

### Montaj talimatını saklayın!


Motoru monte ettikten sonra bu montaj talimatını elektrik tesisatçısının faydalanabilmesi için kabloya tespit edin.

### Cihazın işlevleri:

- Montaj kablosu veya uzaktan kumanda ünitesi kullanılarak motorun ilk çalıştırma işleminin yapılması

### Fabrika çıkış durumu (İlk çalıştırma modu)

- Son sınır pozisyonlarının ayarlanması



**Önemli güvenlik uyarıları!**  
**Aşağıda belirtilen talimatlara uyun.**

**Elektrik çarpması nedeniyle yaralanma tehlikesi.**  
230 V şebeke bağlantısı yetkili uzman bir personel tarafından **yapılmalıdır**.

Tertibatı (tente) düzenli aralıklarla aşınmaya veya hasarlara yönelik kontrol edin.

Elektrik bağlantılarını oluşturma sırasında, yerel enerji dağıtıcısı kurumun direktiflerine ve VDE 0100 uyarınca nemli ve ıslak ortamlara dair talimatlara uyulmalıdır.

Sadece üzerinde değişiklik yapılmamış **elero** orijinal parçaları kullanılmalıdır.

Tesisat tamamen duruncaya kadar insanları tertibatın uzağında tutun.

Tertibat üzerinde yapılan her çalışmada (bakım, cam temizleme) şebeke gerilimini kapatın.

### Talimatlara Uygun Kullanım

- Radyo kontrollü uzaktan kumanda üniteleri, parazit faktörünün yüksek olduğu alanlarda kullanılmamalıdır. (Örn. hastaneler, havaalanları. . .).
- Uzaktan kumanda sistemlerinin, el/duvar ünitelerinde veya alıcılarında meydana gelen fonksiyon arızaları insanlara, hayvanlara zarar vermemelidir, maddi hasara neden olmamalıdır veya tüm bu riskleri bertaraf eden güvenlik tertibatlarına sahip cihaz veya tertibatlarla kullanılmalıdır.
- İşletmeci, kurallara uygun olarak aynı frekans aralığında çalışan başka telsiz haberleşme sistemleri veya terminal ekipmanlarının (Öm. başka radyo kontrollü uzaktan kumanda sistemi) yol açabileceği parazitlerden korunma şansına sahip değildir.
- Alıcı üniteyi sadece üretici tarafından müsaade edilen cihaz ve tertibatlara bağlayın.

### Radyo sinyalinin en üst seviyede kullanımı

- Anteni bükmeyin.
- Anteni kısaltmayın veya uzatmayın.
- Sinyal alımı zayıf olduğunda antenin bulunduğu yeri değiştirin.
- Anteni olabildiğince çevresinde geniş boşluklar bulunan bir yere koyun.
- Radyo kontrollü iki motor arasındaki uzaklık en az 15 cm olmalıdır.

### Montaj öncesi dikkat edilmesi gerekenler:

- Motor, sadece monte edilmiş bir durumda çalışabilir.
- Bağlantı yapılırken şebeke gerilimi kapalı olmalıdır.
- Stor perde, sarma şaftına tespit edilmelidir.
- Profil boru ile motorun borusu arasında yeterli mesafe olmalıdır.
- Eksenel bir boşluk kalmasına dikkat ediniz (1–2 mm)

### Profil borularına montaj

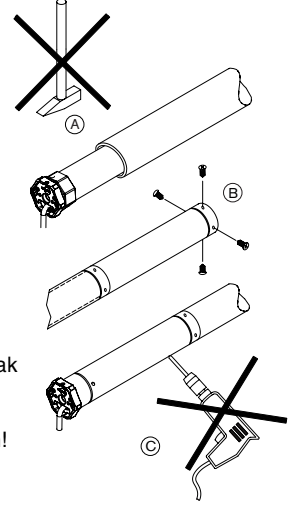
- Ⓐ Motoru uygun bir adaptör ve son sınır şalteri bileziği ile profil borunun içine yerleştirin.

Motorun kablosunu korumalı bir şekilde döşeyin, bükmeyin.

- Ⓑ Boru taşıyıcısını, aksel kaymaya karşı emniyete alın, örneğin aks taşıyıcısını vidalayın veya perçinleyin.

Motoru yatağı içerisinde aksel olarak sabitleyin!

- Ⓒ Stor perdeyi şaftın üzerine tespitleyin!



**Dikkat!**



**Elektrik çarpması nedeniyle yaralanma tehlikesi.**

Motor bölgesinde delik delmeyin!

### Montaj



**Dikkat!**

### Aşağıda gösterilen montaj uyarılarını takip edin!

- Motor, insanlar için tehlike oluşturmayacak şekilde tespit edilmelidir.
- Motorun montajı öncesinde, işletim için gerekli olmayan tüm kablolar ve düzenekler çıkarılmalıdır/sökülmelidir.
- Montaj, işletim ve tertibattaki çalışmalarda, şebeke geriliminin tüm kutuplarının ayrılabilmesi olanağı mevcut olmalıdır (Hirschmann soketi ve Hirschmann konektörü veya en az 3 mm kontak deliğine sahip iki kutuplu şalter veya çok kutuplu ana şalter).
- Motor, KAPALI ön ayarlı (Totman) bir şalter ile kumanda edildiği takdirde tuş, 1,50 m'den daha yüksek bir yere takılmalıdır ve hareketli parçalardan ayrı olmalıdır. İşletim sırasında tertibatların hareket alanı görülebilmelidir.
- 2,5 m'den daha düşük yükseklikte yer alan motorun hareketli parçaları korunmalıdır.
- Anma torku ve anma işletim süresi, çalıştırılan ürünün gerekliliklerine uygun olmalıdır.
- Lütfen tip levhasında yazılı teknik verileri dikkate alın.
- Bu motorda (M tipi motor) en küçük boru iç çapının 46 mm olduğunu dikkate alın.
- Motor, üzerine yağmur yağmayacak şekilde monte edilmelidir.
- Motorları, patlama tehlikesi bulunan ortamlara veya mobil tertibatlara (örneğin araçlar) monte etmeyin.
- Çocukları kumandalardan (uzaktan kumandadan) uzak tutun.

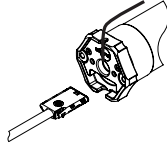
# Yapı Tarzları/İlk Çalıştırma/Bağlantılar

## Cihaz soketinin çıkarılması

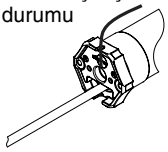


**Elektrik çarpması nedeniyle yaralanma tehlikesi.**

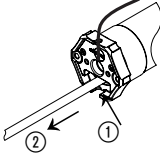
Cihazın soketi takılı değilken, motor kablosunda **şebeke gerilimi** olmamalıdır.



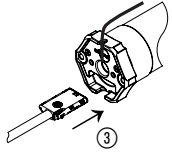
Fabrika çıkış durumu



Soketin çıkarılması



Soketin takılması



## Cihaz soketinin çıkarılması

Motor kablosunu şebeke gerilimi kesilmiş durumda bağlayın.

1. Tornavida ile cihaz soketi kilidini kabloya doğru bastırın.
2. Soketi çekin.

## Cihaz soketinin takılması

3. Şebeke gerilimi bulunmayan soketi, kilit tırnağı yuvasına oturacak şekilde takın.

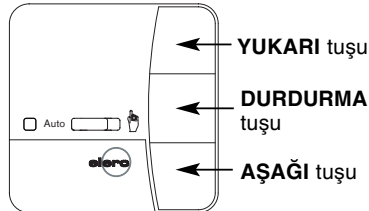
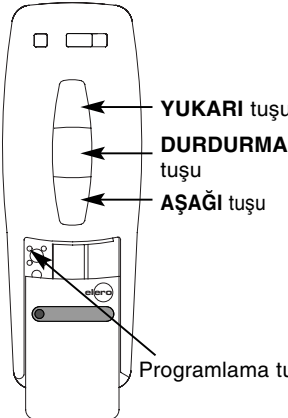
## Yapı tarzları

Birçok farklı yapı tarzı bulunmaktadır:

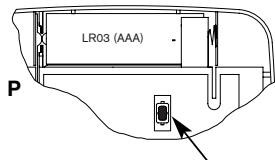
Yapı tarzı
1. Üst/alt son sınır pozisyonları serbestçe ayarlanabilir
2. Üst dayanak noktası sabit, alt son sınır pozisyonu serbestçe ayarlanabilir
3. Üst ve alt dayanak noktaları sabit
4. Üst son sınır pozisyonu serbestçe ayarlanabilir, alt dayanak noktası sabit

## ProLine için tuşların açıklaması

Uzaktan kumanda el ünitesi/duvara monte ünite



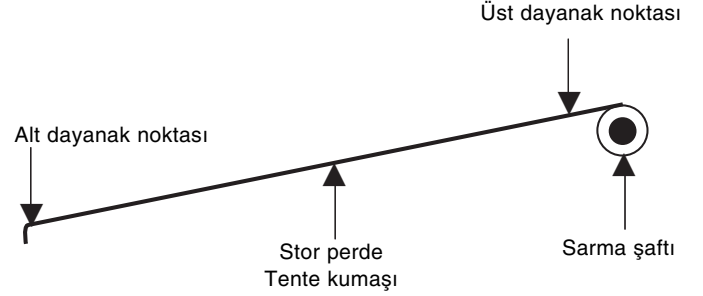
Duvara monte uzaktan kumanda ünitesinin arka yüzü



Programlama tuşu P (Cihazın arka yüzü)

## İlk çalıştırma

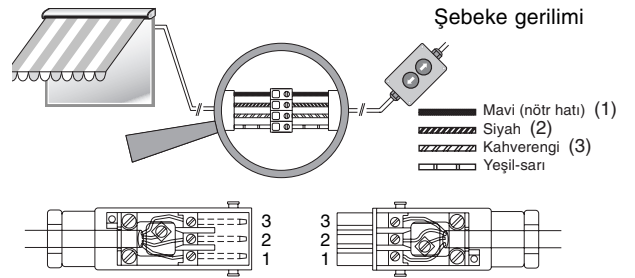
**Uyarı:** Motor, fabrika çıkışı olarak ilk çalıştırma modunda sevk edilmektedir.



## Montaj kablosu bağlantısı

(sadece ilk çalıştırma veya ayarlama işlemleri için müsaade edilir)

1.



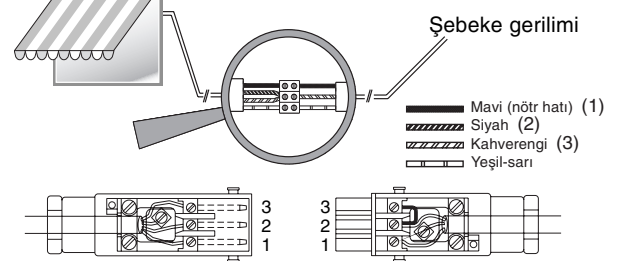
2. Şebeke gerilimini açın.

Son sınır pozisyonlarını istediğiniz zaman montaj kablosunu kullanarak ayarlayabilirsiniz.

**Lütfen dikkat:** Motor, otomatik olarak kısa bir DURAKLAMA ile programlama moduna geçtiğini gösterinceye kadar kumanda tuşlarından birini basılı tutun. Bu durumda son sınır pozisyonlarını ayarlayabilirsiniz.

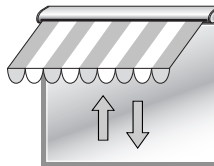
## Uzaktan kumanda bağlantısı (Uzaktan kumanda işletimi)

1.



2. Şebeke gerilimini açın.

**Sadece ilk çalıştırma işlemi sırasında**



3. Motor kısa bir süreyle yukarı ve aşağı doğru hareket eder. Motor uzaktan kumanda modundadır. Uzaktan kumanda ünitesini tanıtırma işlemini yapabilirsiniz.

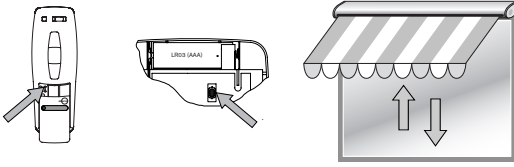
# Uzaktan kumanda ünitesinin tanıtılması/Başka uzaktan kumanda ünitelerinin tanıtılması

## Uzaktan kumanda ünitesinin tanıtılması

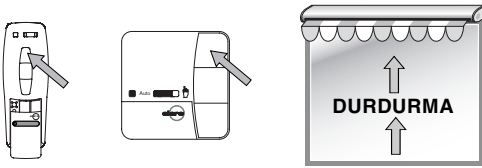
**Tanıtma işleminin yapılabilmesi için gerekli ön koşullar:** Motor, uzaktan kumanda çalışma modunda bulunmalıdır. Son sınır pozisyonlarının ayarlanmış olması gerekmektedir. Son sınır pozisyonlarının ayarlanmamış olması halinde stor perde şaftın sökülecektir.

### 1. Şebeke gerilimini kapatıp açın.

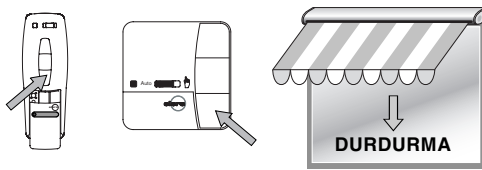
Kısa bir elektrik kesintisinden sonra motor 5 dakika süreyle tanıtma işlemi için hazır konumda bulunmaktadır.



### 2. Uzaktan kumandanın üzerindeki programlama tuşu P'ye basın. Motor yaklaşık 2 dakika boyunca yukarı ve aşağı doğru hareket eder.



### 3. Yukarı doğru hareket başladığında derhal YUKARI tuşuna basın.



### 4. Aşağı doğru hareket başladığında derhal AŞAĞI tuşuna basın. Motor durur. Uzaktan kumanda ünitesini tanıtma işlemi tamamlanmıştır.

## Başka uzaktan kumanda ünitelerinin tanıtılması

En fazla 16 adet uzaktan kumanda ünitesi tanıtılabilir.

Başka uzaktan kumanda ünitelerini tanıtmak için adım 1'den başlayın  
**veya**

### 1. Şebeke geriliminin açılması/kapatılması



### 2. Eş zamanlı olarak basın:

Tanıtılmış uzaktan kumanda ünitesi üzerindeki **YUKARI** ve **AŞAĞI** tuşlarını ve programlama tuşu **P**'yi en az 3 sn. boyunca basılı tutun.

Motor yaklaşık 2 dakika boyunca yukarı ve aşağı doğru hareket eder.



### 3. Yukarı doğru hareket başladığında derhal YUKARI tuşuna basın.



### 4. Aşağı doğru hareket başladığında derhal AŞAĞI tuşuna basın. Motor durur. Uzaktan kumanda ünitesini tanıtma işlemi tamamlanmıştır.

## Uzaktan kumanda ünitesi tanıtma modunun durdurulması

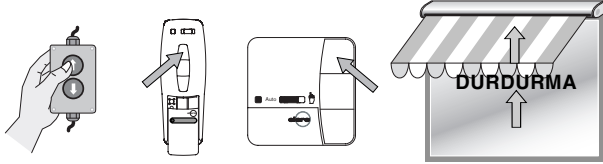
→ bkz. uzaktan kumanda ünitesi kullanım talimatı

## Son sınır pozisyonlarının ayarlanması

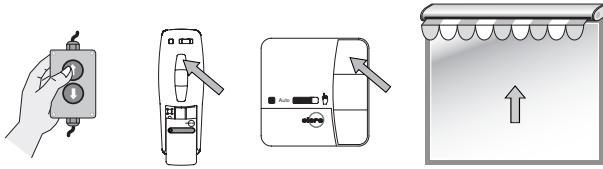
### Yapı tarzı 1: Üst/alt son sınır pozisyonları serbestçe ayarlanabilir

#### Yapı tarzı 1: Üst/alt son sınır pozisyonları serbestçe ayarlanabilir

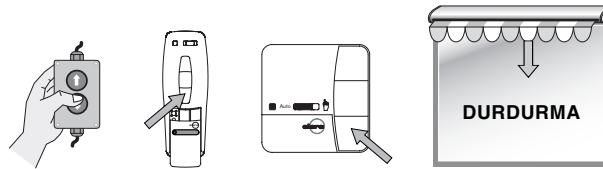
**Uyarı:** Doğru bağlantıya dikkat edin.  
(Montaj kablosu veya uzaktan kumanda işletimi)



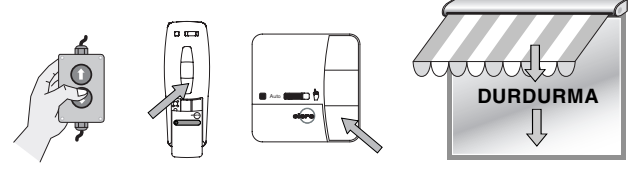
1. Stor perdeyi üst dayanak noktasının 5 cm kadar önünde duracak şekilde yukarı kaldırın.  
Motor, kısa bir DURAKLAMA'nın ardından harekete geçer.



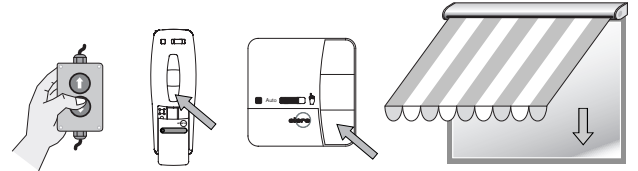
2. Tekrar **YUKARI** tuşuna basın.  
Tertibatı, ayarlamak istediğiniz üst son sınır pozisyonuna getirin.  
Tuşları kullanarak düzeltme yapabilirsiniz.



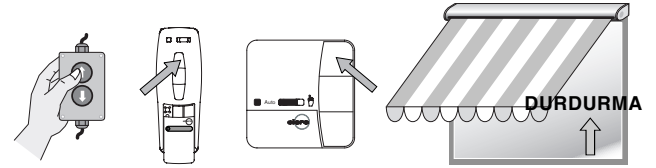
3. Motor otomatik olarak duruncaya kadar **AŞAĞI** tuşunu basılı tutun.  
Üst son sınır pozisyonu ayarlanmıştır.



4. **AŞAĞI** tuşuna tekrar basın.  
Stor perdeyi ayarlamak istediğiniz alt son sınır pozisyonunda biraz daha yukarıda duracak şekilde indirin.  
Motor, kısa bir DURAKLAMA'nın ardından harekete geçer.



5. Tertibatı, ayarlamak istediğiniz alt son sınır pozisyonuna getirin.  
Tuşları kullanarak düzeltme yapabilirsiniz.



6. Motor otomatik olarak duruncaya kadar **YUKARI** tuşunu basılı tutun.  
Alt son sınır pozisyonu ayarlanmıştır.

Son sınır pozisyonlarını ayarlama işlemi tamamlanmıştır.

**Uyarı:** Panjur koruması, ancak panjurun tam ve kesintiye uğramamış şekilde yukarı ve aşağı hareket etmesinden sonra adapte olunur.

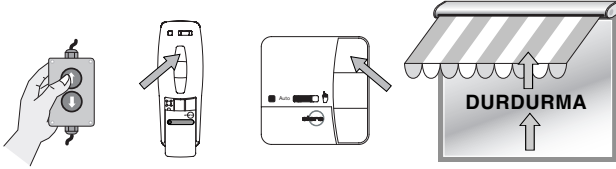
# Son sınır pozisyonlarının ayarlanması

## Yapı tarzı 2: Üst dayanak noktası sabit/alt son sınır pozisyonu serbestçe ayarlanabilir

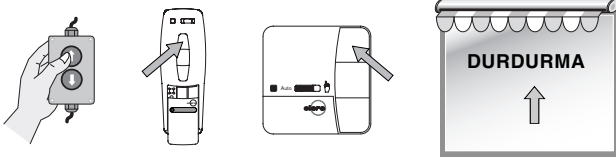


### Yapı tarzı 2: Üst dayanak noktası sabit/alt son sınır pozisyonu serbestçe ayarlanabilir

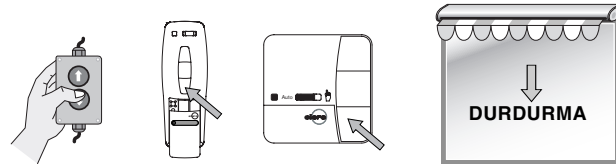
**Uyarı:** Doğru bağlantıya dikkat edin.  
(Montaj kablosu veya uzaktan kumanda işletimi)



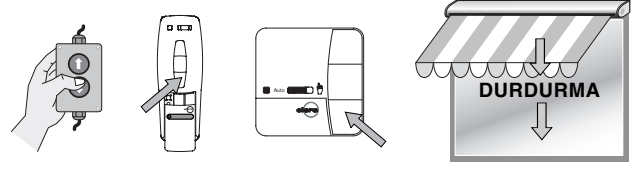
1. Stor perdeyi üst dayanak noktasının 5 cm kadar önünde duracak şekilde yukarı çekiniz.  
Motor, kısa bir DURAKLAMA'nın ardından harekete geçer.



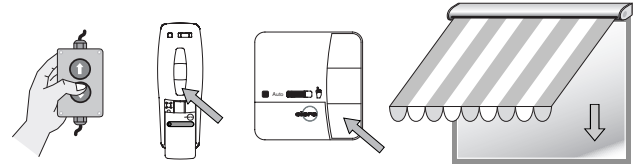
2. Tekrar **YUKARI** tuşuna basın.  
Tertibatı üst dayanak noktasına kadar kaldırın.  
Dayanak noktasına ulaşıldığında motor otomatik olarak devreden çıkar.



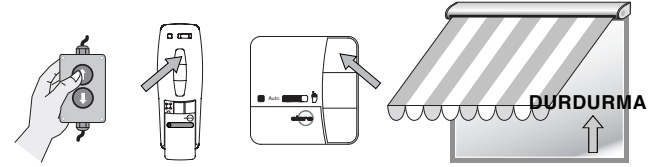
3. Motor otomatik olarak duruncaya kadar **AŞAĞI** tuşunu basılı tutun.  
Üst son sınır pozisyonu ayarlanmıştır.



4. **AŞAĞI** tuşuna tekrar basın.  
Stor perdeyi ayarlamak istediğiniz alt son sınır pozisyonunda biraz daha yukarıda duracak şekilde indirin.  
Motor, kısa bir DURAKLAMA'nın ardından harekete geçer.



5. Tertibatı, ayarlamak istediğiniz alt son sınır pozisyonuna getirin.  
Tuşları kullanarak düzeltme yapabilirsiniz.



6. Motor otomatik olarak duruncaya kadar **YUKARI** tuşunu basılı tutun.  
Alt son sınır pozisyonu ayarlanmıştır.

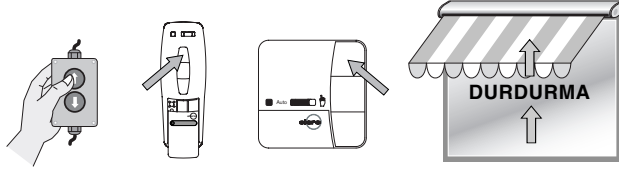
Son sınır pozisyonlarını ayarlama işlemi tamamlanmıştır.

# Son sınır pozisyonlarının ayarlanması

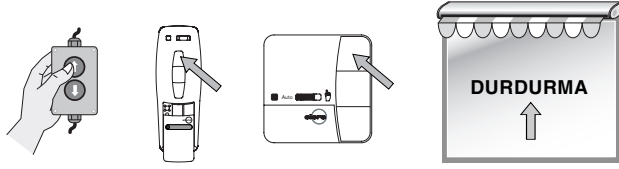
## Yapı tarzı 3: Üst ve alt dayanak noktaları sabit

### Yapı tarzı 3: Üst ve alt dayanak noktaları sabit

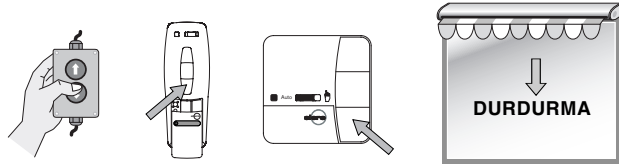
**Uyarı:** Doğru bağlantıya dikkat edin.  
(Montaj kablosu veya uzaktan kumanda işletimi)



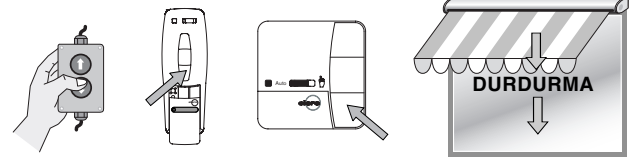
1. Stor perdeyi üst dayanak noktasının 5 cm kadar önünde duracak şekilde yukarı çekiniz.  
Motor, kısa bir DURAKLAMA'nın ardından harekete geçer.



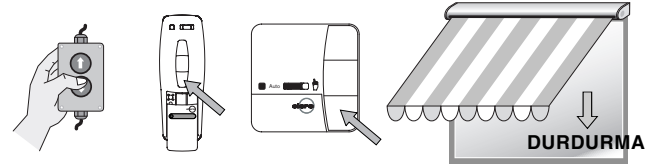
2. Tekrar **YUKARI** tuşuna basın.  
Tertibatı üst dayanak noktasına kadar kaldırın.  
Dayanak noktasına ulaşıldığında motor otomatik olarak devreden çıkar.



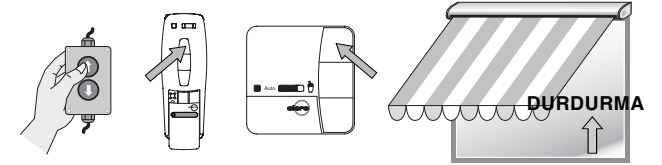
3. Motor otomatik olarak duruncaya kadar **AŞAĞI** tuşunu basılı tutun.  
Üst son sınır pozisyonu ayarlanmıştır.



4. **AŞAĞI** tuşuna tekrar basın.  
Stor perdeyi, alt dayanak noktasından biraz daha yukarıda duracak şekilde indirin.  
Motor, kısa bir DURAKLAMA'nın ardından harekete geçer.



5. Tertibatı alt dayanak noktasına kadar indirin.  
Dayanak noktasına ulaşıldığında motor otomatik olarak devreden çıkar.



6. Motor otomatik olarak duruncaya kadar **YUKARI** tuşunu basılı tutun.  
Alt son sınır pozisyonu ayarlanmıştır.

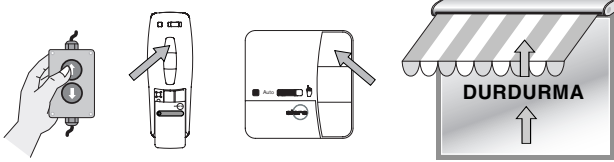
Son sınır pozisyonlarını ayarlama işlemi tamamlanmıştır.

# Son sınır pozisyonlarının ayarlanması

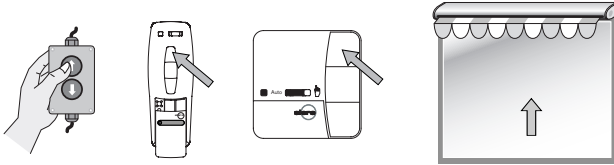
## Yapı tarzı 4: Üst son sınır pozisyonu serbestçe ayarlanabilir/alt dayanak noktası sabit

### Yapı tarzı 4: Üst son sınır pozisyonu serbestçe ayarlanabilir/alt dayanak noktası sabit

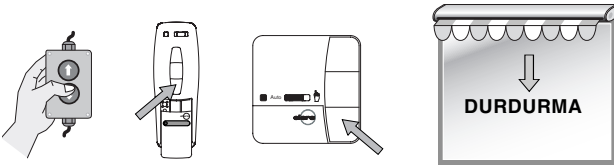
**Uyarı:** Doğru bağlantıya dikkat edin.  
(Montaj kablosu veya uzaktan kumanda işletimi)



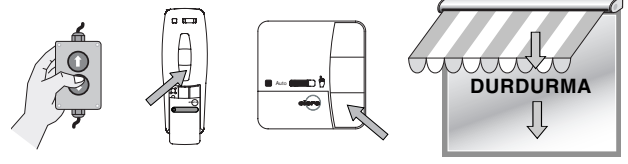
1. Stor perdeyi üst dayanak noktasının 5 cm kadar önünde duracak şekilde yukarı kaldırın.  
Motor, kısa bir DURAKLAMA'nın ardından harekete geçer.



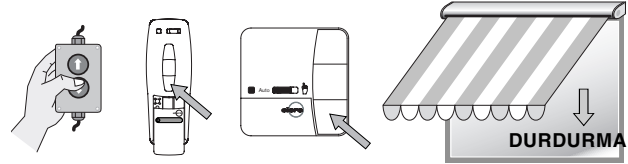
2. Tekrar **YUKARI** tuşuna basın.  
Tertibatı, ayarlamak istediğiniz üst son sınır pozisyonuna getirin.  
Tuşları kullanarak düzeltme yapabilirsiniz.



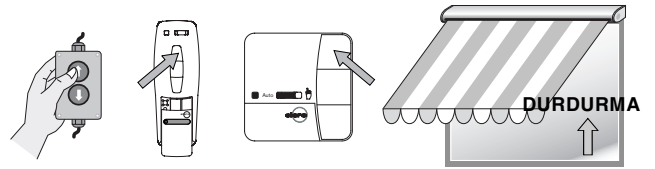
3. Motor otomatik olarak duruncaya kadar **AŞAĞI** tuşunu basılı tutun.  
Üst son sınır pozisyonu ayarlanmıştır.



4. **AŞAĞI** tuşuna tekrar basın.  
Stor perdeyi, alt dayanak noktasından biraz daha yukarıda duracak şekilde indirin.  
Motor, kısa bir DURAKLAMA'nın ardından harekete geçer.



5. Tertibatı alt dayanak noktasına kadar indirin.  
Dayanak noktasına ulaştığında motor otomatik olarak devreden çıkar.



6. Motor otomatik olarak duruncaya kadar **YUKARI** tuşunu basılı tutun.  
Alt son sınır pozisyonu ayarlanmıştır.

Son sınır pozisyonlarını ayarlama işlemi tamamlanmıştır.

#### **Ara pozisyona 1 getirme**

→ bkz. uzaktan kumanda ünitesi kullanım talimatı

#### **Ara pozisyona 2 getirme**

→ bkz. uzaktan kumanda ünitesi kullanım talimatı

#### **Ara pozisyonu 1 silme**

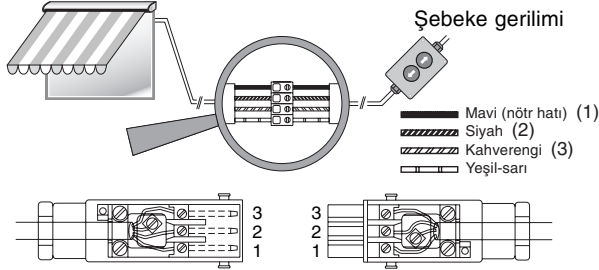
→ bkz. uzaktan kumanda ünitesi kullanım talimatı

#### **Ara pozisyonu 2 silme**

→ bkz. uzaktan kumanda ünitesi kullanım talimatı

# Son sınır pozisyonlarının değiştirilmesi/silinmesi Hata aramaya dair uyarılar

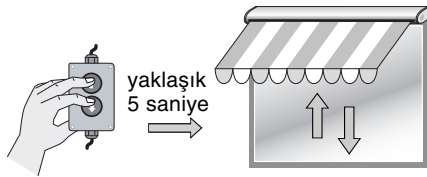
## Son sınır pozisyonlarının montaj kablosu kullanılarak değiştirilmesi/silinmesi



1. Şebeke gerilimini açın.



2. Stor perdeyi orta pozisyona getirin.  
Motor, silme işlemi için hazır konumdadır.

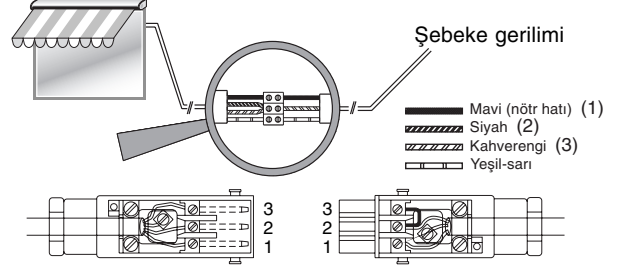


3. Montaj kablosundaki her iki tuşa eş zamanlı olarak basın.  
Yaklaşık 5 saniye sonra motor bir miktar yukarı ve aşağı doğru hareket eder.

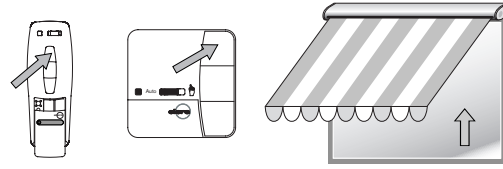
Son sınır pozisyonlarını silme işlemi tamamlanmıştır.

Son sınır pozisyonlarını yeniden ayarlayabilirsiniz.

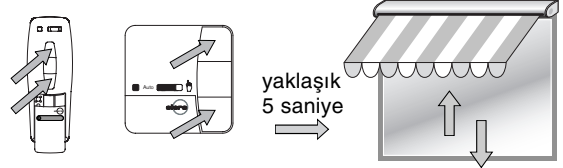
## Son sınır pozisyonlarının uzaktan kumanda ünitesi kullanılarak değiştirilmesi/silinmesi



1. Şebeke gerilimini kapatıp açın.  
Kısa bir elektrik kesintisinden sonra motor 5 dakika süreyle silme işlemi için hazır konumdadır.



2. Stor perdeyi orta pozisyona getirin.



3. Eş zamanlı olarak **YUKARI** ve **AŞAĞI** tuşlarına basın.  
Yaklaşık 5 saniye sonra motor bir miktar yukarı ve aşağı doğru hareket eder.

Son sınır pozisyonlarını silme işlemi tamamlanmıştır.

Son sınır pozisyonlarını yeniden ayarlayabilirsiniz.

### **Uzaktan kumanda ünitelerinin tek olarak silinmesi**

→ bkz. kumanda ünitesi kullanım talimatı

### **Tüm uzaktan kumanda ünitelerinin silinmesi**

→ bkz. kumanda ünitesi kullanım talimatı

## Hata arama

Hata	Muhtemel nedeni	Giderilmesi
• Uzaktan kumanda ünitesi tanıtma modu başlatılmıyor	• Bağlantı hatası • Motorda şebeke gerilimi yok • Zaman aşıldı (5 dak.) • Termik koruma devreye girdi • Uzaktan kumanda ünitesinde pil yok	• Bağlantıları kontrol edin • Şebeke gerilimini kontrol edin • Şebeke gerilimini kapatıp açın • Motoru bir süre soğmaya bırakın • Uzaktan kumanda ünitesini kontrol edin (LED lambası yanmalıdır)
• Uzaktan kumanda ünitesi tanıtılmıyor	• YUKARI/AŞAĞI hareket ettirme tuşlarına çok geç basıldı. Zaman aralığına (1 saniye) dikkat edin • Uzaktan kumanda ünitesi tanıtılmış durumda	• Uzaktan kumanda ünitesi tanıtma modunu yeniden başlatın • DURDURMA tuşuna basın
• Uzaktan kumanda ünitesi üzerindeki her iki tuşa basıldığında motor tepki vermiyor	• Şebeke ceryanı açıldıktan sonraki zaman aralığı (5 dak.) aşıldı • Motorda şebeke gerilimi yok • Uzaktan kumanda ünitesi tanıtılmamış	• Şebeke gerilimini kapatıp açın • Şebeke bağlantısını kontrol edin • Uzaktan kumanda ünitesini tanıtın
• Motor tepki vermiyor	• Termik koruma devreye girdi	• Motoru bir süre soğmaya bırakın
• Motor hareket ederken birden duruyor	• Son sınır pozisyonları ayarlanmamış	• Son sınır pozisyonlarını ayarlayın
• Motor, son sınır pozisyonlarını tanımlıyor	• Tesadüfi motor hareketi • Son sınır pozisyonuna/dayanak noktasına olan hareket yolu çok kısa	• Son sınır pozisyonlarını silin • Son sınır pozisyonlarını yeniden ayarlayın • Motor kısa süreli DURMA aşamasına kadar hareket etmelidir