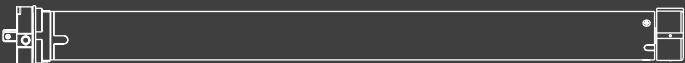


SU9210

Anleitung



Solar-Antrieb für Rollläden

Benutzermodus

1 Standard-Modus oder Schritt-Modus

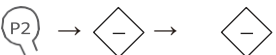


ÖFFNEN und SCHLIESSEN gemeinsam 5S lang drücken, dann loslassen. (1x hin und her), STOP drücken (1x hin und her + 1x piepen), Wechsel in den Schrittmodus. Wenn der Motor 2x hin und her geht und 3x piepst, wechselt er in den Standardmodus.

Schrittmodus: Wenn Sie im Schrittmodus die ÖFFNEN- oder SCHLIESSEN-Taste einmal drücken, läuft der Motor schrittweise. Wenn Sie die Taste länger als 2 Sekunden drücken, fährt der Rollladen komplett herauf oder herunter.

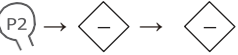
2 Setzen einer bevorzugten Halteposition

Bevorzugte Halteposition setzen



Prüfen Sie, ob die obere und untere Endlage eingestellt sind. Bewegen Sie den Rollladen in die gewünschte Position. Drücken Sie P2 (1x hin und her + 1x piepen), Drücken Sie STOP (1x hin und her + 1x piepen), Drücken Sie erneut STOP (2x hin und her + 3 Pieptöne), Die Position wird gespeichert.

Bevorzugte Halteposition löschen



Drücken Sie P2 (1x hin und her + 1 Piepton), drücken Sie STOP (1x hin und her + 1 Piepton); drücken Sie erneut STOP (1x hin und her + 1 langer Piepton), die bevorzugte Position wird gelöscht.

* Wenn sich der Rollladen nach dem Speichern der Position nicht in der bevorzugten Position befindet, halten Sie die STOP-Taste 2S lang gedrückt. Der Motor wird dann automatisch in die bevorzugte Position fahren.

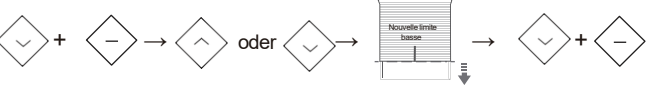
3 Anpassen der Endpunkte

1 : Anpassung des oberen Endpunktes



Drücken Sie ÖFFNEN und STOP für 5S (1x hin und her + 1 langer Piepton), bewegen Sie den Rollladen bis zur gewünschten neuen oberen Position, drücken Sie ÖFFNEN und STOP für 2S (2x hin und her + 3 Pieptöne), die neue obere Position ist erfolgreich gespeichert.

2 : Anpassung des unteren Endpunktes



Drücken Sie SCHLIESSEN und STOP für 5S (1x hin und her + 1 langer Piepton), bewegen Sie den Rollladen bis zur gewünschten neuen unteren Position, drücken Sie SCHLIESSEN und STOP für 2S (2x hin und her + 3 Pieptöne), die neue untere Position ist erfolgreich gespeichert.

*Nach dem Aufrufen des Endpunkteinstellung wird die „bevorzugte Halteposition“ nicht geändert oder gelöscht. Wenn innerhalb von 2 Minuten keine Aktion ausgeführt wird, bewegt sich der Motor hin und her und kehrt in den Benutzermodus zurück. Die oberen und unteren Grenzpositionen können nicht identisch sein.

4 Geschwindigkeitsregulierung

1 : Erhöhen der Geschwindigkeit



P2

2 : Reduzieren der Geschwindigkeit



P2

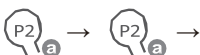
Drücken Sie P2 (1 Mal hin und her + 1 Piepton), drücken Sie ÖFFNEN (1 Mal hin und her + 1 Piepton), drücken Sie erneut ÖFFNEN (2 Mal hin und her).

Drücken Sie P2 (1x hin und her + 1 Piepton), drücken Sie SCHLIESSEN (1x hin und her + 1 Piepton), drücken Sie SCHLIESSEN erneut (2x hin und her).

* Wenn es während der Bedienung keine Geschwindigkeitsänderung gibt, bedeutet dies, dass der Motor seine maximale oder minimale Geschwindigkeit erreicht hat; im Standardmodus gibt der Buzzer beim letzten Schritt 1 Piepton ab. Im Schrittmodus gibt der Buzzer beim letzten Schritt 2 Pieptöne ab.

5 Einen zusätzlichen Sender verknüpfen oder entfernen

Methode 1



P2(a)

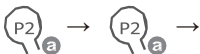
P2(a)



P2(b)

Drücken Sie zweimal P2 des Senders, der bereits mit dem Motor verknüpft ist, drücken Sie P2 des neuen Senders, der verknüpft werden soll (2 Mal hin und her und 3 Pieptöne), der neue Sender ist verknüpft. *Wiederholen Sie den Vorgang, um den Sender zu löschen.*

Methode 2



P2(a)

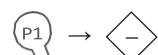
P2(a)



STOP(b)

Drücken Sie zweimal P2 auf dem Sender, der bereits mit dem Motor verknüpft ist, drücken Sie 2S lang STOP auf dem neu zu verknüpfenden Sender (2x hin und her und 3 Pieptöne), der neue Sender ist verknüpft.

Methode 3



P1

STOP(b)

Drücken Sie P1 am Motor für 2S (1x hin und her), drücken Sie STOP am neu zu verknüpfenden Sender für 2S (2x hin und her und 3 Pieptöne), der neue Sender ist verknüpft. *Wiederholen Sie den Vorgang, um den Sender zu löschen.*

* (a) vorhandener Sender, (b) zu verknüpfender/löschender Sender. Nach dem Hinzufügen oder Löschen eines Senders bleiben alle Motoreinstellungen erhalten.

Index

	Einstellung	Kurzanleitung
1	Anlernen / Pairing	P1 (für 2 Sekunden) → Stop (für 2 Sekunden)
2	Richtungsänderung	ÖFFNEN + SCHLIESSEN (gemeinsam für 2 Sekunden)
3	Bestimmung der Endpunkte	Obere Endstellung: ÖFFNEN (für 2 Sekunden) → Stop → ÖFFNEN + Stop (für 2 Sekunden)
		Untere Endstellung: SCHLIESSEN (für 2 Sekunden) → Stop → SCHLIESSEN + Stop (für 2 Sekunden)
4	Betriebsmodus ändern	ÖFFNEN + SCHLIESSEN (gemeinsam für 5 Sekunden) → Stop
5	Bevorzugte Halteposition setzen/löschen	P2 → Stop → Stop
6	Anpassen der Endpunkte	1 Obere Endstellung: ÖFFNEN + Stop (gemeinsam für 5 Sekunden) → ÖFFNEN oder SCHLIESSEN → ÖFFNEN + Stop (gemeinsam für 2 Sekunden)
		2 Untere Endstellung: SCHLIESSEN + Stop (gemeinsam für 5 Sekunden) → ÖFFNEN oder SCHLIESSEN → SCHLIESSEN + Stop (gemeinsam für 2 Sekunden)
7	Einstellen der Geschwindigkeit	1 Geschwindigkeit erhöhen: P2 → ÖFFNEN → ÖFFNEN
		2 Geschwindigkeit reduzieren: P2 → SCHLIESSEN → SCHLIESSEN
8	Sender hinzufügen/entfernen	P2(a) → P2 (a) → P2(b)
		P2(a) → P2 (a) → Stop(b) (für 2 Sekunden)
		P1 (für 2 Sekunden) → Stop(b) (für 2 Sekunden)

Fehlerbehandlung

Fehler	Mögliche Ursachen	Lösung
Der Motor bewegt sich nicht	Die Fernbedienung ist nicht angelernt	Fernbedienung anlernen (siehe « Pairing »)
	Wenn nach langem Drücken von P1 keine Reaktion erfolgt, ist die Stromversorgung nicht angeschlossen oder der Motor ist beschädigt oder kaputt.	Kontaktieren Sie den Kundendienst des Anbieters