

Ricevitore IR 3103
necessario



Manuale Trasmettitore IR

Versione 1.0 Lug.2020



TENDE INTERNE ED ESTERNE

INDICE

Sommario

1.1 Prodotti	4
1.2 Preparazione	5
1.3 Configurazione pulsante	6
2.1 Autocalibrazione	7
3.1 Programmazione dell'unità motore.....	8
3.2 Panoramica dei menu di programmazione.....	9
3.3 Opzioni di programmazione.....	10
Menu 1	10
1.1 Impostazione finecorsa	10
1.2 Impostazione dei canali IR	10
1.3 Impostazione canali RF	11
Menu 2	12
2.1 Velocità di apertura e chiusura	12
2.2 Posizioni intermedie.....	12
2.3 Sensore Luce	13
2.4 CPS: Curtain Protection System – Sistema di Protezione della Tenda	17
Menu 3	19
3.1 Modalità di azionamento	19
3.2 Input invertito	20
3.3 Timer	20
3.4 – 3.6 (Riservato)	21
3.7 Impostazioni predefinite.....	21
4.1 Trasmettitore	22
4.2 Segnali del LED	23
4.3 Connessioni	24

1. Comando infrarossi

1.1 Prodotti

Le unità motore Go-Rail offrono un'ampia gamma di opzioni per garantire un uso ottimale in molteplici situazioni. L'impostazione delle varie opzioni può essere cambiata e memorizzata per mezzo dei pulsanti che si trovano sull'unità motore, oppure tramite gli altri comandi, come ad esempio il trasmettitore IR.

Durante la programmazione, il LED multicolore sull'unità motore fornisce un riscontro visivo per confermare i vari passaggi.



Trasmettitore
IR 3104

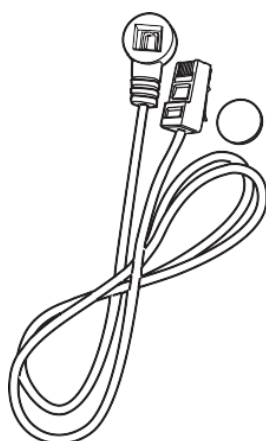
Trasmettitore

I binari motorizzati Go-Rail possono essere programmati e azionati tramite trasmettitore infrarossi (3104) e il ricevitore infrarossi (3103).

Il trasmettitore IR può trasmettere su 15 canali diversi. Sul trasmettitore infrarossi, il canale IR denominato A1 è impostato come predefinito.

Per modificare i canali IR, vedere pag. 10: "IMPOSTAZIONE dei canali IR" nel Menu 1.

Il trasmettitore utilizza 2 batterie AAA (incluse).



Ricevitore IR
3103

Ricevitore IR

Il ricevitore infrarossi è fornito di uno spinotto RJ45 e di un sensore-ricevitore. La lunghezza della corda è 100cm.

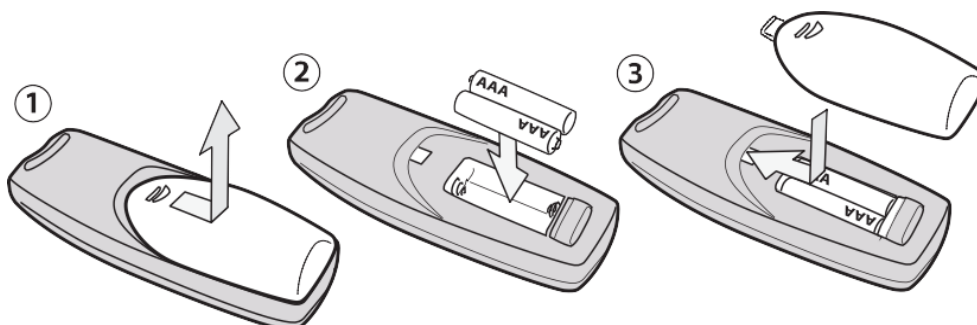
Lo spinotto RJ45 va posizionato sotto l'unità motore (vedere più avanti per istruzioni dettagliate).

Il bollino adesivo serve per attaccare il retro del sensore-ricevitore contro una qualsiasi superficie, così da poter captare i segnali emessi dal trasmettitore. Ogni ricevitore può rispondere ad un massimo di 15 canali. In questo modo, un sistema può rispondere sia al suo specifico segnale IR oppure a segnali di gruppo.

1.2 Preparazione

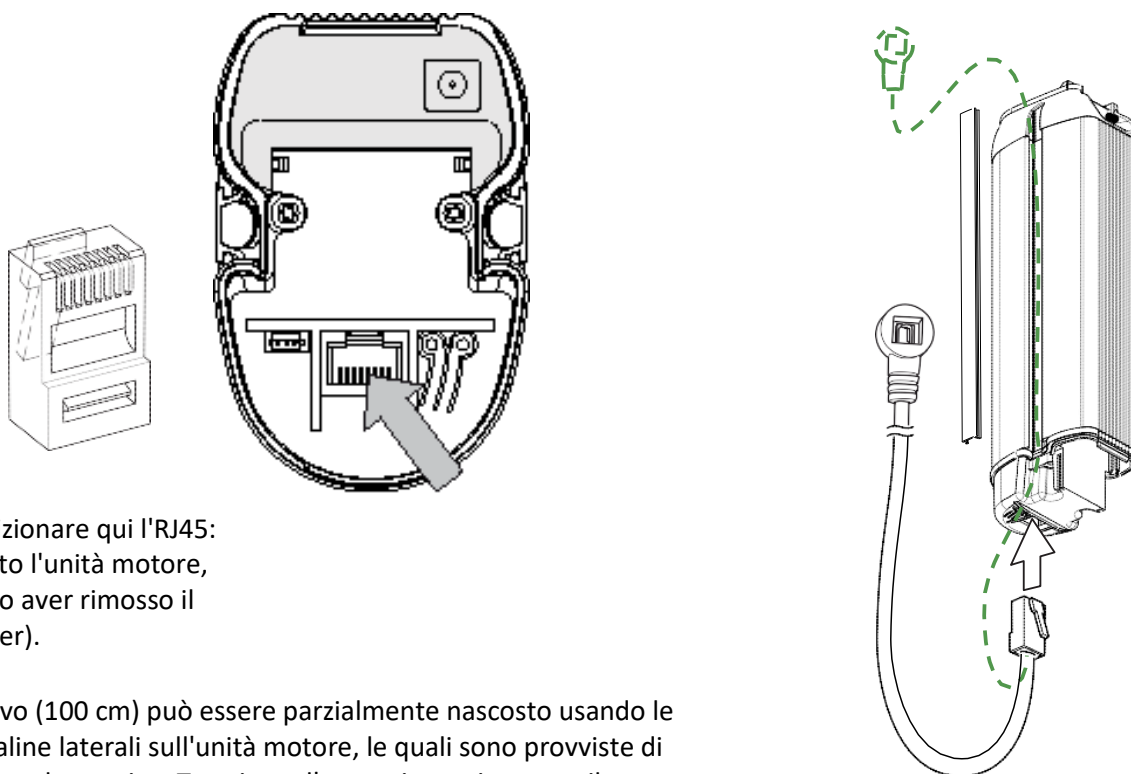
Trasmittitore

Inserire le batterie nel trasmettitore 2 x AAA.



Ricevitore

Lo spinotto RJ45 va inserito nella parte inferiore dell'unità motore.



Posizionare qui l' RJ45:
(sotto l'unità motore,
dopo aver rimosso il
carter).

Il cavo (100 cm) può essere parzialmente nascosto usando le canaline laterali sull'unità motore, le quali sono provviste di strisce decorative. Terminata l'operazione, rimettere il carter.

Sistemi multipli:

Prevedere un ricevitore IR per ogni sistema: i sistemi vanno programmati uno alla volta.

1.3 Configurazione pulsante

Il controllo remoto 3104 può essere usato per programmare e azionare le unità motore Go-Rail. Qui sotto, una panoramica dei vari pulsanti e del loro utilizzo.

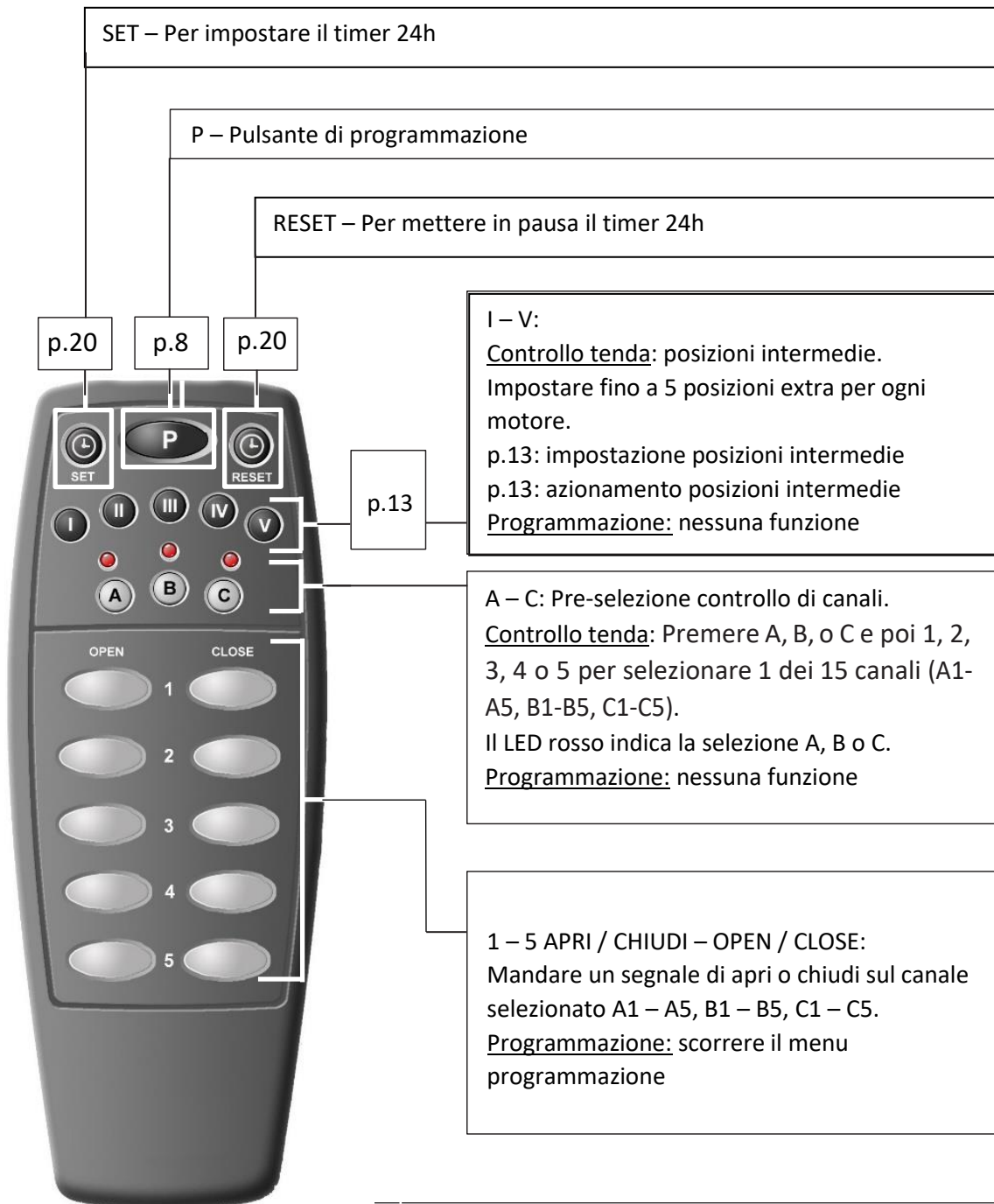
Fasatura pulsante:

Premere brevemente il pulsante (I)

= tenere premuto per meno di 1 secondo

Tenere premuto il pulsante (I)

= tenere premuto per più di 1 secondo



2. Primo utilizzo

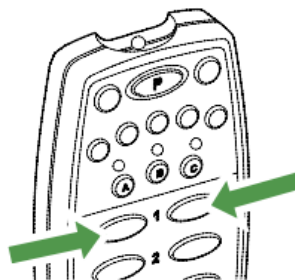
2.1 Autocalibrazione

Il Sistema autocalibra i finecorsa al primo utilizzo, quando gli si dà corrente e lo si aziona per la prima volta tramite il canale 'A1'.

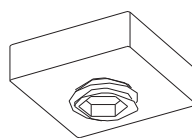
Dopo l'autocalibrazione, il sistema è pronto per l'uso e risponde al canale infrarossi predefinito 'A1'.

Per motori GM-x21-xxxx/x e GM-x10-xxxx/x (NON per GM-1xx-xxxx/x).

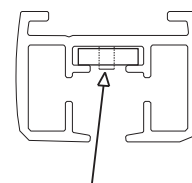
Si possono usare questi pulsanti per regolare i finecorsa durante l'autocalibrazione.



1. Collegare il motore al binario (vedere manuale Go-Rail).
2. Se possibile, agganciare le tende. Successivamente, regolare, se necessario, i finecorsa interni per migliorare l'impacchettamento della tenda (art. 3109, dadi 2). Questi fermi sono prefissati e limitano la distanza di scorrimento del guidatiro.
3. Connettere una fonte di alimentazione attiva (il tipo dipende dal tipo di unità motore).
4. Premere brevemente uno dei pulsanti che si trovano sotto il motore oppure sul dispositivo di controllo.
5. Adesso il LED del motore lampeggia di rosso.
6. Il Sistema scorre fino al finecorsa interno impostato.
7. Il Sistema si muove di ~1cm nella direzione opposta e poi si ferma per 5 secondi: entro 5 secondi bisogna cominciare a regolare, se necessario, i finecorsa, utilizzando i pulsanti.
8. Dopo 5 secondi senza ricevere impulsi, il ciclo di autocalibrazione si ferma. Il sistema scorre adesso nella direzione opposta e si ferma nella posizione di finecorsa interno.
9. Il Sistema si muove di ~5cm e poi si ferma per 5 secondi. Entro 5 secondi bisogna cominciare a regolare, se necessario, i finecorsa, utilizzando i pulsanti.
10. Dopo 5 secondi senza ricevere impulsi, il sistema si muoverà di 20cm nella direzione Aperto, il ciclo si ferma il LED rosso si spegne. La modalità CPS si attiva automaticamente e il sistema è pronto per l'uso.



3109



Il ciclo di autocalibrazione può essere interrotto in qualsiasi momento, premendo uno dei pulsanti.

3. Programmazione

3.1 Programmazione dell'unità motore

Le unità motore Go-Rail offrono un'ampia gamma di opzioni per soddisfare tutte le condizioni di utilizzo. Vedere § 3.2 a p. 9 per una panoramica di tutte le opzioni disponibili.

Le impostazioni possono essere modificate e memorizzate utilizzando i pulsanti sull'unità motore stessa oppure sul telecomando IR.

La programmazione è facilitata da conferme luminose da parte del LED multicolore presente sul motore. Ogni caratteristica di programmazione è rappresentata da un colore, per esempio la caratteristica "impostazione dei finecorsa" fa accendere un LED rosso. La conferma delle impostazioni avviene anche attraverso differenti tipi lampeggio del LED, ognuno dei quali identifica le diverse caratteristiche selezionate.

Per entrare, navigare e fare selezioni all'interno della modalità programmazione, si usano i seguenti pulsanti:



P – Pulsante di programmazione: per entrare nel menu o confermare un'opzione.

APRI / CHIUDI – OPEN / CLOSE: per scorrere il menu e le opzioni disponibili.

Nelle modalità Programmazione tutti i canali IR sono attivi e, in caso di interruzione di corrente, rimangono memorizzati nel motore.

3.2 Panoramica dei menu di programmazione

Menu 1		Modalità LED	Colore LED
		ON	Bianco
1.1	Finecorsa	ON	Rosso
1.2	Impostazione canali infrarossi (IR)	ON	Verde
1.3*)	RF	ON	
	<i>(riservato)</i>		

Menu 2		Modalità LED	Colore LED
		Lampeggia lentamente	Bianco
2.1	Velocità	ON	Rosso
2.2	Contatti puliti/posizioni intermedie	ON	Verde
2.3	Sensore Luce		
2.3.1	Sensore Sole	ON	Giallo
2.3.2	Sensore Alba/Tramonto	ON	Blu
2.3.3	Modalità Sensore	ON	Viola
2.4	C.P.S.		
2.4.1	Touch & Go	ON	Arancio
2.4.2	Touch & Hold	ON	Azzurro

Menu 3		Modalità LED	Colore LED
		Lampeggia velocemente	Bianco
3.1	Modalità azionamento		Rosso
3.2	CW / CCW input invertito		Verde
3.3	Timer		Giallo
	<i>(riservato)</i>		
3.7	Impostazioni predefinite		

*) Se avete un comando RF, fate riferimento al relativo manuale per ulteriori opzioni di programmazione e di azionamento.

3.3 Opzioni di programmazione

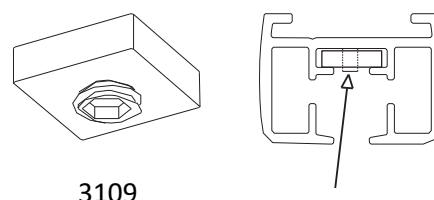
Menu 1

1.1 Impostazione finecorsa

colore LED motore rosso: 

Attenzione: dopo 15 secondi senza ricevere impulsi, il motore esce dalla modalità programmazione. Leggere prima tutti i passaggi di questa caratteristica. Il canale A1 sul trasmettitore è quello attivo di default.

1. Se possibile, agganciare la tenda e, se necessario per migliorare l'impacchettamento della stessa, regolare i finecorsa interni (art. 3109, brugola 2mm). Questi fermi sono prefissati e limitano la distanza di scorrimento del guidatiro. Durante il ciclo di autocalibrazione, le posizioni definite elettronicamente vengono memorizzate prendendo come riferimento i fermi 3109.
2. Tenere premuto il pulsante P sul trasmettitore finché il LED sull'unità motore non diventa bianco (dopo ~4 secondi).
3. Premere ripetutamente **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa rosso.
4. Premere brevemente il pulsante P per entrare nell'opzione desiderata, il LED sull'unità motore lampeggia di rosso.
5. Il sistema scorre fino al punto indicato dal finecorsa interno.
6. Il sistema si muoverà di ~1cm nella direzione opposta, poi si fermerà per 5 secondi: entro 5 secondi si può iniziare a regolare, se necessario, questo finecorsa, usando i pulsanti **OPEN** o **CLOSE**.
7. Dopo 5 secondi senza impulsi, il ciclo di autocalibrazione continua. Il sistema scorrerà adesso nella direzione opposta fino al punto indicato dal finecorsa interno.
8. Il sistema si muoverà di ~5cm e poi si fermerà: entro 5 secondi si può iniziare a regolare, se necessario, questo finecorsa, usando i pulsanti **OPEN** o **CLOSE**.
9. Dopo 5 secondi senza impulsi, il sistema si muoverà per 20cm nella direzione APERTO. La calibrazione è completa e il LED rosso sull'unità motore si spegne. La modalità CPS si attiva in automatico. Il sistema è ora pronto all'uso.



1.2 Impostazione dei canali IR

colore LED motore verde: 

Aggiungere e cancellare canali IR usando il telecomando.
Connettere il ricevitore IR alla parte inferiore dell'unità motore. Il canale predefinito è l'1.
Assicurarsi che il segnale del trasmettitore possa raggiungere il ricevitore.

Note: dopo 15 secondi di inattività, il trasmettitore esce dalla modalità programmazione.

Prima di iniziare la programmazione, leggere attentamente tutti i passaggi.

1. Tenere premuto il pulsante P sul trasmettitore finché il LED sull'unità motore non diventa bianco (dopo ~4s).
2. Premere ripetutamente i pulsanti **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa verde.
3. Premere brevemente il pulsante P per entrare nel menu dell'opzione desiderata.
4. Adesso il LED sull'unità motore lampeggia di verde.
5. A – Attivare un canale: Per attivare un canale IR premere brevemente il pulsante **OPEN** del canale desiderato sul trasmettitore IR. Il LED sull'unità motore risponde con un breve segnale verde continuo e poi riprende a lampeggiare. È possibile aggiungere altri canali a questo motore, uno alla volta, utilizzando il pulsante **OPEN** corrispondente ai canali IR.

B – Disattivare un canale: Per disattivare un canale IR, premere brevemente il pulsante **CLOSE** di quel canale sul trasmettitore. Il LED sull'unità motore risponde con breve segnale rosso continuo e poi riprende a lampeggiare. È possibile disattivare altri canali di questo motore, uno alla volta, utilizzando i pulsanti **CLOSE** corrispondenti ai canali IR.

5A e 5B possono essere usati in ordine casuale.

6. Premere brevemente il pulsante P per confermare le impostazioni.
7. Il LED sull'unità motore diventa nuovamente bianco per 15s: usando i pulsanti è possibile selezionare un'altra opzione del MENU 1.
8. In alternativa, attendere 15s o premere brevemente il pulsante P per uscire dalla programmazione. Il LED sull'unità motore si spegne, il sistema è ora pronto all'uso.

È possibile uscire in qualsiasi momento dalla programmazione premendo ripetutamente il pulsante P o attendendo 15s. Le modifiche effettuate al punto 5 saranno salvate solo se confermate premendo il pulsante P.

1.3 Impostazione canali RF

colore LED motore giallo:



(Vedere canali RF)

Menu 2

2.1 Velocità di apertura e chiusura

colore LED motore rosso: 

Opzione per selezionare 1 di 4 velocità predefinite. L'impostazione predefinita è "Normale".

Nota: dopo 15 secondi di inattività, il trasmettitore esce dalla modalità programmazione. Prima di iniziare la programmazione, leggere attentamente tutti i passaggi.

1. Tenere premuto il pulsante P finché il LED sull'unità motore non lampeggia lentamente di bianco (dopo ~8s). All'inizio il LED è bianco ma non lampeggia, tenere premuto il pulsante.
2. Premere ripetutamente **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa rosso.
3. Premere brevemente il pulsante P per entrare nella funzionalità.
4. Ora il LED sul motore lampeggia di rosso, con le seguenti impostazioni:
5. Scorrere le opzioni qui sotto usando **OPEN** o **CLOSE**:
 - 1x flash = Velocità normale (Default)
 - 2x flash = Velocità alta
 - 3x flash = Velocità bassa
 - 4x flash = Apertura a bassa velocità – Chiusura ad alta velocità / Velocità personalizzata
6. Confermare e memorizzare le impostazioni premendo brevemente il pulsante P.
7. Il LED sull'unità motore lampeggia di nuovo lentamente di bianco per 15s: usando i pulsanti **OPEN** o **CLOSE** si possono selezionare altre opzioni dal MENU 2.
8. In alternativa, attendere per 15s o premere brevemente il pulsante P per uscire dalla programmazione. Il LED sull'unità motore si spegne, il sistema è ora pronto per l'uso.

Per uscire in qualsiasi momento dalla programmazione, premere ripetutamente il pulsante P o attendere per 15s. i cambiamenti al punto 5 verranno salvati solo se confermati premendo il pulsante P.

2.2 Posizioni intermedie

colore LED motore verde: 

È possibile impostare fino a 5 posizioni intermedie comprese tra i due finecorsa. Non c'è nessuna posizione predefinita.

Le posizioni intermedie possono essere richiamate velocemente premendo I, II, III, IV o V + successivamente ed entro 3s i pulsanti OPEN o CLOSE del canale desiderato. Il sistema si muoverà automaticamente verso la posizione intermedia (indipendentemente dalla direzione scelta **OPEN** o **CLOSE**).



Nota: dopo 15 secondi di inattività, il trasmettitore esce dalla modalità programmazione. Prima di iniziare la programmazione, leggere attentamente tutti i passaggi.

IMPOSTARE / CANCELLARE POSIZIONI INTERMEDIE (IR):

1. Per impostare una nuova posizione intermedia o cancellarne una esistente, muovere la tenda nella posizione desiderata usando i pulsanti **OPEN** o **CLOSE**.
2. Tenere premuto il pulsante P finché il LED sull'unità motore non lampeggia lentamente di bianco (dopo ~8s). All'inizio il LED è bianco ma non lampeggia, tenere premuto il pulsante.
3. Premere ripetutamente **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa verde.
4. Premere brevemente il pulsante P per entrare nella funzionalità desiderata.
5. Il LED sull'unità motore lampeggia adesso di verde, alle impostazioni correnti (1).
6. Premere brevemente uno dei pulsanti I, II, III, IV o V sul trasmettitore IR per memorizzare la posizione; l'eventuale posizione intermedia già esistente su questo canale, verrà cancellata.
7. Confermare e memorizzare la posizione premendo brevemente P.
8. Il LED sull'unità motore lampeggia di nuovo lentamente di bianco per 15s: usando i pulsanti **OPEN** o **CLOSE** si possono selezionare altre opzioni dal MENU 2.
9. In alternativa, attendere per 15s o premere brevemente il pulsante P per uscire dalla programmazione. Il LED sull'unità motore si spegne, il sistema è ora pronto per l'uso.

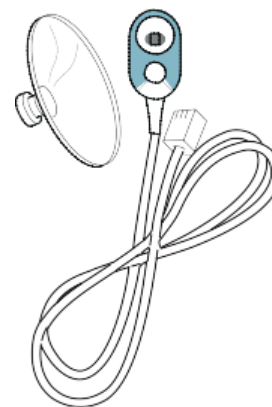
Per memorizzare un'altra posizione intermedia, ripetere interamente § 2.2.

Per uscire in qualsiasi momento dalla programmazione, premere ripetutamente il pulsante P o attendere per 15s. i cambiamenti al punto 5 verranno salvati solo se confermati premendo il pulsante P.

2.3 Sensore Luce

Il Sensore Luce avanzato offre:

1. Sensibilità alla **Luce Solare**;
2. Sensibilità ad **Alba / Tramonto**;
3. Impostazioni di comportamento dettagliate.



200cm

L'impostazione predefinita della sensibilità al Sole e ad Alba/Tramonto è "Standard" (vedere §2.3.1 e §2.3.2).

L'impostazione predefinita per il comportamento è "Chiudi al Tramonto" (vedere §2.3.3).

Per usare il sensore sole, bisogna prima definirne la sensibilità (vedere sotto) e il comportamento (§ 2.3.3).

Connettere il sensore Luce alla parte inferiore dell'unità motore attraverso lo spinotto RJ45. Assicurarsi che il sensore sia posizionato correttamente e orientato verso la fonte di luce.

Se l'intensità della luce supera quella impostata per più di 5 minuti consecutivi, il sensore genera un segnale di chiusura.

Se l'intensità della luce rimane al di sotto di quella impostata per più di 15 minuti consecutivi, il sensore genera un segnale di apertura.

La risposta a questi segnali può essere impostata seguendo il § 2.3.3.

Se ad un evento indotto dal sensore luce si sovrappone un evento indotto da un altro segnale di controllo (azionamento manuale, timer, radiocomando), il segnale del sensore sole verrà ignorato per 4 ore. Il segnale del sensore torna attivo dopo queste 4 ore o dopo un'interruzione di corrente. Agli eventi indotti da Alba / Tramonto non si possono sovrapporre altri eventi generati dal sensore Sole.

Nota: dopo 15s senza ricevere impulsi, l'unità motore esce automaticamente dalla modalità programmazione. Si prega di leggere prima tutti gli step di questa opzione.

IMPOSTAZIONE DELLA SENSIBILITÀ ALLA LUCE SOLARE:

1. Tenere premuto il pulsante P finché il LED sull'unità motore non lampeggia lentamente di bianco (dopo ~8s). All'inizio il LED è bianco ma non lampeggia, tenere premuto il pulsante.
2. Premere ripetutamente **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa giallo.
3. Premere brevemente il pulsante P per entrare nella funzionalità del menù.
4. Il LED sull'unità motore lampeggia ora di giallo alle impostazioni correnti.
5. Scorrere tra le opzioni qui sotto usando **OPEN** o **CLOSE**:
 - 1x flash = Intensità sole normale (Default)
 - 2x flash = Intensità sole bassa
 - 3x flash = Intensità sole alta
 - 4x flash = Intensità sole corrente
6. Confermare e memorizzare le impostazioni premendo brevemente P.
7. Il LED sull'unità motore lampeggia di nuovo lentamente di bianco per 15s: usando i pulsanti **OPEN** o **CLOSE** si possono selezionare altre opzioni dal MENU 2.
8. In alternativa, attendere per 15s o premere brevemente il pulsante P per uscire dalla programmazione. Il LED sull'unità motore si spegne, il Sistema è ora pronto per l'uso.

Per uscire in qualsiasi momento dalla programmazione, premere ripetutamente P o attendere 15s. Le modifiche al punto 5 vengono salvate solo se confermate premendo il tasto P.

Per utilizzare il sensore Alba/Tramonto, è necessario definirne prima la sensibilità (vedere sotto) e il comportamento (§ 2.3.3).

Connettere il sensore luce alla parte inferiore dell'unità motore tramite lo spinotto RJ45.

Assicurarsi che il sensore sia posizionato correttamente e orientato verso una fonte di luce.

Se l'intensità della luce eccede quella impostata per più di 5 min. consecutivi, il sensore genera un segnale di apertura (Alba). La risposta a questi segnali può essere definita in § 2.3.3.

Se ad un evento indotto dalla luce di Alba / Tramonto si sovrappone un altro segnale di controllo (azionamento manuale, timer, telecomando) il sensore Alba / Tramonto verrà ignorato per 4 ore.

Tornerà attivo dopo queste 4 ore, oppure dopo un'interruzione di corrente.

Gli eventi generati dalla luce del sole non sono influenzati da eventi sovrapposti generati dal sensore Alba / Tramonto.

Attenzione: dopo 15s senza segnali, l'unità motore esce automaticamente dalla modalità programmazione. Si prega di leggere tutti i passaggi prima di cominciare.

IMPOSTARE LA SENSIBILITÀ ALBA / TRAMONTO:

1. Tenere premuto il pulsante P finché il LED non lampeggia lentamente di bianco (dopo ~8s). All'inizio il LED è bianco ma non lampeggia, tenere premuto il pulsante.
2. Premere ripetutamente **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa blu.
3. Premere brevemente il pulsante P per entrare nella funzionalità.
4. Il LED lampeggia adesso di blu alle impostazioni correnti.
5. Scorrere le opzioni qui sotto con **OPEN** o **CLOSE**:
 - 1x flash = Media intensità della luce (Default)
 - 2x flash = Intensità della luce sotto la media
 - 3x flash = Intensità della luce sopra la media
 - 4x flash = Intensità della luce corrente
6. Confermare e memorizzare le impostazioni premendo brevemente P.
7. Il LED sull'unità motore lampeggia nuovamente lentamente di bianco per 15 secondi: usando **OPEN** o **CLOSE** è possibile selezionare un'altra funzionalità del MENU 2.
8. In alternativa, attendere 15 secondi o premere brevemente il tasto P per uscire dalla programmazione. Il LED sull'unità motore si spegne, il sistema è pronto per l'uso.

Per uscire in qualsiasi momento dalla programmazione, premere ripetutamente P o attendere 15s. Le modifiche al punto 5 vengono salvate solo se confermate premendo il tasto P.

Per usare il sensore luce, è necessario definirne la risposta ai segnali della luce solare e ai segnali della luce di Alba/Tramonto. Sono disponibili 8 configurazioni predefinite.

Nota: dopo 15 secondi senza impulsi, l'unità motore esce automaticamente dalla modalità programmazione. Leggere tutti i passaggi di questa funzionalità prima di cominciare.

IMPOSTARE IL COMPORTAMENTO DEL SENSORE LUCE:

1. Tenere premuto il pulsante P finché il LED sull'unità motore non lampeggia lentamente di bianco (dopo ~8s). All'inizio il LED è bianco ma non lampeggia, tenere premuto il pulsante.
2. Premere ripetutamente **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa viola.
3. Premere brevemente P per entrare nel menu della funzionalità.
4. Il LED sull'unità motore lampeggia ora di viola alle impostazioni correnti.
5. Scorrere le opzioni qui sotto usando **OPEN** o **CLOSE**:

LED	ALBA / TRAMONTO		SOLE	
	OPEN	CLOSE	OPEN	CLOSE
1 X flash *)	OFF	ON	OFF	OFF
2 X flash	ON	ON	ON	ON
3 X flash	OFF	OFF	ON	ON
4 X flash	ON	ON	OFF	OFF
5 X flash	OFF	ON	ON	ON
6 X flash	ON	ON	OFF	ON
7 X flash	OFF	OFF	OFF	ON
8 X flash	OFF	OFF	OFF	OFF

*) Impostazioni predefinite

6. Confermare e memorizzare le impostazioni premendo brevemente P.
7. Il LED sull'unità motore lampeggia nuovamente lentamente di bianco per 15 secondi: usando i pulsanti **OPEN** o **CLOSE** è possibile selezionare un'altra funzionalità del MENU 2.
8. In alternativa, attendere 15 secondi o premere brevemente P per uscire dalla programmazione. Il LED sull'unità motore si spegne, il Sistema è pronto all'uso.

Per uscire in qualsiasi momento dalla programmazione, premere ripetutamente P o attendere 15s. Le modifiche al punto 5 vengono salvate solo se confermate premendo il tasto P.

2.4 CPS: Curtain Protection System – Sistema di Protezione della Tenda

(solo per le serie GM-4xx-xxxx)

CPS è un sistema di sgancio intelligente che permette di azionare manualmente le tende.

Touch & Go: se una tenda viene tirata lateralmente, il CPS rileva il movimento e la tenda viene automaticamente aperta o chiusa, a seconda della direzione nella quale è stata tirata.

Touch & Hold: allo stesso modo, se una tenda è già in movimento, la si può fermare tirandola nella direzione opposta.

Guidatiro manuale: il CPS consente anche di muovere manualmente le tende di un sistema motorizzato Go-Rail in caso di interruzione di corrente. Se la tenda è stata azionata durante il blackout, al ritorno dell'elettricità il sistema ricomincia l'autocalibrazione al primo segnale di comando.

Il Touch & Go e il Touch & Hold si impostano separatamente nei § 2.4.1 e § 2.4.2 qui sotto.

Nota: la risposta del CPS dipende dal peso della tenda, dall'impostazione del sistema e dai valori impostati. Il CPS è inteso come una possibilità di azionamento manuale in caso di necessità o per un uso occasionale in caso l'utilizzatore non sia consapevole si tratti di un sistema motorizzato; il CPS non è inteso come un'opzione di controllo standard.

Attenzione: benché il CPS riduca il rischio di danneggiamento, esso non può totalmente impedire che le tende o i sistemi subiscano dei danni. Il CPS non è indicato per sistemi inclinati.

2.4.1 Touch & Go

colore LED motore arancio: 

La sensibilità del Touch & Go è regolabile. Ad esempio, con una sensibilità più alta, l'unità motore rileverà l'azionamento manuale prima rispetto a quanto farebbe con una sensibilità media. Al contrario, impostando una sensibilità bassa, sarà necessario un più ampio movimento della tenda perché questo sia rilevato dal sistema. Questa funzione può anche essere disattivata.

Nota: dopo 15 secondi senza impulsi, l'unità motore esce automaticamente dalla modalità programmazione. Leggere tutti i passaggi di questa funzionalità prima di cominciare.

1. Tenere premuto il pulsante P finché il LED sull'unità motore non lampeggia lentamente di bianco (dopo ~8s). All'inizio il LED è bianco ma non lampeggia, tenere premuto il pulsante.
2. Premere ripetutamente **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa arancione.
3. Premere brevemente P per entrare nel menu della funzionalità.
4. Il LED sull'unità motore lampeggia ora di arancio alle impostazioni correnti.
5. Scorrere le opzioni qui sotto con **OPEN** o **CLOSE**:

1x flash = Sensibilità media (Default)

2x flash = Sensibilità bassa

3x flash = Sensibilità media

4x flash = Off

6. Confermare e memorizzare le impostazioni premendo brevemente P.
7. Il LED sull'unità motore lampeggia nuovamente lentamente di bianco per 15secondi: usando i pulsanti **OPEN** o **CLOSE** è possibile selezionare un'altra funzionalità del MENU 2.
8. In alternativa, attendere 15 secondi o premere brevemente P per uscire dalla programmazione. Il LED sull'unità motore si spegne, il sistema è pronto all'uso.

Per uscire in qualsiasi momento dalla programmazione, premere ripetutamente P o attendere 15s. Le modifiche al punto 5 vengono salvate solo se confermate premendo il tasto P.

2.4.2. Touch & Hold

colore LED motore azzuro: 

Il Sistema Touch & Hold si autocalibra dopo i primi 3 cicli completi di scorrimento, in caso di cancellazione di posizioni di finecorsa, se si modifica l'impostazione della velocità o dopo avere riattivato la funzionalità.

Il Touch & Hold ha due impostazioni: On oppure Off.

In alcuni casi, il Touch & Go potrebbe non funzionare come dovrebbe: ad esempio se la tenda crea frizione con il pavimento, il muro, o il binario stesso, o in caso di qualsiasi altra fonte di resistenza che causi l'attivazione della funzione Touch & Hold.

Il Touch & Hold si autocalibra a intervalli regolari ma, a volte, può essere consigliabile iniziare la calibrazione disattivando e attivando nuovamente la funzione, ad esempio in caso di improvvisi arresti del sistema. Se il problema persiste è consigliabile disattivare la funzionalità.

Nota: dopo 15 secondi senza impulsi, l'unità motore esce automaticamente dalla modalità programmazione. Leggere tutti i passaggi di questa funzionalità prima di cominciare.

1. Tenere premuto il pulsante P finché il LED sull'unità motore non lampeggia lentamente di bianco (dopo ~8s). All'inizio il LED è bianco ma non lampeggia, tenere premuto il pulsante.
2. Premere ripetutamente **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa azzurro.
3. Premere brevemente P per entrare nel menu della funzionalità.
4. Il LED sull'unità motore lampeggia ora di azzurro alle impostazioni correnti.
5. Scorrere le opzioni qui sotto con **OPEN** o **CLOSE**

1x flash = On (Default)

2x flash = Off

6. Confermare e memorizzare le impostazioni premendo brevemente P.
7. Il LED sull'unità motore lampeggia nuovamente lentamente di bianco per 15secondi: usando i pulsanti **OPEN** o **CLOSE** è possibile selezionare un'altra funzionalità del MENU 2.
8. In alternativa, attendere 15 secondi o premere brevemente P per uscire dalla programmazione. Il LED sull'unità motore si spegne, il Sistema è pronto all'uso.

Per uscire in qualsiasi momento dalla programmazione, premere ripetutamente P o attendere 15s. Le modifiche al punto 5 vengono salvate solo se confermate premendo il tasto P.

Menu 3

3.1 Modalità di azionamento

Sono disponibili diverse modalità di azionamento, che definiscono il modo in cui l'unità motore risponde ai comandi **OPEN** o **CLOSE** dei pulsanti 1 o 2.

IMPOSTAZIONI:

- I. Azionamento standard a 2 pulsanti (impostazione predefinita)
Premendo il pulsante per < 1s: il Sistema si muove fino alla posizione di finecorsa.
Premendo il pulsante per > 1s: Il Sistema si muove per una breve distanza.
- II. Azionamento a due pulsanti invertiti (impostazione "tende verticali")
Premendo il pulsante per < 3s: Il Sistema si muove per una breve distanza.
Premendo il pulsante per > 3s: il Sistema si muove fino alla posizione di finecorsa.

Nota: con questa modalità attiva, non è possibile richiamare o programmare per la prima volta posizioni intermedie o di fine corsa.

- III. Azionamento a pulsante
Premendo il pulsante per < 1s: il sistema di chiude, si apre o si ferma.
 - 1) Quando il Sistema si trova in una delle sue posizioni di finecorsa → si muove verso il finecorsa opposto.
 - 2) Quando il Sistema è in movimento → STOP.
 - 3) Dopo un arresto, premere di nuovo il pulsante entro 2s → si muove nella direzione opposta.
 - 4) Dopo un arresto, premere di nuovo il pulsante dopo 2s → continua nella stessa direzione.

IMPOSTAZIONE DELLA MODALITÀ DI AZIONAMENTO:

colore LED motore rosso: 

1. Tenere premuto il pulsante P finché il LED sull'unità motore non lampeggia lentamente di bianco (dopo ~12s). All'inizio il LED è bianco ma non lampeggia, tenere premuto il pulsante.
2. Premere ripetutamente **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa rosso.
3. Premere brevemente il pulsante P per entrare nel menu della funzionalità.
4. Il LED sull'unità motore lampeggia ora di rosso alle impostazioni correnti.
5. Scorrere le opzioni qui sotto usando **OPEN** o **CLOSE**:
 - 1x flash = Azionamento standard a 2 pulsanti (predefinito)
 - 2x flash = Azionamento a 2 pulsanti invertiti
 - 3x flash = Azionamento a 1 pulsante
6. Confermare e memorizzare le impostazioni premendo brevemente P.
7. Il LED sull'unità motore lampeggia di nuovo velocemente di bianco per 15 secondi: usando i pulsanti **OPEN** o **CLOSE** è possibile selezionare un'altra funzionalità dal MENU 3.
8. In alternativa, attendere 15 secondi o premere brevemente P per uscire dalla programmazione. Il LED sull'unità motore si spegne, il sistema è pronto all'uso.

Per uscire in qualsiasi momento dalla programmazione, premere ripetutamente P o attendere 15s. Le modifiche al punto 5 vengono salvate solo se confermate premendo il tasto P.

3.2 Input invertito

colore LED motore verde: 

Rotazione inversa dell'unità motore: **OPEN** diventa **CLOSE** e viceversa.

Nota: dopo 15 secondi senza impulsi, l'unità motore esce automaticamente dalla modalità programmazione. Leggere tutti i passaggi di questa funzionalità prima di cominciare.

IMPOSTAZIONE DELL'INPUT INVERTITO

1. Tenere premuto il pulsante P finché il LED sull'unità motore non lampeggia lentamente di bianco (dopo ~12s). All'inizio il LED è bianco ma non lampeggia, tenere premuto il pulsante.
2. Premere ripetutamente **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa verde.
3. Premere brevemente il pulsante P per entrare nel menu della funzionalità.
4. Scorrere le opzioni qui sotto con **OPEN** o **CLOSE**
 - 1x flash = Input normale (Default)
 - 2x flash = Input invertito
5. Confermare e memorizzare le impostazioni premendo brevemente P.
6. Il LED sull'unità motore lampeggia di nuovo velocemente di bianco per 15 secondi: usando i pulsanti **OPEN** o **CLOSE** è possibile selezionare un'altra funzionalità dal MENU 3.
7. In alternativa, attendere per 15 secondi o premere brevemente P per uscire dalla programmazione. Il LED sull'unità motore si spegne, il sistema è pronto all'uso.

Per uscire in qualsiasi momento dalla programmazione, premere ripetutamente P o attendere 15s. Le modifiche al punto 5 vengono salvate solo se confermate premendo il tasto P.

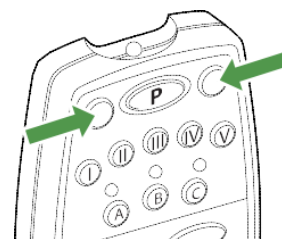
3.3 Timer

colore LED motore giallo: 

Il timer integrato offre una funzione di ripetizione sulle 24h.

Con questa funzione è possibile registrare uno schema di utilizzo che si ripeterà automaticamente ogni 24h.

La funzione di ripetizione 24h può essere facilmente attivata con il tasto SET e messa in pausa con il tasto RESET presenti sul telecomando IR.



Timer 24h

Il timer integrato 24 consente di registrar fino a 4 eventi che saranno poi replicati ogni 24h.

1. *Timer 24h: Modalità di apprendimento*

Attivare la modalità di apprendimento premendo SET sul telecomando per > 5s. Il LED sull'unità motore lampeggia di giallo: il timer memorizzerà massimo 4 eventi durante max 24h. Il LED sull'unità motore lampeggerà lentamente di giallo fino alla fine della registrazione.

2. *Timer 24h: ON*

Dopo la modalità di apprendimento o dopo aver tenuto premuto SET sul telecomando per > 5s, il timer è automaticamente attivo. Gli eventi registrati saranno ripetuti ogni 24h. Quando il Timer è attivo, il LED sull'unità motore mostra un segnale giallo ogni 20s.

Il Timer è attivo solo se ci sono eventi registrati.

3. *Timer 24h: Pausa e riavvio*

Per mettere in pausa il Timer, premere brevemente RESET sul telecomando. Gli eventi registrati rimarranno in memoria. Mentre il Timer è in pausa, il LED sull'unità motore mostra 2 brevi segnali gialli ogni 20s. Per riavviare il Timer, premere brevemente SET sul telecomando IR, gli eventi registrati saranno ripetuti all'orario stabilito in precedenza.

4. *Timer 24h: Eliminazione*

Per resettare il Timer, tenere premuto RESET sul telecomando IR per > 5s, questa operazione cancella gli eventi registrati e spegne il timer. Il LED sull'unità motore si spegne.

In caso di interruzione di corrente, il timer sarà resettato a meno che il motore non sia provvisto di un pacco batterie.

3.4 – 3.6 (Riservato)

3.7 Impostazioni predefinite

Selezionando le impostazioni predefinite, si richiamano tutte le impostazioni memorizzate in origine (opzione 1 in ogni menù). Questa operazione cancella tutte le modifiche effettuate. Dopo avere selezionato questa funzionalità, il motore si comporta come un motore nuovo.

Nota: dopo 15 secondi senza impulsi, l'unità motore esce automaticamente dalla modalità programmazione. Leggere tutti i passaggi di questa funzionalità prima di cominciare.

MEMORIZZARE LE IMPOSTAZIONI PREDEFINITE

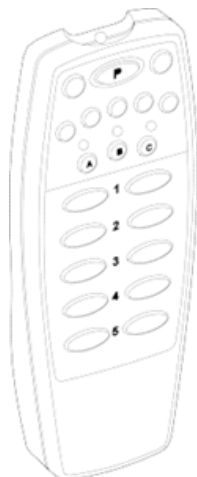
colore LED motore azzurro: 

1. Tenere premuto P finché il LED sull'unità motore non lampeggia velocemente di bianco (dopo ~12s). All'inizio il LED è bianco ma non lampeggia, tenere premuto il pulsante.
2. Premere ripetutamente **OPEN** o **CLOSE** finché il LED sull'unità motore non diventa azzurro.
3. Premere brevemente P per entrare nel menu della funzionalità.
4. Il LED sull'unità motore lampeggia ora di azzurro.
Attenzione: durante il passaggio successivo, tutte le modifiche saranno cancellate e l'unità motore tornerà alle impostazioni predefinite. Attendere 15s finché il LED sull'unità motore non si spegne.
5. Confermare premendo brevemente P, l'unità è stata riportata alle sue impostazioni predefinite.
6. Il LED sull'unità motore lampeggia di nuovo velocemente di bianco per 15s: usando **OPEN** o **CLOSE** è possibile selezionare un'altra funzionalità dal menu.
7. In alternativa, attendere per 15s o premere P per uscire dalla programmazione. Il LED sull'unità motore si spegne, il Sistema è pronto per l'uso.

Per uscire in qualsiasi momento dalla programmazione, premere ripetutamente P o attendere per 15s. I cambiamenti effettuati al punto 5 saranno salvati solo se confermati premendo P.

4. Specifiche Tecniche

4.1 Trasmettitore



	3104
Portata frontale	15m *
Copertura angolare 20° su/giù	7m *
Copertura angolare 25° destra/sinistra	7m *
Pulsanti	21
Codice infrarossi	RC5 ID Dedicato
LED di trasmissione IR	1
LED per indicazione modalità	3
Timeout chiave bloccata	SÌ
Batteria	2x AAA (3V) **

* Il raggio di trasmissione dipende dall'angolo di ricezione, dalla sensibilità del ricevitore e da altri fattori come, ad esempio, la luce solare diretta. I test sulle angolazioni e le portate sono basati su un codice NEC.

** La durata delle batterie dovrebbe essere di almeno 1 anno, ipotizzando di premere i tasti 100 volte al giorno per circa 0.5 sec. (quindi circa 36.500 volte).

Vista laterale

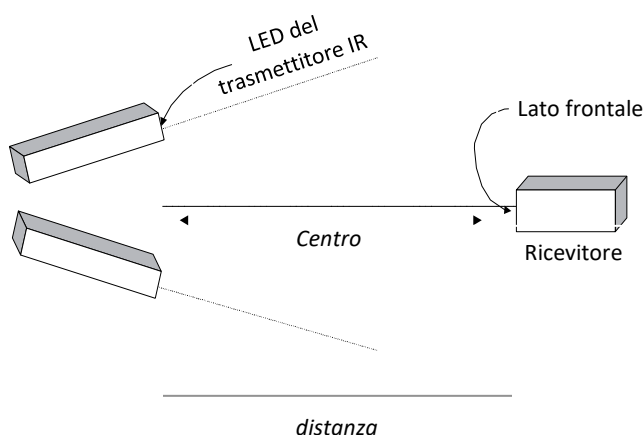


Figura 1:

Ruotare UUT Su e Giù

Per l'angolo, vedere la sezione portata.

Vista dall'alto

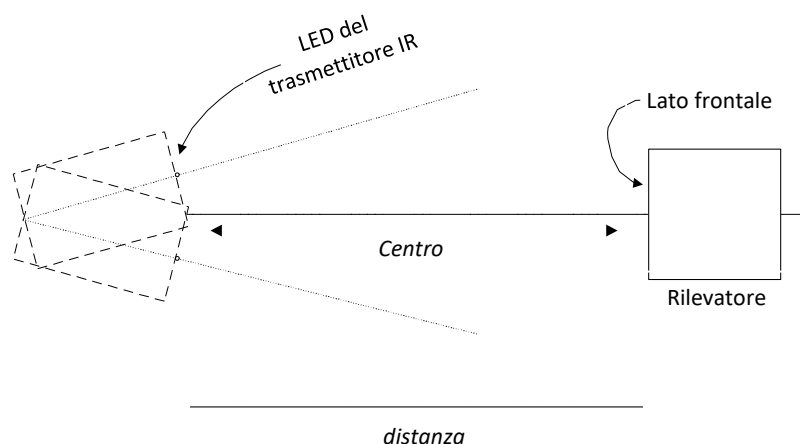


Figura 2:

Ruotare UUT a sx e dx

Per l'angolo, vedere la sezione portata.

4.2 Segnali del LED

Normalmente, i segnali LED si fermano dopo 15s.

Comportamento LED	Significato
Colori LED (verde, rosso, giallo, blu, viola, arancione o azzurro) continui o lampeggianti:	Colori della modalità di programmazione normale.
Il LED lampeggia di giallo e continua a lampeggiare per più di 15s:	Il Timer 24h sta registrando.
Il LED lampeggia di giallo ogni 20s:	Il Timer 24h è attivo.
Il LED lampeggia di giallo due volte ogni 20s:	Il Timer 24h è in pausa.
Il LED è acceso e multicolore	Il Timer Showroom è acceso.

Difetti del sistema

1. Nessuna risposta al telecomando IR

- Controllare le batterie del telecomando;
- Controllare che il canale A1 sul telecomando sia stato selezionato o che sia stato impostato almeno un altro canale;
- Controllare che lo spinotto RJ45 sia posizionato correttamente nella parte inferiore dell'unità motore;
- Controllare che il ricevitore possa raggiungere i segnali IR emessi dal telecomando.

2. La tenda si sposta in posizioni impreviste

- Ricalibrare la funzione Touch & Hold oppure disattivarla.

3. La tenda si muove in direzione opposta rispetto ai comandi

- Consultare al § 3.2: input invertiti dei comandi.

Interruzione di corrente: ripartenza intelligente

Le interruzioni di corrente, generalmente, non causano problemi al Go-Rail, in quanto il sistema rileva l'evento. Dopo il ritorno dell'elettricità, se la tenda era stata spostata manualmente, il sistema si ricalibra usando le posizioni memorizzate elettronicamente e i finecorsa interni precedentemente impostati.

In caso di interruzione di corrente durante il ciclo di autocalibrazione nessuna impostazione verrà memorizzata. Assicurarsi che l'elettricità sia ritornata, poi far ripartire il ciclo premendo brevemente **OPEN** o **CLOSE**.

4.3 Connessioni

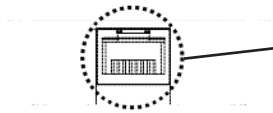
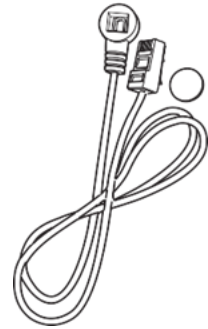
connettore:

uso:

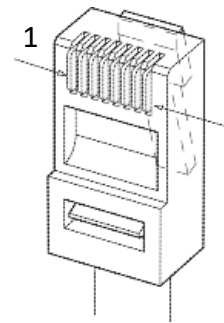
layout dello spinotto RJ45:

RJ45

ricevitore IR



	1
	2
3,3 VDC output	3
GND	4
	5
	6
IRDATA	7
	8



Attenzione: Collegare solo i fili necessari!

Panoramica generale dei canali

Pulsante	Sistema					
A - 1	Finestra sinistra					
A - 2	Finestra destra					
A - 3	Finestra sinistra	Finestra destra				

Panoramica canali

Pulsanti	Sistema					
A - 1						
A - 2						
A - 3						
A - 4						
A - 5						
B - 1						
B - 2						
B - 3						
B - 4						
B - 5						
C - 1						
C - 2						
C - 3						
C - 4						
C - 5						

Rilox Italia Srl - Cap. Soc. €150.000,00 I./V.

Via Cascina Borniola, 15/A - 10036 Settimo Torinese (TO) - ITALY
Reg. Imprese Torino - C.F. - P. IVA - 10634150014 - R.E.A. 1149982
Ufficio Registro TORINO 2 - PEC: riloxitalia@pec.it
Tel:(+39) 011 262 5473 - Fax: (+39) 011 22 22 250

www.riloxitalia.it



@rilox.italia



@riloxitalia