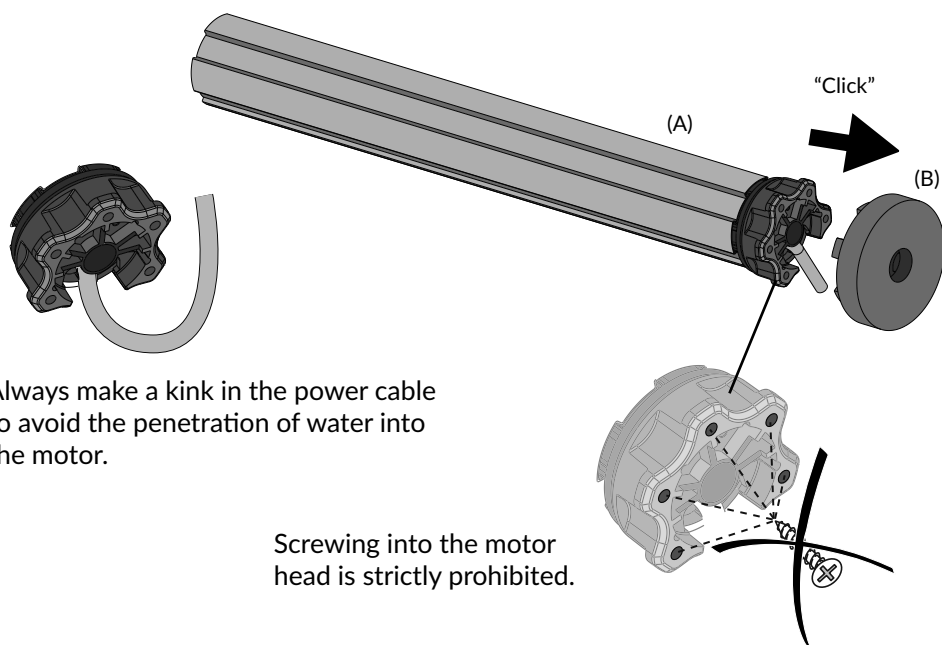
2.2.3 Motor head position

The motor head must be positioned on the support as such that the cable outlet is in the lower part relative to the horizontal.



2.2.4 Mounting of the motor onto its support

Push the tube/motor assembly (A) onto the support (B) until it engages (click).

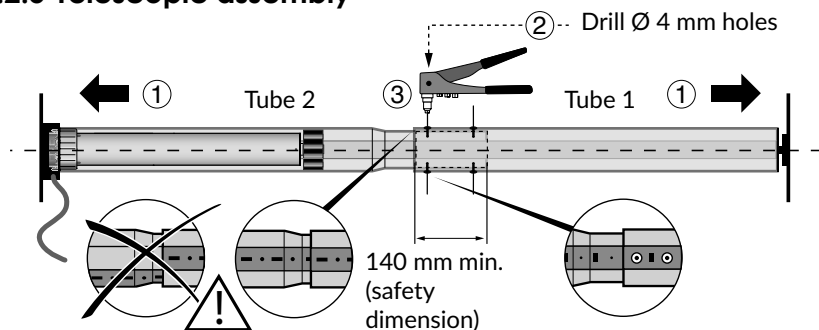


Always make a kink in the power cable to avoid the penetration of water into the motor.

Screwing into the motor head is strictly prohibited.

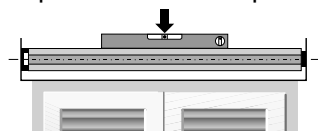
2/ Installation

2.2.5 Telescopic assembly

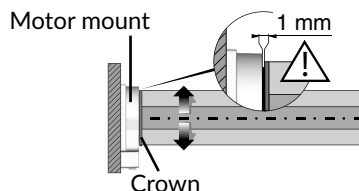


The 4 blind rivets supplied must be used to assemble each part of the telescopic tubes

Check that the tube is installed perfectly horizontally.

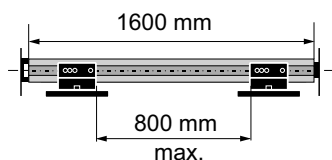


Check that the motor remains unrestricted on its axis.



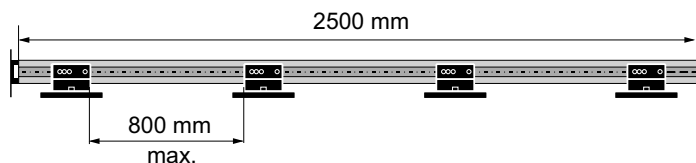
2.3 Installing the fasteners

Position the fasteners on the tubes



Place the fasteners as close as possible to the ends of the edge of the slats.

The fasteners must be spaced a maximum of 800 mm apart.



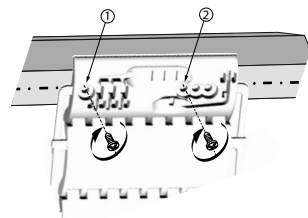
Attach the fasteners to the tubes.

Attach the fasteners using the screws provided.
Use the holes marked 1 and 2.



Use the screws provided. The screws must not be in contact with the motor.

Check that the fastener springs are correctly positioned on each side of the links.



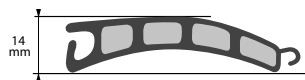
Coupling bars

The coupling bars are reversible and can adapt to slats of thickness 8 mm and 14 mm.

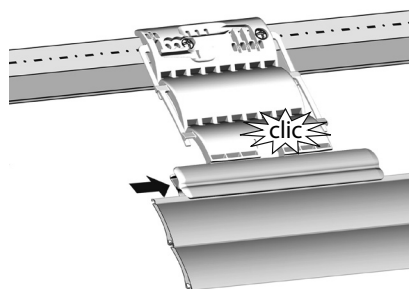
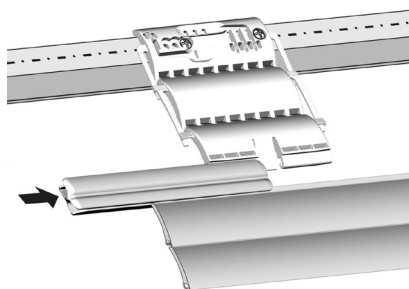
Side adaptable to slats of thickness 14 mm



Side adaptable to slats of thickness 8 mm



Using the coupling bars, connect the fasteners and the first slat of the shutter

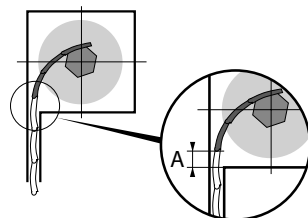


Dimension to check for optimum operation

Check dimension A to ensure the roller shutter operates in the optimum manner.

A = Minimum 20 mm/Maximum 70 mm.

If necessary, remove the blade from the apron.



The first blade must be inserted into the lateral guides when the apron is fully lowered.

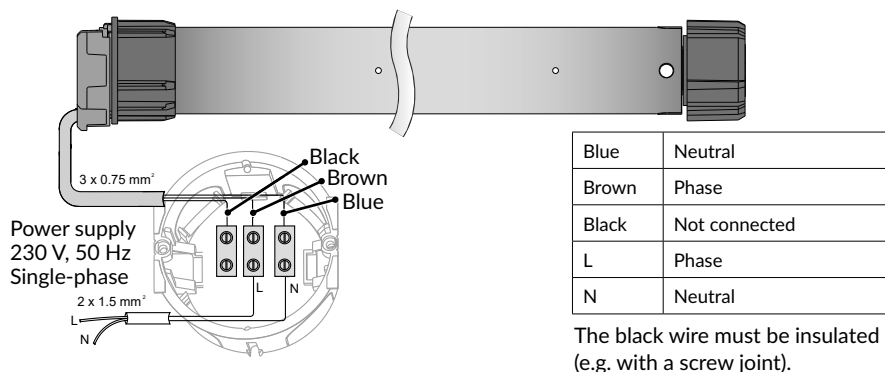
3/ Connection

The electrical wiring must comply with EN, IEC and national institute standards for installation (e.g.: NF C15-100 for France).

In all cases, it must still be possible to switch off the power supply by using an omnipolar device in accordance with the applicable installation requirement. If the motor is delivered with a H05VVF power cable, this cable cannot be placed outdoors, unless it is inside a UV-resistant duct.

For an outdoor use, the motor must be equipped with a RNF or RRF rubber cable with at least 2% carbon. Contact the sales department.

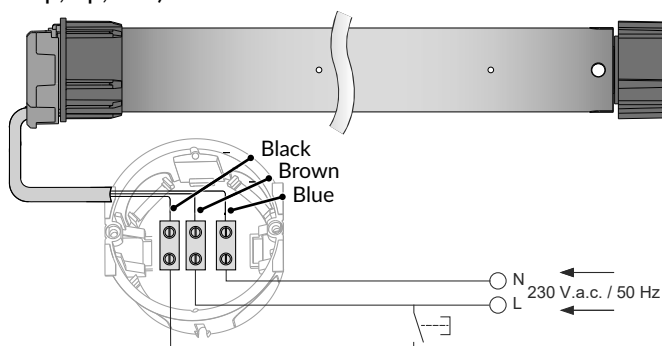
3.1 Wiring without push button



3.2 Wiring with a push button

The TYMOOV RP2 motor can be activated in hard-wired mode.

The command is made with a push button. The motor works in sequence (up, stop, down, stop, up, etc.).



When the stops are not programmed on the motor, press and hold the push button for more than 1 second.

4/ Starting up for the first time

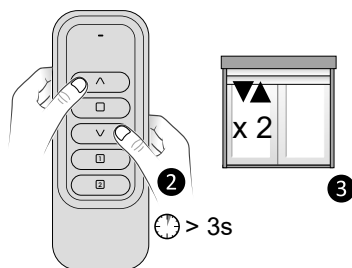
The first time it is switched on, the motor will make a short movement in both directions to indicate that it has not been associated with a transmitter. The motors are automatically in association standby mode. You have 5 minutes after start-up to associate the motor to the control device.

EN

4.1 Associating the first remote control to a motor

4.1.1 Case 1: one motor only is switched on

- ❶ The motor is in association standby mode.
- ❷ On the remote control, press $\wedge$ and $\vee$ at the same time and hold for 3 seconds, until the LED flashes red. Release.
If the motor is found, the LED will light up green briefly.
- ❸ After a few seconds,, the shutter will activate twice to confirm the association.
The remote control will now be associated and the motor will switch automatically to “Set stops” mode.



4.1.2 Case 2: several motors are switched on

- ❶ On the remote control, press $\wedge$ and $\vee$ at the same time and hold for 3 seconds, until the LED flashes red. Release.
*The remote control will search for the different motors.
The LED will flash red, then green briefly when a new motor is detected.*
- ❷ When the LED starts flashing red slowly, press the $\square$ button as many times as required to select the motor (receiver) to associate.
The corresponding shutter will be activated briefly once.
- ❸ Once the motor has been found, press $\wedge$ briefly.
- ❹ After a few seconds,, the shutter will be activated briefly twice to confirm the association.

To exit association mode, hold $\square$ for 3 seconds.
You will then be able to pass to “Set stops” mode.

4/ Starting up for the first time

4.2 Setting stops

You can use Auto mode if there are both upper and lower physical stops. The motor will automatically detect its end of travel distances.

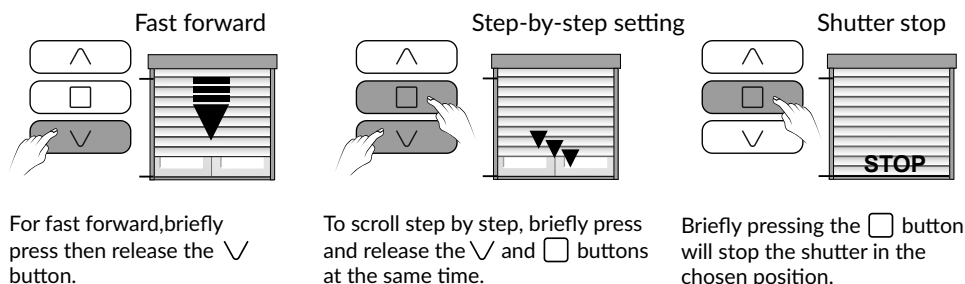
If there are no upper physical stops and/or automatic locks, you must set the end of travel manually.

Thanks to the step-by-step mode, you can stop the shutter in the exact position you choose.

There are several ways to configure stops:

- 2 automatic stops,
- 1 manual stop and 1 automatic stop,
- 2 automatic stops,

Principle



There is no priority direction for the stop teaching process.

The first stop can be the upper stop or the lower stop.

Do not use the stepwise mode to configure the automatic stops (only for manual stops).

It is possible that the shutter will move in the opposite direction to the button you press.

The motor will detect the rotation direction itself if the shutter is in a vertical position.

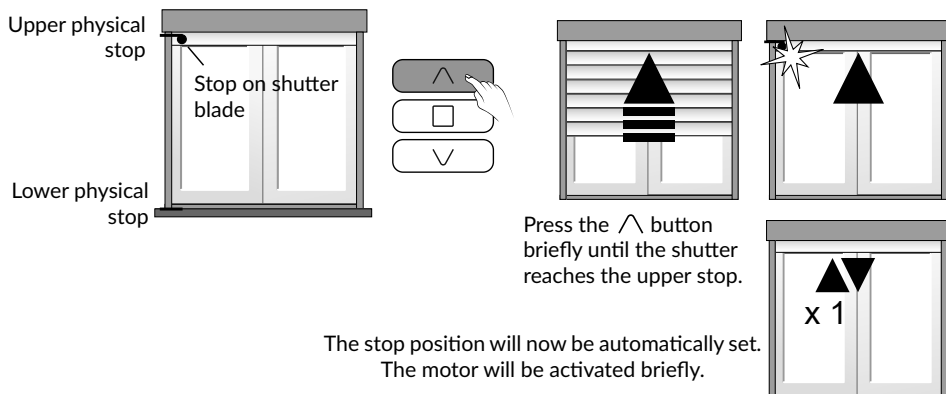
You can reverse too the direction manually by briefly pressing button B under the front panel of the remote control so that the green LED flashes.

Then press the up/down buttons at the same time and hold for 3 seconds.

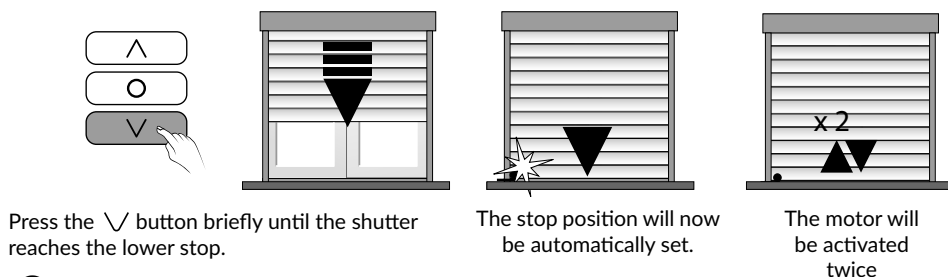
The mode will be automatically exited.

4.2.1 Setting 2 automatic stops

① Automatic upper stop



② Automatic lower stop



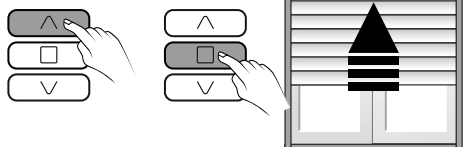
③ The stops are set

The shutter will not be locked when these stops are subsequently reached. The motor will reverse its direction slightly so that there is no force on the shutter.

4/ Starting up for the first time

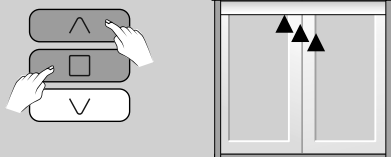
4.2.2 Setting 1 manual stop + 1 automatic stop

1 Position the shutter



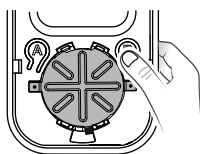
Press the $\wedge$ button until the shutter is in the required position, then press $\square$ to stop it (*).

Scroll step by step



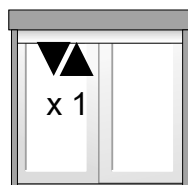
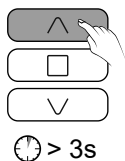
To scroll step by step, briefly press then release the $\wedge$ and $\square$ buttons at the same time.

2 Setting the position of the manual stop



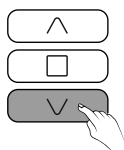
Press button B on the front panel of the remote control (or T2 button for TYXIA 2331), until the LED flashes green.

Then, press and hold the $\wedge$ button for ~3 seconds until the motor is activated briefly

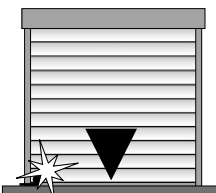
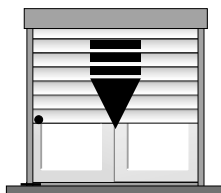


The motor will be activated briefly

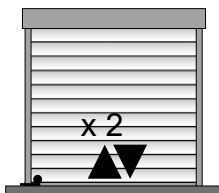
3 Automatic stops



Press the $\vee$ button until the shutter reaches the lower stop.



The stop position will now automatically be set.



The motor will be activated twice

4 The stops are set

The shutter will not be locked when these stops are subsequently reached. The motor will reverse its direction slightly so that there is no force on the shutter.

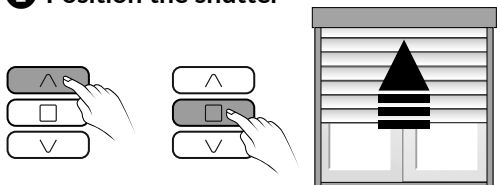
(*) The shutter may move in the opposite direction to the pressed-on button.

This will automatically be corrected after the 2 stops are recorded, which will be done systematically:

- by pressing for 3 seconds on $\wedge$, for the upper stop,
- by pressing for 3 seconds on $\vee$, for the lower stop, even if the buttons are reversed.

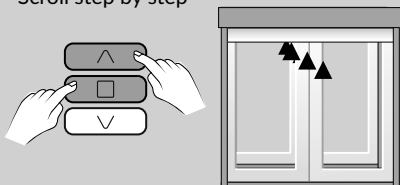
4.2.3 Setting 2 manual stops

1 Position the shutter



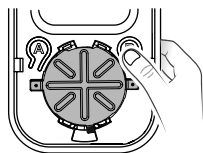
Press the $\wedge$ button until the shutter is in the required position, then press $\square$ to stop it (*).

Scroll step by step



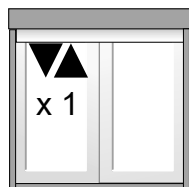
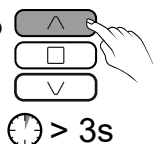
To scroll step by step, briefly press then release the $\wedge$ and $\square$ buttons at the same time.

2 Setting the position of the first stop (e.g. Upper manual stop)



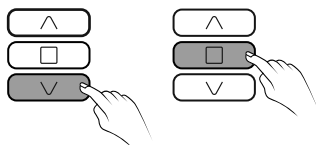
Press button B on the front panel of the remote control, until the LED flashes green.

Then, press and hold the $\wedge$ button for ~3 seconds (or T2 button for TYXIA 2331), until the motor is activated briefly. The upper manual stop will now be set.

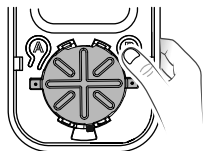
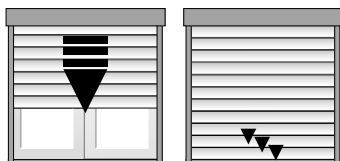


The motor will be activated briefly.

3 Setting the position of the second stop (e.g. lower manual stop)

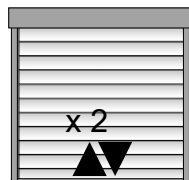
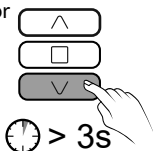


Press the $\vee$ button to move the shutter to the required position, then press $\square$ to stop it.



Press button B on the front panel of the remote control (or T2 button for TYXIA 2331), until the LED flashes green.

Then press the $\vee$ button for ~3 seconds until the motor is activated briefly. The lower manual stop will now be set.



When the setting of the 2nd stop is completed, the motor will validate by activating itself twice.

4 The stops are now set.

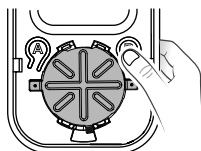
(*) The shutter may move in the opposite direction to the pressed-on button.

This will automatically be corrected after the 2 stops are recorded, which will be done systematically:

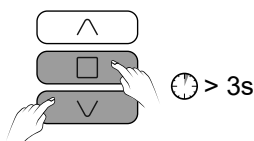
- by pressing for 3 seconds on $\wedge$, for the upper stop,
 - by pressing for 3 seconds on $\vee$, for the lower stop,
- even if the buttons are reversed.

5/ Modifying stops

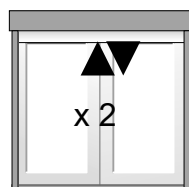
The stops must first be removed then set again for them to be modified.
Remove them by proceeding as follows:



Press button B on the front panel of the remote control (or T2 button for TYXIA 2331), until the LED flashes green.



On the transmitter, press and hold the ∇ and $\square$ buttons at the same time for more than 3 seconds until the LED comes on.



The motor will be activated briefly twice.

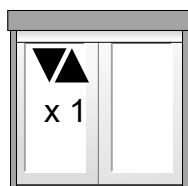
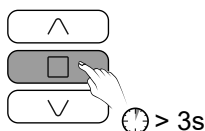
The stops will now be removed

See section 4.2 “setting stops” to set them again.

6/ Associating another transmitter

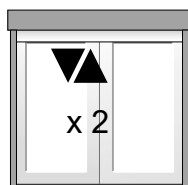
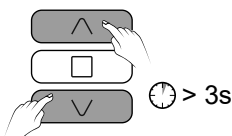
The motor has already been associated with a transmitter.
You can associate various transmitters from the X3D range (telephone transmitter, other remote control, etc.) with the up/down function of the motor. Number of transmitters that may be associated: 16 max.
To associate these transmitters, please consult their instructions.

On the transmitter that is already associated, press the $\square$ button for more than 3 seconds until the motor is activated briefly.



Validate on the transmitter to be associated (e.g. new remote control)
please consult their instructions.

On the new remote control, press the ∇ and $\wedge$ buttons at the same time for more than 3 seconds until the LED comes on.



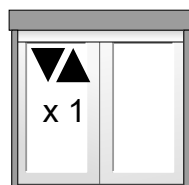
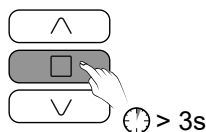
The motor will briefly be activated twice.

The new remote control will now be associated with the motor

7/ Associating a smoke detector

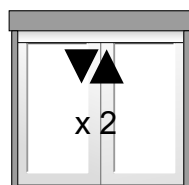
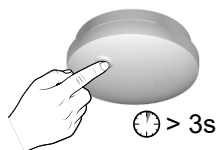
You want to control the opening of roller shutters if smoke is detected.
If smoke is detected, the shutter will be raised very quickly.

On the transmitter that is already associated, press the  button for more than 3 seconds until the motor is activated briefly.



EN

Briefly press the button of the detector.
The motor will briefly be activated twice.



8/ Grouped command

When the motors have been associated via a bidirectional grouped command, they will start up at slightly staggered time intervals (100 ms) in order to limit the peak current in the electric line during start-up.

- If the motors were associated at the same time in a grouped command, they will start up in the order in which they were detected during the association process.

E.g. It could be that one lounge motor starts first, followed by a bedroom motor, then the second lounge motor. There may be a time lapse between the first and second lounge motors starting.

- If you would like the motors to start in a specific order, you should associate them one by one in the order you require.
Refer to the user guide for each remote control.

E.g. If you have 3 roller shutter motors in one lounge, associate them one by one with the remote control so that they start up without a big time lapse.

9/ Obstacle detection

The motors of the TYMOOV range include the obstacle detection feature. It fully protects the roller shutter mechanism.

After locking on an obstacle, the motor reverses direction by about 15 cm. Obstacles can only be detected when the stops have been set.

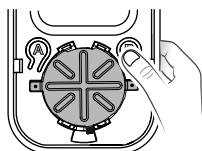
9.1 Setting of the obstacle detection type

You have a choice between two detection modes:

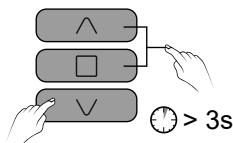
- **Protect+ Detection:** (default mode), more efficient obstacle detection, preventing the apron from unwinding in the casing.

- **Basic Detection:** detection of obstacles with unwinding of the apron in the casing.

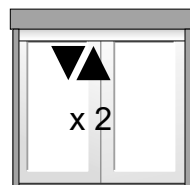
Pour choisir le type de détection :



Press button B on the front panel of the remote control (or T2 button for TYXIA 2331), until the LED flashes green.



On the transmitter, press together and hold down the ∇ $\square$ and $\wedge$ buttons for more than 3 seconds until the LED comes on.

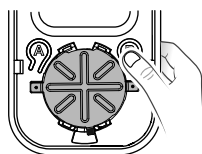


The motor operates briefly: once = Protect+ Detection (default setting) twice = Basic Detection

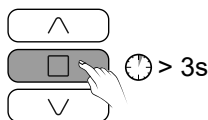
Repeat the operations above to switch between modes.

9.2 Adjustment of the sensitivity of obstacle detection for Basic detection (only)

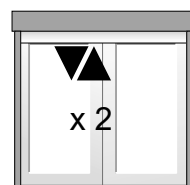
If an inadvertent obstacle is detected, you can reduce the detector's sensitivity to the obstacle.



Press button B on the front panel of the remote control (or T2 button for TYXIA 2331), until the LED flashes green.



On the transmitter, press and hold the $\square$ button for more than 3 seconds until the LED turns on.



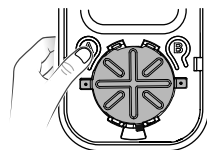
The motor will be activated briefly:
Once = high sensitivity
Twice = low sensitivity

Repeat the operations above to switch between modes.

10/ Remove one or several associations

10.1 Remove the remote control association with the motor

- Remove the front panel of the remote control.
- Press button A.
The LED will flash red.
- Press ☐ as many times as required to select the motor (receiver) to remove.
- Press the ☐ button.
The motor will be activated briefly
- Press button A to exit.



EN

10.2 Remove all associations

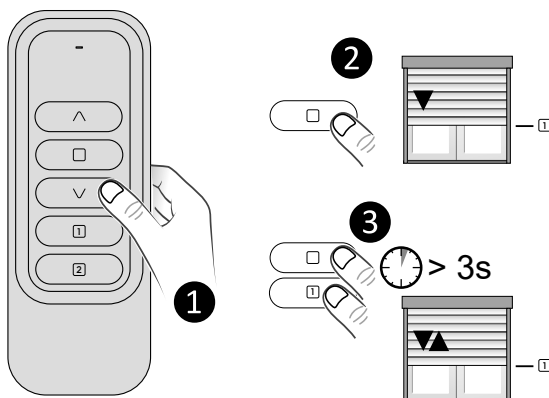
- Remove the front panel of the remote control.
- Press button A.
The LED will flash red.
- Press the ☐ and ☐ buttons at the same time and hold for 3 seconds.
The motor will be activated briefly
- Press button A to exit.

All the associated motors will be removed.

11/ Favourite positions

You can save up to 2 favourite positions: ① and ②.

- ① ② Set the shutter to the required position.
- ③ Press ① + ☐ or ② + ☐ for 3 seconds to save the positions.
The LED changes from red to green if the receiver has correctly received the information.
The shutter is activated briefly to confirm the association.
Release.



12/ Association with an alarm control unit

Association of the motor with an alarm control unit enables:

- the anti-intruder function (attempt to lift up the shutter).
- the surveillance stop/start report, compatible with all motors.



For intruder detection to work, the lower stop must be recorded automatically with locks.

Intruder surveillance is only active if the alarm is activated and the shutter closed.

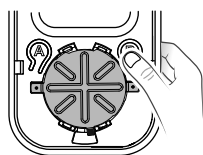
12.1 Associating radio motor

① Set the alarm control unit to "Add product" mode.



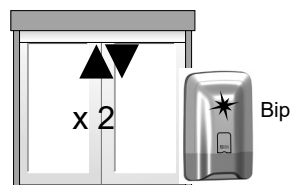
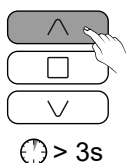
Set the alarm control unit to Maintenance mode, then to "Add product" mode.

② Associate the intruder mode with the alarm control unit



Press button B on the front panel of the remote control twice (or T2 button for TYXIA 2331), until the LED flashes orange.

Then, press and hold the  button for ~3 seconds until the motor is activated briefly. The alarm control unit will beep.



The alarm control unit will beep.
The roller shutter will be briefly activated twice.

③ Exit Add product mode and Maintenance mode



Briefly press the OFF button.

The LED changes from red to green to confirm the action.

The alarm control unit's led flashes a beep.

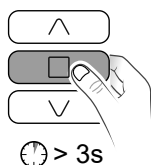
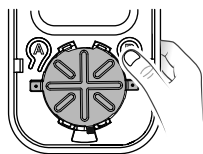
Press the OFF button once again.

The LED changes from red to green to confirm the action.

The alarm control unit beeps twice and its LED switches off.

12.2 Defining the motor's operating mode

	Alarm activation	Alarm stop
Mode 1 (by default)	The shutter closes	The shutter remains in position
Mode 2	The shutter closes	The shutter opens
Mode 3	The shutter remains in position	The shutter remains in position

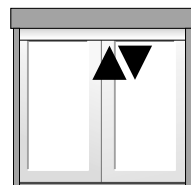


❶ Press button B on the front panel of the remote control twice, until the LED flashes orange.

❷ Then, press the  and  buttons for ~3 seconds until the motor is activated briefly.

The motor is activated once: Mode 1
 The motor is activated twice: Mode 2
 The motor is activated 3 times: Mode 3

Repeat operations ❶ and ❷ to change from one mode to another.



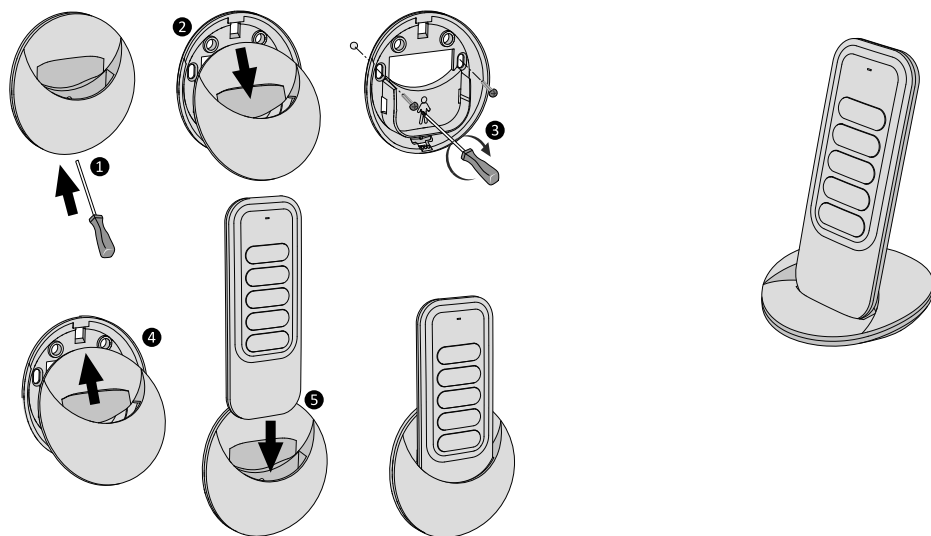
The motor will be activated briefly.

Operation of modes 1 and 2:

When surveillance is activated, the shutter will close fully.

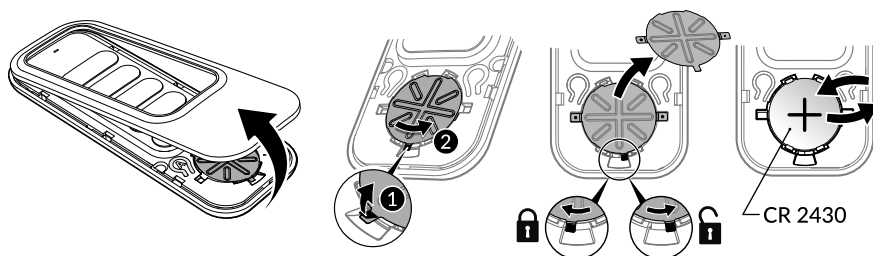
13/ Location/Mounting

Mounted on the wall or placed on a flat surface



14/ Battery replacing

• The red LED flashes several times every time a button is pressed.
The battery is low. Change the battery.



15/ Operation with a push button

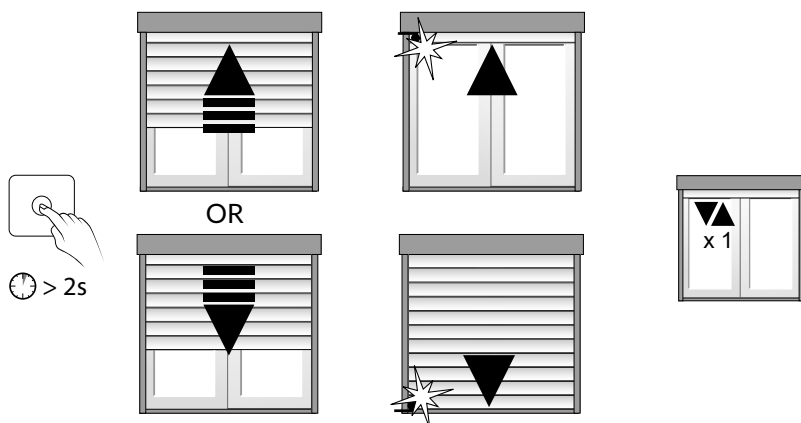
When the system is operated with a push button, the motor works in sequence (press once: up... press a 2nd time: stop... press a 3rd time: down... press a 4th time: stop... press a 5th time: up...).

Pressing and holding the push button (> 2 seconds) causes the shutter to operate at slow speed («Silence» mode).

16/ Setting stops from the push button (local control)

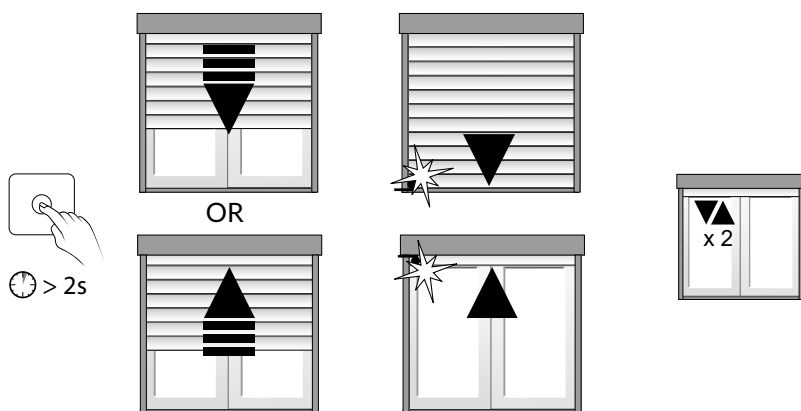
16.1 Recording 2 automatic stops

EN



Press and hold the push button (> 2 seconds) so that the motor operates in the up or down direction.

When the motor detects the 1st stop (upper or lower), then the motor operates once.

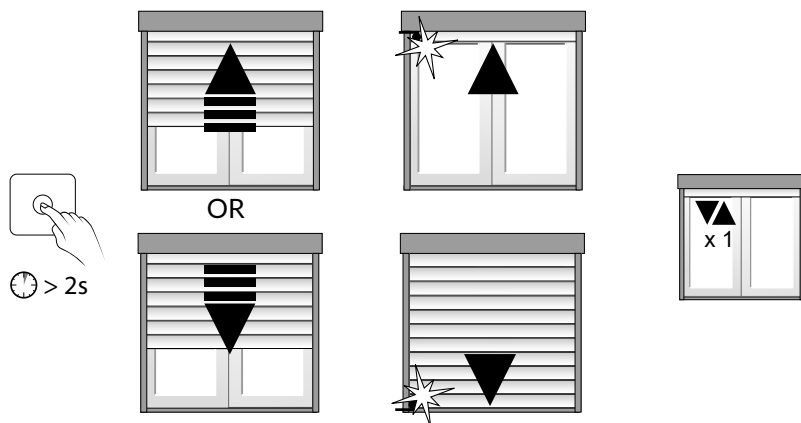


Press and hold the push button (> 2 seconds) so that the motor operates in the opposite direction.

When the motor detects the 2nd stop (upper or lower), then the motor operates twice.

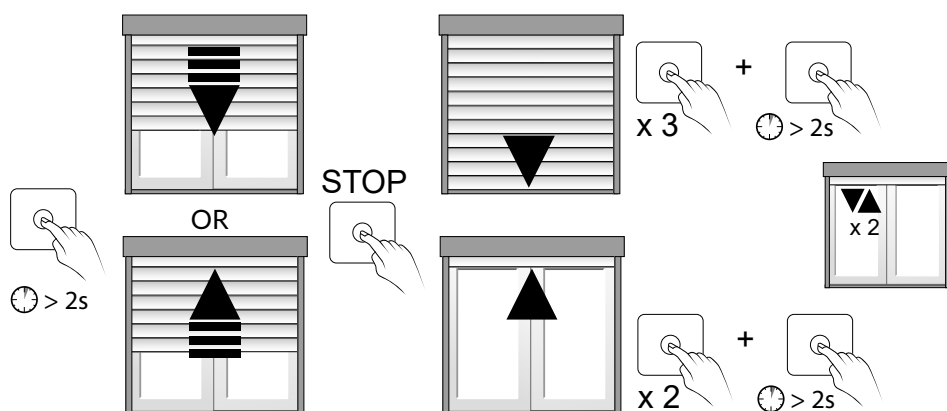
16/ Setting stops from the push button (local control)

16.2 Recording firstly an automatic stop then a manual stop



Press the push button (> 2 seconds) so that the motor operates in the up or down direction.

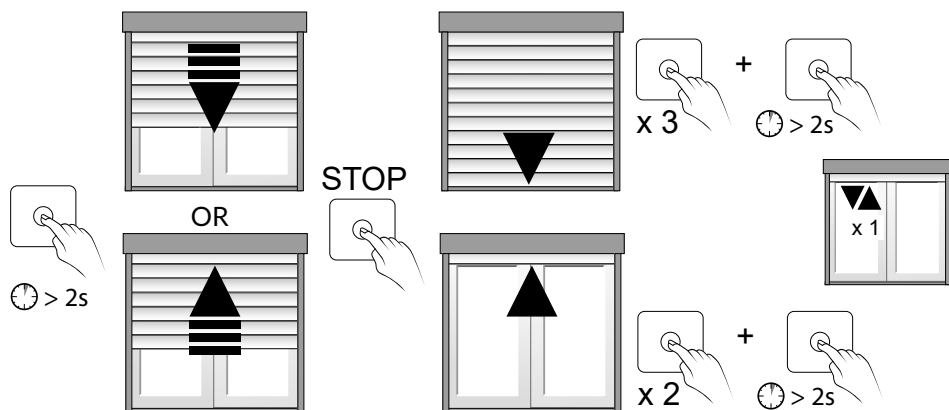
When the motor detects the 1st stop (upper or lower), then the motor operates once.



Press the push button (> 2 seconds) so that the motor operates in the opposite direction. Briefly press the push button to stop the motor at the position corresponding to the manual stop.

Then,
 - if the shutter is down: briefly press the push button 3 times, then press and hold the push button (> 2 seconds)
 - if the shutter is up: briefly press the push button 2 times, then press and hold the push button (> 2 seconds)
 The motor then operates twice to confirm that the 2nd stop is recorded.

16.3 Recording firstly a manual stop then an automatic stop

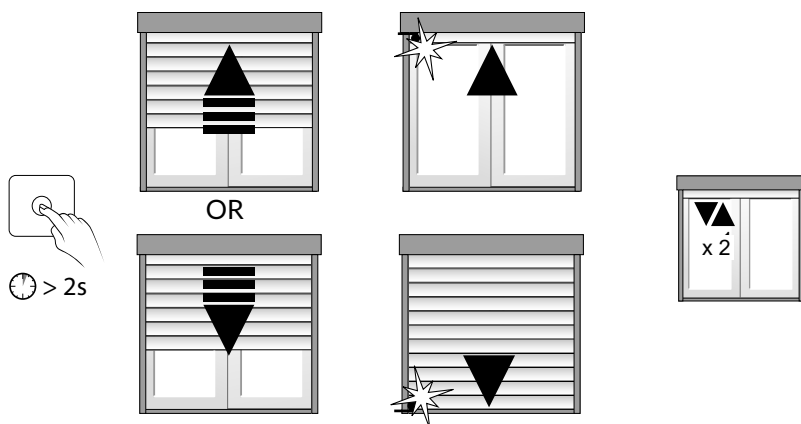


Press the push button (> 2 seconds) so that the motor operates in the up or down direction. Briefly press the push button to stop the motor at the position corresponding to the manual stop.

Then,

- if the shutter is down: briefly press the push button 3 times, then press and hold the push button (> 2 seconds)
- if the shutter is up: briefly press the push button 2 times, then press and hold the push button (> 2 seconds).

The motor then operates once to confirm that the 1st stop is recorded.

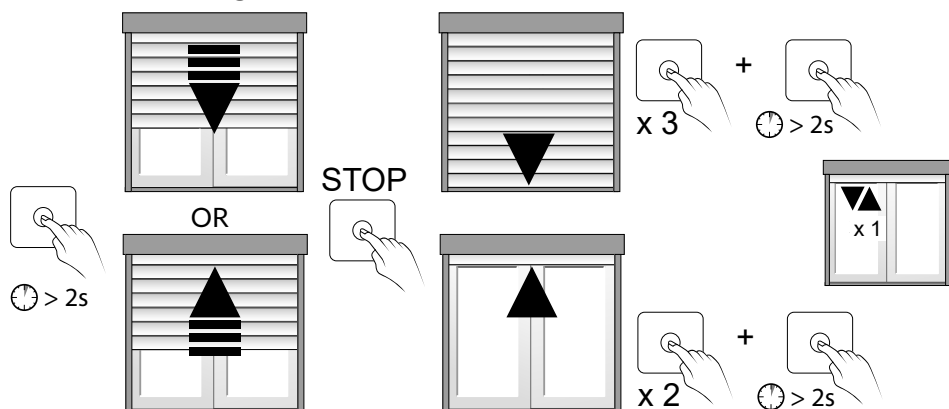


Press the push button (> 2 seconds) so that the motor operates in the opposite direction.

When the motor detects the 2nd stop (upper or lower), then the motor operates twice.

16/ Setting stops from the push button (local control)

16.4 Recording 2 manual stops



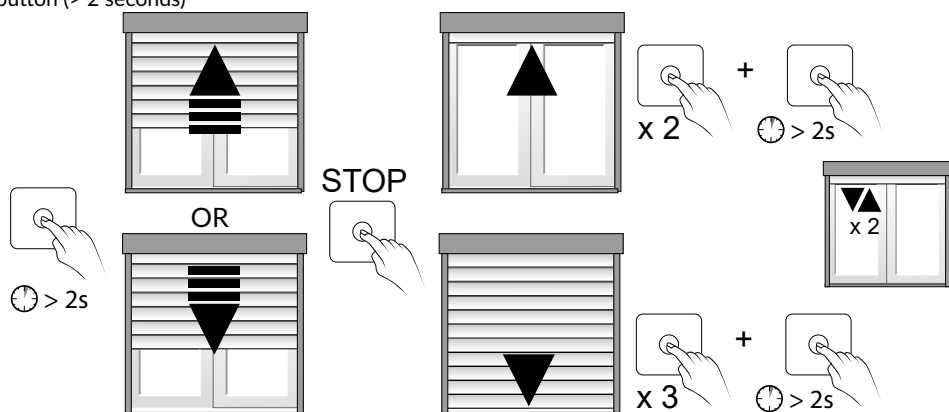
Press the push button (> 2 seconds) so that the motor operates in the up or down direction. Briefly press the push button to stop the motor at the position corresponding to the manual stop.

Then,

- if the shutter is down: briefly press the push button 3 times, then press and hold the push button (> 2 seconds)

- if the shutter is up: briefly press the push button 2 times, then press and hold the push button (> 2 seconds).

The motor then operates once to confirm that the 1st stop is recorded.



Press the push button (> 2 seconds) so that the motor operates in the opposite direction. Briefly press the push button to stop the motor at the position corresponding to the manual stop.

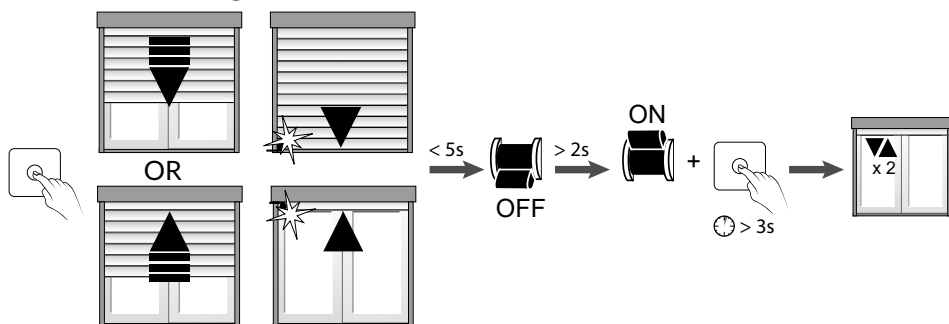
Then,

- if the shutter is down: briefly press the push button 3 times, then press and hold the push button (> 2 seconds)

- if the shutter is up: briefly press the push button 2 times, then press and hold the push button (> 2 seconds)

The motor then operates twice to confirm that the 2nd stop is recorded.

16.5 Removing stops



Press the push button once to move the shutter down or up. Switch off the mains within 5 seconds after the motor reaches the upper or lower stop position.

Wait for at least 2 seconds, then switch on the motor again, while pressing down and holding the push button for more than 3 seconds. Wait for the motor to operate twice before releasing the push button. The stops have now been removed.

17/ Your remote control is lost or not functioning

These procedures are used to set the motor to association wait mode for a new control unit (Tyxia 1701, 1716, TYDOM...) when the remote control of the relevant motor has been lost or is out of order.

17.1 From a new remote control:

Switch off the power to the motor, wait 10 seconds, then switch the motor back on.

Other motors are connected to the same circuit breaker and are not affected by the remote control change.

After turning the power back on, activate each of them once before pairing the new remote control.

On the new remote control:

- Press the B button on the front panel of the remote control twice (or T2 button for TYXIA 2331), until the LED flashes orange.
- Press  and  for 3 seconds until the flashing stops.
The motor (receiver) has not been associated before

Associate the new remote control to the motor (see § 4.1).

17.2 From a push button

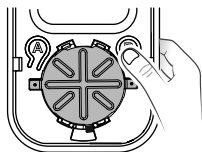
If your motor is connected to a local push-button control, you can put your motor in a pairing mode. To do this:

- Turn off the power
- Wait 10 seconds
- Press the button while turning the power back on, and hold it for 3 seconds
- Release the button when the motor confirms that it is waiting to pair (it remains in pairing mode for only 2 minutes)

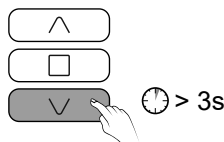
19/ Factory reset

To return to the original configuration (so that the motor has no associated transmitter):

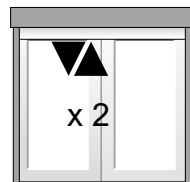
To carry out a factory reset, the remote control must be associated to one motor only.



Press button B on the front panel of the remote control twice (or T2 button for TYXIA 2331), until the LED flashes orange.



Press and hold the  button for more than 3 seconds until the red LED comes on.



The motor is briefly activated twice. Then the motor is activated once. It means it is in association waiting.

The motor will now have no associations or settings

18/ Troubleshooting

● If the motor is not working:

- Check that the wiring corresponds to the diagrams in the "Connection" chapter.
- Check the power supply in the network.
- Check that the motor is not in thermal protection mode; just wait a few minutes for it to cool down.
- Check whether there is a problem linked to the end of travel settings and reset them.

● The end of travel points are not applied:

- Check the mechanical components of the system (stabilisation, play, distortion, etc.)
- Check whether there is a fault linked to the end of travel settings and reset them.

● The green LED does not flash after briefly pressing button B (or T2 button for TYXIA 2331).

- Several motors are associated with the remote control.

Therefore, you cannot access the setting modes in this case.

The remote control must only be associated with one motor for the settings (§ 8.1).

WARNHINWEIS: Wichtige Sicherheitshinweise

Eine fehlerhafte Installation kann zu schweren Verletzungen führen.

Befolgen Sie alle Anweisungen und bewahren Sie diese Installationsanleitung sicher auf.

- Die Motoren TYMOOV xRP2 sind ausschließlich für Betrieb von Rollläden vorgesehen und wurden speziell hierfür entwickelt. Wenden Sie sich bei Fragen zu anderen Verwendungszwecken an unseren technischen Kundendienst.
- Der minimale Innendurchmesser der Welle beträgt 47 mm, wobei die Welle je nach Gewicht und Länge des Rollladens ausgewählt werden muss. Berücksichtigen Sie hierbei die Angabe des Wellenerstellers.
- Bedienen Sie den Rollläden niemals, wenn sich Personen oder Gegenstände im Bewegungsbereich befinden.
- Bewegliche Teile des Motors müssen vor Berührung geschützt werden, sofern sie unterhalb von 2,5 m installiert werden.
- Entfernen Sie vor der Installation des Motors alle nicht benötigten Schnüre und Bänder und schalten Sie alle Geräte aus, die für den Betrieb des Motors nicht erforderlich sind.
- **ACHTUNG:** Unterbrechen Sie die Spannungsversorgung der Rollläden bzw. betätigen Sie diese nicht, wenn an der Installation oder in der unmittelbaren Umgebung Wartungs- oder Reinigungsarbeiten durchgeführt werden (z. B.: Reinigung der Fenster). Unterbrechen Sie die Spannungsversorgung auch für die Instandsetzung der Rollläden oder den Austausch von Teilen.
- Überwachen Sie den Rollladen bei der Bewegung und achten Sie darauf, dass sich ihm keine Personen nähern, bis der Rollladen vollständig geschlossen ist.
- Lassen Sie Kinder nicht mit den Steuerelementen spielen. Bewahren Sie die Bedienelemente außerhalb der Reichweite von Kindern auf.
- Sofern die bestehenden Risiken in vollem Umfang erfasst werden, kann das Gerät bei angemessener Überwachung oder nach angemessener Einweisung in den sicheren Gebrauch, von Kindern ab 8 Jahren, von Personen mit eingeschränkten körperlichen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten und von Personen ohne besondere Erfahrung oder Kenntnisse genutzt werden.
Das Gerät ist kein Kinderspielzeug. Die Reinigung und Wartung darf

nicht unbeaufsichtigten Kindern anvertraut werden.

- Bei Verwendung eines Tasters muss sich dieser direkt neben dem angetriebenen Element und entfernt von den beweglichen Teilen befinden. Er muss in einer Höhe von mindestens 1,5 m installiert werden.
- Die festen Steuerelemente müssen in Sichtweite installiert werden.
- Bei der Benutzung des Tasters ist sicherzustellen, dass sich andere anwesende Personen fernhalten.
- Überprüfen Sie die Installation in regelmäßigen Abständen, um eine eventuelle fehlerhafte Ausrichtung bzw. Abnutzungen der Kabel oder Federn festzustellen.
- Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn eine Reparatur oder eine Einstellung erforderlich ist.

Wesentliche Bestandteile und Angaben

- Die Motoren TYMOOV xRP2 verfügen über X3D-Funkempfänger mit einer Funk-Frequenz von 868 MHz. Sie sind mit den Smart Home-Produkten und X3D-Alarmanlagen von DELTA DORE kompatibel.
- Mit dem X3D Stick von Rademacher sind die Motoren ebenfalls mit der Smar Home Box von Rademacher kompatibel
- Bei der Verwendung starrer Wellenverbinder sollten ausreichend stabile Rollladenlamellen verwendet werden.
- Wenn der Rollladen geschlossen ist, darf er die Führungsschienen um maximal eine halbe Lamelle überragen.
- Die Befestigungsfedern oder starren Wellenverbindern des Rollladens müssen den Anwendungshinweisen des Herstellers entsprechen.

Die maximalen Drehmomente für die Antriebe TYMOOV-RP2 bei Blockiererkennung sind wie folgt: TYMOOV-RP2 10 Nm = max. 15 Nm / TYMOOV-RP2 20 Nm = max. 27 Nm

Die Modelle, die sich nicht für diese Drehmomente eignen, können nicht montiert werden. In diesem Fall muss die Anzahl der starren Wellenverbinder dem jeweiligen Modell und Anzahl der Lamellen angepasst werden.

- Verwenden Sie bei oberen Anschlägen nach Möglichkeit Systeme, die in die Führungsschienen integriert sind.
- Achten Sie darauf, dass das Anschlagssystem der Rollladenlamellen nicht die Stabilität des Rollladenkastens beeinträchtigt.

- Die Motoren TYMOOV xRP2 prüfen in Abständen von jeweils 100 Betätigungen die Endlagen, wobei der Motor die Abweichungen der Rollläden Behanglänge automatisch korrigiert.
- Ein störungsfreier Betrieb des Motors ist gewährleistet, wenn dieser gemäß den nachstehenden Hinweisen installiert und verwendet wird.

Komponenten wie die Wickelwelle, Lager, Schrauben usw. müssen sorgfältig ausgewählt und montiert werden. Zudem müssen die Anwendungsumgebung des Motors und die erforderliche Leistung korrekt beurteilt und festgelegt werden. Die technischen Merkmale des angetriebenen Elements müssen mit der vorgesehenen Last und Betriebsdauer kompatibel sein.
- A-bewerteter Schalldruckpegel: $L_pA \leq 70 \text{ dB(A)}$.
- Kabel, die durch eine Metallwand führen, müssen durch eine Hülle bzw. einen Schlauch geschützt und isoliert werden.

Das Kabel des TYMOOV xRP2 ist steckbar.
- Sollte das Netzkabel beschädigt sein, muss es vom Hersteller, seinem technischen Kundendienst oder einer ähnlich befugten und qualifizierten Person ausgetauscht werden, um Gefahren zu vermeiden.
- Bei der Auswahl des Motors müssen die Anforderungen des Behangs berücksichtigt werden. Beziehen Sie sich bei der Auswahl des Motors je nach Rollläden auf unsere Übersichten. Ein Typenschild auf dem Motor gibt den Nenndrehmoment und die Betriebsdauer an.
- Die Rohrmotoren TYMOOV xRP2 sind für kurze Betriebszeiten ausgelegt (4 Minuten Dauerbetrieb). Sie verfügen über einen elektronischen Schutz, der die Überhitzung verhindert. Bei einer thermischen Trennung der Stromversorgung kann der Motor erneut nach einer Wartezeit von circa 30 Sekunden wieder in Betrieb genommen werden. Für einen erneuten 4-minütigen Betrieb muss der Performance-Motor wieder die Umgebungstemperatur angenommen haben.
- Falls der Rollläden von Hand angehoben wird (z. B.: Einbruchstest), fährt der Motor den Rollläden wieder herunter. Achtung: Die Finger können hierbei eingequetscht werden!



DELTA DORE
35270 - BONNEMAIN - Frankreich
deltadore@deltadore.com

Aufgrund möglicher Weiterentwicklungen von Normen und Produkten sind die in der vorliegenden Dokumentation aufgeführten Angaben und Abbildungen nur bei entsprechender Bestätigung von uns verbindlich.

DELTA DORE bestätigt hiermit, dass der von diesen Anweisungen betroffene Motor mit den grundlegenden Anforderungen der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG sowie mit denen der europäischen RED-Richtlinie 2014/53/EU übereinstimmt. Die EU-Konformitätserklärung dieser Ausrüstung ist auf Anfrage bei der folgenden Stelle erhältlich:

Service „Technische Infos“
DELTADORE – 35270 Bonnemain (Frankreich)
E-Mail: info.techniques@deltadore.com

Technische Eigenschaften

Fernbedienung TYXIA 1701

- Spannungsversorgung: Lithium-Batterie CR2430, 3 V
- Schutzklasse III
- X3D-Sendefrequenz:
868,7 MHz bis 869,2 MHz
- Maximale radio Leistung: < 10 mW
- Empfänger Kategorie II
- Funk-Reichweite 100 - 300 m in hindernisfreier Umgebung je nach Einsatzkombination (Reichweite vom Einbau und möglichen elektromagnetischen Störungen abhängig)
- Befestigung auf einer Halterung
- Abmessungen: 46 x 121 x 10,7 mm
- Schutzart: IP 40
- Betriebstemperatur: 0 bis +55 °C
- Lagertemperatur: -10 bis +70 °C
- Montage in normal verschmutzter Umgebung

Funkmotor TYMOOV

- Spannungsversorgung: 230 V, 50 Hz +/- 10 %
- Schutzklasse II
- Betriebsdauer: 4 Minuten
- Elektrische leistungen :
TYMOOV 10RP2: 50 W
TYMOOV 20RP2: 70 W
- X3D Empfangsfrequenz: 868,7 MHz bis 869,2 MHz
- Maximale Funkleistung < 10 mW, Empfänger der Kategorie 2
- Funk-Reichweite von 100 - 300 m im Freifeld, je nach zugeordneten Produkten (Reichweite vom Einbau und möglichen elektromagnetischen Störungen abhängig)
- Anzahl der zugeordneten Sender: max. 16
- A-bewerteter Schalldruckpegel: $L_p \leq 70 \text{ dB(A)}$.
- Schutzart: IP 44
- Betriebstemperatur: -20°C -> + 60°C

Zusammensetzung des Packs

Zusammensetzung des PACK TYMOOV 2 Silence+ 10 :

1 bidirektionaler Funkmotor TYMOOV, 10 Nm

2 Teleskoprohre

1 Fernbedienung TYXIA 1701

1 Wandhalterung für Fernbedienung

1 Wellenendstück mit Gegenlager

2 starre Wellenverbinder,
die den Rollladen am Rohr befestigen

Schraubenset

1 Motorlager



DE

Zusammensetzung des PACK TYMOOV 2 Silence+ 20 :

1 bidirektionaler Funkmotor TYMOOV, 20 Nm

3 Teleskoprohre

1 Fernbedienung TYXIA 1701

1 Wandhalterung für Fernbedienung

1 Wellenendstück mit Gegenlager

4 starre Wellenverbinder,
die den Rollladen am Rohr befestigen

Schraubenset

1 Motorlager

1 Adapterset Okto 60



Inhalt

1/ Verwendung	77
2/ Installation	78
2.1 Installation der Welle	78
2.2 Installation des Motors.....	80
2.3 Installation der starren Wellenverbinder	82
3/ Anschluss	84
3.1 Anschluss ohne Drucktaster, nur mit Sender	84
3.2 Anschluss mit Drucktaster	84
4/ Erste Inbetriebnahme.....	85
4.1 Zuordnen einer Fernbedienung zu einem Motor	85
4.2 Einstellen der Endlagen	86
5/ Ändern der Endlagen	90
6/ Zuordnen eines weiteren Senders.....	90
7/ Zuordnen eines Rauchmelder	91
8/ Gruppensteuerung.....	91
9/ Hinderniserkennung	92
9.1 Einstellung des Typs „Hinderniserkennung	92
9.2 Einstellung der Empfindlichkeit der Hinderniserkennung im Erkennungsmodus Basic (ausschließlich in diesem Modus).....	92
10/ Eine oder mehrere Zuordnungen löschen.....	93
10.1 Eine Zuordnung löschen	93
10.2 Alle Zuordnungen löschen.....	93
11/ Zwischenstellungen.....	93
12/ Zuordnen mit einer Alarmzentrale	94
12.1 Zuordnen eines Motors der Reihe Radio Performance xRP2	94
12.2 Festlegen der Betriebsart des Motors	95
13/ Einbauort/Befestigung	96
14/ Batteriewechsel.....	96
15/ Betrieb mit mit Drucktaster	96
16/ Einstellung der Endlagen mithilfe des Drucktasters (lokale Betätigung) 97	
16.1 Speichern von zwei automatischen Endlagen.....	97
16.2 Erste Endlage automatisch und zweite Endlage manuell speichern.....	98
16.3 Erste Endlage manuell und zweite Endlage automatisch speichern.....	99
16.4 Speichern von zwei manuell eingestellten Endlagen	100
16.5 Löschen der Endlagen.....	100
17/ Sie haben Ihre Fernbedienung verloren oder sie funktioniert nicht mehr	101
17.1 Mit einer neuen Fernbedienung.....	101
17.2 Über den Drucktaster	101
18/ Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen	102
19/ Hilfe	102
20/ Anmeldung des Tymoov Solar Motor an der SmartHome Box.....	103

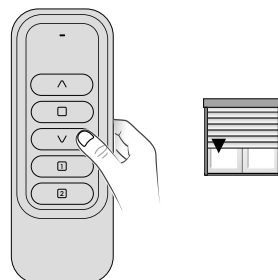
1/ Verwendung

- Zum Hochfahren auf $\wedge$ drücken, zum Herunterfahren auf $\vee$.

- Auf $\square$ drücken, um den/die Rollladen/Rollläden anzuhalten.

- Drücken Sie auf $\boxed{1}$, um die 1. Zwischenstellung einzustellen (falls diese gespeichert wurde).

- Drücken Sie auf $\boxed{2}$, um die 2. Zwischenstellung einzustellen (falls diese gespeichert wurde).



DE

Die Kontrollleuchte leuchtet rot und dann grün, wenn der Motor die Information erhalten hat..

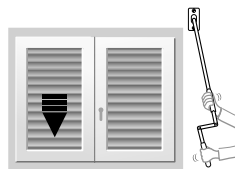
Steuerung im Ruhemodus (Motoren Tymoov RP2):

Um den Geräuschpegel zu reduzieren, können Sie den Motor im Ruhemodus steuern. Drücken Sie dazu lang (2 Sekunden) auf $\wedge$ oder $\vee$.

2/ Installation

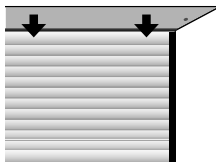
2.1 Installation der Welle

- ❶ Fahren Sie den Rollladen komplett herunter.

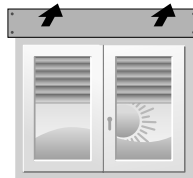


- ❷ Öffnen Sie den Rollladenkasten.

Aufsatzkasten

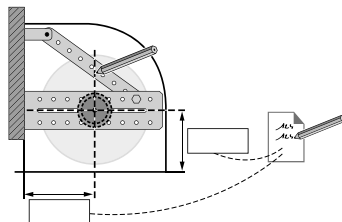


Vorbaukasten



- ❸ Suchen Sie die genaue Position der Drehachse des Rohres.

Legen Sie die genaue Drehposition des alten Rohres fest, um die Achsen der neuen Halterungen genau auf diesen Markierungen zu positionieren.

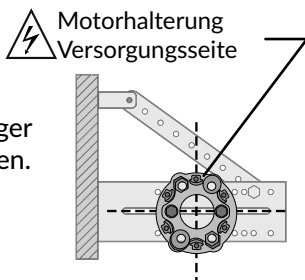


- ❹ Nehmen Sie die Befestigungen des Rollladens ab.

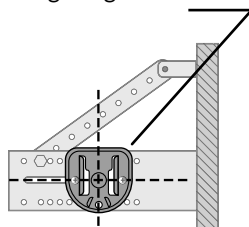
Demontieren Sie anschließend das alte Antriebssystem, die Welle sowie die alten Halterungen.

Falls Ihre Anlage über Winkelstücke verfügt, müssen Sie diese aufbewahren.

- ❺ Befestigen Sie die neuen Lager mithilfe der Achsenmarkierungen.

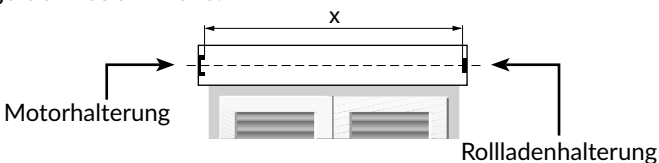


Gegenlager

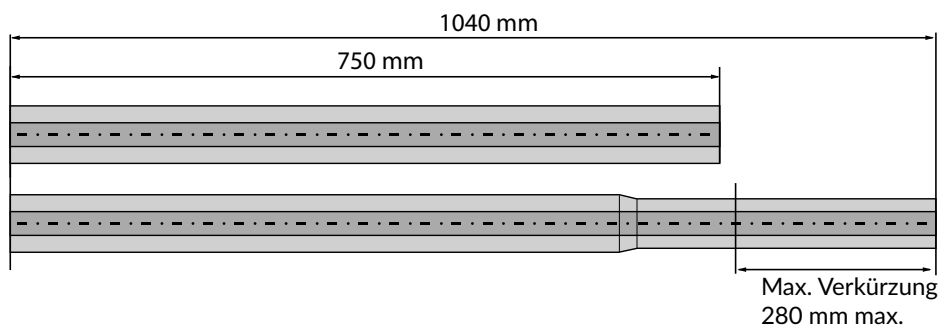


⑥ Bestimmen Sie die Länge der neuen Welle.

- Messen Sie den Abstand zwischen den 2 Halterungen.
- Berechnen Sie die Länge der Welle.

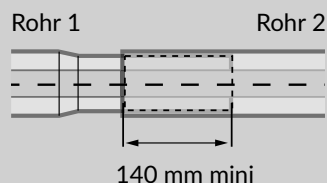


$x : \boxed{} - 5 \text{ mm} = \boxed{}$
 $x = \text{Abstand zwischen den 2 Halterungen}$ Rohrlänge



Passen Sie die Wellenlänge den gemessenen Abmessungen an.

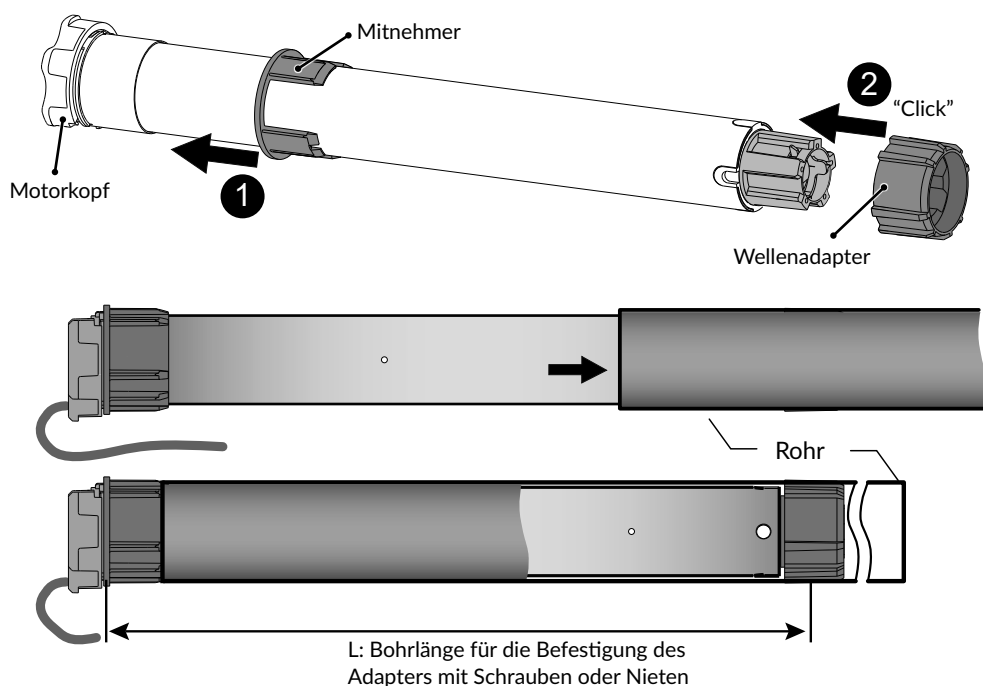
Bei Bedarf können die Wellen gekürzt werden. Bevorzugen Sie die Teleskopmontage, um die Installation der neuen Welle zu erleichtern. Schieben Sie das Rohr 2 nach der endgültigen Positionierung mindestens 140 mm in das Rohr 1 ein (Sicherheitsabstand).



2/ Installation

2.2 Installation des Motors

- Schieben Sie den Motor leichtgängig in die Antriebswelle und schlagen Sie dabei keinesfalls auf den Motorkopf oder die Welle. Achten Sie ebenfalls darauf, dass Sie die Antriebswelle mit dem installierten Motor unter keinen Umständen beschädigen.
- Verwenden Sie für die Befestigung des Rollladens an der Antriebswelle Schrauben mit einem Überstand von maximal 1 mm im Inneren der Welle.



2.2.1 Montage des Adaptersets

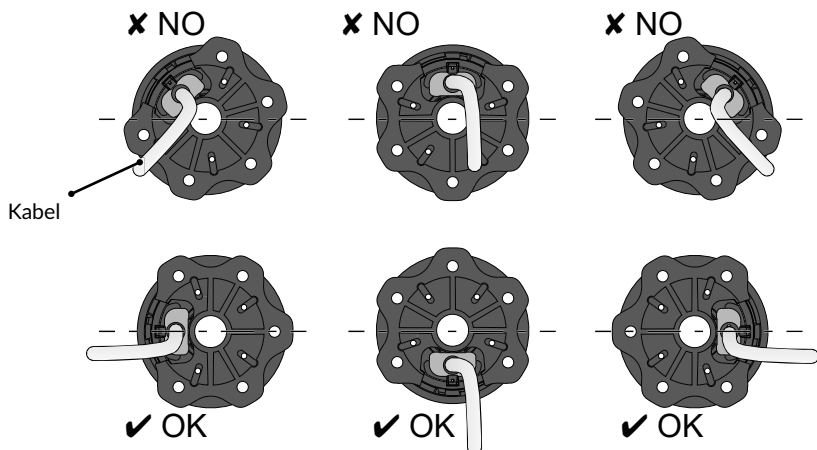
2.2.2 Montage in der Antriebswelle

Mechanische Teile und Antriebs- sowie Befestigungszubehör finden Sie in unserem Produktkatalog.

Modell	Bohrlänge (L)	Gesamtlänge
TYMOOV RP2 10 und 15	395 mm	424 mm

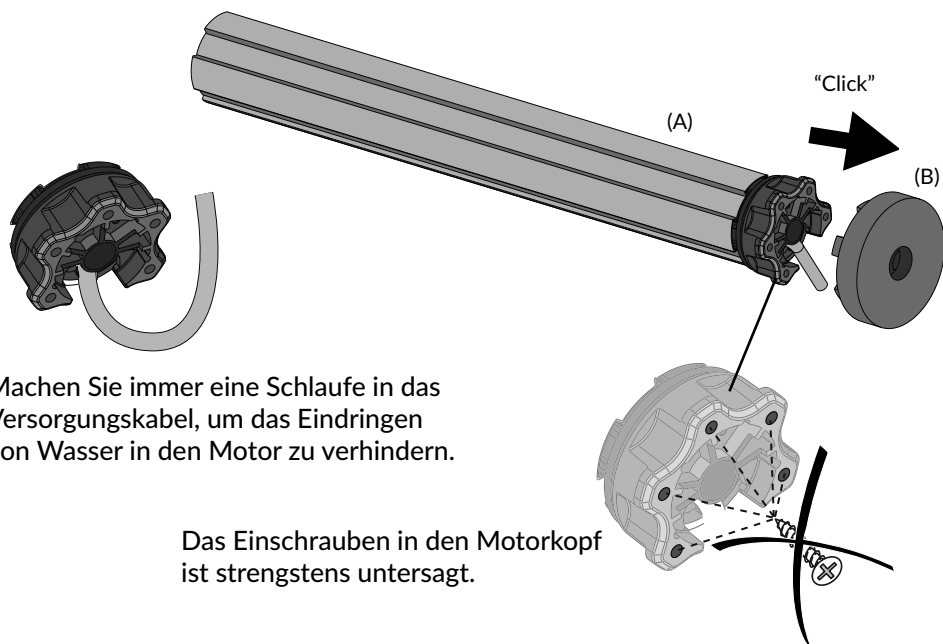
2.2.3 Positionierung des Motorkopfes

Der Antrieb muss so in der Antriebswelle positioniert werden, dass das Kabel entweder horizontal oder vertikal nach unten ausgerichtet ist.



2.2.4 Montage des Motors in seinem Lager

Schieben Sie die Welle mit dem Motor (A) auf die Halterung (B), bis ein „Klick“ zu hören ist.

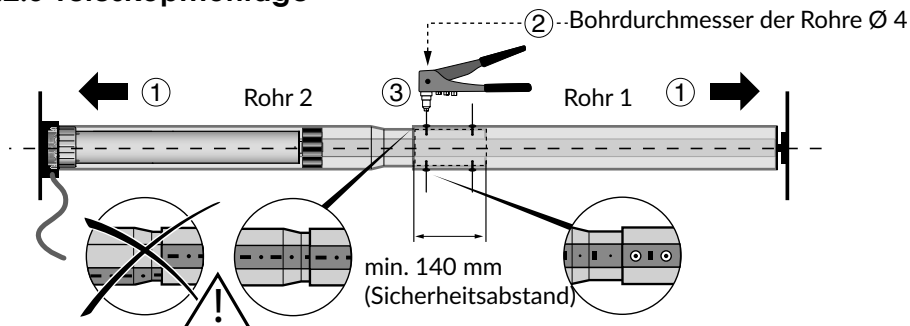


Machen Sie immer eine Schlaufe in das Versorgungskabel, um das Eindringen von Wasser in den Motor zu verhindern.

Das Einschrauben in den Motorkopf ist strengstens untersagt.

2/ Installation

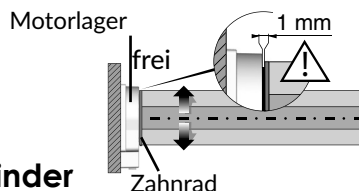
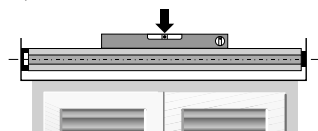
2.2.5 Teleskopmontage



Verwenden Sie zwingend die 4 mitgelieferten Blindnieten, um die einzelnen Elemente mit den Teleskoprohren zu verbinden.

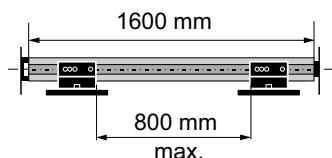
Stellen Sie sicher, dass die Welle absolut horizontal installiert wurde.

Stellen Sie sicher, dass sich der Motor auf seiner Achse drehen kann.

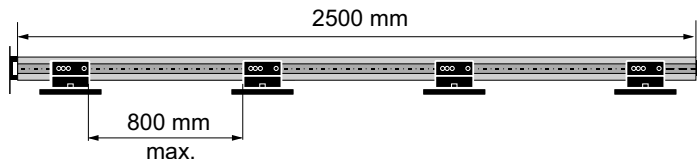


2.3 Installation der starren Wellenverbinder

Positionieren Sie die Verbinder auf den Rohren



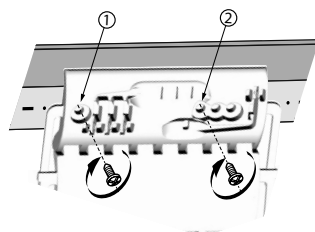
Positionieren Sie die Wellenverbinder so nahe wie möglich an den Enden der Lamellen. Die Wellenverbinder müssen einen maximalen Abstand von 800 mm aufweisen.



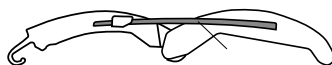
Befestigen Sie die Wellenverbinder an der Welle.
Befestigen Sie die Wellenverbinder mithilfe der mitgelieferten Schrauben.
Verwenden Sie die markierten Löcher 1 und 2.



Verwenden Sie hierfür die mitgelieferten Schrauben. Die Schrauben dürfen den Motor nicht berühren.



Stellen Sie sicher, dass die Federn der Verriegelungen ordnungsgemäß auf beiden Seiten der Lamellen positioniert worden sind.



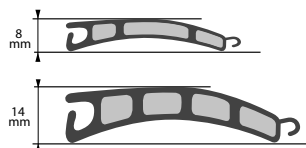
Aufnahmen

Die Aufnahmen des Rollladenpanzers sind drehbar und eignen sich für Lamellen mit einer Stärke von 8 und 14 mm.

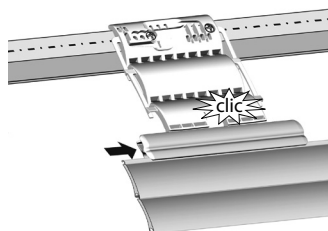
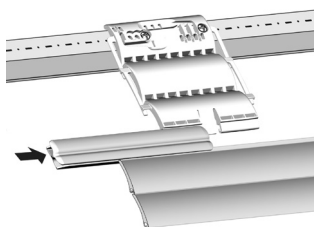
Anpassungsfähige Seite für Lamellen mit einer Stärke von 14 mm



Anpassungsfähige Seite für Lamellen mit einer Stärke von 8 mm



Verbinden Sie die Verriegelungen mit der ersten Lamelle des Rollladens mithilfe der Aufnahme.

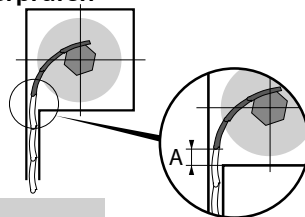


Die Abmessungen sind für den optimalen Betrieb zu überprüfen

Das Maß A muss für den optimalen Betrieb des Rollladens überprüft werden.

A = mindestens 20 mm / maximal 70 mm.

Gegebenenfalls kann eine Lamelle des Rollladens entfernt werden.



Die erste Lamelle muss in die seitlichen Führungen greifen, wenn der Rollladen komplett heruntergefahren wurde.

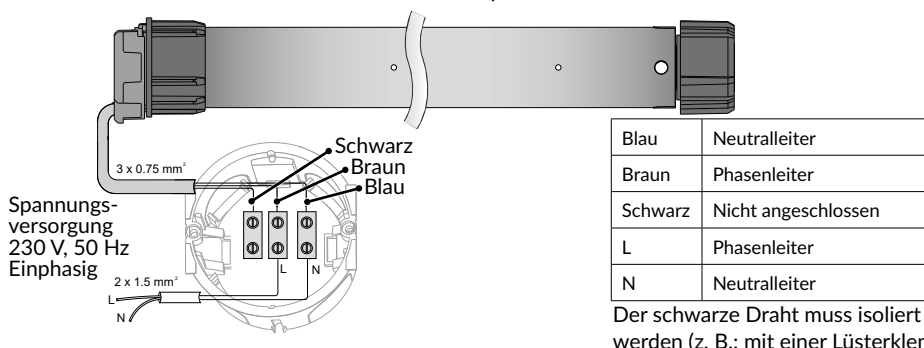
3/ Anschluss

Der elektrische Anschluss hat gemäß den Normen EN, IEC sowie den gültigen nationalen Vorschriften zu erfolgen (z. B.: DIN VDE 0100).

In allen Fällen, muss die Spannungsunterbrechung durch eine allpolige Trennvorrichtung entsprechend der geltenden Installationsanweisung weiterhin möglich sein. Im Lieferumfang des Motors ist ein Stromkabel vom Typ H05VVF, dieses darf nur im Außenbereich verwendet werden, sofern es in einem UV-beständigen Kabelkanal verlegt wird.

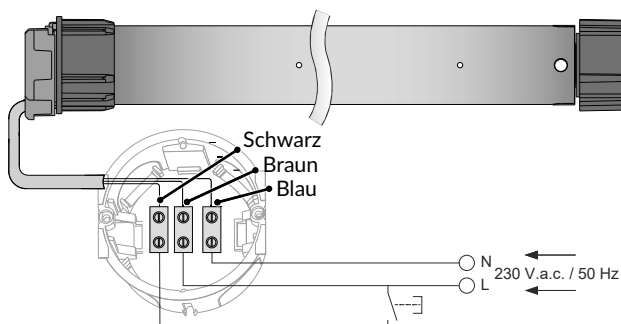
Bei der Verwendung im Außenbereich muss der Motor über ein RNF- bzw. RRF-Gummikabel mit einem Kohlenstoffgehalt von mindestens 2 % angeschlossen werden. Bitte wenden Sie sich an die Vertriebsleitung.

3.1 Anschluss ohne Drucktaster, nur mit Sender



3.2 Anschluss mit Drucktaster

Der Motor TYMOOV RP2 kann auch drahtgebunden gesteuert werden. Die Steuerung erfolgt durch einen Drucktaster. Der Motor wird sequentiell gesteuert (Auf ... Stopp ... Ab ... Stopp ... Auf ...).



Wenn die Endlagen nicht im Motor programmiert sind, halten Sie den Drucktaster mindestens 1 Sekunde lang gedrückt.

4/ Erste Inbetriebnahme

Bei der ersten Inbetriebnahme hebt der Motor den Rollladen kurz und senkt diesen wieder ab, um die Bereitschaft für die Zuordnung zu melden.

Die Motoren befinden sich automatisch in der Wartestellung für die Zuordnung. Sie haben 5 Minuten nach der Inbetriebnahme, um den Motor einem Bedienelement zuzuordnen.

DE

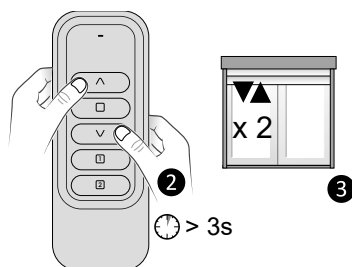
4.1 Zuordnen einer Fernbedienung zu einem Motor

4.1.1 1. Fall: Nur ein Motor ist im Einlernmodus

❶ Der Motor wartet auf die Zuordnung.

❷ Drücken Sie auf der Fernbedienung gleichzeitig 3 Sekunden auf  und , bis die rote Kontrollleuchte leuchtet. Lassen Sie wieder los.

Beim Verbinden des Motors, leuchtet die Kontrollleuchte kurz grün auf.



❸ Nach einigen Sekunden bewegt sich der Rollladen 2-mal kurz, um die Zuordnung zu bestätigen. Die Fernbedienung ist zugeordnet und der Motor schaltet automatisch in den Modus „Einstellen der Endlagen“ um.

4.1.2 2. Fall: Mehrere Motoren sind im Einlernmodus

❶ Drücken Sie auf der Fernbedienung gleichzeitig 3 Sekunden auf  und , bis die rote Kontrollleuchte leuchtet. Lassen Sie wieder los.

Die Fernbedienung sucht die verschiedenen Motoren. Die Kontrollleuchte blinkt (blitzt) rot und anschließend grün, wenn ein neuer Motor erfasst wurde.

❷ Drücken Sie so oft wie nötig auf  um den zuzuordnenden Motor auszuwählen, sobald die Kontrollleuchte rot blinkt.
Der entsprechende Rollladen bewegt sich 1-mal.

❸ Drücken Sie kurz auf , sobald der Motor gefunden wurde.

❹ Nach einigen Sekunden bewegt sich der Motor 2-mal, um die Zuordnung zu bestätigen.

Drücken Sie 3 Sekunden auf , um den Zuordnungsmodus zu verlassen. Der Motor geht automatisch in die Betriebsart „Einstellung der Endlagen“ über.

4/ Erste Inbetriebnahme

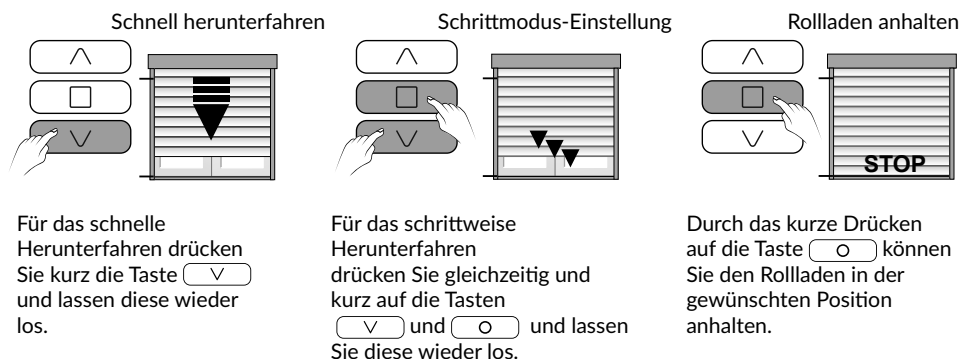
4.2 Einstellen der Endlagen

Sind obere und untere Endlagen vorhanden, können Sie die automatische Betriebsart verwenden. Der Motor erfasst somit seine Endlagen automatisch. Ist kein oberer Anschlag und/oder keine automatische Verriegelung vorhanden, müssen Sie die Endlagen manuell festlegen. Im Schrittmodus können Sie den Rollladen präzise in der gewünschten Position anhalten.

Sie haben mehrere Möglichkeiten zur Konfiguration der Endlagen:

- zwei automatische Endlagen
- 1 manuelle Endlage und 1 automatische Endlage
- 2 manuelle Endlagen

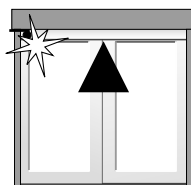
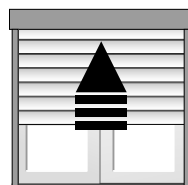
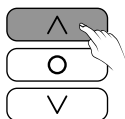
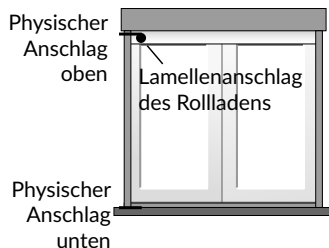
Prinzip



Die Endlagen können in beliebiger Reihenfolge eingelesen werden. Als erster Anschlag kann der obere oder der untere Anschlag gewählt werden. Der Schrittmodus darf nicht für die Einstellung automatischer Endlagen verwendet werden (nur für manuelle Endlagen). Es kann sein, dass sich der Rollladen beim Betätigen der Taste in die entgegengesetzte Richtung bewegt. In diesem Fall können Sie die Richtung umkehren, durch kurzes Drücken der Taste B unter der Vorderseite der Fernbedienung, bis die Kontrollleuchte grün blinkt. Andernfalls erkennt der Motor selbst die Drehrichtung, wenn die Endlagen eingelesen wurden. Drücken Sie anschließend gleichzeitig 3 Sekunden auf die Tasten Auf/Ab. Automatisches Verlassen des Modus.

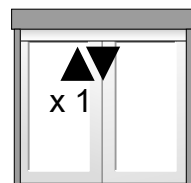
4.2.1 Speichern von zwei automatischen Endlagen

① Oberer automatischer Anschlag

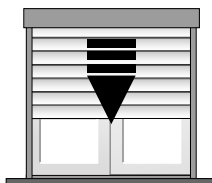
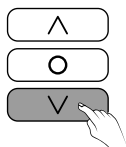


Drücken Sie kurz die Taste , um den Rollladen an den oberen Anschlag zu bringen.

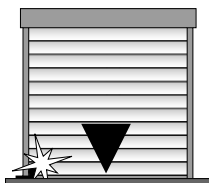
Das Speichern der Endlagen erfolgt automatisch.
Der Motor schaltet sich kurz ein.



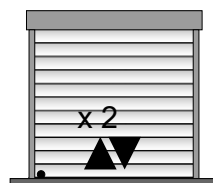
② Unterer automatischer Anschlag



Drücken Sie kurz die Taste , um den Rollladen an den unteren Anschlag zu bringen.



Das Speichern der Endlagen erfolgt automatisch.



Der Motor schaltet sich 2-mal ein.

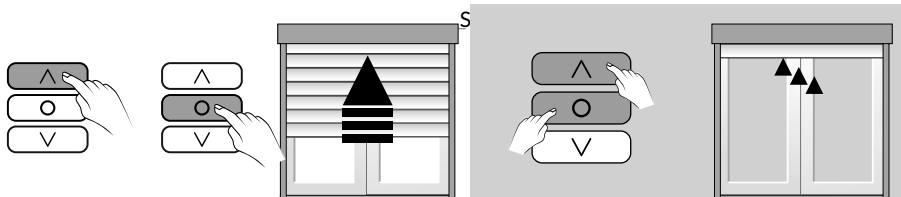
③ Die Endlagen wurden gespeichert

Beim nächsten Erreichen der Endlagen wird der Rollladen nicht mehr bis zur Blockierung hoch bzw. heruntergefahren

4/ Erste Inbetriebnahme

4.2.2 Speichern einer manuellen und einer automatischen Endlage

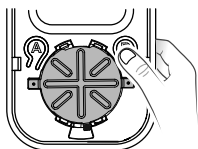
① Bringen Sie den Rollladen in die gewünschte Position



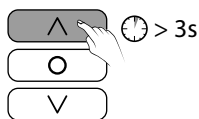
Drücken Sie auf die Taste , um den Rollladen in die gewünschte Position zu bringen und drücken Sie auf , um ihn zu stoppen (*).

Für die schrittweise Bewegung drücken Sie kurz gleichzeitig auf  und  und lassen diese wieder los.

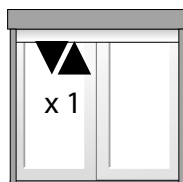
② Speichern der Position des manuellen Anschlags



Drücken Sie auf die Taste B unter der Vorderseite der Fernbedienung, bis die Kontrollleuchte grün blinkt.

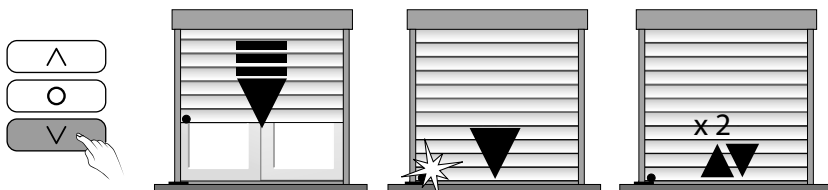


Drücken Sie ~3 Sekunden auf die Taste , bis sich der Motor kurz einschaltet.



Der Motor schaltet sich kurz ein

③ Automatische Endlagen



Drücken Sie auf die Taste , um den Rollladen in die Position des unteren Anschlags zu bringen.

Die Speicherung des Anschlags geschieht automatisch.

Der Motor schaltet sich 2-mal kurz ein

④ Die Endlagen wurden gespeichert

Beim nächsten Erreichen der Endlagen wird der Rollladen nicht mehr bis zur Blockierung hoch bzw. heruntergefahren

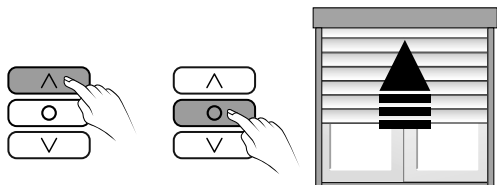
(*) Möglicherweise bewegt sich der Rollladen beim Betätigen der Taste in die entgegengesetzte Richtung.

Die automatische Korrektur erfolgt nach dem Speichern der 2 Endlagen systematisch:

- durch 3 Sekunden langes Drücken der Taste  für den oberen Anschlag
- durch 3 Sekunden langes Drücken der Taste  für den unteren Anschlag selbst bei umgekehrter Tasteneinstellung.

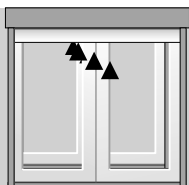
4.2.3 Speichern von zwei manuellen Endlagen

1 Bringen Sie den Rollladen in die gewünschte Position



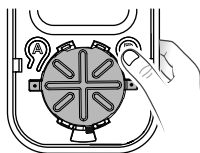
Drücken Sie auf die Taste , um den Rollladen in die gewünschte Position zu bringen und drücken Sie auf , um ihn zu stoppen (*).

Schrittweiser Betrieb



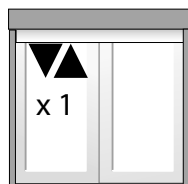
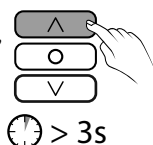
Für die schrittweise Bewegung drücken Sie kurz gleichzeitig auf  und  und lassen diese wieder los.

2 Speichern der Position des 1. Anschlags



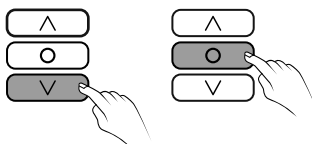
Drücken Sie auf die Taste B unter der Vorderseite der Fernbedienung, bis die Kontrollleuchte grün blinkt.

Drücken Sie ~3 Sekunden auf die Taste , bis sich der Motor kurz einschaltet. Der obere manuelle Anschlag wurde gespeichert.

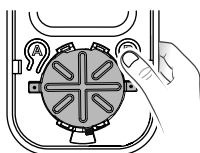
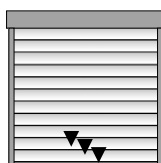
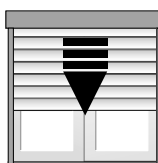


Der Motor schaltet sich kurz ein.

3 Speichern der Position des 2. Anschlags

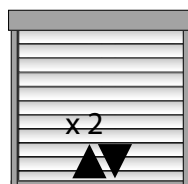
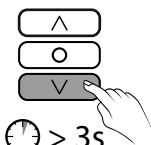


Drücken Sie die Taste , um den Rollladen in die gewünschte Position zu bringen und drücken Sie auf , um den Rollladen anzuhalten.



Drücken Sie auf die Taste B unter der Vorderseite der Fernbedienung, bis die Kontrollleuchte grün blinkt.

Drücken Sie anschließend 3 Sekunden auf die Taste , bis sich der Motor kurz einschaltet. Der untere manuelle Anschlag wurde gespeichert.



Der Motor bestätigt die Speicherung der 2. Endlage, indem er sich anschließend 2-mal einschaltet.

4 Die Endlagen wurden gespeichert. Verlassen des Einstellungs-Modus.

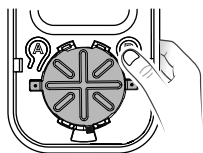
(*) Möglicherweise bewegt sich der Rollladen beim Betätigen der Taste in die entgegengesetzte Richtung. Die automatische Korrektur erfolgt nach dem Speichern der 2 Endlagen systematisch:

- durch 3 Sekunden langes Drücken der Taste  für den oberen Anschlag
- durch 3 Sekunden langes Drücken der Taste  für den unteren Anschlag selbst bei umgekehrter Tasteneinstellung.

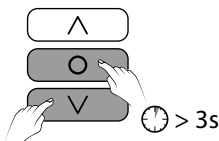
5/ Ändern der Endlagen

Vor der Änderung der Anschlagpositionen müssen diese zunächst gelöscht und dann wieder neu gespeichert werden.

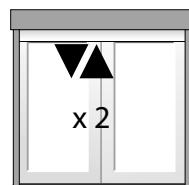
Gehen Sie wie folgt vor, um diese zu löschen:



Drücken Sie auf die Taste B unter der Vorderseite der Fernbedienung, bis die Kontrollleuchte grün blinkt.



Drücken Sie mindestens 3 Sekunden lang gleichzeitig die Tasten und , bis die Kontrollleuchte leuchtet.



Der Motor schaltet sich kurz 2-mal ein.

Die Endlagen wurden gelöscht.

Der Abschnitt 4.2 „Einstellen der Endlagen“ erklärt, wie die Endlagen neu gespeichert werden können.

6/ Zuordnen eines weiteren Senders

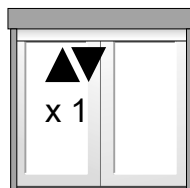
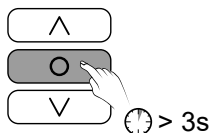
Der Motor wurde bereits einem Sender zugeordnet.

Sie können verschiedene Sender der X3D-Produktreihe (Telefonmodem, weitere Fernbedienung ...) der Auf-/Ab-Funktion des Motors zuordnen. Anzahl der Sender, die zugeordnet werden können: max. 16

Nähere Hinweise zum Zuordnen der Sender finden Sie in den Anleitungen der betreffenden Geräte.

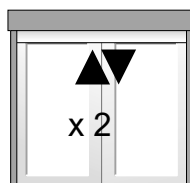
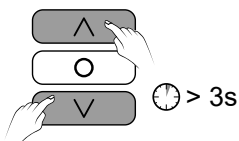
Eine zusätzliche Anleitung zur Funktionsweise des Motors TYMOOV und der Fernbedienungen TYXIA 1716 und TYXIA 2331 ist auf der Website von DELTA DORE verfügbar: www.deltadore.com

Drücken Sie am bereits zugeordneten Sender gleichzeitig 3 Sekunden lang auf die Taste , bis sich der Motor kurz einschaltet.



Bestätigen Sie am zuzuordnenden Sender (z. B.: neue Fernbedienung)

Drücken Sie auf der neuen Fernbedienung gleichzeitig und mehr als 3 Sekunden auf die Tasten und , bis die Kontrollleuchte leuchtet.



Die neue Fernbedienung wurde dem Motor zugeordnet.

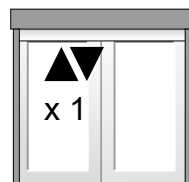
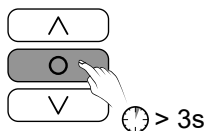
Der Motor schaltet sich 2-mal kurz ein.

7/ Zuordnen eines Rauchmelder

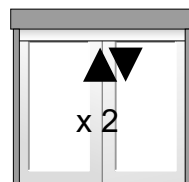
Sie möchten die Rollläden bei Rauchererkennung automatisch hochfahren.

Motortyp	Zuordnung zu einem DFR
TYMOOV xRP2	DFR wird direkt dem Motor zugeordnet

Drücken Sie am bereits zugeordneten Sender gleichzeitig 3 Sekunden lang auf die Taste , bis sich der Motor kurz einschaltet.



Drücken Sie die Taste des Melders. Der Motor schaltet sich 2-mal kurz ein.



8/ Gruppensteuerung

Wenn die Motoren einer bidirektionalen Gruppensteuerung zugeordnet sind, dann werden sie kurz nacheinander (100 ms) eingeschaltet, um die Überlastung der Stromleitung bei der Aktivierung zu vermeiden.

- Falls alle Motoren gemeinsam einer Gruppensteuerung zugeordnet wurden, dann werden die Motoren in der Reihenfolge der Zuordnung dieser aktiviert.

Beispiel: Es kann sein, dass zuerst ein Motor im Wohnzimmer, dann einer in einem Schlafzimmer und schließlich ein zweiter Motor im Wohnzimmer eingeschaltet wird. Es kann somit ein zeitlicher Abstand zwischen der Aktivierung der Motoren im Wohnzimmer beobachtet werden.

- Wenn Sie die Reihenfolge der Motoraktivierung genau festlegen möchten, dann müssen Sie die Motoren in dieser Reihenfolge zuordnen.

Lesen Sie hierfür die Anleitung der einzelnen Fernbedienungen.

Beispiel: Falls Sie im Wohnzimmer über 3 Motoren verfügen, ordnen Sie einen nach dem anderen mit der Fernbedienung zu, um diese nahezu gleichzeitig zu schließen.

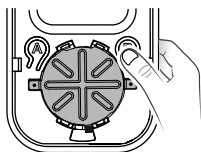
9/ Hinderniserkennung

Die Motoren der TYMOOV-Reihe sehen eine integrierte Hinderniserkennungsfunktion vor, die den Mechanismus des Rollladens komplett schützt. Blockiert der Motor aufgrund eines Hindernisses, fährt er um ungefähr 15 cm hoch. Die Hinderniserkennung wird nur im Falle einer Speicherung der Anschläge durchgeführt.

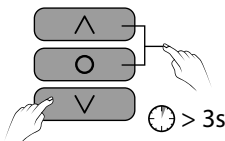
9.1 Einstellung des Typs „Hinderniserkennung“

Können Sie zwischen zwei Erkennungsarten wählen:

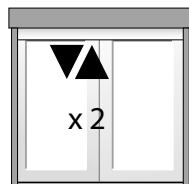
- **Erkennungsmodus Protect+:** Standardmodus. Die erweiterte Hinderniserkennung Protect+ vermeidet ein Abrollen des Rollladens im Kasten.
- **Erkennungsmodus Basic:** Hinderniserkennung mit Abrollen des Rollladens im Kasten.



Drücken Sie kurz auf die Taste B, die sich unter der Vorderseite der Fernbedienung befindet (oder auf die Taste T2 für die Wandfernbedienung TYXIA 2331), damit die grüne Kontrollleuchte aufblinkt.



Halten Sie am Sender die Tasten   und , mindestens 3 Sekunden lang gleichzeitig gedrückt bis die Kontrollleuchte aufleuchtet.

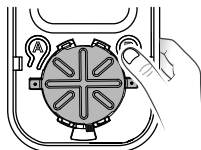


Der Motor wird kurz aktiviert.
1 Mal = Erkennung Protect+ (Standardeinstellung)
2 Mal = Erkennung Basic

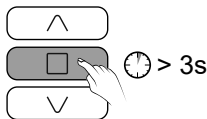
Wiederholen Sie die oben aufgeführten Schritte, um den Modus zu wechseln.

9.2 Einstellung der Empfindlichkeit der Hinderniserkennung im Erkennungsmodus Basic (ausschließlich in diesem Modus)

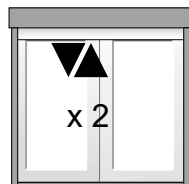
Bei der fehlerhaften Hinderniserkennung, kann die Empfindlichkeit dieses Systems gesenkt werden.



Drücken Sie auf die Taste B unter der Vorderseite der Fernbedienung, bis die Kontrollleuchte grün blinkt.



Drücken Sie mindestens 3 Sekunden lang die Taste , bis die Kontrollleuchte leuchtet.



Der Motor wird kurz aktiviert.
1 Mal = Erkennung Protect+ (Standardeinstellung)
2 Mal = Erkennung Basic

Wiederholen Sie die oben aufgeführten Schritte, um den Modus zu wechseln.

10/ Eine oder mehrere Zuordnungen löschen

10.1 Eine Zuordnung löschen

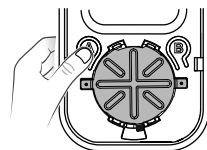
- Nehmen die Vorderseite der Fernbedienung ab.
- Drücken Sie auf die Taste A.

Die rote Kontrollleuchte blinkt (Blinklicht).

- Drücken Sie mehrmals auf , um den zu löschenden Motor (bzw. Empfänger) einzuschalten.
- Drücken Sie auf .

Der Motor schaltet sich kurz ein

- Drücken Sie auf die Taste A, um zu verlassen.



DE

10.2 Alle Zuordnungen löschen

- Nehmen die Vorderseite der Fernbedienung ab.
- Drücken Sie auf die Taste A.

Die rote Kontrollleuchte blinkt (Blitzlicht).

- Drücken Sie gleichzeitig 3 Sekunden auf die Tasten  und .
- Drücken Sie auf die Taste A, um zu verlassen.

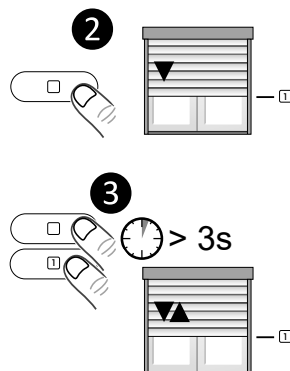
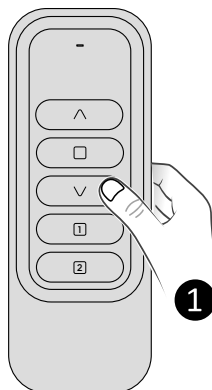
Alle dem Motor zugeordneten Sender sind gelöscht.

11/ Zwischenstellungen

Sie können bis zu 2 Zwischenstellungen speichern:  und .

- 1 2 Bringen Sie den Rollladen in die gewünschte Position.
- 3 Drücken Sie 3 Sekunden auf  und , um die Position zu speichern.
Der Rollladen schaltet sich kurz ein, um die Speicherung zu bestätigen.
Lassen Sie wieder los.

Schritte für die bevorzugte Position Nr. 2 wiederholen.



12/ Zuordnen mit einer Alarmzentrale

Die Kombination des Motors mit einer Alarmzentrale ermöglicht Folgendes:

- Die Nutzung der Einbruchsisicherungsfunktion (Versuch, den Rollladen von Hand anzuheben), die nur mit den Motoren der Produktreihe „Radio Performance“ xRP2 möglich ist.
- die Übertragung des Ein- und Ausschaltens der Überwachung, mit allen Motoren kompatibel.



Die Einbruchmeldung funktioniert nur, wenn der untere Anschlag automatisch eingelernt wurde. Die Einbruchsisicherung ist nur aktiv, wenn die Alarmanlage scharfgeschaltet und der Rollladen geschlossen ist.

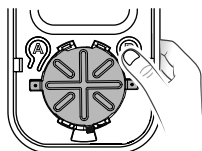
12.1 Zuordnen eines Motors der Reihe Radio Performance xRP2

1 Die Alarmzentrale in den Modus „Produkt hinzufügen“ bringen



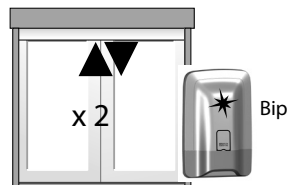
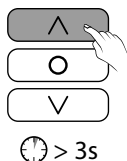
Bringen Sie die Alarmzentrale in den Wartungsmodus und anschließend in den Modus „Produkt hinzufügen“.

2 Den Modus Einbruchsisicherung der Alarmzentrale zuordnen



Drücken Sie 2-mal auf die Taste B unter der Vorderseite der Fernbedienung, bis die Kontrollleuchte orange blinkt.

Drücken Sie ~3 Sekunden auf die Taste , bis sich der Motor kurz einschaltet.
Die Alarmzentrale piept einmal.



Die Alarmzentrale piept einmal.
Der Rollladen schaltet sich zweimal kurz ein.

3 Verlassen die Modus «Produkt hinzufügen» und «Wartung»



Drücken Sie kurz die Taste OFF.

Die Kontrollleuchte leuchtet rot und anschließend grün, um somit den Vorgang zu bestätigen.

Die Kontrollleuchte der Alarmzentrale blinkt.

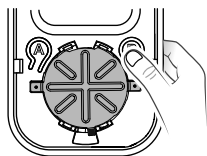
Drücken Sie kurz die Taste OFF.

Die Kontrollleuchte leuchtet rot und anschließend grün, um somit den Vorgang zu bestätigen.

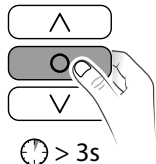
Die Alarmzentrale piept zweimal und ihre Kontrollleuchte erlischt.

12.2 Festlegen der Betriebsart des Motors

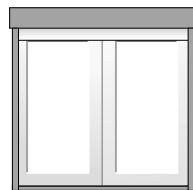
	Scharfschalten der Alarmzentrale	Unscharfschalten der Alarmzentrale
Betriebsart (Standard)	Der Rollladen wird geschlossen	Der Rollladen bleibt in Position
Betriebsart 2	Der Rollladen wird geschlossen	Der Rollladen wird geöffnet
Betriebsart 3	Der Rollladen bleibt in Position	Der Rollladen bleibt in Position



- ➊ Drücken Sie 2-mal auf die Taste B unter der Vorderseite der Fernbedienung, bis die Kontrollleuchte orange blinkt.



- ➋ Drücken Sie anschließend ~3 Sekunden auf die Taste ○, bis sich der Motor kurz einschaltet.



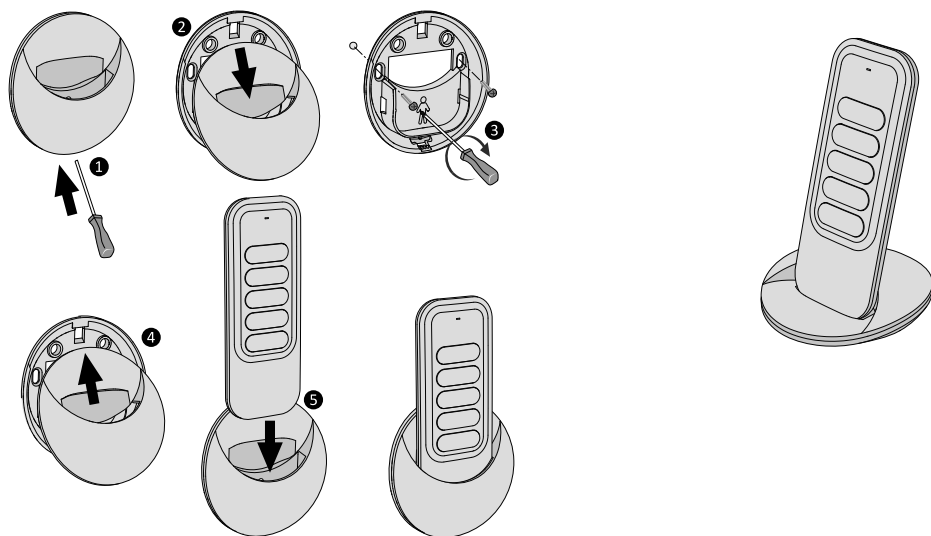
Der Motor schaltet sich kurz ein.

Der Motor schaltet sich 1-mal ein: Betriebsart 1
 Der Motor schaltet sich 2-mal ein: Betriebsart 2
 Der Motor schaltet sich 3-mal ein: Betriebsart 3
 Um zwischen den Betriebsarten umzuschalten, wiederholen Sie die Schritte ➊ und ➋.

Funktionsprinzip der 1. und 2. Betriebsart: Beim Scharfschalten der Überwachung, wird der Rollladen vollständig geschlossen.

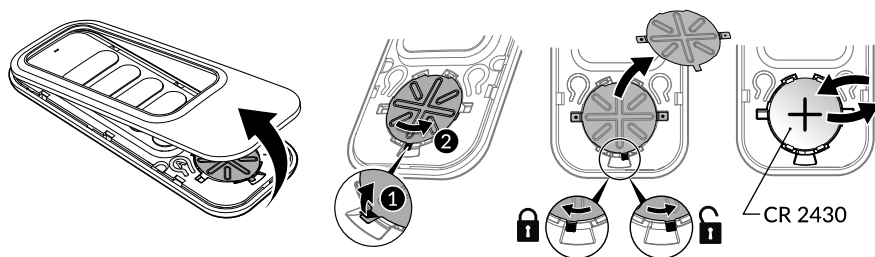
13/ Einbauort/Befestigung

Wandbefestigung oder auf einem ebenen Untergrund



14/ Batteriewechsel

- Die rote Kontrollleuchte blinkt mehrmals nach jedem Tastendruck. Die Batterie ist leer. Tauschen Sie die Batterie aus.



15/ Betrieb mit mit Drucktaster

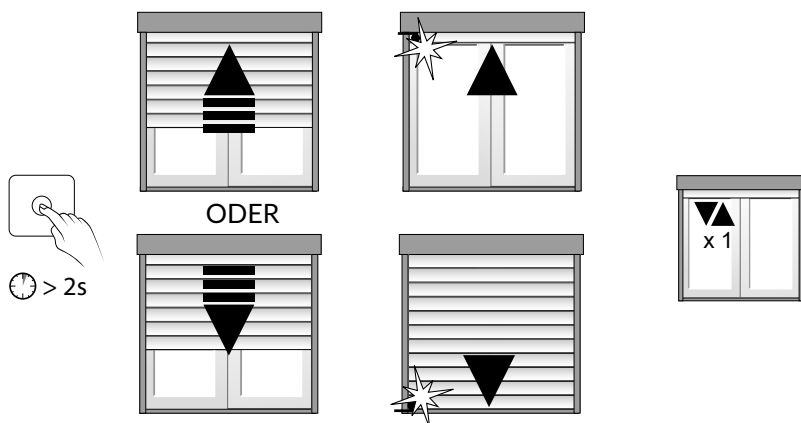
Wenn die Bedienung über einen Drucktaster erfolgt, wird der Motor sequentiell angesteuert (1. Tastendruck; Auf... 2. Tastendruck: Stopp... 3. Tastendruck: Ab... 4. Tastendruck: Stopp... 5. Tastendruck: Auf...).

Bei längerer Betätigung des Drucktasters (>2 Sekunden) wird der Rollladen langsam bewegt („Silence“-Modus).

16/ Einstellung der Endlagen mithilfe des Drucktasters (lokale Betätigung)

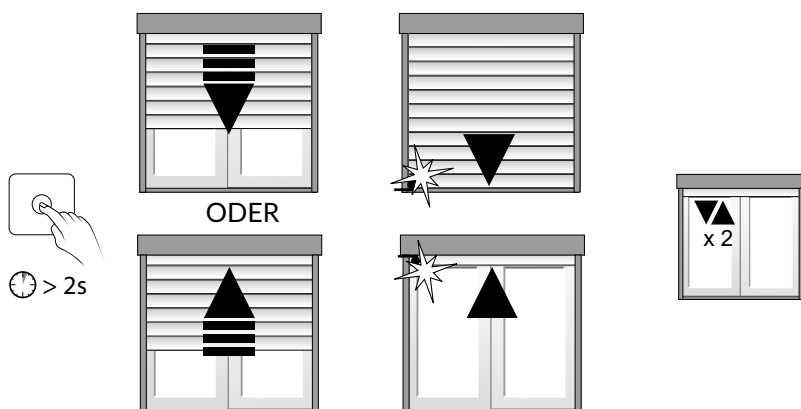
16.1 Speichern von zwei automatischen Endlagen

DE



Drucktaster länger gedrückt halten (> 2 Sekunden) bis sich der Motor einschaltet (Drehrichtung nach oben oder unten).

Sobald der Motor die erste (obere oder untere) Endlage erkennt, fährt er einmal kurz auf und ab.

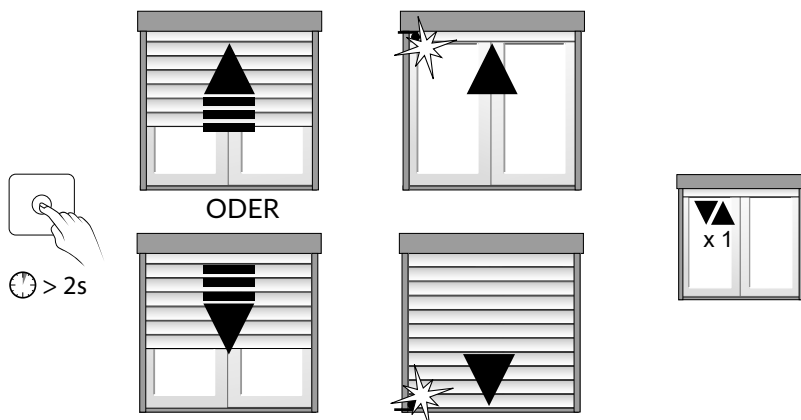


Drucktaster länger gedrückt halten (> 2 Sekunden) bis sich der Motor in umgekehrter Richtung einschaltet.

Sobald der Motor die zweite (obere oder untere) Endlage erkennt, fährt er zwei Mal kurz auf und ab.

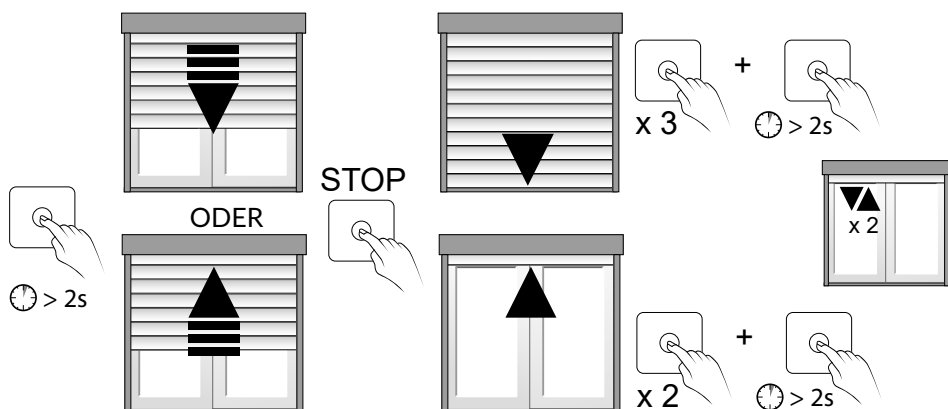
16/ Einstellung der Endlagen mithilfe des Drucktasters (lokale Betätigung)

16.2 Erste Endlage automatisch und zweite Endlage manuell speichern



Drucktaster bestätigen (> 2 Sekunden) bis sich der Motor einschaltet (Drehrichtung nach oben oder unten).

Sobald der Motor die erste (obere oder untere) Endlage erkennt, fährt er einmal kurz auf und ab.



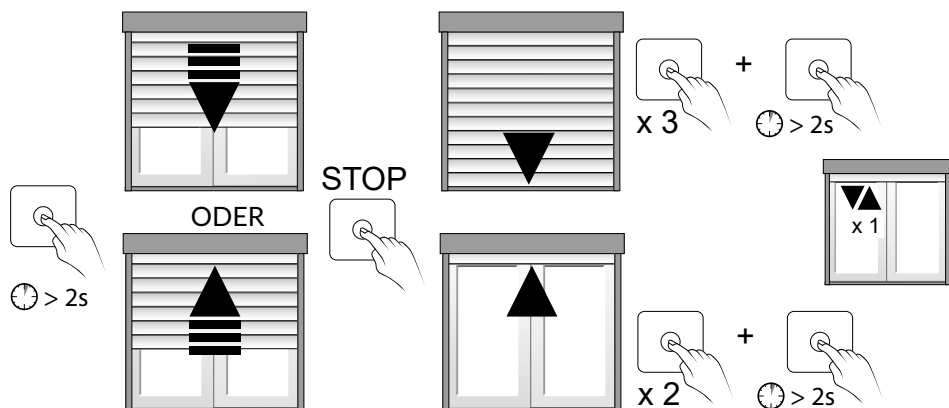
Drucktaster betätigen (> 2 Sekunden) bis sich der Motor in umgekehrter Richtung einschaltet. Drucktaster kurz betätigen, um den Motor in der gewünschten (manuell gewählten) Endlage anzuhalten.

Dann,
- wenn sich der Rollladen in der unteren Position befindet: Taste 3 Mal kurz und 1 Mal lang drücken (>2 Sekunden)

- wenn sich der Rollladen in der oberen Position befindet: Taste 2 Mal kurz und 1 Mal lang drücken (>2 Sekunden)

Zur Bestätigung, dass die zweite Endlage gespeichert wurde, fährt der Motor zwei Mal kurz auf und ab.

16.3 Erste Endlage manuell und zweite Endlage automatisch speichern



Drucktaster betätigen (> 2 Sekunden) bis sich der Motor einschaltet (Drehrichtung nach oben oder unten).

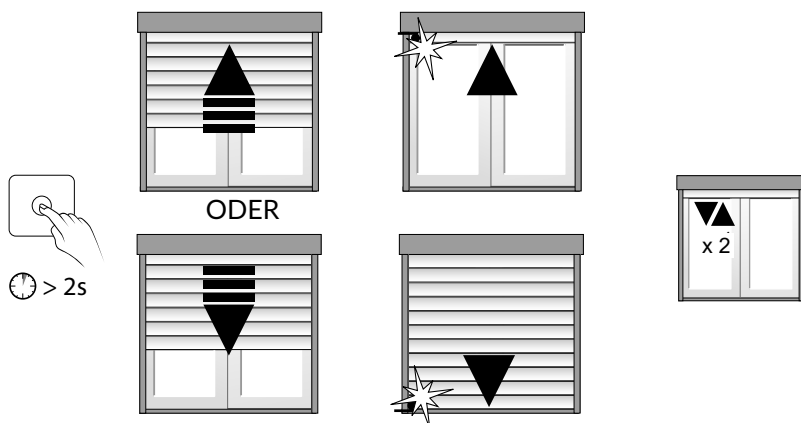
Bei Erreichen der gewünschten Position für die manuelle Endlage, den Motor mit einem kurzen Tastendruck stoppen.

Dann,

- wenn sich der Rollladen in der unteren Position befindet: Taste 3 Mal kurz und 1 Mal lang drücken (> 2 Sekunden)

- wenn sich der Rollladen in der oberen Position befindet: Taste 2 Mal kurz und 1 Mal lang drücken (> 2 Sekunden)

Zur Bestätigung, dass die erste Endlage gespeichert wurde, fährt der Motor einmal kurz auf und ab.



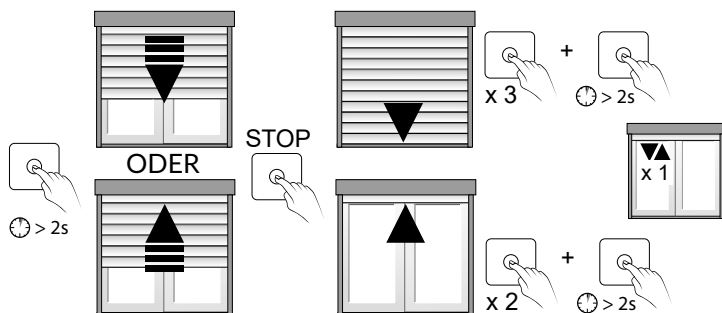
Drucktaster betätigen (> 2 Sekunden) bis sich der Motor in umgekehrter Richtung einschaltet.

Sobald der Motor die zweite (obere oder untere) Endlage erkennt, fährt er zwei Mal kurz auf und ab.

16/ Einstellung der Endlagen mithilfe des Drucktasters (lokale Betätigung)

16.4 Speichern von zwei manuell eingestellten Endlagen

Drucktaster betätigen (> 2 Sekunden) bis sich der Motor einschaltet (Drehrichtung nach oben oder unten). Bei Erreichen der gewünschten Position für die manuelle Endlage, den Motor mit einem kurzen Tastendruck stoppen. gespeichert wurde, fährt der Motor einmal kurz auf und ab.



Dann,

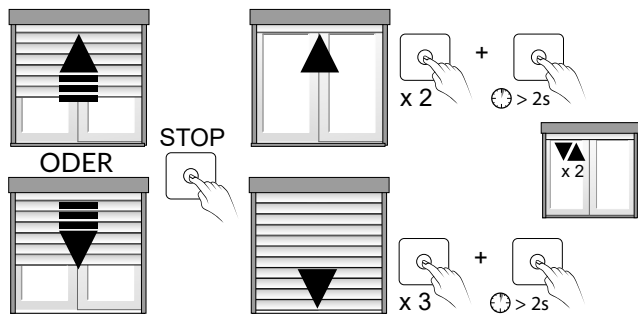
- wenn sich der Rollladen in der unteren Position befindet: Taste 3 Mal kurz und 1 Mal lang drücken (>2 Sekunden)
 - wenn sich der Rollladen in der oberen Position befindet: Taste 2 Mal kurz und 1 Mal lang drücken (>2 Sekunden)
- Zur Bestätigung, dass die erste Endlage

Drucktaster betätigen (> 2 Sekunden) bis sich der Motor in umgekehrter Richtung einschaltet.

Drucktaster kurz betätigen, um den Motor in der gewünschten (manuell gewählten) Endlage anzuhalten.

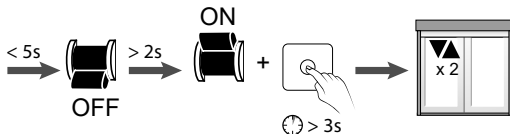
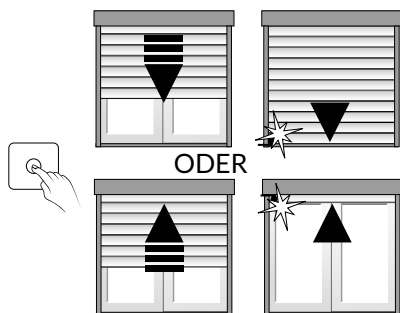
Dann,

- wenn sich der Rollladen in der unteren Position befindet: Taste 3 Mal kurz und 1 Mal lang drücken (> 2 Sekunden),



- wenn sich der Rollladen in der oberen Position befindet: Taste 2 Mal kurz und 1 Mal lang drücken (> 2 Sekunden) Zur Bestätigung, dass die zweite Endlage gespeichert wurde, fährt der Motor zwei Mal kurz auf und ab.

16.5 Löschen der Endlagen



Drucktaster ein Mal betätigen bis der Rollladen nach unten oder oben fährt. Nachdem der Motor die obere oder untere Endlage erreicht hat, innerhalb von 5 Sekunden die Stromversorgung unterbrechen. Mindestens 2 Sekunden warten und dann den Motor wieder unter Spannung setzen. Dabei den Drucktaster mindestens 3 Sekunden lang gedrückt halten. Warten, bis der Motor zwei Mal kurz auf und ab fährt und erst dann den Drucktaster loslassen. Die Endlagen sind nun gelöscht.

17/ Sie haben Ihre Fernbedienung verloren oder sie funktioniert nicht mehr

Mit diesen Verfahren kann der Motor in den Modus Zuordnung eines neuen Bedienelements (Tyxia 1701, 1712, TYDOM...) gebracht werden, falls die Fernbedienung des betroffenen Motors verloren wurde oder nicht mehr funktioniert.

DE

17.1 Mit einer neuen Fernbedienung

Unterbrechen Sie die Spannungsversorgung des Motors, warten Sie 10 Sekunden und stellen Sie die diese wieder her.

Andere Motoren sind mit demselben Sicherungsautomat verbunden und sind vom Wechsel der Fernbedienung nicht betroffen.

Betätigen Sie die nicht betroffenen Motoren, bevor Sie fortfahren.

Mit der neuen Fernbedienung:

- Drücken Sie 2-mal auf die Taste B unter der Vorderseite der Fernbedienung, bis die Kontrollleuchte orange blinkt.
 - Drücken Sie 3 Sekunden auf ○ und √, bis die Kontrollleuchte nicht mehr blinkt.
- Der Motor (bzw. Empfänger) verfügt über keine Zuordnung mehr.*
- Ordnen Sie die neue Fernbedienung dem Motor zu (siehe Kapitel 3.1).

17.2 Über den Drucktaster

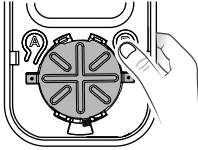
Ist der Motor an eine lokale Steuerung per Drucktaster angeschlossen, können Sie Ihren Motor in den Zuordnungs-Modus bringen. Gehen Sie hierfür wie folgt vor:

- Unterbrechen Sie die Stromversorgung
- Warten Sie 10 Sekunden
- Halten Sie den Drucktaster 3 Sekunden lang gedrückt und schalten Sie gleichzeitig die Stromversorgung ein
- Lassen Sie den Drucktaster los, sobald der Motor quittiert, dass er im Zuordnungs-Modus ist (er bleibt nur 2 Minuten im Zuordnungs-Modus)

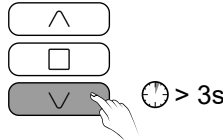
18/ Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen

Beim Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen werden alle Einstellungen und Zuordnungen gelöscht.

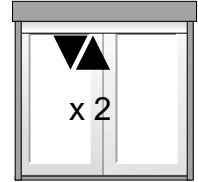
Hierfür darf die Fernbedienung nur einem einzigen Motor zugeordnet sein.



Drücken Sie 2-mal auf die Taste B unter der Vorderseite der Fernbedienung, bis die Kontrollleuchte orange blinkt.



Drücken Sie mindestens 3 Sekunden auf die Taste , bis die Kontrollleuchte leuchtet.



Der Motor schaltet sich 2-mal kurz ein. Dann wird der Motor einmal aktiviert, um zu signalisieren, dass er auf die Zuordnung wartet.

Alle Einstellungen und Zuordnungen des Motors wurden gelöscht.

19/ Hilfe

• Falls der Motor nicht funktioniert:

- Prüfen Sie anhand der Abbildungen im Kapitel „Anschluss“, ob die Verkabelung korrekt ist.
- Prüfen Sie, ob die Spannungsversorgung über das Netz gewährleistet wird.
- Prüfen Sie, ob sich der Motor im Wärmeschutzmodus befindet. Warten Sie in diesem Fall einige Minuten, bis sich der Motor abgekühlt hat.
- Prüfen Sie, ob ein Fehler bei der Endlagenjustierung vorliegt und stellen Sie diese gegebenenfalls neu ein.

• Die Endlagen werden nicht eingehalten:

- Prüfen Sie die mechanischen Bestandteile des Systems (Stabilisierung, Spiel, Verformungen etc.)
- Prüfen Sie, ob ein Fehler bei der Einstellung der Endlagen vorliegt und stellen Sie diese neu ein.

• Die grüne Kontrollleuchte blinkt nach einem kurzen Druck auf die Taste B nicht.

- Der Fernbedienung sind mehrere Motoren zugeordnet.

In diesem Fall haben Sie keinen Zugang auf die Einstellungsmodi.

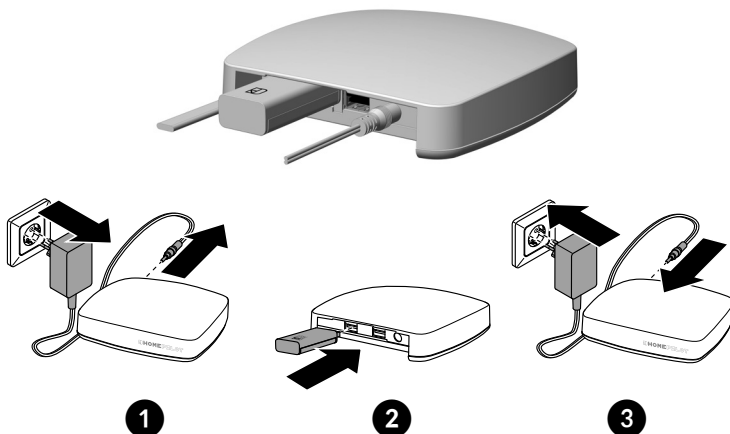
Für die Einstellungen darf die Fernbedienung nur einem einzigen Motor zugeordnet sein (§ 8.1).

20/ Anmeldung des Tymoov Solar Motor an der SmartHome Box

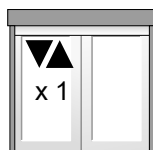
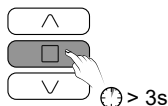
Dafür benötigen Sie:

- Die Rademacher SmartHome Box
- Den Delta Dore X3D Stick

DE



- 1 Unterbrechen Sie die Spannungsversorgung der SmartHome Box.
- 2 Stecken Sie den X3D Stick (Artikelnummer: 32005019) in die SmartHome Box.
- 3 Stellen Sie die Spannungsversorgung der Box wieder her.
- 4 Öffnen Sie die RADEMACHER App.
- 5 Klicken Sie im Bereich Geräte auf das kleine +Zeichen oben rechts.
- 6 Wählen Sie unten im Drop Down Menü «Solar Rollladen» aus.
- 7 Starten Sie den Anmeldemodus.
- 8 Aktivieren Sie anschließend über einen der folgenden Möglichkeiten den Anmeldemodus des Tymoov Solar.
- 9 Drücken Sie auf dem bereits zugeordneten Sender mindestens 3 Sekunden lang auf die Taste ☐, bis sich der Motor kurz einschaltet.



Recomendaciones

ADVERTENCIA: Instrucciones importantes de seguridad
Una instalación incorrecta puede provocar heridas graves.

Siga todas las indicaciones y guarde estas instrucciones de instalación.

- Las motorizaciones TYMOOV xRP2 han sido concebidas exclusivamente para funcionar con persianas enrollables. Para cualquier otro uso deberá ponerse en contacto con nuestro servicio técnico.
- El diámetro interior mínimo del tubo de enrollamiento es de 47 mm, pero el tubo debe elegirse en función del peso y de la longitud del paño de persiana. Consulte los ábacos de los fabricantes de tubos.
- No ponga en funcionamiento la persiana enrollable si en la zona de movimiento hay personas u objetos.
- Las piezas en movimiento del motor instaladas a una altura inferior a 2,5 metros deben protegerse.
- Antes de instalar la motorización, retire todas las cuerdas innecesarias y ponga fuera de servicio todos los equipamientos no requeridos para el funcionamiento del motor.
- **ATENCIÓN:** No ponga en funcionamiento o corte la alimentación de las persianas cuando se lleven a cabo operaciones de mantenimiento o de limpieza en la instalación o en los alrededores de esta (por ejemplo, la limpieza de los cristales). Igualmente, desconecte la fuente de alimentación durante el mantenimiento y la sustitución de piezas.
- Supervise la persiana cuando esté en funcionamiento y asegúrese de que la zona de movimiento de esta última esté despejada hasta que la persiana esté completamente bajada.
- No dejar que los niños jueguen con los dispositivos de control fijos. Mantenga los dispositivos de control fuera del alcance de los niños.
- Este dispositivo puede ser usado por niños de al menos 8 años y por personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o sin experiencia ni conocimientos, si se les supervisa adecuadamente o si se les han dado instrucciones sobre cómo utilizar el dispositivo de forma segura y si se han comprendido los riesgos que esto conlleva. Los niños no deben jugar con el dispositivo. La limpieza y el mantenimiento por parte del usuario no deben ser llevados a cabo por niños sin supervisión.

- El elemento operativo de un interruptor sin bloqueo debe ser visible directamente desde la parte accionada, pero lejos de las partes móviles. Se debe instalar a una altura mínima de 1,5 m.
- Los dispositivos de control fijos se deben instalar en un lugar visible.
- Al utilizar un interruptor sin bloqueo, asegurarse de que todas las demás personas presentes se mantengan a distancia;
- Compruebe frecuentemente la instalación para detectar cualquier equilibrado incorrecto o cualquier signo de desgaste o deterioro de los cables y los resortes.
- No utilice el aparato si éste debe ser reparado o ajustado.

Consideraciones preliminares

- Los motores TYMOOV xRP2 están equipados con receptores radio 868 MHz - X3D. Son compatibles con la gama de automatismos y de alarmas DELTA DORE X3D.
- Deben utilizarse lamas de persianas enrollables suficientemente rígidas.
- Cuando la persiana enrollable está bajada, el paño de persiana no debe sobresalir más de una lama 1/2 máximo.
- Las sujeciones del paño o los bloqueos automáticos utilizados en la persiana deben respetar las recomendaciones de uso de sus fabricantes

Los pares máximos de bloqueo del rotor para los motores TYMOOV xRP2 son: 10 Nm: 15 Nm / 20 Nm: 27 Nm

Los modelos que no soportan estos pares no se pueden montar. Es obligatorio ajustar el número de fijaciones en función del modelo y del número de acoplamientos.

- En caso de un uso con topes superiores, utilice preferentemente sistemas integrados a las guías.
- En caso de utilizar dispositivos de tope incorporados en las lamas de la persiana, asegúrese de que su cajón es lo suficientemente rígido.
- Los motores TYMOOV xRP2 comprueban, cada 100 maniobras, los topes físicos, de modo que el motor compensa automáticamente las variaciones en los paños de persiana.

Recomendaciones

- Para garantizar un buen funcionamiento del motor, éste deberá instalarse y utilizarse según las siguientes recomendaciones. Los elementos periféricos tales como el tubo de enrollamiento, los soportes, los tornillos, etc. deben elegirse y montarse de acuerdo con las reglas del oficio. Asimismo, deberán evaluarse adecuadamente el entorno de uso del motor y la potencia requerida con el fin de realizar una elección acertada. Las características de la parte accionada deben ser compatibles con la carga y el tiempo de funcionamiento asignados.
- Nivel de presión acústica ponderado A: $L_pA \leq 70 \text{ dB(A)}$.
- Los cables que atraviesan una pared metálica se deben proteger y aislar con un manguito o un revestimiento.
El cable del TYMOOV xRP2 es desmontable.
- Si el cable de alimentación está dañado, se debe reemplazar por el fabricante, el servicio de postventa o personas con una cualificación similar para evitar cualquier peligro.
- El motor debe elegirse en función de los requisitos del producto portador. Remítase a nuestros ábacos para elegir el motor en función de las persianas. En la placa de características situada sobre el motor se indica el par nominal y la duración de funcionamiento.
- Los motores tubulares TYMOOV xRP2 han sido concebidos para funcionar de forma intermitente (4 minutos de funcionamiento continuo). Incorporan un sistema de protección electrónica que impide el sobrecalentamiento. En caso de corte térmico, el motor funcionará de nuevo después de una temporización de unos 30 segundos. Para funcionar nuevamente durante 4 minutos, se deberá esperar a que el motor haya vuelto a la temperatura ambiente.
- En caso de que se intente levantar la persiana (por ejemplo: test antiintrusión), el motor bajará el paño de la persiana. Atención, esta operación puede coger los dedos.



DELTA DORE
35270 - BONNEMAIN - Francia
deltadore@deltadore.com

Debido a la evolución de las normas y del equipo, las características indicadas en el texto y las imágenes de este documento solamente podrán comprometerlos después de ser confirmadas por nuestros servicios.

DELTA DORE declara por la presente que la motorización cubierta por estas instrucciones cumple con los requisitos esenciales de la Directiva relativa a las máquinas 2006/42/CE y la directiva europea RED 2014/53/UE
La declaración de la UE de este equipo está disponible, bajo demanda, en la siguiente dirección:

Service "info techniques"
DELTA DORE - 35270 Bonnemain (Francia)
E-mail: info.techniques@deltadore.com

Características técnicas

Telemando TYXIA 1701

- Alimentación por pila de litio de 3 V, CR2430
- Aislamiento clase III
- Potencia de radio máxima < 10 mW, receptor categoría 2
- Dispositivo telemando radio, frecuencia de emisión X3D: 868,7 MHz a 869,2 MHz
- Potencia de radio máxima < 10 mW, receptor categoría 2
- Alcance radio de 100 a 300 metros en campo abierto, variable según los equipos asociados (el alcance se puede ver alterado en función de las condiciones de instalación y del entorno electromagnético)
- Fijación sobre soporte
- Dimensiones 46 x 121 x 10,7 mm
- Índice de protección: IP 40
- Temperatura de funcionamiento: 0°C / + 55°C
- Temperatura de almacenamiento: - 10°C / + 70 °C
- Instalación en un entorno con nivel de contaminación normal

Motor radio TYMOOV

- Alimentación: 230 V, -50 Hz +/-10 %
- Aislamiento clase II
- Tiempo de funcionamiento: 4 minutos
- Potencia eléctrica:
TYMOOV 10RP2: 50 W
TYMOOV 20RP2: 70 W
- Frecuencia radio X3D: 868,7 MHz a 869,2 MHz
- Potencia de radio máxima < 10 mW, receptor categoría 2
- Alcance radio de 100 a 300 metros en campo abierto, variable según los equipos asociados (el alcance se puede ver alterado en función de las condiciones de instalación y del entorno electromagnético)
- Número de emisores asociados: 16 máximo
- Nivel de presión acústica ponderado A: $L_pA \leq 70 \text{ dB(A)}$.
- Índice de protección: IP 44
- Temperatura de funcionamiento: -20°C -> + 60°C

Contenido del pack

Contenido del PACK TYMOOV 2 Silence+ 10 :

- 1 motor Radio TYMOOV bidireccional 10 Nm
- 2 tubos telescópicos
- 1 telemando TYXIA 1701
- 1 soporte para telemando
- 1 extremo de tubo
- 2 fijaciones que conectan la persiana enrollable al tubo
- Kit de tornillería
- 1 soporte de fijación + rodamiento



ES

Contenido del PACK TYMOOV 2 Silence+ 20 :

- 1 motor Radio TYMOOV bidireccional 20 Nm
- 3 tubos telescópicos
- 1 telemando TYXIA 1701
- 1 soporte para telemando
- 1 extremo de tubo
- 4 fijaciones que conectan la persiana enrollable al tubo
- Kit de tornillería
- 1 soporte de fijación + rodamiento

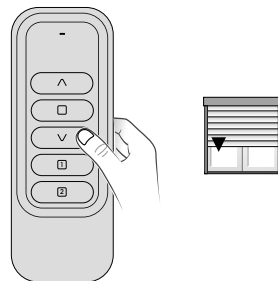


Índice

1/ Utilización	111
2/ Instalación.....	112
2.1 Colocación del tubo	112
2.2 Colocación del motor.....	114
2.3 Colocación de las fijaciones.....	116
3/ Conexión	118
3.1 Cableado sin pulsador	118
3.2 Cableado con pulsador.....	118
4/ Primera puesta en servicio.....	119
4.1 Asociar un primer telemando a un motor	119
4.2 Ajuste de topes	120
5/ Modificar los topes	124
6/ Asociar otro emisor.....	124
7/ Asociar un detector de humo	125
8/ Accionamiento conjunto.....	125
9/ Detección de obstáculos	126
9.1 Ajuste del tipo de detección de obstáculos.....	126
9.2 Ajuste de la sensibilidad de la detección de obstáculos para la detección Basic (únicamente)	126
10/ Eliminar una o varias asociaciones.....	127
10.1 Eliminar la asociación del telemando con el motor	127
10.2 Reinicializar el telemando.....	127
11/ Posiciones favoritas.....	127
12/ Asociación con una central de alarma	128
12.1 Asociar un motor	128
12.2 Definir el modo de funcionamiento del motor	129
13/ Fijación zócalo.....	130
14/ Cambio de la pila.....	130
15/ Funcionamiento con un pulsador	130
16/ Ajuste de los topes con el pulsador (control local).....	131
16.1 Registrar 2 topes automáticos	131
16.2 Registrar un 1.er tope automático y un 2.º tope manual.....	132
16.3 Registrar un 1.er tope manual y un 2.º tope automático	133
16.4 Registrar 2 topes manuales	134
16.5 Eliminar los topes.....	135
17/ Su telemando se ha perdido o no funciona	136
17.1 Desde un nuevo telemando:	136
17.2 Desde un pulsador	136
18/ Reset de fábrica	137
19/ Ayuda.....	137

1/ Utilización

- Pulse $\wedge$ para subir, $\vee$ para bajar.
- Pulse $\square$ para detener la/s persiana/s.
- Pulse $\boxed{1}$ para alcanzar la posición favorita 1 (si se ha guardado).
- Pulse $\boxed{2}$ para alcanzar la posición favorita 2 (si se ha guardado).



ES

El indicador luminoso se enciende en rojo, seguidamente a verde si el receptor ha recibido correctamente la información.

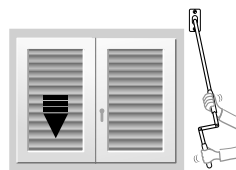
Control en modo Silencioso (motores Tymoov RP2) :

Para reducir el nivel sonoro, puede controlar el motor en modo Silencioso manteniendo pulsado $\wedge$ o $\vee$ (dos segundos).

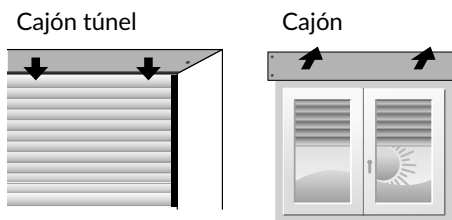
2/ Instalación

2.1 Colocación del tubo

- ❶ Baje totalmente la persiana enrollable.

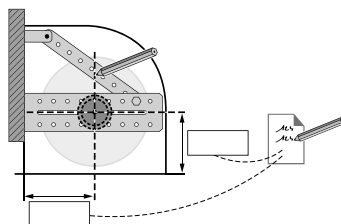


- ❷ Abra el cajón de la persiana enrollable.



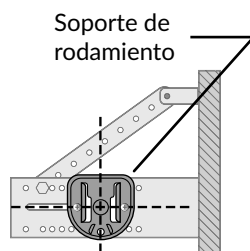
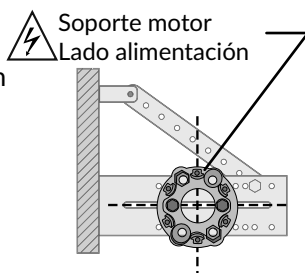
- ❸ Localice la posición exacta del eje de rotación del tubo.

Para colocar los ejes de los nuevos soportes en las mismas posiciones, localice la posición exacta de rotación del tubo anterior.



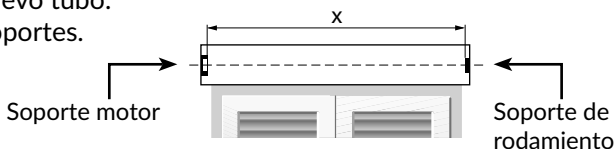
- ❹ Retire las fijaciones de la persiana, desmonte el tubo y los soportes anteriores. Si su instalación está equipada con soportes, consérvelos.

- ❺ Fije los nuevos soportes con ayuda de las marcas de ejes.



⑥ Determine la longitud del nuevo tubo.

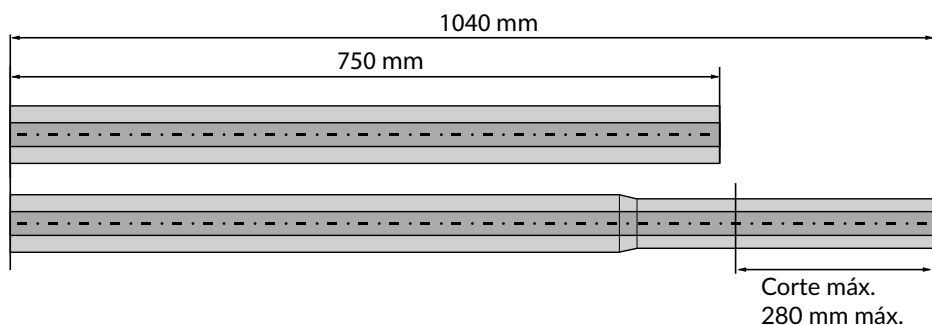
- Mida la distancia entre los 2 soportes.
- Calcule la longitud del tubo.



$$x : \boxed{} - 5 \text{ mm} = \boxed{}$$

x = Distancia entre los 2 soportes Longitud del tubo

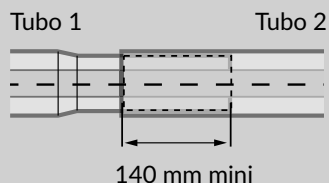
ES



Adapte la longitud de los tubos en función de las dimensiones medidas.

Si es necesario, corte los tubos. Priorice el montaje telescópico para facilitar la instalación del nuevo tubo.

Dejar un margen suficiente para respetar la inserción de al menos 140 mm (índice de seguridad) del tubo 2 en el tubo 1 después de la colocación definitiva.

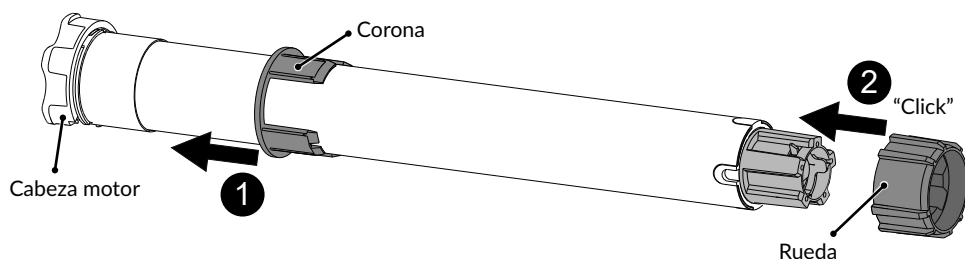


2/ Instalación

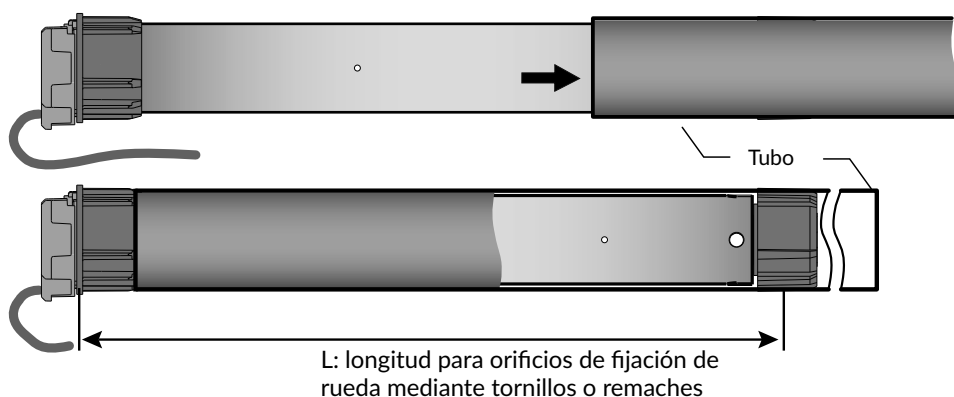
2.2 Colocación del motor

- Nunca dar golpes en la cabeza del motor o en el árbol de salida para introducir el motor en el tubo. No perforar nunca el tubo con el motor instalado.
- Para fijar el paño de persiana, utilizar tornillos cuya longitud dentro del tubo no sea superior a 1 mm.

2.2.1 Montaje de la corona y de la rueda



2.2.2 Montaje en el tubo

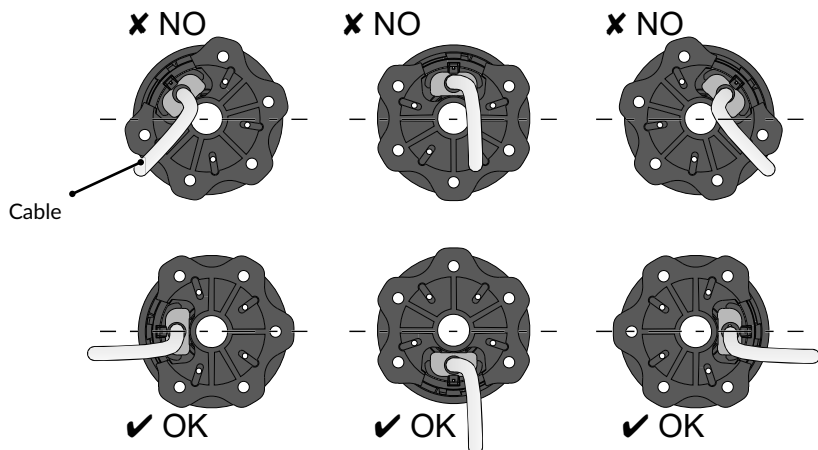


Para las piezas mecánicas y accesorios de accionamiento y fijación, consulte nuestro catálogo.

Modelo	Longitud de perforación (L)	Longitud total
TYMOOV 2 Silence+ 10 y 20	395 mm	424 mm

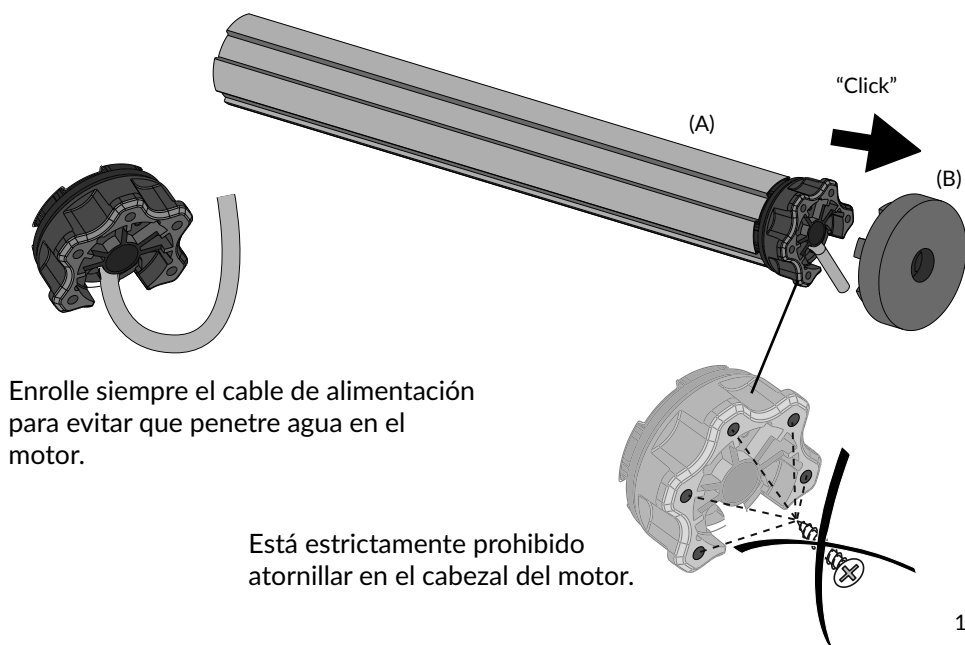
2.2.3 Posición de la cabeza del motor

La cabeza del motor debe colocarse en el soporte de manera que la salida del cable se encuentre en la parte inferior respecto a la horizontal.



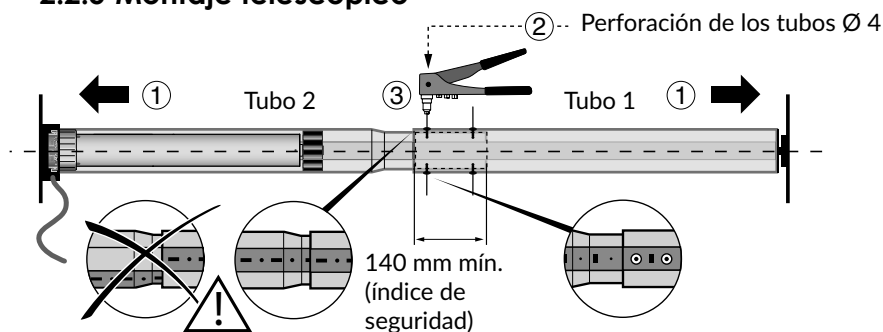
2.2.4 Montaje del motor en su soporte

Empuje el conjunto del tubo/motor (A) en el soporte (B) hasta que encaje (click).



2/ Instalación

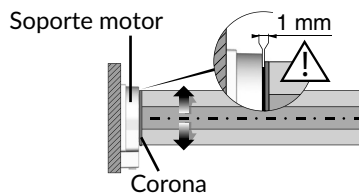
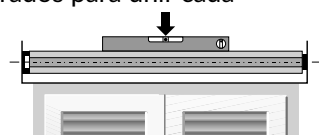
2.2.5 Montaje telescópico



Utilice obligatoriamente los 4 remaches ciegos suministrados para unir cada elemento de los tubos telescópicos

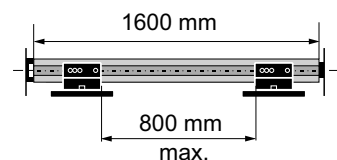
Compruebe que el tubo esté instalado completamente horizontal.

Compruebe que el motor esté libre en su eje.



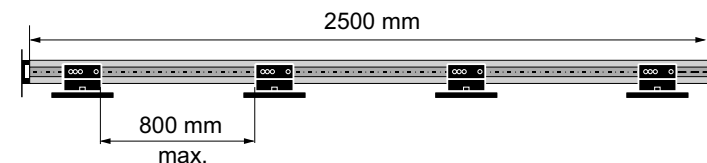
2.3 Colocación de las fijaciones

Coloque las fijaciones en los tubos



Coloque las fijaciones lo más cerca posible de los extremos del borde de las lamas.

Las fijaciones deben tener una separación máxima de 800 mm.

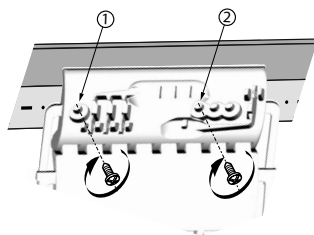


Coloque las fijaciones en los tubos.

Coloque las fijaciones con la ayuda de los tornillos suministrados. Utilice los orificios marcados 1 y 2.



Utilice los tornillos suministrados. Los tornillos no deben estar en contacto con el motor.



Compruebe que los resortes de las fijaciones estén correctamente colocados a cada lado de los acoplamientos.

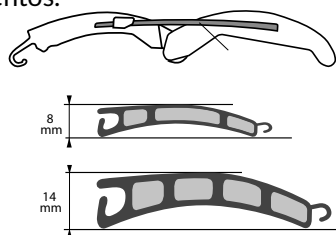
Soportes de enganche

Los soportes de enganche son reversibles y se pueden adaptar a lamas de 8 y 14 mm de espesor.

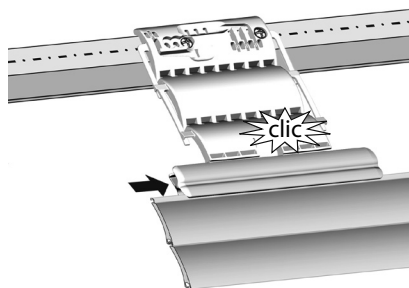
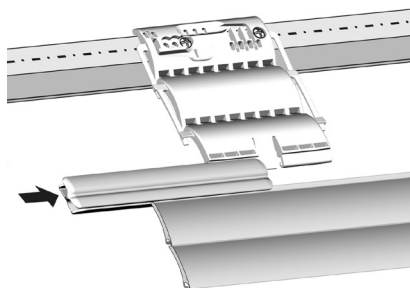
Lado que se adapta a las lamas de 14 mm de espesor



Lado que se adapta a las lamas de 8 mm de espesor



Con la ayuda de los soportes de enganche, una las fijaciones y la primera lama de la persiana.

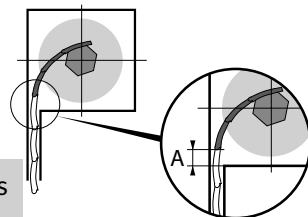


Dimensiones por comprobar para un funcionamiento óptimo

Para garantizar el funcionamiento óptimo de la persiana, compruebe la cota A.

A = Mínimo 20 mm / Máximo 70 mm.

En caso necesario, retire una lama de la persiana.



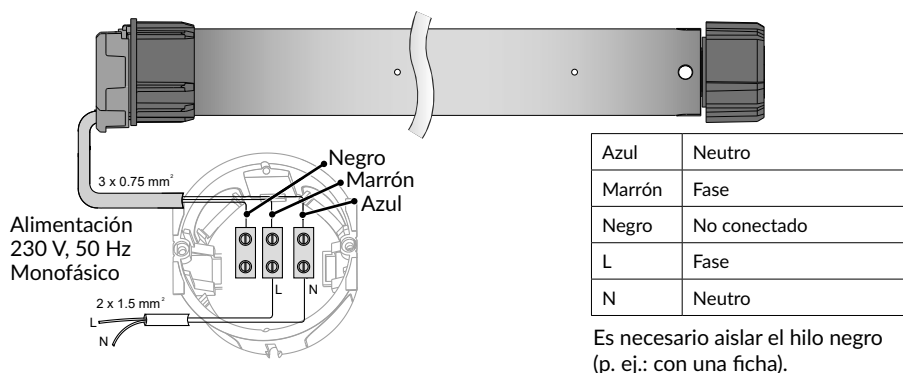
La primera lama se debe enganchar en las guías laterales cuando la persiana esté completamente bajada.

3/ Conexión

El cableado eléctrico debe realizarse de acuerdo con las normas EN, IEC y con las normativas del país de instalación (p. ej.: NF C15-100 para Francia). En cualquier caso, debe existir la posibilidad de cortar la corriente mediante un dispositivo omnipolar, según las prescripciones de instalación vigentes. Si el motor se entrega con un cable de alimentación H05VVF, este cable no se puede colocar en el exterior, a menos que se coloque en un conducto resistente a los rayos UV.

Para una instalación exterior, el motor deberá estar equipado con un cable de caucho RNF o RRF con al menos de un 2% de carbono. Consulte el servicio comercial.

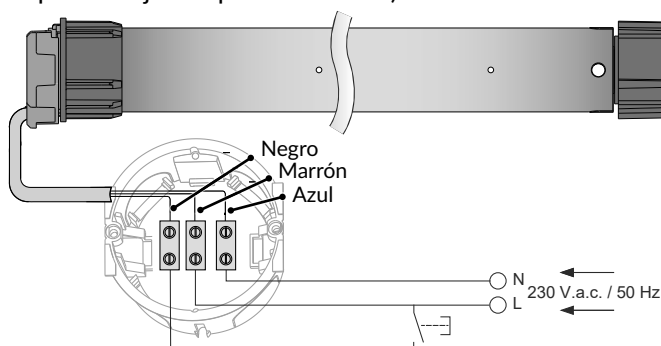
3.1 Cableado sin pulsador



3.2 Cableado con pulsador

Se puede controlar el motor TYMOOV RP2 en modo filar.

La orden se transmite mediante el pulsador. El motor funciona en modo secuencial (subida... paro... bajada... paro... subida...).



Cuando los topes no están programados en el motor, el pulsador debe mantenerse pulsado durante más de 1 segundo.

4/ Primera puesta en servicio

En la primera puesta en servicio, el motor realizará una breve ida/vuelta para indicar que no hay ningún emisor asociado.

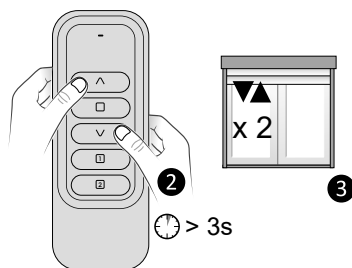
Los motores están automáticamente en espera de asociación.

Dispone de 5 minutos después del encendido para asociar el motor a un dispositivo de control.

4.1 Asociar un primer telemando a un motor

4.1.1 Caso n.º 1: un solo motor está conectado

- 1 El motor está en espera de asociación.
- 2 En el telemando, pulse simultáneamente $\wedge$ y $\vee$ durante 3 segundos, hasta que se encienda el indicador luminoso rojo. Suelte. *Una vez que se detecta un motor, el indicador luminoso se enciende en verde brevemente.*



- 3 Tras unos segundos, la persiana se acciona 2 veces para confirmar la asociación.
El telemando se ha asociado y el motor cambia automáticamente al modo "Ajuste de topes".

4.1.2 Caso n.º 2: varios motores están conectados

- 1 En el telemando, pulse simultáneamente $\wedge$ y $\vee$ durante 3 segundos, hasta que el indicador luminoso rojo se encienda. Suelte.
*El telemando busca los diferentes motores.
Su indicador luminoso parpadea (flash) en rojo y luego brevemente en verde cuando se detecta un nuevo motor.*
- 2 Cuando el indicador luminoso parpadee lentamente en rojo, pulse tantas veces como sea necesario ☐ para seleccionar el motor por asociar.
La persiana correspondiente se acciona 1 vez.
- 3 Una vez que se encuentre el motor, pulse brevemente $\wedge$.
- 4 Tras unos segundos, la persiana se acciona 2 veces para confirmar la asociación.

Para salir del modo asociación, pulse durante 3 segundos en ☐.

A continuación, puede pasar al modo "Ajuste de topes".

4/ Primera puesta en servicio

4.2 Ajuste de topes

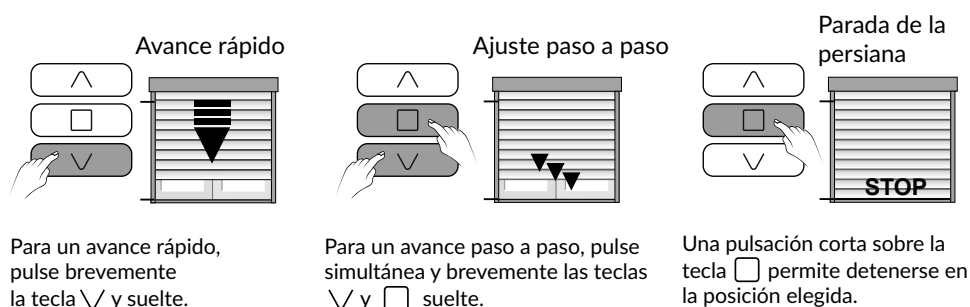
Si se dispone de topes físicos, en la parte superior e inferior, puede utilizar el modo Auto. En este caso, el motor detecta automáticamente los finales de carrera. Si no hay tope físico superior y/o bloqueos automáticos, deberá definir los finales de carrera.

El modo paso a paso le permitirá detener la persiana con precisión en la posición deseada.

Dispone de varias configuraciones posibles de los topes:

- 2 topes automáticos
- 1 tope manual y 1 tope automático
- 2 topes manuales (no compatible con la función antiintrusión)

Principio



No hay prioridad de sentido para el aprendizaje de los topes.

El primer tope puede ser el tope superior o el tope inferior.

No utilizar el modo paso a paso para el ajuste de los topes automáticos (solo para topes manuales).

La persiana se puede accionar en el sentido inverso a la tecla pulsada.

El propio motor corregirá el sentido de rotación cuando los topes estén ajustados.

También puede invertir el sentido manualmente mediante una breve pulsación en la tecla B situada debajo del panel frontal del telemando para que el indicador luminoso verde parpadee.

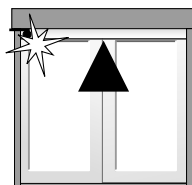
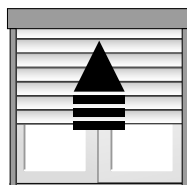
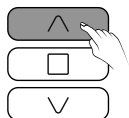
Después, pulse simultáneamente durante 3 segundos las teclas subida/bajada. Salida automática del modo, se invierte el sentido de rotación.

4.2.1 Registrar 2 topes automáticos

1 Tope superior automático

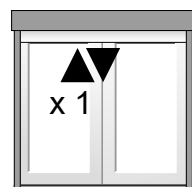
Tope físico superior

Tope físico inferior

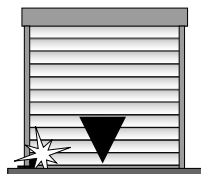
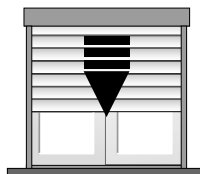
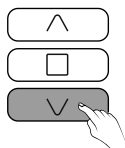


Para que la persiana alcance el tope superior, pulse brevemente la tecla $\wedge$.

El registro del tope se realiza de forma automática.
El motor se accionará brevemente.

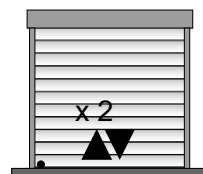


2 Tope inferior automático



Para que la persiana alcance el tope inferior, pulse brevemente la tecla $\vee$.

El registro del tope se realiza de forma automática



El motor se acciona 2 veces

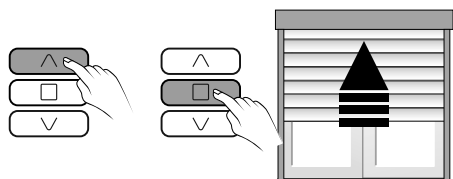
3 Los topes se han registrado

La próxima vez que la persiana se acerque a estos topes no llegará hasta el bloqueo. El motor retrocederá para evitar una presión excesiva sobre la persiana.

4/ Première mise en service

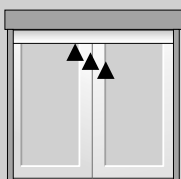
4.2.2 Registrar 1 tope manual + 1 tope automático

1 Posicione la persiana



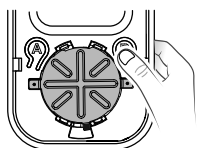
Para alcanzar la posición deseada, pulse la tecla $\wedge$ y, después, la tecla $\square$ para detenerla (*).

Avance paso a paso



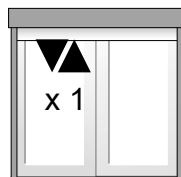
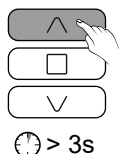
Para un avance paso a paso, pulse simultánea y brevemente las teclas $\wedge$ y $\square$. Suelte.

2 Registro de la posición del tope manual (superior)



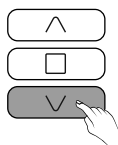
Pulse brevemente la tecla B situada debajo del panel frontal del telemando, para que el indicador verde parpadee.

Luego, pulse la tecla $\wedge$ durante ~3 segundos, hasta que el motor se accione brevemente.

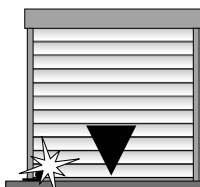
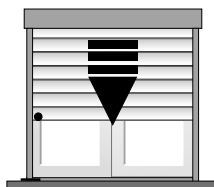


El motor se acciona brevemente

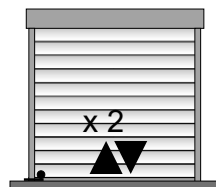
3 Topes automáticos



Para posicionar la persiana en el tope inferior, pulse la tecla $\vee$.



El registro del tope se realiza de forma automática.



El motor se acciona 2 veces.

4 Los topes se han registrado

La próxima vez que la persiana se acerque a estos topes no llegará hasta el bloqueo.

El motor retrocederá para evitar una presión excesiva sobre la persiana.

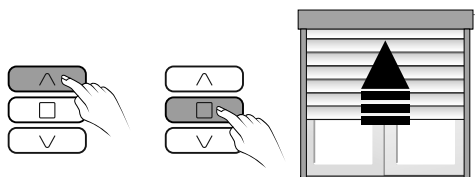
(*) La persiana se puede accionar en el sentido inverso a la tecla pulsada.

Esto se corregirá automáticamente después de registrar los 2 topes, lo que se hará sistemáticamente:

- Mediante una pulsación de 3 segundos en $\wedge$, para el tope superior
- Mediante una pulsación de 3 segundos en $\vee$, para el tope inferior incluso si las teclas están invertidas.

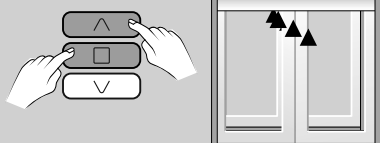
4.2.3 Registrar 2 topes manuales

1 Posicione la persiana



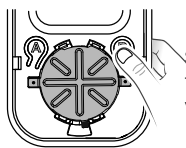
Para alcanzar la posición deseada, pulse la tecla $\wedge$ y, después, la tecla $\square$ para detenerla (*).

Avance paso a paso



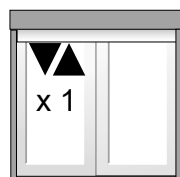
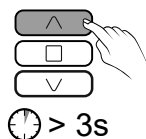
Para un avance paso a paso, pulse simultánea y brevemente las teclas $\wedge$ y $\square$. Suelte.

2 Registro de la posición del primer tope (p. ej.: tope manual superior)



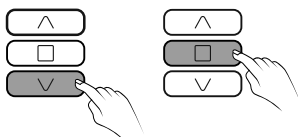
Pulse brevemente la tecla B situada debajo del panel frontal del telemando, para que el indicador verde parpadee.

Luego, pulse la tecla $\wedge$ durante ~3 segundos, hasta que el motor se accione brevemente. Se ha registrado el tope manual superior.

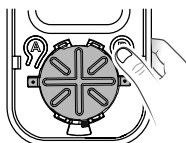
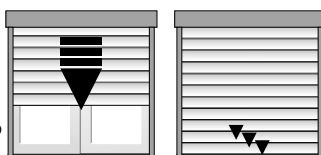


El motor se acciona brevemente

3 Registro de la posición del segundo tope (p. ej.: tope manual inferior)

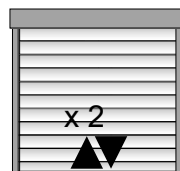
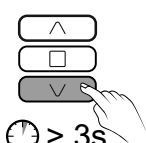


Para alcanzar la posición deseada, pulse la tecla $\vee$ y, después, pulse $\square$ para detenerla. A continuación, utilice el modo paso a paso (§ 3.2).



Pulse brevemente la tecla B situada debajo del panel frontal del telemando, para que el indicador verde parpadee.

Luego, pulse la tecla $\vee$ durante ~3 segundos, hasta que el motor se accione brevemente. El tope manual inferior se ha registrado.



Tras finalizar el registro del segundo tope, el motor se accionará 2 veces para confirmar dicha operación.

4 Los topes se han registrado. Salida del modo Ajuste.

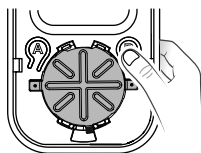
(*) La persiana se puede accionar en el sentido inverso a la tecla pulsada.

Esto se corregirá automáticamente después de registrar los 2 topes, lo que se hará sistemáticamente:

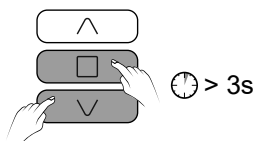
- Mediante una pulsación de 3 segundos en $\wedge$, para el tope superior
- Mediante una pulsación de 3 segundos en $\vee$, para el tope inferior incluso si las teclas están invertidas.

5/ Modificar los topes

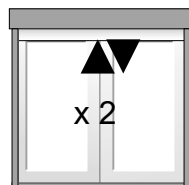
Para modificar la posición de los topes, primero deben eliminarse y después, volverse a registrar.



Pulse brevemente la tecla B situada debajo del panel frontal del telemando, para que el indicador verde parpadee.



En el emisor, pulse durante más de 3 segundos las teclas ∇ y $\square$ simultáneamente hasta que el indicador se encienda.



El motor se accionará brevemente 2 veces.

Los topes se han eliminado

Para eliminarlos, proceda como sigue:

Para registrarlos de nuevo, remítase al apartado 3.2 "Ajuste de topes".

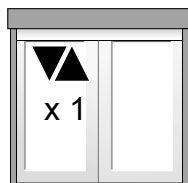
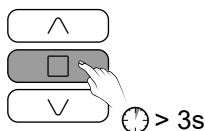
6/ Asociar otro emisor

El motor ya se ha asociado a un emisor.

Puede asociar diferentes emisores de la gama X3D (aplicación TYDOM, telemando adicional...) a la función subida/bajada del motor.

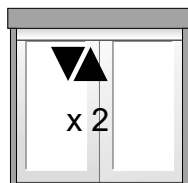
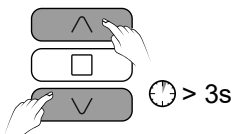
Número de emisores que pueden asociarse: 16 máximo

En el emisor ya asociado, pulse durante más de 3 segundos la tecla $\square$ hasta que el motor se accione brevemente.



Confirme la asociación mediante el emisor que desea asociar, ver instrucciones (por ejemplo: un telemando nuevo)

En el nuevo telemando, pulse durante más de 3 segundos las teclas ∇ y $\wedge$ simultáneamente hasta que el indicador se encienda.

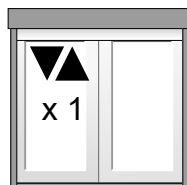
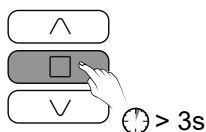


El telemando nuevo se ha asociado al motor.

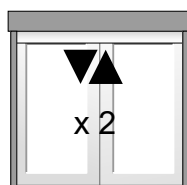
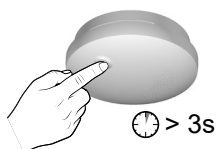
7/ Asociar un detector de humo

Desea controlar la apertura de las persianas enrollables en caso de detección de humo.

En el emisor ya asociado, pulse durante más de 3 segundos la tecla  hasta que el motor se accione brevemente.



Pulse la tecla del detector.
El motor se accionará brevemente 2 veces.



8/ Accionamiento conjunto

Cuando los motores se asocian en un accionamiento conjunto bidireccional, los motores comienzan con un ligero retraso (100ms) con el fin de limitar el pico de corriente en la línea eléctrica en el momento del inicio.

- Si los motores se han asociado en un accionamiento conjunto, todos al mismo tiempo, el orden de inicio se realizará según el orden de detección de los motores en la asociación.

Por ejemplo: es posible que el motor de una sala de estar se inicie, después el motor de una habitación y después el segundo motor de la sala de estar. Se puede observar un lapso de tiempo entre los inicios de los motores de la sala de estar.

- Si se desea tener un orden de inicio preciso, asocie los motores uno a uno al control de grupo en el orden de inicio deseado. Consulte las instrucciones de cada telemando.

Por ejemplo: si tiene 3 motores de persiana enrollable en una sala de estar, para que se inicie sin demasiado desfase, asícelos uno a uno con el telemando.

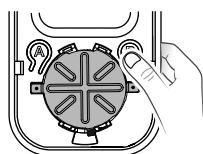
9/ Detección de obstáculos

Los motores de la gama TYMOOV integran la función de detección de obstáculos. Permite proteger el mecanismo completo de la persiana motorizada. En caso de bloqueo por un obstáculo, el motor retrocederá unos 15 cm. La detección de obstáculos solo será efectiva si se han registrado los topes.

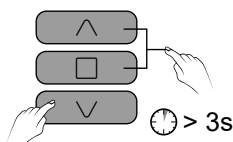
9.1 Ajuste del tipo de detección de obstáculos

Tienes la posibilidad de elegir dos modos de detección:

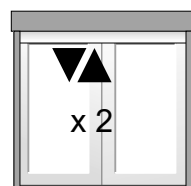
- **Detección Protect+:** (modo por defecto), detección de obstáculos más eficaz, evitando el desenrollamiento del paño de la persiana en la caja.
- **Detección Basic:** detección de obstáculos con desenrollamiento del paño de la persiana en la caja.



Pulse brevemente la tecla B situada debajo del panel frontal del telemando, para que el indicador verde parpadee.



En el emisor, pulsa durante más de 3 segundos las teclas ∇ $\square$ y $\wedge$ simultáneamente hasta que el indicador se encienda.

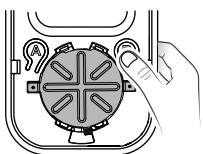


El motor se acciona brevemente:
1 vez = Detección Protect+ (ajuste por defecto)
2 veces = Detección Basic

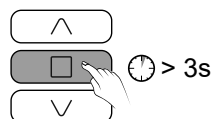
Repetir los pasos anteriores para pasar de un modo a otro..

9.2 Ajuste de la sensibilidad de la detección de obstáculos para la detección Basic (únicamente)

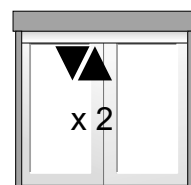
En caso de detección de obstáculos (p. ej.: varias fricciones), puede disminuir la sensibilidad de detección de obstáculos.



Pulse brevemente la tecla B situada debajo del panel frontal del telemando, para que el indicador verde parpadee.



En el emisor, pulse durante más de 3 segundos la tecla $\square$, hasta que el indicador se encienda.



El motor se acciona brevemente:
1 vez = sensibilidad alta (ajuste por defecto)
2 veces = sensibilidad baja

Repetir los pasos anteriores para pasar de un modo a otro.

10/ Eliminar una o varias asociaciones

10.1 Eliminar la asociación del telemando con el motor

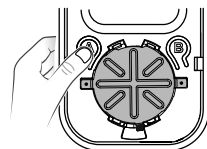
- Retire la parte delantera del telemando.
- Pulse la tecla A.

El indicador rojo parpadea (flash).

- Pulse sucesivamente ☐ para accionar el motor por eliminar.
- Pulse la tecla ∨.

El motor se acciona brevemente

- Pulse la tecla A para salir.



ES

10.2 Reinicializar el telemando

- Retire la parte delantera del telemando.
- Pulse la tecla A.

El indicador rojo parpadea (flash).

- Pulse simultáneamente durante 3 segundos las teclas ☐ y ∨.

El motor se acciona brevemente

- Pulse la tecla A para salir.

11/ Posiciones favoritas

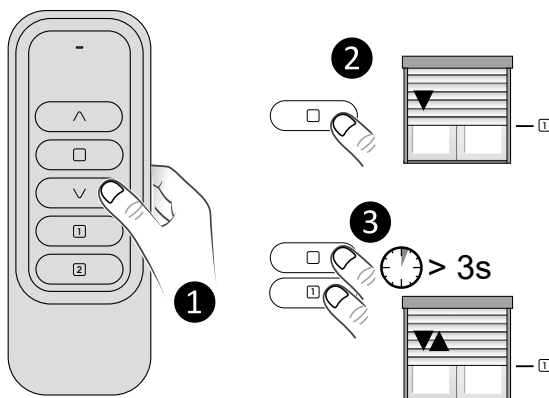
Puede guardar hasta dos posiciones favoritas desde el mando a distancia : ① y ②.

① ② Ponga la persiana en la posición deseada (① o ②).

③ Pulse simultáneamente tres segundos ① + ☐ o ② + ☐ para guardar la posición.

El indicador del mando a distancia se enciende en rojo, después en verde si el receptor ha recibido la información. La persiana se activa brevemente para confirmar la grabación.

Suelte.



12/ Asociación con una central de alarma

La asociación del motor con una central de alarma permite:

- La función antiintrusión (intento de levantar la persiana).
- La indicación de las activaciones/desactivaciones de la vigilancia, compatible con todos los motores.

12.1 Asociar un motor



Para que la detección de intrusión funcione, es necesario que el tope inferior esté registrado de manera automática con las fijaciones.

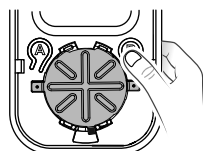
La vigilancia antiintrusión sólo se activará si la alarma está activada y la persiana bajada.

1 Poner la central en modo "Añadir productos"



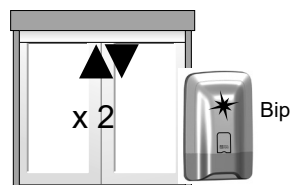
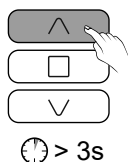
Ponga la central en modo Mantenimiento y, a continuación, en modo "Añadir producto".

2 Asociar el modo antiintrusión a la central



Pulse 2 veces la tecla B situada debajo del panel frontal del telemando, para que el indicador naranja parpadee.

Luego, pulse la tecla $\wedge$ durante ~3 segundos, hasta que el motor se accione brevemente. La central emite un bip.



La central emite un bip. La persiana se acciona brevemente 2 veces.

3 Salir de los modos Añadir producto y Mantenimiento



Pulse brevemente la tecla OFF.

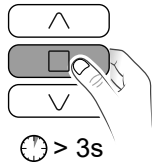
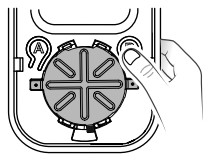
El testigo se enciende en rojo y a continuación en verde para validar la acción. El testigo de la central parpadea

Pulse de nuevo brevemente la tecla OFF.

El testigo se enciende en rojo y a continuación en verde para validar la acción. La central emite 2 bips y su testigo se apaga.

12.2 Definir el modo de funcionamiento del motor

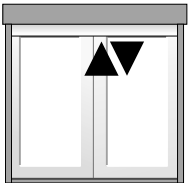
	Activación de la alarma	Desactivación de la alarma
Modo 1 (por defecto)	La persiana baja	La persiana permanece en la posición
Modo 2	La persiana baja	La persiana sube
Modo 3	La persiana permanece en la posición	La persiana permanece en la posición



➊ Pulse 2 veces la tecla B situada debajo del panel frontal del telecomando, para que el indicador naranja parpadee.

➋ Luego, pulse la tecla ☐ durante ~3 segundos para que el motor se accione brevemente.

El motor se acciona 1 vez: Modo 1
 El motor se acciona 2 veces: Modo 2
 El motor se acciona 3 veces: Modo 3



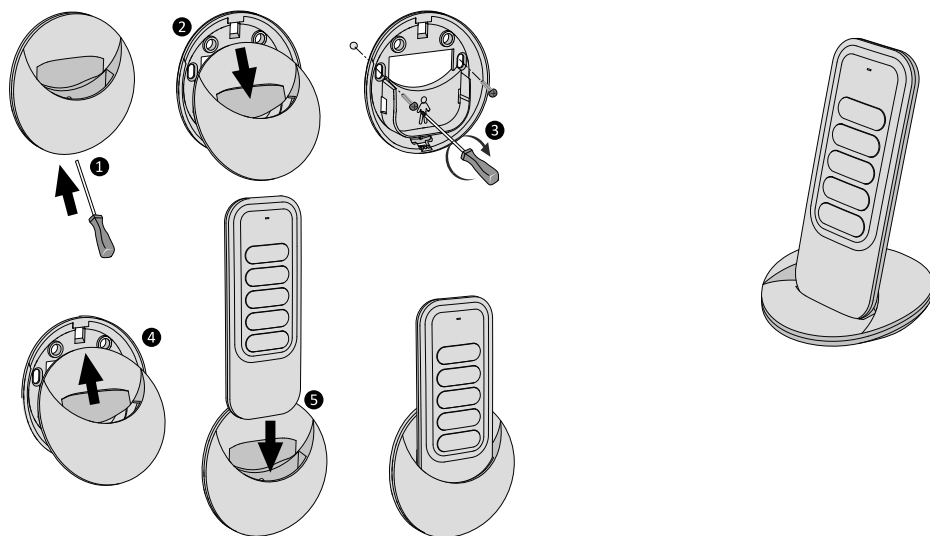
El motor se acciona brevemente.

Para pasar de un modo a otro, repita los pasos ➊ y ➋.

Funcionamiento de los modos 1 y 2:
 Durante la activación de la vigilancia, la persiana bajará por completo.

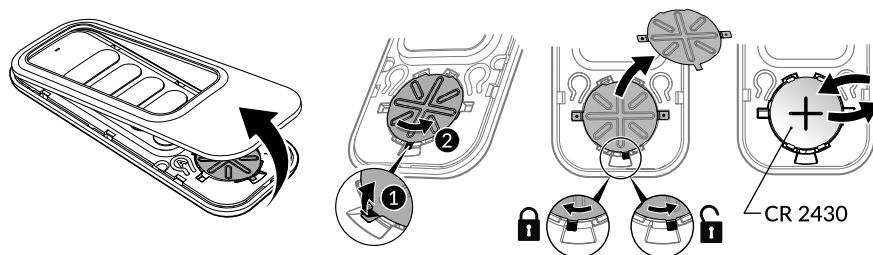
13/ Fijación zócalo

Fijado en la pared o colocado en una superficie plana



14/ Cambio de la pila

• El indicador rojo parpadea varias veces cada vez que se pulsa una tecla.
La pila está agotada. Cambie la pila.



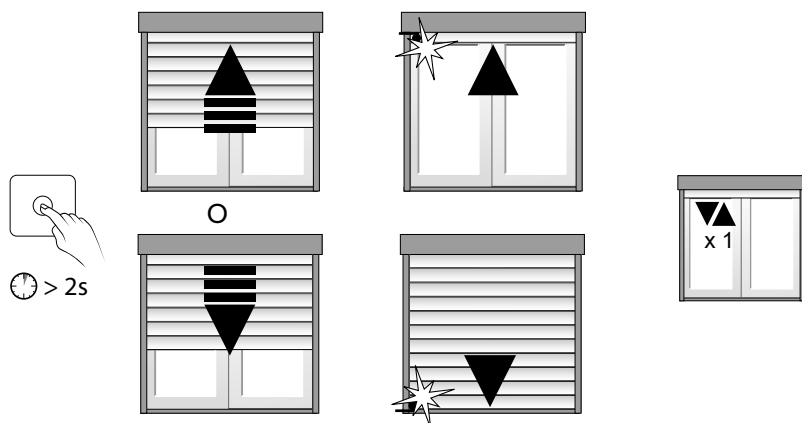
15/ Funcionamiento con un pulsador

Cuando el control se realiza con un pulsador, el motor funciona en modo secuencial (1.^a pulsación: subida... 2.^a pulsación: parada... 3.^a pulsación: bajada... 4.^a pulsación: parada... 5.^a pulsación: subida...).

Una pulsación prolongada (>2 segundos) en el pulsador hace que se accione la persiana en velocidad lenta (modo «Silencio»).

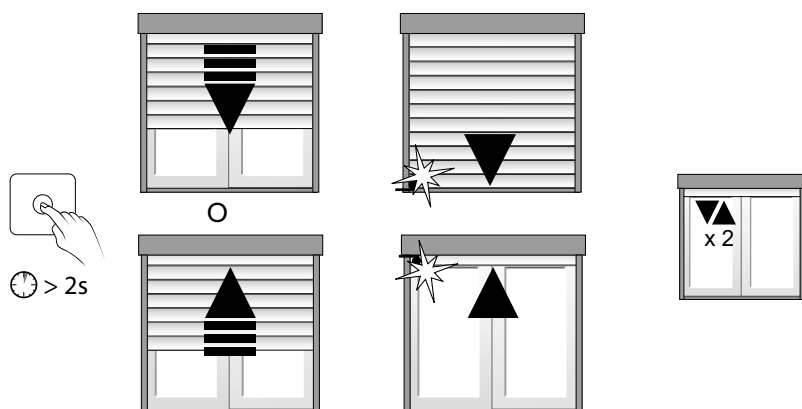
16/ Ajuste de los topes con el pulsador (control local)

16.1 Registrar 2 topes automáticos



Realizar una pulsación larga en el pulsador (>2 segundos) para que el motor se accione hacia arriba o hacia abajo.

Cuando el motor detecta el 1.er tope (alto o bajo), el motor se acciona una vez.

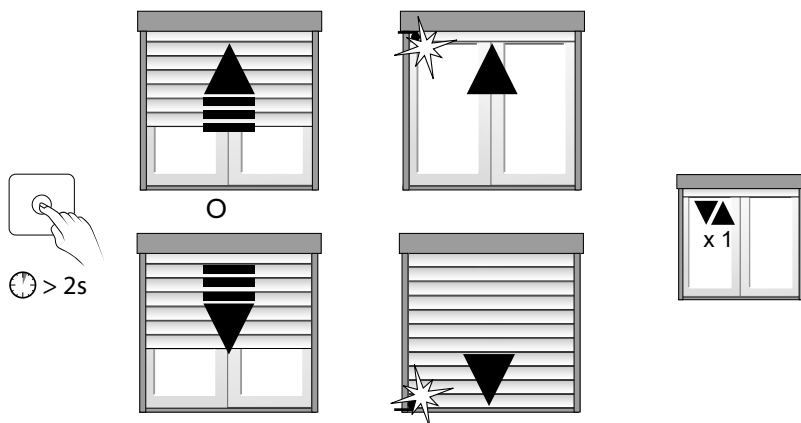


Realizar una pulsación larga en el pulsador (>2 segundos) para que el motor se accione en el sentido inverso.

Cuando el motor detecta el 2.º tope (alto o bajo), el motor se acciona dos veces.

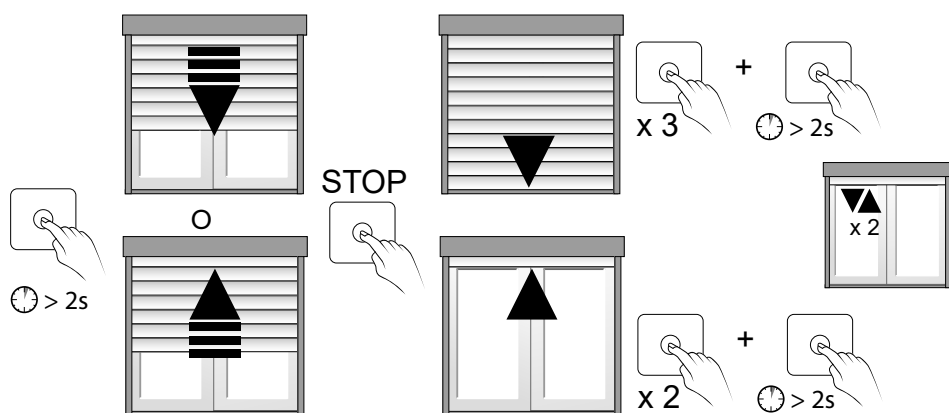
16/ Ajuste de los topes con el pulsador (control local)

16.2 Registrar un 1.er tope automático y un 2.º tope manual



Presionar el pulsador (>2 segundos) para que el motor se accione hacia arriba o hacia abajo.

Cuando el motor detecta el 1.er tope (alto o bajo), el motor se acciona una vez.



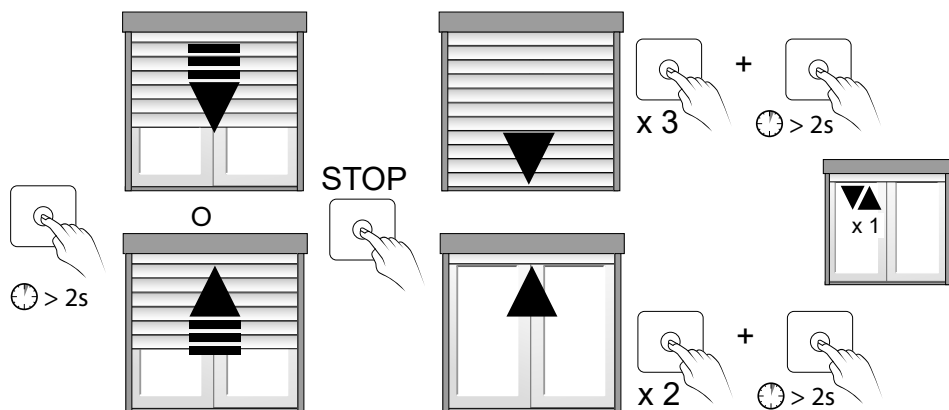
Presionar el pulsador (>2 segundos) para que el motor se accione en el sentido inverso. Realizar una pulsación corta para detenerlo en la posición correspondiente al tope manual.

A continuación:

- Si la persiana está bajada: realizar 3 pulsaciones cortas y una pulsación larga (>2 segundos)
- Si la persiana está subida: realizar 2 pulsaciones cortas y una pulsación larga (>2 segundos)

El motor se acciona dos veces para confirmar el registro del 2.º tope.

16.3 Registrar un 1.er tope manual y un 2.º tope automático

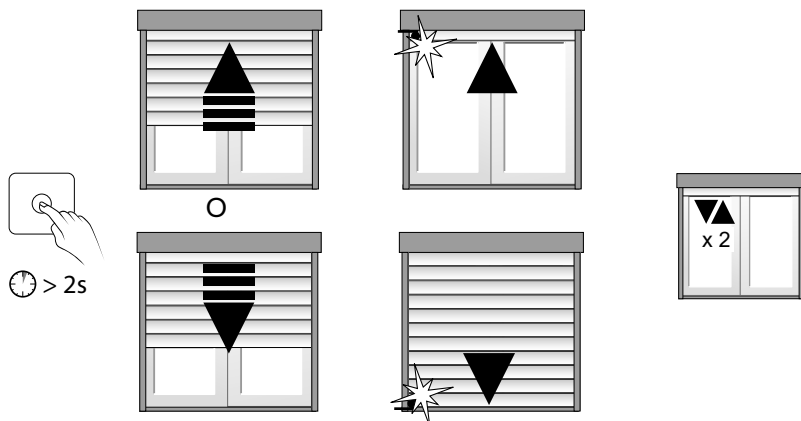


Presionar el pulsador (>2 segundos) para que el motor se accione hacia arriba o hacia abajo. Realizar una pulsación corta para detenerlo en la posición correspondiente al tope manual.

A continuación:

- Si la persiana está bajada: realizar 3 pulsaciones cortas y una pulsación larga (>2 segundos)
- Si la persiana está subida: realizar 2 pulsaciones cortas y una pulsación larga (>2 segundos)

El motor se acciona una vez para confirmar el registro del 1.er tope.

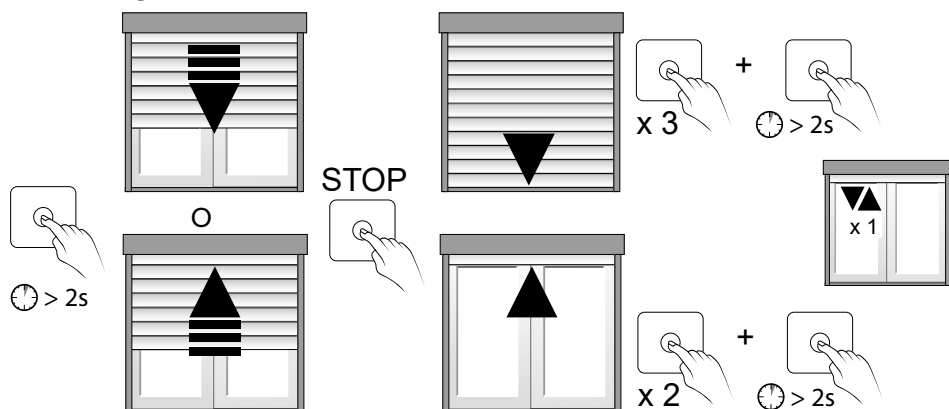


Presionar el pulsador (>2 segundos) para que el motor se accione en el sentido inverso.

Cuando el motor detecta el 2.º tope (alto o bajo), el motor se acciona dos veces.

16/ Ajuste de los topes con el pulsador (control local)

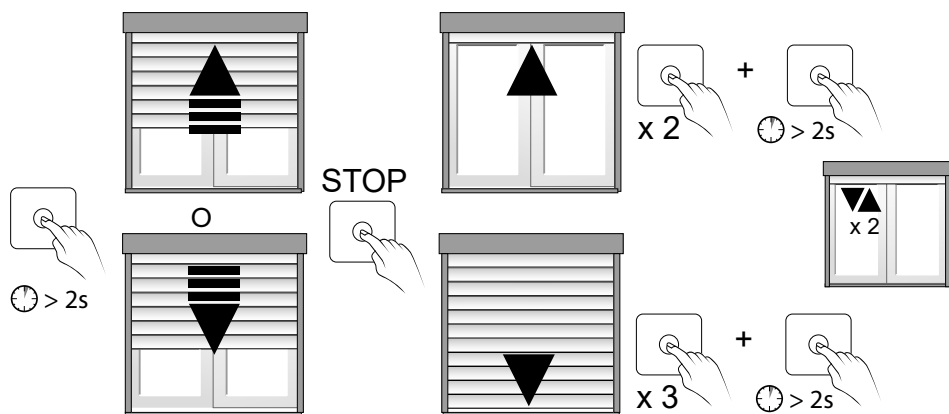
16.4 Registrar 2 topes manuales



Presionar el pulsador (>2 segundos) para que el motor se accione hacia arriba o hacia abajo. Realizar una pulsación corta para detenerlo en la posición correspondiente al tope manual.

A continuación:

- Si la persiana está bajada: realizar 3 pulsaciones cortas y una pulsación larga (>2 segundos)
 - Si la persiana está subida: realizar 2 pulsaciones cortas y una pulsación larga (>2 segundos)
- El motor se acciona una vez para confirmar el registro del 1.er tope.

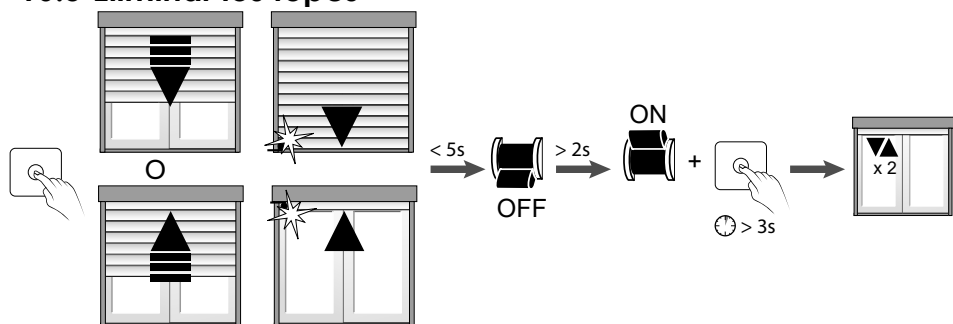


Presionar el pulsador (>2 segundos) para que el motor se accione en el sentido inverso. Realizar una pulsación corta para detenerlo en la posición correspondiente al tope manual.

A continuación:

- Si la persiana está bajada: realizar 3 pulsaciones cortas y una pulsación larga (>2 segundos)
 - Si la persiana está subida: realizar 2 pulsaciones cortas y una pulsación larga (>2 segundos)
- El motor se acciona dos veces para confirmar el registro del 2.º tope.

16.5 Eliminar los topes



Presionar una vez el pulsador para que la persiana se accione acia abajo o hacia arriba. Cortar el suministro eléctrico en los 5 segundos siguientes a la parada del motor en el tope alto o bajo.

Esperar al menos 2 segundos y, a continuación, volver a encender el motor mientras se mantiene presionado el pulsador durante más de 3 segundos. Esperar a que el motor se accione 2 veces antes de soltar el pulsador. Los topes se eliminan.

17/ Su telemando se ha perdido o no funciona

Estos procedimientos permiten poner el motor en espera de asociación de un nuevo dispositivo de control (Tyxia 1701, 1716, TYDOM, etc.) cuando el telemando del motor en cuestión se ha perdido o no funciona.

17.1 Desde un nuevo telemando:

Desconecte la alimentación del motor, espere 10 segundos y vuelva a conectar el motor.

Hay otros motores conectados al mismo disyuntor y no se ven afectados por el cambio de mando a distancia.

Después de volver a conectar la alimentación, accione cada uno de ellos una vez antes de asociar el nuevo mando a distancia.

- Pulse 2 veces la tecla B situada debajo del panel frontal del telemando, para que el indicador naranja parpadee.
- Pulse  y  durante 3 segundos hasta que se detenga el parpadeo.
- Asociar el nuevo telemando al motor (ver § 4.1).

17.2 Desde un pulsador

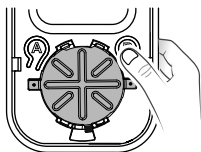
Si su motor está conectado a un control local con pulsador, puede activar el modo de asociación. Para ello:

- Apague el motor.
- Espere 10 segundos.
- Mantenga pulsado el pulsador mientras vuelve a encender el motor y manténgalo pulsado durante 3 segundos.
- Suelte el pulsador cuando el motor detecte que está en modo de asociación (permanece en modo de asociación solo 2 minutos).

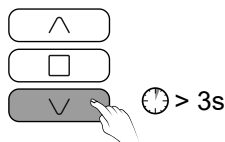
18/ Reset de fábrica

Para volver a la configuración de fábrica, el motor queda libre de programación y sin emisor asociado.

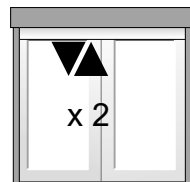
Para volver a los valores de fábrica, el telecomando solo debe estar asociado a un motor.



Pulse 2 veces la tecla B situada debajo del panel frontal del telecomando, para que el indicador naranja parpadee.



Pulse durante más de 3 segundos la tecla ∇, hasta que el indicador rojo se encienda.



El motor se accionará brevemente 2 veces. Después, el motor se acciona 1 vez para indicar que está en espera de asociación.

El motor está libre de cualquier asociación y ajustes.

19/ Ayuda

• Si el motor no funciona:

- Compruebe que el cableado se ha realizado correctamente, conforme con los esquemas del apartado "Conexión".
- Compruebe la presencia de alimentación en la red.
- Compruebe que el motor no esté en protección térmica, espere unos minutos para que se enfríe.
- Compruebe que no haya ningún problema en los ajustes de finales de carrera y ajústelos de nuevo.

• No se han respetado los puntos de final de carrera:

- Compruebe los componentes mecánicos del sistema (falta de estabilidad, juegos, deformaciones, etc.).
- Compruebe que no haya ningún problema en los ajustes de final de carrera y ajústelos de nuevo.

• El indicador verde no parpadea tras pulsar brevemente la tecla B.

- Varios motores están asociados al telecomando.

Por lo tanto, no tiene acceso a los modos de ajuste en este caso.

Para realizar ajustes, el telecomando solo debe estar asociado a un motor.



www.deltadore.com

08/25



2705492 Rev.03