



OXIMO RTS je inteligentní trubkový pohon s vestavěným přijímačem dálkového ovládání, určený pro předokenní rolety všech provedení - s pevnými i pružinovými závěsy, s mechanickým nebo programovatelným určením koncových poloh i pro rolety s integrovanou sítčkou proti hmyzu.

Pohony **OXIMO RTS** průběžně sledují sílu, potřebnou pro vytažení nebo spuštění rolety. Jsou proto schopny rozpoznat zablokování rolety a vypnout, např. vlivem překážky v cestě rolety, nebo v zimě kvůli přimrznutí koncové lišty rolety.

Pohony **OXIMO RTS** spolupracují se všemi dálkovými ovladači a automatickými vysílači z programu SOMFY RTS a reagují na signály bezdrátových automatik Sunis Wirefree RTS a Soliris Sensor RTS (pouze slunce).

1. Technické údaje

Napájecí napětí jmenovité:	230 V / 50 Hz
Rozsah napájecího napětí:	207 ... 244 V
Jmenovité otáčky:	17 ot/min
Maximální souvislá doba chodu:	4 minuty
Poměr časů chod / klid:	2 / 3
Kapacita koncových spínačů:	200 otáček hřídele
Pracovní kmitočet radio:	433,42 MHz
Krytí:	IP 44
Rozsah pracovních teplot:	-10 ... +40°C (trvale) -25 ... +70°C (max. 20% provozní doby, ne souvisle)



Somfy, spol. s r.o. tímto prohlašuje, že pohony s přijímačem DO typové řady OXIMO RTS jsou ve shodě se základními požadavky a dalšími příslušnými ustanoveními směrnice 1999/5/ES.

Prohlášení o shodě je k dispozici na adrese www.somfy.com/ce

Nedodržení pokynů a instrukcí, uvedených v tomto návodu k použití, ruší veškeré záruky a odpovědnost ze strany Somfy.

Somfy nenes odpovědnost za změny směrnic, norem a uvedených údajů, které vstoupily v platnost po uveřejnění tohoto návodu.

Vlastnosti:

- SDC - Somfy Drive Control® pro šetrnou manipulaci s roletami
- rozpoznání překážky nebo zablokování v obou směrech
- ochrana proti přimrznutí koncové lišty rolety
- nastavení a rozpoznání koncových poloh pro všechny typy závěsů a provedení rolet
- vhodné i pro rolety s integrovanou sítčkou proti hmyzu
- jedna přesná mezipoloha (lze ji vyvolat z kterékoli polohy rolety)
- vestavěný přijímač dálkového ovládání
- spolupráce s bezdrátovými automatikami Sunis Wirefree RTS a Soliris Sensor RTS (pouze povely sluneční automatiky)
- kapacita paměti přijímače - max. 12 vysílačů, z toho nejvýše 3 bezdrátové automatiky

2. Důležité informace



2.1 Bezpečnostní pokyny

Nedodržení následujících pokynů může způsobit zranění osob nebo hmotné škody, proto si je pečlivě přečtěte a bezpodmínečně se jimi řiďte!

- Pohon, jeho krouticí moment a doba chodu musí odpovídat zařízení, ve kterém je použit.
- Správná funkce zařízení je zaručena pouze tehdy, pokud byla instalace a montáž provedena odborně, přívod proudu je dostatečně dimenzován a zařízení je pravidelně udržováno.
- Je dovoleno používat pouze originální příslušenství Somfy (uložení, unašeče, adaptéry, ...).
- Instalaci, odzkoušení a uvedení do provozu smí provádět pouze osoba odborně způsobilá. Instalace musí být provedena podle příslušných předpisů!
- Všechna přívodní vedení musí být po dobu montáže nebo údržby zařízení bez napětí a zabezpečena proti jeho nechtěnému zapnutí!
- Pohyblivé části pohonů, které se nacházejí ve výšce menší než 2,50m nad podlahou, musí být předepsaným způsobem chráněny proti dotyku.
- Kontrolujte pravidelně technický stav zařízení. Pokud je zařízení jakkoliv poškozeno (závěsy, lamely, vodící lišty, přívodní kabel apod.) nebo vykazuje nesprávnou funkci (např. nedodržení nastavených koncových poloh), dále je nepoužívejte a zajistěte odbornou opravu.
- Zařízení musí být zajištěno proti neodborné a neoprávněné manipulaci, zejména ze strany dětí. Proto dálkové ovladače ukládejte tak, aby k nim děti neměly přístup a také dbejte, aby si nehrály s pevně instalovanými ovladači.



2.2 Informace k rádiovému příjmu

- V tomto návodu se souhrnným pojmem **vysílač** rozumí nástěnný nebo přenosný dálkový ovladač, spínací hodiny s rádiovým přenosem povelů, bezdrátové sluneční / větrné automatiky a jiné RTS kompatibilní vysílače. Použití slova vysílač nebo ovladač je rovnocenné.
- Při montáži dodržujte tyto zásady:
 1. minimální výška přijímače nad zemí - 1,5 m
 2. minimální vzdálenost mezi pohonem OXIMO RTS a vysílačem - 30 cm
 3. minimální vzdálenost mezi pohonem OXIMO RTS a dalším přijímačem - 20 cm (to platí i pro vzájemnou polohu pohonů - pozor tedy na montáž dvou pohonů hlavami k sobě!)
- Dosah vysílače závisí na místních podmínkách, obvyklé hodnoty se pohybují do 200m ve volném prostoru popř. do 20m v budovách. Jedná se o **typické, nikoli zaručené** hodnoty. Zejména v budovách je dosah silně závislý na stavební konstrukci, hustotě a vedení instalačních rozvodů, nebo na používaném technickém vybavení a může být různý v různých směrech. Doporučujeme Vám proto, pokud je to možné, umístění přijímačů a vysílačů před konečnou instalací vyzkoušet a zajistit tak optimální funkci systému.
- Vysílače jiných zařízení (bezdrátové myši, starší bezdrátová sluchátka apod.), pracující na tomtéž kmitočtu, mohou dosah a činnost dálkového ovládání nepříznivě ovlivnit.



2.3 Možnosti nastavení a chování pohonu OXIMO RTS během provozu

2.3.1 Možnosti nastavení koncových poloh

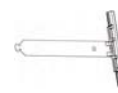
Pohon OXIMO RTS umožňuje zvolit pro kteroukoli koncovou polohu jeden ze dvou možných způsobů nastavení:

- automatické rozpoznání koncové polohy - motor v koncové poloze vypne díky rozpoznání mechanického odporu. Toto nastavení dokáže vyrovnat změnu délky rolety až v rozmezí 1 otáčky hřídele. Roleta dojíždí do koncových poloh s nejmenší potřebnou silou (viz 1.3.4. - Somfy Drive Control®), takže zámky lamel jsou minimálně namáhány a prodlužuje se tak životnost rolety.
- pevně naprogramovaná koncová poloha - koncová poloha se určí při uvádění do provozu a uloží se do paměti pohonu. Pro její rozpoznání pohon počítá otáčky hřídele. Uloženou polohu je možné kdykoli upravit (změnit).



- Při nastavení na automatické rozpoznání **dolní koncové polohy musí** být roleta připevněna k hřídeli pomocí pevných závěsů! O jejich volbě a sortimentu se informujte u svého dodavatele nebo přímo u Somfy, spol. s r.o.
- Při nastavení na automatické rozpoznání **horní koncové polohy musí** být roleta opatřena vhodnými mechanickými zarážkami v koncové liště.
- Standardní pružinové (flexibilní) závěsy lze použít pouze v případě pevně naprogramované dolní koncové polohy. Navíc při použití těchto závěsů nelze zaručit funkci rozpoznání překážky při chodu směrem dolů.

Při uvádění pohonu OXIMO RTS do provozu (viz odst. 4.3) tedy můžete vybrat jednu ze čtyř možností:



VARIANTA

A

obě koncové polohy automatické

B

horní koncová poloha pevně naprogramovaná
dolní koncová poloha automatická

C

horní koncová poloha automatická
dolní koncová poloha pevně naprogramovaná

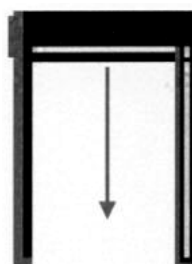
D

obě koncové polohy pevně naprogramované

2.3.2 Rozpoznání nájezdu na překážku

A. PŘI POHYBU SMĚREM DOLŮ

Při pohybu rolety směrem dolů je dráha rolety rozdělena do 3 zón:



Z3 = 1 otáčka pohonu od koncové polohy

Z2 = mezi Z1 a Z3

Z1 = 2s chodu pohonu před dolní koncovou polohou

Hranice zón si zachovávají svoji polohu po celou dobu životnosti rolety, pokud není proveden návrat pohonu do výrobního stavu.

- Pokud pohon při pohybu směrem DOLŮ rozpozná překážku v zónách **Z1** nebo **Z3**: zastaví, na dobu 70ms odbrzdí, aby uvolnil tlak v pancíři rolety a zůstane v klidu. Poté není možné bezprostředně opakovat povel DOLŮ. Nejdříve je nutné zadat povel NAHORU, a teprve poté lze povel DOLŮ opakovat.
- Pokud pohon při pohybu směrem DOLŮ rozpozná překážku v zóně **Z2**: zastaví a na dobu 70ms odbrzdí, aby uvolnil tlak v pancíři rolety. Poté pohon reverzuje, vytáhne roletu nahoru a zastaví 1 otáčku hřídele před dosažením horní koncové polohy. Povel DOLŮ lze opakovat.

B. PŘI POHYBU SMĚREM NAHORU

Pokud pohon rozpozná překážku při pohybu směrem NAHORU:

- zastaví, na dobu 70ms odbrzdí, aby uvolnil tlak v pancíři rolety a zůstane v klidu.

Poté není možné bezprostředně opakovat povel NAHORU. Nejdříve je nutné zadat povel DOLŮ, a teprve poté lze povel NAHORU opakovat.

C. V OBOU SMĚRECH

Jakmile pohon zjistí, že se hřídel neotáčí, zastaví a vypne se:

- na začátku pohybu směrem NAHORU po 1,5 s (např. při přimrznutí koncové lišty rolety)
- během pohybu směrem NAHORU nebo DOLŮ po 0,5 s

2.3.3 Přesná mezipoloha

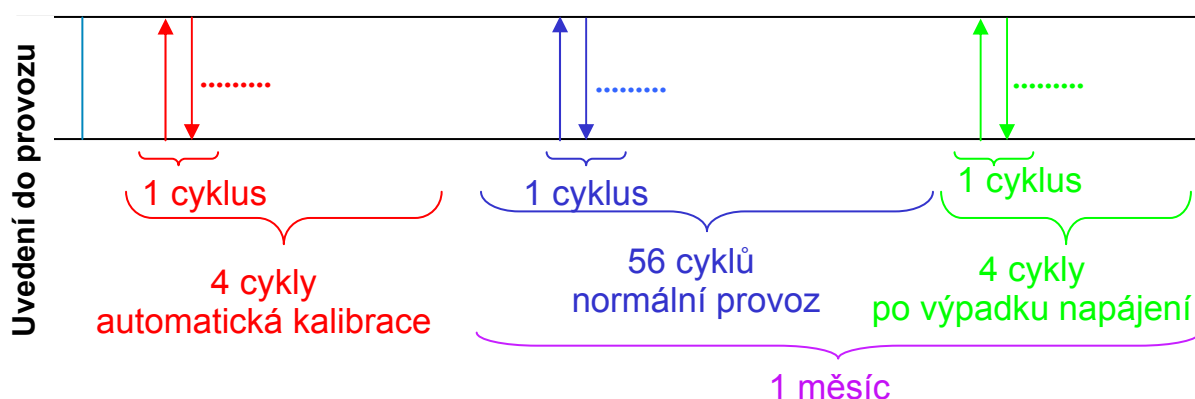
Do paměti pohonu OXIMO RTS lze uložit jednu mezipolohu. Tato mezipoloha je přesná, tzn. lze ji vyvolat z libovolné klidové polohy pohonu.

To je možné díky tomu, že pohon během pohybu neustále zjišťuje svoji aktuální polohu a při zadání povelu k najetí do mezipolohy zná směr a počet otáček pro její dosažení.

Po nastavení koncových poloh se automaticky uloží mezipoloha pro pootevření větracích štěrbin. Pokud si přejete tuto mezipolohu změnit nebo ji zcela zrušit, postupujte prosím podle odst. 5.3.

2.3.4 SDC = Somfy Drive Control®

Somfy Drive Control® je označení inteligentní řídicí elektroniky, která chrání pohon i roletu před poškozením, prodlužuje životnost rolety a redukuje její údržbu na minimum.



Po nastavení koncových poloh a uložení prvního uživatelského vysílače do paměti jsou první 4 cykly (tj. kompletní otevření a zavření rolety až do koncových poloh) kalibrační. Pohon si při nich uloží do paměti nastavení koncových poloh a sílu, potřebnou během chodu ve směru NAHORU i DOLŮ. Tyto uložené hodnoty pak průběžně porovnává s hodnotami během každého pohybu rolety.

Pokud zjistí prudký nárůst potřebné síly, vyhodnotí situaci jako náraz na překážku a zastaví. Po každém takovém zastavení následuje krátké odbrždění pohonu, jehož účelem je odlehčit zatížení pancíře.

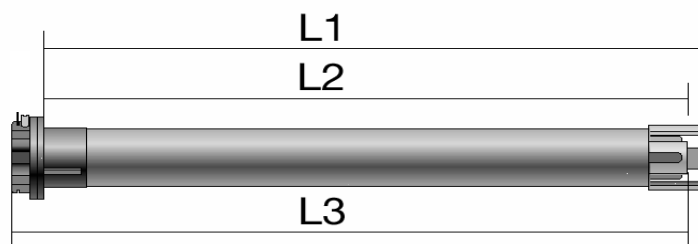
Vliv stárnutí rolety, tj. zvyšování tření apod., je vyloučen obnovením hodnot uložených v paměti pohonu pomocí kalibračního testovacího cyklu každých 56 provozních cyklů resp. každý měsíc.

Pokud dojde k odpojení napájecího napětí (výpadek napájení, údržba atd.), provede pohon po jeho opětovém připojení první 4 cykly také jako kalibrační - stejně jako při prvním uvedení do provozu.

3. Montáž

3.1 Rozměrový výkres

Typ pohonu	L1	L2 ±3mm	L3
OXIMO RTS 6/17	605	590	613
OXIMO RTS 10/17	655	640	663
OXIMO RTS 15/17	655	640	663
OXIMO RTS 20/17	655	640	663
OXIMO RTS 30/17	675	660	683
OXIMO RTS 40/17	745	730	753

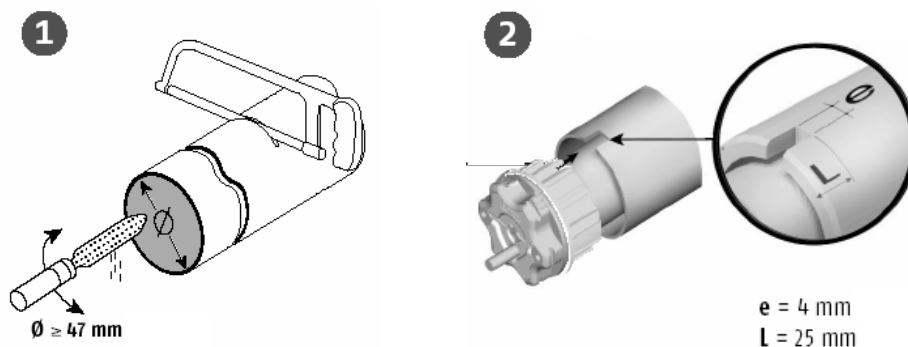


3.2 Přesná trubka

Lze použít trubky (hřídele) o vnitřním průměru min. 47 mm

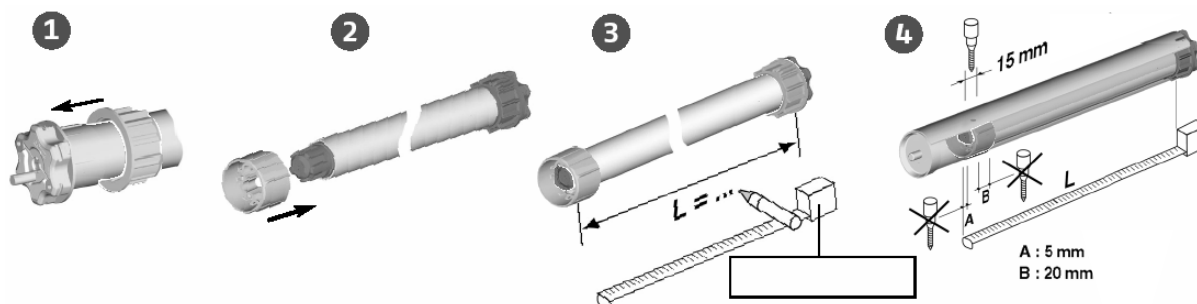
- ❶ zkratíte trubku na potřebnou délku a začistíte otřepy
- ❷ vysekněte do trubky na straně hlavy pohonu výřez pro výstupek snímače otáček (adaptéru)

Dále pokračujte podle postupu v kapitole 3.3



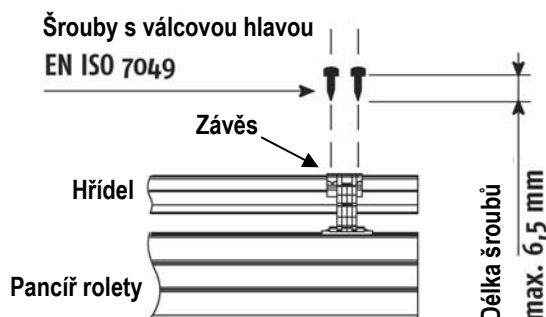
3.3 Hotové hřídele

- 1 nasuňte na pohon vhodný adaptér podle použité hřídele
- 2 nasadte na výstupní hřídel pohonu vhodný unašeč podle použité hřídele
- 3 odměřte nebo zjistěte z tabulky uvedené výše rozměr L1
- 4 v rozmezí podle obrázku od kóty L1 upevněte hřídel k unašeči



3.4 Pevné závěsy

Pokud zvolíte pro nastavení dolní koncové polohy automatické rozpoznání (viz kap. 2.3.1, možnosti A nebo B), je nutné použít pro spojení pancíře rolety s hřídelí pevné závěsy. Pro jejich připevnění použijte samořezné šrouby o maximální délce 6,5 mm!



3.5 Elektrické zapojení



- Instalaci, odzkoušení a uvedení do provozu smí provádět pouze osoba odborně způsobilá. Instalace musí být provedena podle příslušných předpisů!
- Všechna přívodní vedení musí být po dobu montáže bez napětí a zabezpečena proti jeho nechtěnému zapnutí!
- Dodržujte i ostatní pokyny z kapitol 2.1 a 2.2!

DOPORUČENÍ:

- Pohony OXIMO RTS lze zapojovat paralelně.
- Pokud bude napájecí vedení pro pohony řešeno smyčkováním od jednoho pohonu k dalšímu, mělo by takto být v jedné větvi zapojeno **maximálně 10 pohonů**. Důvodem je případný úbytek napětí na vedení, kdy by při zapnutí všech motorů po centrálním povelu mohlo napětí pro poslední motor v řadě klesnout pod povolenou hodnotu.
- Elektroinstalaci řešte tak, aby pro případnou údržbu zařízení v budoucnu bylo možné jednotlivé pohony snadno odpojit a připojit na montážní kabel.
- Přívodní kabel pohonu ved'te tak, aby po něm nemohla do pohonu zatéci voda, případně na něm vytvořte odkapovou smyčku:

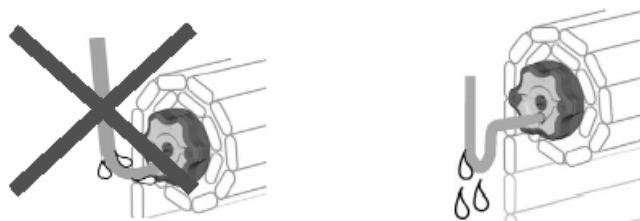
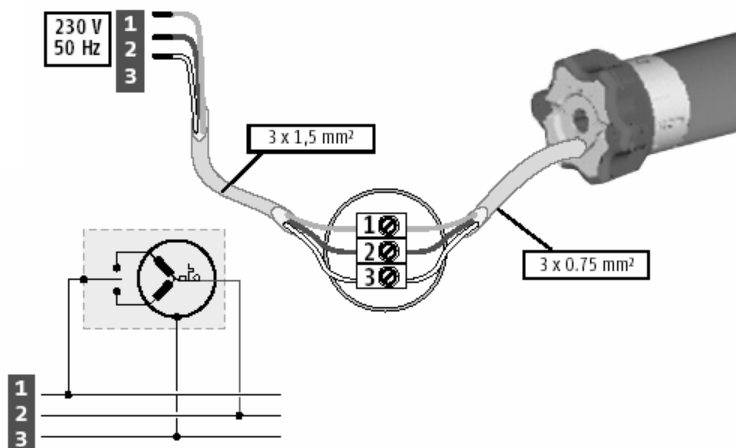


Schéma zapojení:

- 1- L1 hnědý
- 2- N modrý
- 3- PE žluto-zelený



4. Uvedení do provozu

Uvedení pohonu OXIMO RTS do provozu se skládá z těchto kroků:

- 1) přihlášení dílenského ovladače
- 2) kontrola a případná změna směru otáčení
- 3) volba způsobu nastavení a nastavení koncových poloh
- 4) uložení koncových poloh = ukončení „dílenské“ fáze programování
- 5) uložení prvního uživatelského ovladače

Jednotlivé kroky uvedení pohonu do provozu je nutné provést úplně a v uvedeném pořadí. Pokud dojde k chybě v průběhu kroků (1) až (3) včetně, lze provedené úkony zrušit a pohon uvést zpět do výrobního stavu odpojením od napájecího napětí na dobu min. 10s. Pak můžete začít s uváděním do provozu od začátku.

Jakmile je proveden krok (4), není jednoduchý návrat zpět již možný a je nutné nejprve chybné uvedení do provozu zcela dokončit, tj. až po odst. 4.5.1. Pak uveďte pohon do výrobního stavu podle odst. 7.2 a uvádění do provozu začněte znovu od začátku.

Dílenským vysílačem se rozumí vysílač (ovladač), kterým se provádí oživení a dílenské programování, tj. kroky (1) až (4) podle popisu uvedeného výše. Dílenský ovladač může být totožný s uživatelským. Pokud totožný není, po ukončení dílenské fáze programování je automaticky z paměti pohonu vymazán.

Pokud bude dílenský vysílač totožný s uživatelským a jedná se o vícekanálový dálkový ovladač, zvolte na něm již při uvádění pohonu do provozu ten kanál, který bude používat uživatelský ovladač.

Jako dílenský vysílač nelze použít bezdrátovou automatiku a nedoporučujeme ani použití spínacích rádiových hodin Chronis RTS.

DODRŽUJTE ZÁSADU: při programování mějte připojen k napájecímu napětí pouze ten pohon, který právě programujete! Jen tak se vyhnete nebezpečí, že nechtěně přeprogramujete nebo špatně naprogramujete i jiné pohony nebo externí přijímače!

4.1 Přihlášení dílenského vysílače



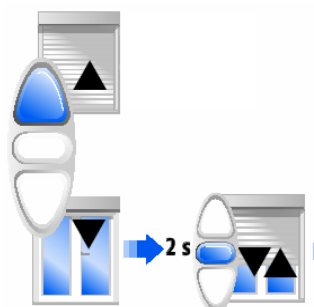
- připojte pohon na napájecí napětí
- na dílenském vysílači stiskněte současně tlačítka NAHORU a DOLŮ
- pohon potvrdí uložení dílenského vysílače krátkým pohybem nahoru/dolů
- pokračujte podle odst. 4.2

Pohon nyní reaguje na stisk tlačítek vysílače v tzv. režimu “totmann“, tj. je v chodu pouze po dobu stisku tlačítka vysílače.

UPOZORNĚNÍ: s ohledem na šetření baterií vysílače je doba nepřetržitého vysílání omezena na 10s, po této době ovladač přestane vysílat a pohon se zastaví. Tlačítko uvolněte a znovu stiskněte, vysílání se obnoví na dalších 10s.

4.2 Kontrola a změna směru otáčení

Kontrola a případně změna směru otáčení pohonu se musí provést nyní, později to již bez návratu do výrobního stavu a opakování celého uvádění do provozu není možné (blíže viz záhlaví kap. 4).



- stiskněte na vysílači tlačítko NAHORU (nebo DOLŮ)
- pokud se pohon pohybuje správným směrem, pokračujte podle odst. 4.3
- pokud se pohon pohybuje opačně, na vysílači stiskněte a asi 2s podržte stisknuté tlačítko STOP, dokud pohon změnu směru otáčení nepotvrdí krátkým pohybem nahoru/dolů
- přezkoušejte směr chodu a pokračujte podle odst. 4.3

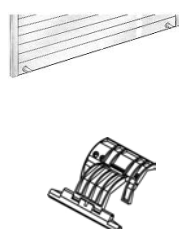
Poznámka: změnu směru chodu lze v tuto chvíli opakovat bez omezení

4.3 Nastavení koncových poloh

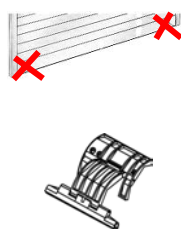
Pro nastavení koncových poloh zvolte jeden ze čtyř možných způsobů podle konstrukce rolety (blíže viz odst. 2.3.1):



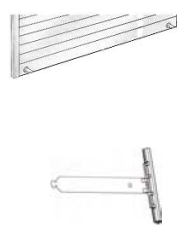
VARIANTA



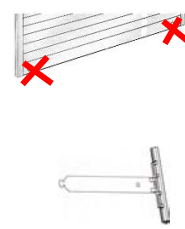
A
obě koncové polohy
automatické



B
horní koncová poloha
pevně naprogramovaná
dolní koncová poloha
automatická

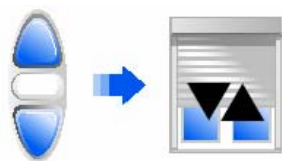


C
horní koncová poloha
automatická
dolní koncová poloha
pevně naprogramovaná



D
obě koncové polohy
pevně naprogramované

A. obě koncové polohy automatické



- stiskněte současně tlačítka NAHORU a DOLŮ
- pohon potvrdí krátkým pohybem nahoru/dolů zvolený způsob nastavení koncových poloh
- pokračujte podle odst. 4.4

B. horní koncová poloha pevně naprogramovaná

dolní koncová poloha automatická



- nastavte roletu pomocí tlačítek NAHORU a DOLŮ do požadované horní koncové polohy
- stiskněte současně tlačítka DOLŮ a STOP
- roleta se rozjede ve směru dolů - pozor, roleta se nyní pohybuje i po uvolnění tlačítek!
- roletu v libovolné poloze zastavte krátkým stiskem tlačítka STOP
- pokračujte podle odst. 4.4

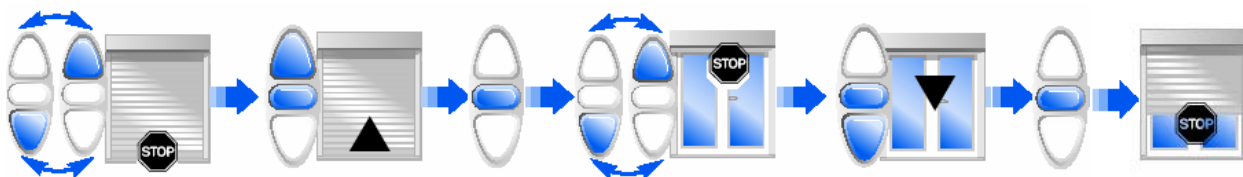
C. horní koncová poloha automatická

dolní koncová poloha pevně naprogramovaná



- nastavte roletu pomocí tlačítek NAHORU a DOLŮ do požadované dolní koncové polohy
- stiskněte současně tlačítka NAHORU a STOP
- roleta se rozjede ve směru nahoru - pozor, roleta se nyní pohybuje i po uvolnění tlačítek!
- roletu v libovolné poloze zastavte krátkým stiskem tlačítka STOP
- pokračujte podle odst. 4.4

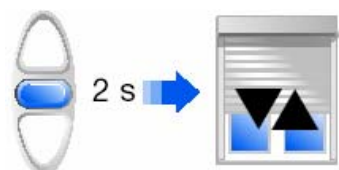
D. obě koncové polohy pevně naprogramované



- nastavte roletu pomocí tlačítek NAHORU a DOLŮ do požadované dolní koncové polohy
- stiskněte současně tlačítka NAHORU a STOP
- roleta se rozjede ve směru nahoru - pozor, roleta se pohybuje i po uvolnění tlačítek!
- roletu zastavte v požadované horní koncové poloze krátkým stiskem tlačítka STOP
- horní koncovou polohu lze přesně nastavit pomocí tlačítek NAHORU a DOLŮ
- stiskněte současně tlačítka DOLŮ a STOP
- roleta se rozjede ve směru dolů - pozor, roleta se pohybuje i po uvolnění tlačítek!
- roletu v libovolné poloze zastavte krátkým stiskem tlačítka STOP
- pokračujte podle odst. 4.4

4.4 Uložení koncových poloh = ukončení dílenského programování

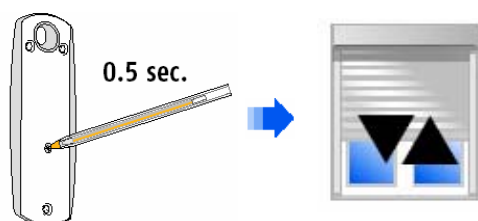
UPOZORNĚNÍ: po provedení tohoto kroku již není možné jednoduše vrátit pohon do výrobního stavu odpojením od napájecího napětí!



- stiskněte a asi 2s podržte stisknuté tlačítko STOP, dokud pohon nepotvrdí uložení koncových poloh krátkým pohybem nahoru/dolů
- dílenská fáze uvedení do provozu je ukončena
- pokud dílenský vysílač, s kterým jste prováděli předchozí nastavení, JE TOTOŽNÝ s uživatelským vysílačem, pokračujte podle odst. 4.5.1
- pokud dílenský vysílač NENÍ TOTOŽNÝ s uživatelským, odpojte pohon od napájení. Dílenský vysílač bude vymazán z paměti, všechna provedená nastavení zůstanou uložena v paměti pohonu. Pro uložení prvního uživatelského vysílače pak pokračujte podle odst. 4.5.2

4.5 Uložení prvního uživatelského vysílače

4.5.1 Bez odpojení napájecího napětí = první uživatelský vysílač JE TOTOŽNÝ s dílenským



- po ukončení kroku podle odst. 4.4 stiskněte na vysílači krátce programovací tlačítko PROG (viz návod k použitému vysílači)
- pohon potvrdí uložení vysílače krátkým pohybem nahoru/dolů
- **UVEDENÍ DO PROVOZU JE UKONČENO**

4.5.2 Po odpojení napájecího napětí

Tento postup použijte, pokud první uživatelský vysílač NENÍ TOTOŽNÝ s dílenským nebo v případě, že z jiných důvodů nebylo vhodné či možné uživatelský vysílač uložit podle odst. 4.5.1. bezprostředně po uložení koncových poloh podle odst. 4.4.



- připojte pohon na napájecí napětí
- pohon oznámí krátkým pohybem nahoru/dolů, že má uloženo dílenské naprogramování a čeká na uložení prvního uživatelského ovladače
- u vícekanálových dálkových ovladačů nejprve zvolte požadovaný kanál (viz návod k použitému ovladači)
- přihlašte uživatelský vysílač současným stiskem tlačítek NAHORU a DOLŮ
- pohon potvrdí přihlášení vysílače krátkým pohybem nahoru/dolů
- stiskněte na vysílači krátce programovací tlačítko PROG (viz návod k použitému vysílači)
- pohon potvrdí uložení vysílače krátkým pohybem nahoru/dolů
- **UVEDENÍ DO PROVOZU JE UKONČENO**

5. Uživatelské programování

Uživatelské programování zahrnuje tyto možnosti:

- 1) uložení dalšího vysílače
- 2) vymazání již uloženého vysílače
- 3) uložení mezipolohy
- 4) změna koncových poloh, uložených do paměti pohonu při uvádění do provozu



Poznámka: změnit lze pouze koncovou(-é) polohu(-y), nikoli způsob nastavení (A ... D, viz kap. 4). Změnit způsob nastavení koncových poloh je možné pouze návratem pohonu do výrobního stavu a novým uvedením do provozu.

5.1 Uložení dalšího vysílače

Do paměti pohonu OXIMO RTS lze uložit maximálně 12 různých vysílačů, z toho nejvýše 3 bezdrátové sluneční automatiky.

Pro uložení nového vysílače do paměti pohonu potřebujete mít k dispozici alespoň jeden vysílač, který je v paměti pohonu již uložen - nemůže to ale být bezdrátová automatika. Pokud jej nemáte (např. ztráta jediného v paměti pohonu uloženého vysílače), postupujte podle odst. 7.1.

- na vysílači, který je již uložen v paměti pohonu^{*)}, stiskněte na asi 2s programovací tlačítko PROG
- pohon potvrdí přechod do učicího režimu krátkým pohybem nahoru/dolů
- stiskněte na novém vysílači krátce programovací tlačítko PROG
- pohon potvrdí uložení nového vysílače krátkým pohybem nahoru/dolů a opustí učicí režim

5.2 Vymazání dříve uloženého vysílače

Pro vymazání vysílače z paměti pohonu potřebujete mít k dispozici ještě alespoň jeden vysílač, který v paměti pohonu zůstane uložen - nemůže to ale být bezdrátová automatika. Vysílač nemůže vymazat sám sebe.

Pokud takový vysílač nemáte (např. ztráta jediného v paměti pohonu uloženého vysílače), postupujte podle odst. 7.1.

- na vysílači, který má zůstat uložen v paměti pohonu^{*)}, stiskněte na asi 2s programovací tlačítko PROG
- pohon potvrdí přechod do učicího režimu krátkým pohybem nahoru/dolů
- stiskněte na vysílači, který má být vymazán z paměti pohonu, krátce programovací tlačítko PROG
- pohon potvrdí vymazání vysílače krátkým pohybem nahoru/dolů a opustí učicí režim

^{*)} **UPOZORNĚNÍ:** Jako tento pomocný vysílač nelze použít bezdrátovou automatiku Sunis Wirefree RTS ani Soliris Sensor RTS.

Vysílač pro tento postup vybírejte pečlivě! Při aktivaci pohonu do učicího režimu pomocí již uloženého vysílače totiž zareagují všechny pohony a externí přijímače, které mají vybraný vysílač uložen v paměti a které jsou v jeho dosahu! Protože postup mazání i ukládání je stejný, může tak dojít k nechtěnému vymazání, ale i uložení nového vysílače také z/do paměti pohonů a přijímačů, kde vymazán/uložen být nemá! Pokud tuto situaci nelze vyloučit, je vhodné všechny ostatní pohony a externí přijímače odpojit od napájení a pohon, do/z kterého má být vysílač uložen/vymazán, zapojit na montážní kabel!

5.3 Uložení, změna a vymazání uživatelské mezipolohy

i Po uvedení do provozu podle kapitoly 4 si pohon automaticky uloží do paměti mezipolohu, která odpovídá otevření větracích štěrbin mezi lamelami rolety.

5.3.1 Uložení nebo změna uživatelské mezipolohy

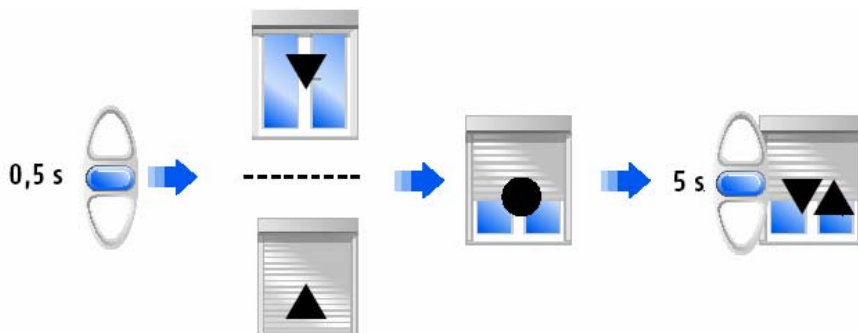
Uložení nové mezipolohy je automaticky vymazána a nahrazena mezipoloha dříve uložená.

Pokud chcete mezipolohu zcela vymazat (tj. bez uložení mezipolohy nové), postupujte podle odst. 5.3.2.



- Pomocí tlačítek NAHORU, DOLŮ a STOP / **my** nastavte žádanou mezipolohu.
- Stiskněte tlačítko STOP / **my** na dobu asi 5s, dokud pohon nepotvrdí uložení mezipolohy krátkým pohybem nahoru/dolů.
- Nová mezipoloha je uložena do paměti pohonu, původní je vymazána.

5.3.2 Úplné vymazání uživatelské mezipolohy



- Pomocí tlačítka STOP / **my** vyvolejte uloženou mezipolohu (viz odst. 6.2) a počkejte, až v ní roleta zastaví.
- Stiskněte a asi 5s držte tlačítko STOP / **my**, dokud pohon krátkým pohybem nahoru/dolů nepotvrdí vymazání mezipolohy
- pohon nemá v paměti uloženu žádnou mezipolohu

5.4 Změna nastavené koncové polohy



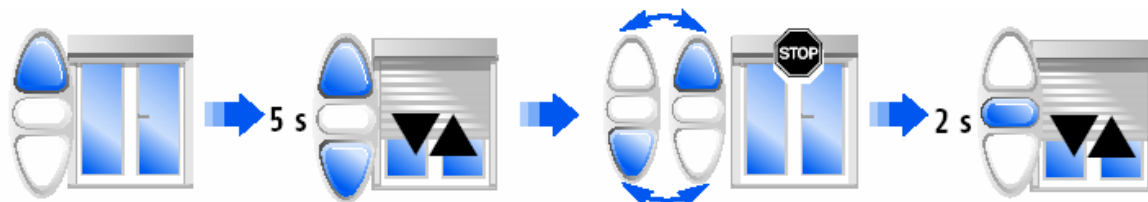
Při jakékoli manipulaci s koncovými polohami, uloženými v paměti pohonu, postupujte velmi opatrně! Při nesprávné manipulaci by mohlo dojít k poškození rolety!

i Změnit lze pouze koncovou(-é) polohu(-y), nikoli způsob nastavení (A ... D, viz kap. 4). Změnit způsob nastavení koncových poloh je možné pouze návratem pohonu do výrobního stavu podle odst. 7.2 a novým uvedením do provozu podle kap. 4.

i *Koncová poloha, kterou chcete změnit, musí být dostupná. Pokud např. po zvýšení parapetu leží původní koncová poloha pod ním, nelze ji tímto způsobem změnit a je nutné uvést pohon do výrobního stavu podle 7.2 a provést znova uvedení do provozu podle kap. 4.*

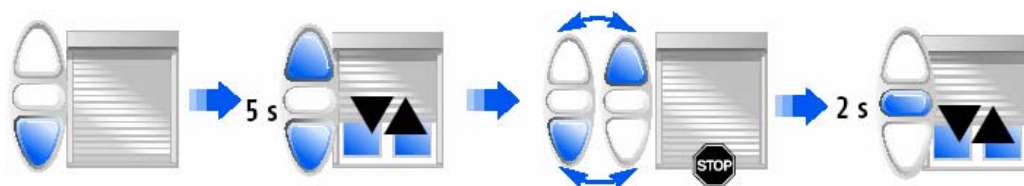
i *Změnit lze pouze pevně naprogramovanou koncovou polohu. Automaticky nastavovanou koncovou polohu tímto postupem změnit nelze.*

5.4.1 Změna horní koncové polohy (nastavení typu B a D)



- nechte roletu vyjet do původní horní koncové polohy
- stiskněte **současně** na dobu asi 5s tlačítka NAHORU a DOLŮ
- pohon potvrdí připravenost ke změně krátkým pohybem nahoru dolů
- pomocí tlačítek NAHORU a DOLŮ nastavte novou horní koncovou polohu
- stiskněte tlačítko STOP / **my** na asi 2s
- pohon potvrdí změnu a uložení nové horní koncové polohy krátkým pohybem nahoru/dolů

5.4.2 Změna dolní koncové polohy (nastavení typu C a D)



- nechte roletu sjet do původní dolní koncové polohy
- stiskněte **současně** na dobu asi 5s tlačítka NAHORU a DOLŮ
- pohon potvrdí připravenost ke změně krátkým pohybem nahoru/dolů
- pomocí tlačítek NAHORU a DOLŮ nastavte novou dolní koncovou polohu
- stiskněte tlačítko STOP / **my** na asi 2s
- pohon potvrdí změnu a uložení nové dolní koncové polohy krátkým pohybem nahoru/dolů

6. Obsluha

6.1 Povelý k chodu

Povelý k chodu se zadávají pomocí tlačítek NAHORU nebo DOLŮ.

Roletu můžete kdykoli zastavit pomocí tlačítka STOP / **my**.

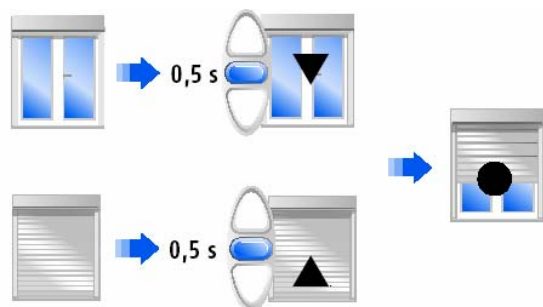
Pokud povel STOP během chodu rolety nezadáte, pohon se automaticky zastaví v nastavené koncové poloze.

6.2 Vyvolání uživatelské mezipolohy

i Po uvedení do provozu podle kapitoly 4 má pohon automaticky uloženu v paměti mezipolohu, která odpovídá otevření větracích štěrbin mezi lamelami rolety.

i Mezipoloha může být vyvolána ručně (viz níže) nebo automaticky. Automaticky je mezipoloha vyvolána po povelu “SLUNCE” od bezdrátové sluneční automatiky Sunis Wirefree RTS nebo Soliris Sensor RTS v případě, že je funkce sluneční automatiky zapnuta (blíže viz odst. 6.3)

Ruční vyvolání mezipolohy



- Uživatelská mezipoloha je přesná, tzn. může být vyvolána z libovolné polohy rolety.
- Pro vyvolání mezipolohy musí být pohon ve stavu STOP.
- Mezipolohu vyvolejte krátkým stiskem tlačítka STOP / **my**.
- Roleta najede do mezipolohy.

6.3 Funkce sluneční automatiky

Aby byla sluneční automatika funkční, musí mít pohon OXIMO RTS uloženu v paměti alespoň jednu bezdrátovou automatiku Sunis Wirefree RTS nebo Soliris Sensor RTS.

Sluneční automatiku můžete zapínat a vypínat pouze pomocí vhodného dálkového ovladače, např. Telis Soliris RTS. Funkce sluneční automatiky se vypíná v pohonech OXIMO RTS, nikoliv v bezdrátové automatice! Bližší informace najdete v návodu k obsluze použitého dálkového ovladače.

Pokud intenzita souvislého slunečního svitu překročí po dobu 2 minut hodnotu, nastavenou na bezdrátové automatice, ta vyšle povel “SLUNCE” a pohon OXIMO RTS najede do uložené mezipolohy.

V této poloze roleta zůstane i poté, co intenzita slunečního svitu poklesne zpět pod nastavenou hodnotu.

Jestliže žádná mezipoloha uložena není (viz odst. 5.3.2) nebo jestliže uložena je, ale roleta se nachází v dolní koncové poloze, je povel “SLUNCE” ignorován.

Pohon OXIMO RTS nereaguje na povely “VÍTR”, vydávané bezdrátovou automatikou Soliris Sensor RTS.

7. Co dělat, když...

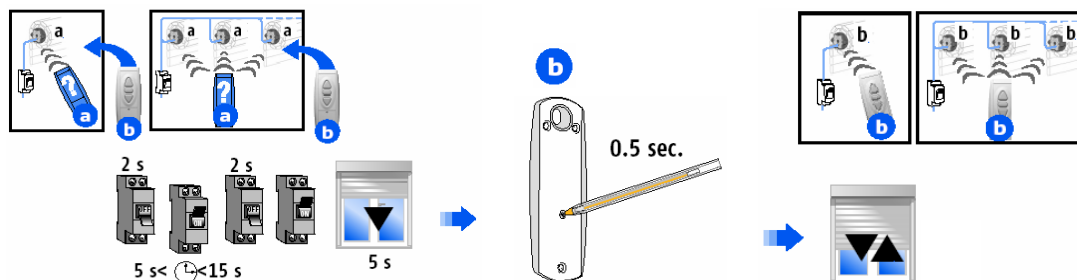
7.1 ... došlo ke ztrátě jediného ovladače, ovládajícího pohon?

Pokud došlo ke ztrátě jediného vysílače, který máte pro ovládání pohonu (případně skupiny pohonů) OXIMO RTS k dispozici, lze pohon uvést do učicího režimu náhradním postupem a pak uložit vysílač nový.

POZOR! Dále popsáním postupem jsou vymazány pouze všechny dálkové ovladače, uložené v paměti pohonu! Bezdrátové automatiky zůstanou v paměti uloženy!

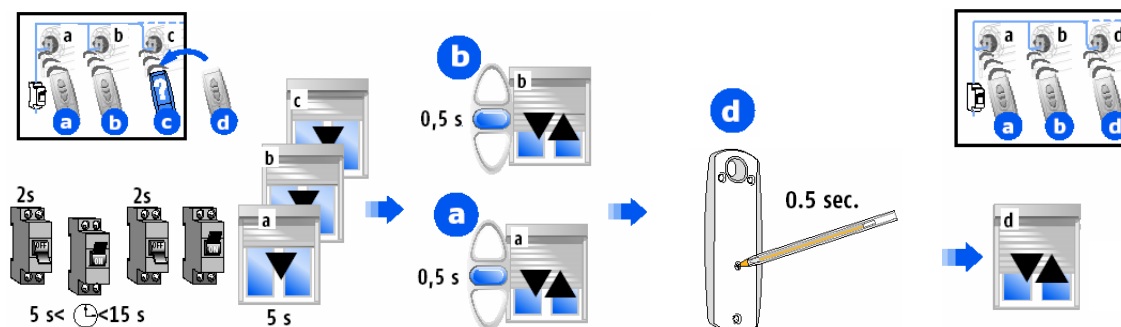
i Pokud nepřipadá v úvahu žádný z postupů, uvedených dále v odst. 7.1.1 nebo 7.1.2 (tj. je zapojeno více pohonů na jednom elektrickém okruhu a nelze najít specifický ovladač pro každý pohon samostatně), je nutné požadovaný pohon zapojit na montážní kabel a všechny ostatní pohony odpojit od napájení!

7.1.1 Pohon (skupina pohonů) je zapojen(a) na samostatném elektrickém okruhu



- Elektrický okruh na 2s vypněte, na 5 ... 15s zapněte, opět na 2s vypněte a pak zapněte.
- Po malé chvíli se pohon na asi 5s rozjede směrem dolů (nebo nahoru, záleží na poloze rolety).
- Vyčkejte, až se pohon zastaví.
- Na novém vysílači krátce stiskněte programovací tlačítko PROG.
- Pohon potvrdí uložení vysílače do paměti krátkým pohybem nahoru/dolů.
- Nový vysílač je uložen do paměti, dříve uložené vysílače s výjimkou bezdrátových automatik jsou vymazány.

7.1.2 Pohon je na společném okruhu s jinými pohony, ale každý reaguje na jiný vysílač



- Elektrický okruh na 2s vypněte, na 5 ... 15s zapněte, opět na 2s vypněte a pak zapněte.
- Všechny pohony (a), (b), (c), zapojené na společný elektrický okruh, se po malé chvíli rozjedou na asi 5s směrem dolů (nebo nahoru, záleží na poloze rolety).
- Vyčkejte, až se všechny pohony zastaví.
- Pohony, jejichž ovladače jsou k dispozici, vyřadte z učicího režimu krátkým stiskem tlačítka STOP na jejich ovladači - v příkladu jsou to pohony (a) a (b). Pohon to potvrdí krátkým pohybem nahoru/dolů.
- V učicím režimu zůstane pouze pohon, jehož ovladač je nyní nedostupný - v příkladu je to pohon (c).
- Na novém vysílači (d) pro pohon (c) krátce stiskněte programovací tlačítko PROG.
- Pohon (c) potvrdí uložení vysílače (d) do paměti krátkým pohybem nahoru/dolů.
- Nový vysílač (d) je uložen do paměti pohonu (c), dříve uložené vysílače s výjimkou bezdrátových automatik jsou vymazány.

7.2 ... potřebujete uvést pohon do výrobního stavu?

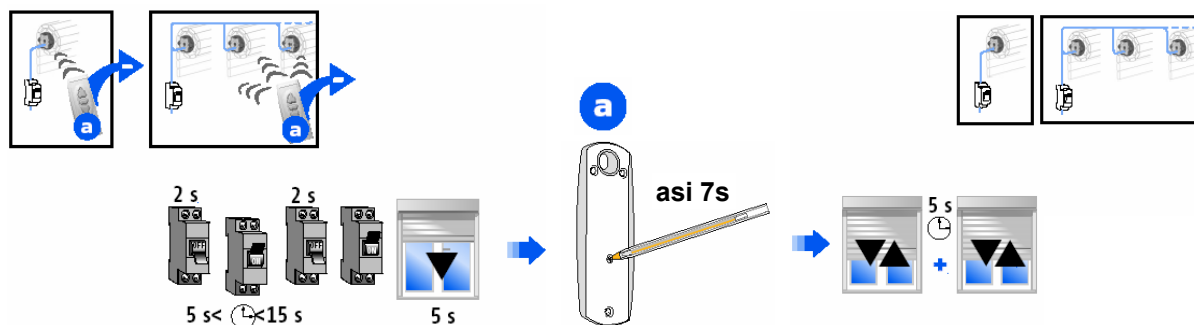


Uvedením do výrobního stavu se vymažou všechna nastavení (směr otáčení, koncové polohy, vysílače), která měl pohon uložena v paměti. Pohon se vrátí do stavu před prvním zapojením.



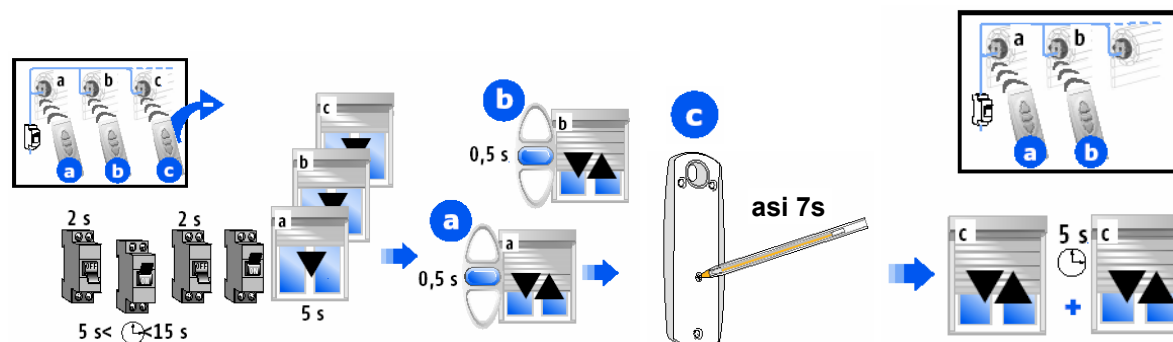
Pokud nepřipadá v úvahu žádný z postupů, uvedených dále v odst. 7.2.1 nebo 7.2.2 (tj. je zapojeno více pohonů na jednom elektrickém okruhu a nelze najít specifický ovladač pro každý pohon samostatně), je nutné požadovaný pohon zapojit na montážní kabel a všechny ostatní pohony odpojit od napájení!

7.2.1 Pohon (skupina pohonů) je zapojen(a) na samostatném elektrickém okruhu



- Elektrický okruh na 2s vypněte, na 5 ... 15s zapněte, opět na 2s vypněte a pak zapněte
- Po chvíli se pohon na asi 5s rozjede směrem dolů (nebo nahoru, záleží na poloze rolety).
- Vyčkejte, až se pohon zastaví
- Na vysílači stiskněte programovací tlačítko PROG a nepřetržitě jej držte 7s stisknuté, dokud se pohon podruhé krátce nepohne nahoru/dolů (poprvé se pohne asi po 0,5s a podruhé po dalších 5s)
- Pohon je uveden do výrobního stavu, všechna předchozí nastavení jsou vymazána

7.2.2 Pohon je na společném okruhu s jinými pohony, ale každý reaguje na jiný vysílač



- Elektrický okruh na 2s vypněte, na 5 ... 15s zapněte, opět na 2s vypněte a pak zapněte.
- Všechny pohony (a), (b), (c), zapojené na společný elektrický okruh, se po malé chvíli rozjedou na asi 5s směrem dolů (nebo nahoru, záleží na poloze rolety).
- Vyčkejte, až se všechny pohony zastaví.
- Pohony, které nechcete uvést do výrobního stavu, vyřadte z učicího režimu krátkým stiskem tlačítka STOP na jejich ovladači - v příkladu jsou to pohony a ovladače (a) a (b). Pohony krátkým pohybem nahoru/dolů návrat z učicího režimu potvrdí.
- V učicím režimu zůstane pouze pohon, který chcete uvést do výrobního stavu - v příkladu je to pohon (c).
- Na vysílači (c) stiskněte programovací tlačítko PROG a nepřetržitě jej držte 7s stisknuté, dokud se pohon podruhé krátce nepohne nahoru/dolů (poprvé se pohne asi po 0,5s a podruhé po dalších 5s).
- Pohon (c) je uveden do výrobního stavu, všechna předchozí nastavení jsou vymazána.

NÁPOVĚDA PRO ZJIŠTĚNÍ STAVU POHONU

Po připojení napájecího napětí pohon:

- zůstane bez pohybu

- krátce se pohne nahoru/dolů

- vyzkoušejte ovladače, které máte k dispozici. Pokud na některý z nich reaguje, je kompletně nastaven. Ověřte nastavení (směr otáčení a koncové polohy).

- pokud pohon na žádný vysílač nereaguje, zkuste postup podle odst. 4.1. Pokud pohon zareaguje, byl ve výrobním stavu. Pokračujte dle odst. 4.2 a dále.

- pokud ani nyní nereaguje, zkuste postup podle 7.2

- postupujte podle odst. 4.5.2. Ověřte nastavení.