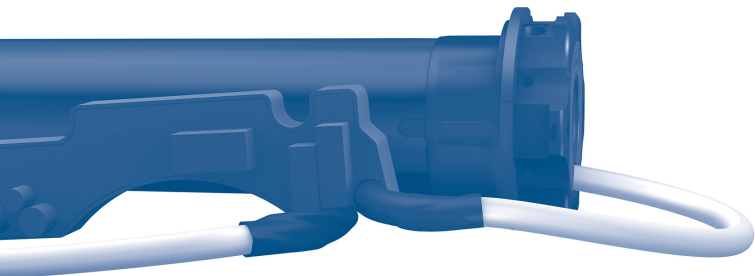




INSTA SHORT ZRX



MOTORE DOPPIA RADIO CON REGOLAZIONE AUTOMATICA
DEL FINECORSO ELETTRONICO

IT

DUAL RADIO MOTOR WITH AUTOMATIC ADJUSTMENT
OF THE ELECTRONIC LIMIT SWITCH

EN

DUAL-FUNKMOTOR MIT AUTOMATISCHER EINSTELLUNG
DER ELEKTRONISCHEN ENDLAGEN

DE

MOTEUR À DOUBLE COMMANDE RADIO AVEC RÉGLAGE
AUTOMATIQUE DES FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES

FR

MOTOR RADIO DUAL CON REGULACIÓN AUTOMÁTICA
DEL FIN DE CARRERA ELECTRONICO

ES



ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES

Sommaire:

Préparation du moteur	p. 98
Connexions électriques	p. 99-100
Émetteurs compatibles	p. 101
Légende des symboles	p. 102
Explication des séquences de commande	p. 103
Fonction d'ouverture/fermeture de la programmation émetteur	p. 104-105
Modes de fonctionnement	p. 106
Mémorisation du premier émetteur	p. 106
Désactivation automatique de la mémorisation du premier émetteur	p. 106
Réglage du sens de rotation du moteur	p. 107
Fins de course et détection des obstacles	p. 108
Auto-calibrage des fins de course	p. 108
Position intermédiaire	p. 109
Retour en mode usine	p. 110
Mémorisation d'autres émetteurs	p. 110
Annulation d'un seul émetteur	p. 110
Annulation totale de la mémoire des émetteurs	p. 111
Fonctions spéciales:	
Mémorisation temporaire de l'émetteur	p. 112
Mémorisation des émetteurs de poche A530058	p. 113
Schema cablage moteur en modalité montée-descente (2 touches montée-descente indépendantes)	p. 114
Gestion modalité de commande du moteur par fil blanc montée-stop-descente-stop / montée-descente-montée-descente avec "Homme Présent"	p. 115

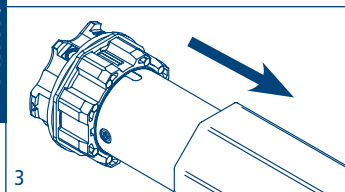
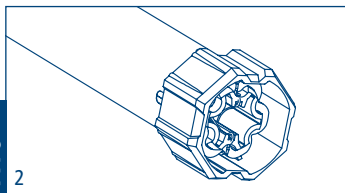
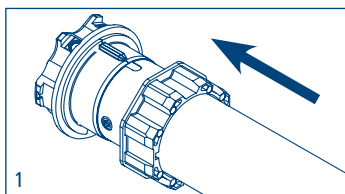
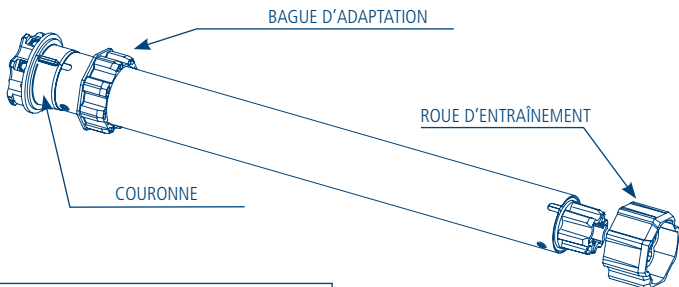
Sommaire :

UTILISATION DU MOTEUR AU SEIN D'UN RÉSEAU Z-WAVE™	p. 116
Description du dispositif	p. 116
Caractéristiques techniques Z-Wave™	p. 116
Installation du dispositif.....	p. 117
Connecter/déconnecter le dispositif à/d'un réseau Z-Wave™ (méthode classique)	p. 117
Connexion STANDARD (inclusion/exclusion)	p. 118
Connexion SMARTSTART	p. 119
Connexion SECURE S2	p. 119
Pilotage du dispositif	p. 120
Pilotage du moteur à l'aide de l'émetteur et des interrupteurs externes.....	p. 120
Pilotage du moteur à l'aide d'un contrôleur Z-Wave™.....	p. 121
Réinitialisation des paramètres d'usine	p. 122
Mise à jour du firmware.....	p. 122
PARAMÈTRES AVANCÉS	
Classes de commande prises en charge	p. 123
Support pour la classe "COMMAND_CLASS_BASIC"	p. 124
Support pour la classe "COMMAND_CLASS_INDICATOR"	p. 124
Support pour la classe "COMMAND_CLASS_NOTIFICATION"	p. 124
Associations.....	p. 125
Configurations	p. 126
Déclaration UE de conformité	p. 158

PRINCIPALES ÉTAPES D'INSTALLATION

- Installation du moteur de le volet roulant	p. 98
- Connexions électriques	p. 99-100
- Association de l'émetteur	p. 106
- Paramétrage des fins de course	p. 108
- Association de l'équipement Z-Wave™	de p. 116

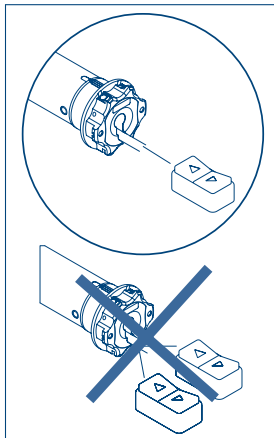
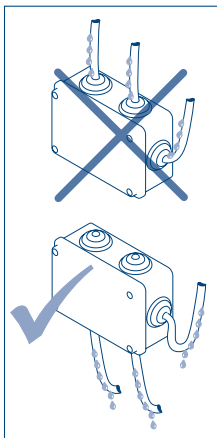
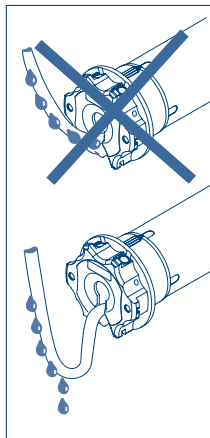
PRÉPARATION DU MOTEUR



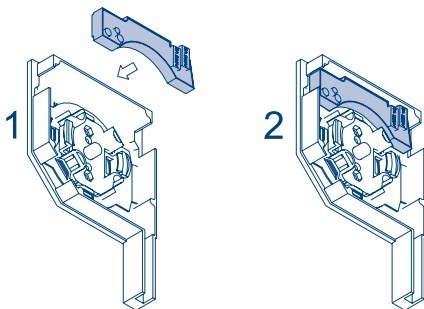
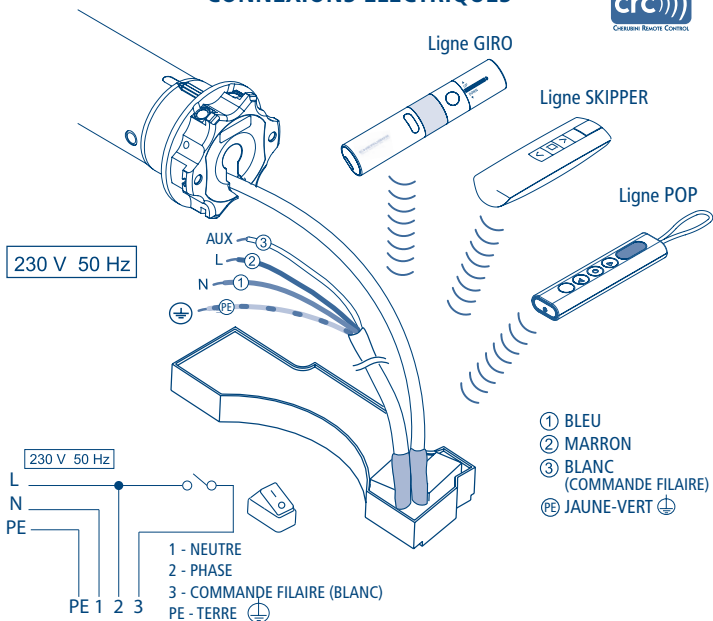
NB: En cas de tube rond ou lisse la roue doit être fixée au tube, cette opération est à la charge du monteur. Pour les autres tubes la fixation est facultative mais fortement conseillée.

CONNEXIONS ÉLECTRIQUES

- Pour éviter des situations de danger ou des problèmes de fonctionnement, les éléments électriques de commande connectés au moteur doivent être de dimensions appropriées aux caractéristiques électriques du moteur lui-même.
- Les dispositifs de déconnexion doivent être prévus dans le réseau d'alimentation selon les règles d'installation nationales.
- Les touches d'inversion du sens de rotation du moteur doivent être pourvues d'un blocage mécanique (pour ne pas alimenter la Montée/Descente en même temps).
- **NE PAS** relier plusieurs inverseurs au même moteur.
- Pour l'utilisation à l'extérieur l'appareil doit être muni d'un câble avec désignation H05RN-F contenant au moins 2% de carbone.
- En amont du moteur, prévoir un interrupteur bipolaire automatique pour la protection contre les courts-circuits avec une distance d'ouverture des contacts d'au moins 3 mm.
- Si le fil blanc n'est pas utilisé il doit toujours être isolé. Il est dangereux de toucher le fil blanc quand le moteur est connecté à l'électricité.

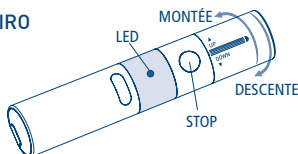


CONNEXIONS ÉLECTRIQUES

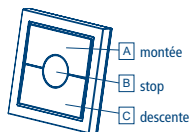


ÉMETTEURS COMPATIBLES

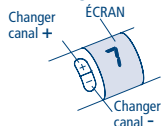
GIRO



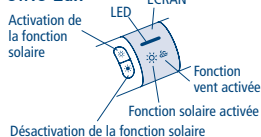
GIRO Wall



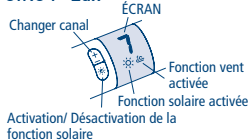
GIRO Plus



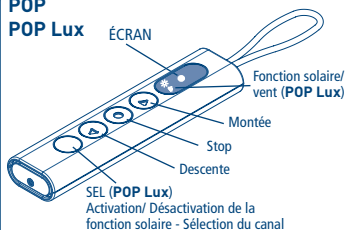
GIRO Lux



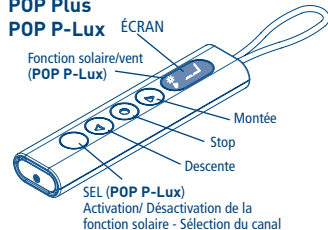
GIRO P-Lux



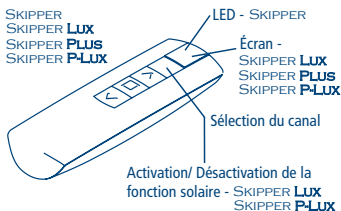
POP POP Lux



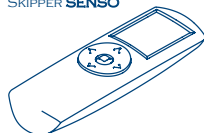
POP Plus POP P-Lux



SKIPPER Lux SKIPPER PLUS SKIPPER P-Lux

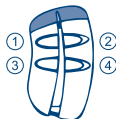


SKIPPER LCD SKIPPER SENSO

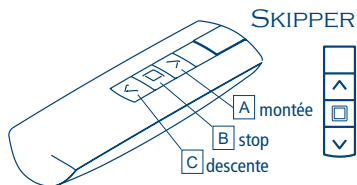
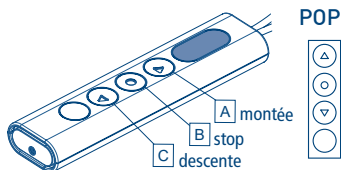
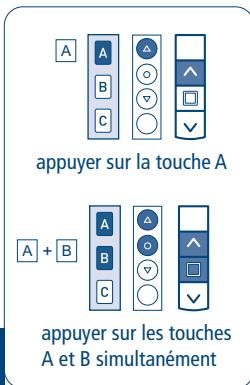
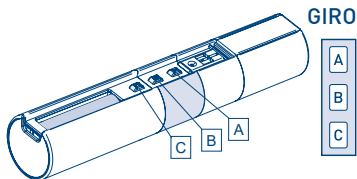
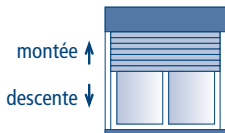


Voir les instructions spécifiques

Émetteur à 4 canaux
indépendants
A530058



LÉGENDE DES SYMBOLES



appuyer sur
le bouton
MONTÉE



appuyer sur
le bouton
DESCENTE



relâcher le
bouton



rotation brève du
moteur dans un
sens



rotation longue
du moteur dans
l'autre sens



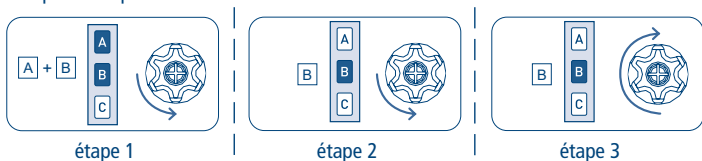
double rotation
brève du moteur

EXPLICATION DES SÉQUENCES DE COMMANDE

Les séquences se composent pour la plupart de trois étapes bien distinctes à l'issue desquelles le moteur indique par différents types de rotation si l'étape s'est achevée de façon positive ou négative. Cette section a pour objet d'expliquer les signalisations du moteur.

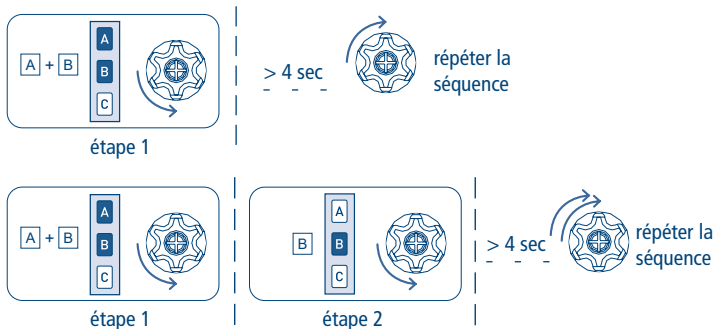
Les touches doivent être enfoncées comme le montre la séquence, sans laisser s'écouler plus de 4 secondes entre une étape et l'autre. Si le temps qui s'écoule dépasse les 4 secondes, la commande n'est pas acceptée et il faudra répéter la séquence.

Exemple de séquence de commande:



Comme le montre l'exemple, le moteur retourne à la position initiale par une seule rotation longue quand la séquence s'achève avec une issue positive. De fait, deux rotations brèves dans le même sens correspondent à une rotation longue dans le sens opposé. Le moteur retourne à la position initiale même si la séquence ne s'est pas achevée, en accomplissant dans ce cas une ou deux rotations brèves.

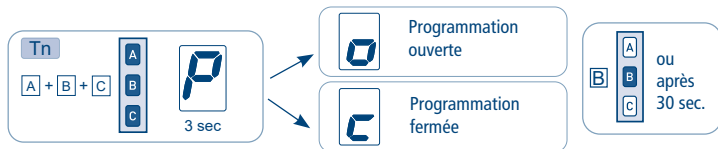
Exemples de séquences incomplètes:



FUNCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION **ÉMETTEUR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX** **ÉMETTEUR POP PLUS - POP LUX - POP P-LUX**

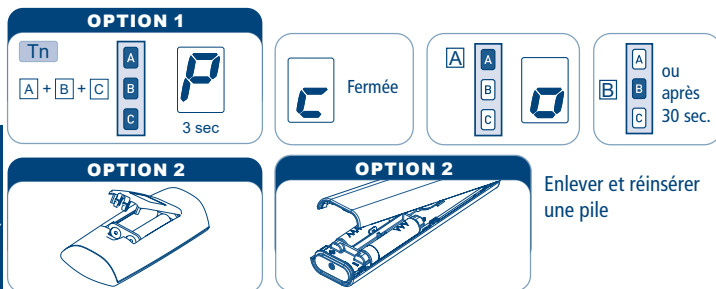
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DE LA FONCTION



Pour modifier l'état de la fonction voir les séquences ACTIVATION/DÉSACTIVATION.

ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions.

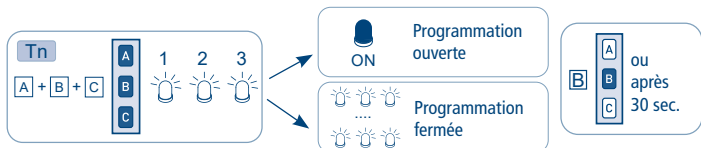
DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION ÉMETTEUR SKIPPER - LIGNE GIRO - ÉMETTEUR POP

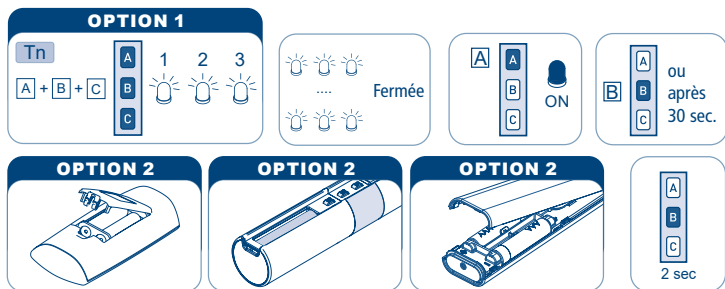
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DE LA FONCTION



Pour modifier l'état de la fonction voir les séquences ACTIVATION/DÉSACTIVATION.

ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



Enlever une pile, puis attendre minimum 5 secondes, ou bien appuyer sur n'importe quelle touche puis, réinsérer la pile.

Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions.

DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION

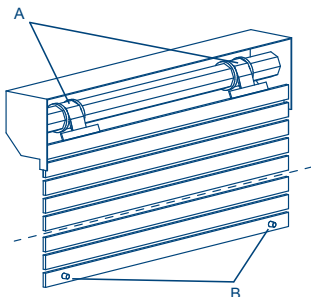


MODES DE FONCTIONNEMENT

Le moteur est facile à installer et simple à utiliser, il n'a besoin d'aucune réglage car il reconnaît automatiquement les fins de course.

Le volet doit être équipé de verrous automatiques (A) et butées (B).

Il est recommandable de contrôler toujours la robustesse du volet.

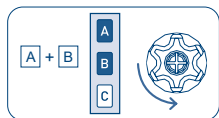


MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR

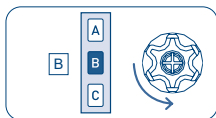
Cette opération ne peut être accomplie que quand le moteur est neuf ou après une annulation complète de la mémoire.

Pendant cette phase, mettre sous tension un seul moteur à la fois.

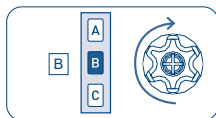
T1: Premier émetteur à mémoriser



T1



T1



T1 (2 sec)

DÉSACTIVATION AUTOMATIQUE DE LA MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR

Chaque fois que le moteur est activé vous avez 3 heures pour faire la mémorisation du premier émetteur. Après cette période la possibilité de mémorisation de l'émetteur est désactivée. Pour réinitialiser le timer de cette fonction on doit couper et rétablir l'alimentation du moteur.

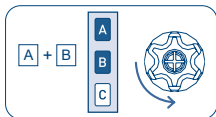
RÉGLAGE DU SENS DE ROTATION DU MOTEUR

Cette opération peut être effectuée à partir de l'émetteur, ou au travers de la commande filaire.

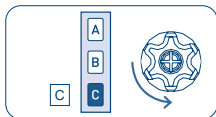
L'exécution d'une des deux procédures indiquées ci-dessous permettra de voir le changement du sens de rotation du moteur tout en respectant les touches de l'émetteur et de l'interrupteur.

À partir de l'émetteur :

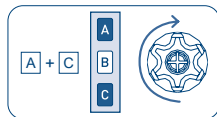
Tn: Émetteur mémorisé



Tn



Tn

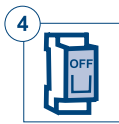
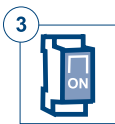
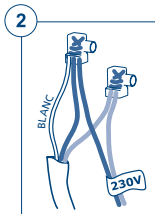


Tn (4 sec)

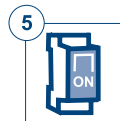
À partir de l'interrupteur :

La séquence d'opération est la suivante :

- 1) Mettre le moteur hors tension, par exemple à travers l'interrupteur général.
- 2) Connecter le fil blanc du moteur au fil marron (phase) ou au fil bleu (neutre).
- 3) Mettre sous tension le moteur, qui accomplira une rotation courte dans un sens.
- 4) Mettre le moteur hors tension pendant au moins 4 secondes.
- 5) Alimenter le moteur, après environ 2 sec. Le moteur effectue une brève rotation dans un sens. Après 3 sec. couper l'alimentation du moteur, par exemple à partir du tableau électrique.
- 6) Déconnecter le fil blanc du moteur.



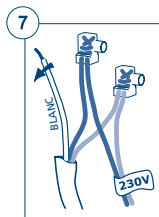
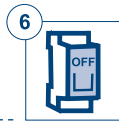
4 sec



2 sec



max 3 sec

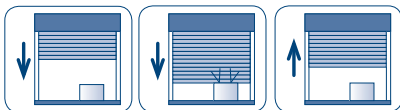


FINS DE COURSE ET DÉTECTION DES OBSTACLES

Après avoir mémorisé le premier émetteur et avoir correctement attribué le sens de rotation (voir pag. 107), le moteur est prêt à fonctionner.

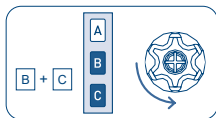
Exécuter 2 cycles complets de montée et de descente en utilisant les touches A et C de l'émetteur ou exécuter la commande d'auto-calibrage des fins de course (voir paragraphe suivant) pour mémoriser les temps de travail nécessaires à une bonne utilisation par les applications Z-Wave™.

En cas de détection d'obstacle, le moteur effectue un mouvement de rotation inverse.

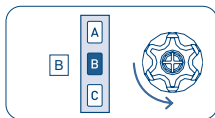


AUTO-CALIBRAGE DES FINS DE COURSE

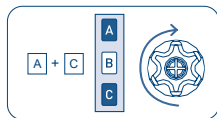
Tn: Émetteur mémorisé



Tn



Tn



Tn (2 sec)

A la fin de la séquence, le moteur effectue 2 cycles complets Up/Down pour mémoriser les fins de course du volet roulant.

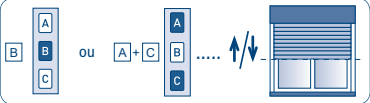
POSITION INTERMÉDIAIRE

Cette fonction facultative permet de placer le volet roulant dans une position intermédiaire préférée. La position intermédiaire est mémorisée comme temps de descente à partir du fin de course supérieur.

RÉGLAGE DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE

Procédure d'exécution	Séquence de commande
1) Appuyer sur les touches A+B pendant 2 s au moins. <i>Le moteur effectue un premier mouvement bref de confirmation et après 2 s il redémarre en descente.</i>	 2 sec
2) Attendre que le volet descende complètement. <i>Le moteur se déplace à présent en mode «homme présent», ce qui permet de régler avec précision la position intermédiaire.</i>	 réglage
3) Confirmer la position en appuyant sur la touche B (2 s).	 2 sec

MOUVEMENT EN POSITION INTERMÉDIAIRE

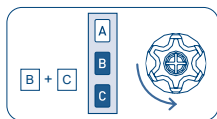
Procédure d'exécution	Séquence de commande
-Avec le moteur arrêté, donner une impulsion prolongée (> 2 s) sur la touche STOP (B). <i>Après 2 s, le moteur exécute le positionnement intermédiaire.</i> -Avec le moteur arrêté, donner une impulsion A+C. Le moteur effectue un positionnement intermédiaire.	 2 sec positionnement

ANNULATION DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE

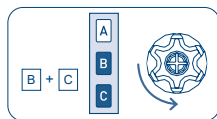


RETOUR EN MODE USINE

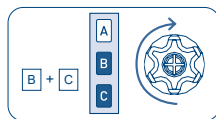
Tn: Émetteur mémorisé



Tn



Tn



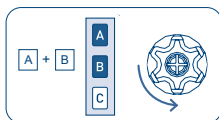
Tn (4 sec)

MÉMORISATION D'AUTRES ÉMETTEURS

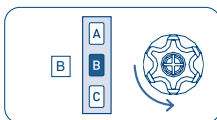
Il est possible de mémoriser jusqu'à 15 émetteurs.

Tn: Émetteur à mémoriser

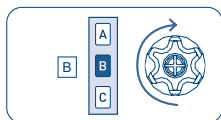
Tx: Émetteur mémorisé



Tn



Tn

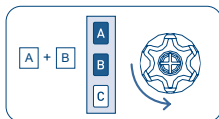


Tx (2 sec)

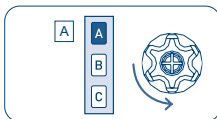
ANNULATION D'UN SEUL ÉMETTEUR

Il est possible d'annuler individuellement chaque émetteur mémorisé. Au moment où on annule le dernier, le moteur retourne à sa position initiale. La même procédure s'applique à chaque canal de l'émetteur multicanaux: il suffit de sélectionner le canal à annuler avant d'accomplir la séquence.

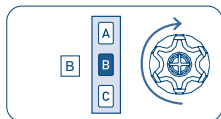
Tn: Émetteur à annuler



Tn



Tn



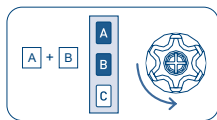
Tn (2 sec)

ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS

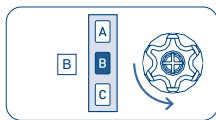
L'annulation totale de la mémoire peut s'effectuer de deux manières:

1) AVEC L'ÉMETTEUR

Tn: Émetteur mémorisé



Tn



Tn



Tn (4 sec)

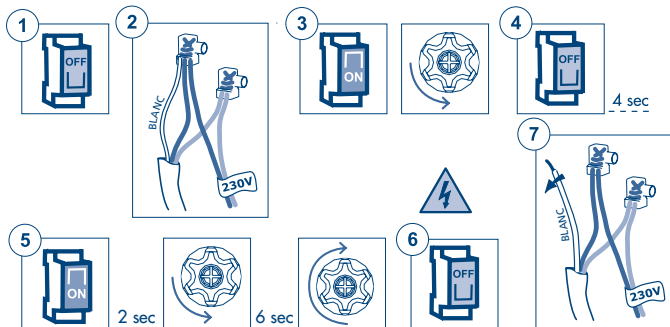
2) AVEC LE FIL AUXILIAIRE (BLANC)

Utiliser cette option en cas d'urgence ou quand on ne dispose pas d'un émetteur fonctionnant. Pour annuler la mémoire, il faut accéder au fil blanc du moteur.

La séquence d'opération est la suivante:

- 1) Mettre le moteur hors tension, par exemple à travers l'interrupteur général.
- 2) Connecter le fil blanc du moteur au fil marron (phase) ou au fil bleu (neutre).
- 3) Mettre sous tension le moteur, qui accomplira une rotation courte dans un sens.
- 4) Mettre le moteur hors tension pendant au moins 4 secondes.
- 5) Mettre le moteur sous tension, après 2 sec. Il effectue une brève rotation, attendre 6 sec. il effectue une rotation plus longue dans le sens contraire.
- 6) Mettre le moteur hors tension.
- 7) Séparer le fil blanc du fil marron/bleu. Bien isoler le fil blanc avant de le connecter à l'électricité.

Il est alors possible de procéder à la mémorisation du premier émetteur.



FONCTIONS SPÉCIALES

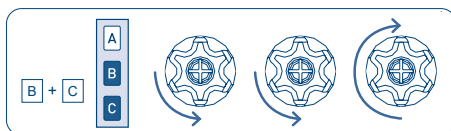
MÉMORISATION TEMPORAIRE DE L'ÉMETTEUR

Cette fonction permet de mémoriser un émetteur de façon temporaire, par exemple pour permettre la mise au point des fins de course lors du montage à l'usine. L'émetteur définitif pourra être mémorisé par la suite à travers la séquence de commande correspondante (voir: "MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR"). Les opérations décrites ci-dessous ne peuvent être réalisées que quand le moteur est neuf d'usine ou après un effacement complet de la mémoire (voir: "ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS"). Pour s'assurer que la programmation temporaire ne soit utilisée que lors des phases d'installation ou de mise au point et pas pendant l'utilisation quotidienne, le moteur ne permet d'effectuer que les opérations ci-dessous et que dans les limites de temps indiquées. Mettre le moteur sous tension; s'assurer qu'aucun autre moteur sous tension et ayant la mémoire vide n'est présent dans le rayon d'action de l'émetteur.

Dans les 30 secondes suivant l'allumage du dispositif, appuyer simultanément sur les touches B et C jusqu'à ce que le moteur donne le signal de confirmation.

L'émetteur restera mémorisé 5 minutes, pendant que le moteur est sous tension. Une fois les 5 minutes écoulées ou si le moteur est mis hors tension, l'émetteur sera effacé.

T1: Premier émetteur à mémoriser



T1

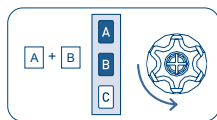
MÉMORISATION DES ÉMETTEURS DE POCHE A530058

N.B. L'émetteur de poche ne peut être utilisé que comme émetteur secondaire. Il faut donc avoir complété l'apprentissage du moteur avec un émetteur Cherubini (Skipper, Giro ou POP - émetteur à 3 touches Montée-Descente-Stop) avant de procéder à la mémorisation.

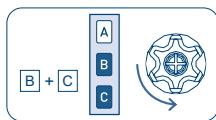
MÉMORISATION D'UNE TOUCHE SUR L'ÉMETTEUR DE POCHE

Tn: Émetteur mémorisé

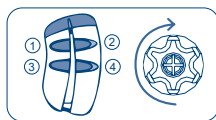
Tx: Émetteur de poche à mémoriser



Tn



Tn



Tx (2 sec)

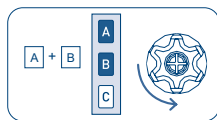
À la dernière phase de la séquence, presser la touche souhaitée sur l'émetteur de poche pendant 2 secondes. L'émetteur peut alors commander le moteur en mode séquentiel (MONTÉE - STOP - DESCENTE - STOP). Pour associer les autres touches, répéter la séquence décrite. Chaque touche peut être associée à un moteur INSTA SHORT ZRX.

ANNULATION D'UNE TOUCHE SUR L'ÉMETTEUR DE POCHE

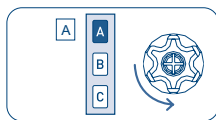
Il est possible d'effacer une à une toutes les touches mémorisées avec cette séquence:

Tn: Émetteur mémorisé

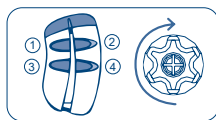
Tx: Émetteur de poche avec une touche à annuler



Tn



Tn



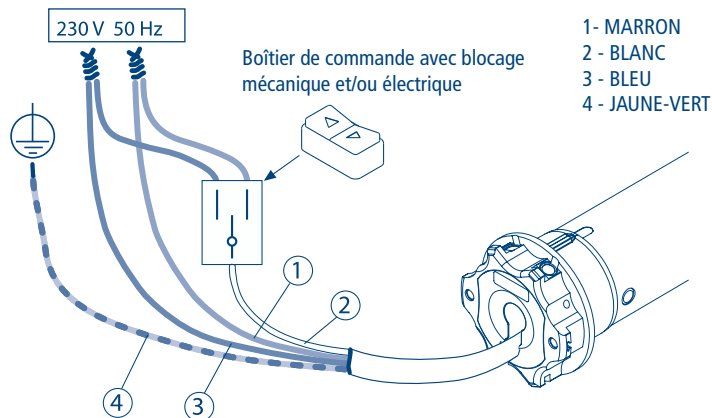
Tx (2 sec)

Le moteur exécutera un mouvement de validation et la fonction associée à la touche pressée (pendant 2 s) sera effacée.

SCHEMA CABLAGE MOTEUR EN MODALITÉ MONTÉE-DESCENTE (2 touches montée-descente indépendantes).

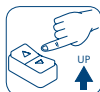
Pour le branchement du boîtier de commande, utiliser exclusivement des touches à inter verrouillage électrique et mécaniques afin d'empêcher la pression simultanée des deux touches.

Le moteur reconnaît automatiquement le type d'interrupteur (à 1 ou 2 touches) et sélectionne le mode de fonctionnement en conséquence.

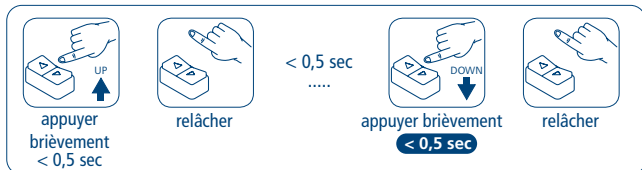


À partir du fil blanc, il est possible de contrôler le moteur dans une position intermédiaire:

MONTEE appui long (> 2 s):



ou utilisez la séquence MONTEE appui bref (< 0,5 s) - DESCENTE appui bref (< 0,5 s).



En utilisant le boîtier de commandes comme décrit sur cette page, il est possible de programmer le moteur à partir du fil blanc (PROGRAMMATION FILAIRE).

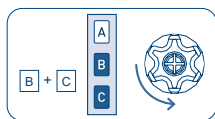
Pour connaître les procédures, demandez le manuel à votre distributeur.

GESTION MODALITÉ DE COMMANDE DU MOTEUR PAR FIL BLANC MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP / MONTÉE-DESCENTE MONTÉE-DESCENTE avec "Homme Présent"

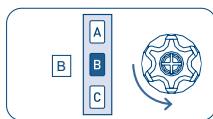
NB: Comme configuration par défaut, les moteurs sortent de l'usine préparés pour l'utilisation d'une seule touche (fonctionnement MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP). Il est toujours possible de modifier la configuration du type de commande en exécutant la séquence ci-dessous.:

MANIÈRE DE PROCÉDER POUR LE CHANGEMENT DE MODE DE COMMANDE:

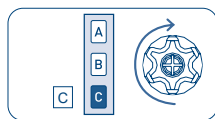
T1: Émetteur mémorisé



Tn



Tn



Tn (2 sec)

Les configurations possibles sont au nombre de trois, disponibles dans l'ordre ci-dessous:
MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP (par défaut)

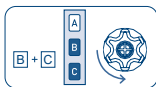
MONTÉE-DESCENTE (pour 2 touches indépendantes)

MONTÉE-DESCENTE avec «Homme Présent» (pour 2 touches indépendantes)

Pour passer d'une configuration à l'autre, répéter la séquence le nombre de fois nécessaire pour atteindre la configuration souhaitée.

Configuration
par défaut:

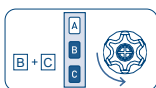
Modalité active MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP



Modalité active MONTÉE-DESCENTE



Modalité active MONTÉE-DESCENTE avec «Homme Présent»



UTILISATION DU MOTEUR AU SEIN D'UN RÉSEAU Z-WAVE™

DESCRIPTION DU DISPOSITIF

INSTA SHORT ZRX est un moteur pour volet roulant équipés de fins de course programmables, double commande radio et commande filaire optionnelle.

La double commande radio permet, d'une part, le réglage des fins de course et des fonctions principales de façon simple et interactive, et d'autre part, la connexion à un réseau Z-Wave™.

L'option de commande filaire permet à la fois de programmer et de commander le moteur grâce à un simple interrupteur, en plus de l'émetteur radio ou comme alternative à celui-ci.

Ce produit peut être utilisé au sein de n'importe quel réseau Z-Wave™, avec d'autres dispositifs certifiés Z-Wave™/Z-Wave Plus™, même ceux d'autres fabricants.

Indépendamment du constructeur, tous les dispositifs alimentés par le secteur font office de relais afin d'améliorer la fiabilité du réseau.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES Z-WAVE™

Alimentation électrique	230 VCA $\pm$ 10 % 50 Hz
Température d'utilisation	Entre -10 ° et 40 °C
Consommation d'énergie en veille	< 1 W
Fréquence radio Z-Wave™	868,4 MHz
Fréquence radio CRC	433,92 MHz
Système de protection	Sécurité S2
Distance maximale Z-Wave™	jusqu'à 100 m en extérieur jusqu'à 40 m en intérieur
Conformité	CE, Directive RoHS
Degré de protection électrique	IP44

INSTALLATION DU DISPOSITIF

- 1) Préparer le moteur et l'installer sur le volet roulant
- 2) Procéder aux branchements électriques
- 3) Programmer les fins de course et les réglages comme décrit dans le manuel d'installation du produit.
- 4) Inclure le dispositif dans le réseau Z-Wave™.

Il est recommandé d'effectuer toutes les opérations de préparation, d'installation et de réglage avant d'inclure le moteur dans le réseau Z-Wave™. Bien qu'il soit possible de connecter le moteur à un réseau Z-Wave™, la plupart des fonctionnalités seront inactives tant que les fins de course ne seront pas réglées. Sont en particulier inactifs :

- Les commandes de mouvement et de retour de position
- L'envoi de notifications
- Les mouvements requis par la classe de commande « `COMMAND_CLASS_INDICATOR` »

Ces restrictions sont nécessaires afin de limiter la possibilité de causer des dommages à la toile et à la structure de le store, et de garantir la sécurité de l'installateur.

CONNECTER/DÉCONNECTER LE DISPOSITIF À/D'UN RESEAU Z-WAVE™ (méthode classique)

INSTA SHORT ZRX est compatibles avec tous les contrôleurs certifiés Z-Wave™/Z-Wave Plus™. Le dispositif prend en charge aussi bien la modalité **Connexion Network Wide** (connexion du dispositif à un réseau même sans appairage direct au contrôleur) que la modalité **Connexion Standard**.

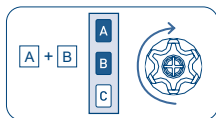
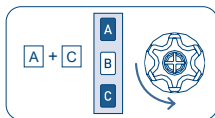
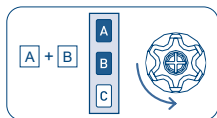
Par défaut, la procédure de connexion débute en modalité **Connexion Standard** et après un bref temps d'attente elle se poursuit en modalité **Connexion Network Wide** qui dure environ 20 secondes.

CONNEXION STANDARD (INCLUSION/EXCLUSION)

S'assurer que le moteur est alimenté et si possible connecté à un bouton haut/bas si l'on souhaite utiliser la séquence de programmation filaire, ou bien se munir d'un émetteur déjà mémorisé par le moteur. Pour procéder à l'inclusion, s'assurer que le moteur n'est pas déjà inclus dans un réseau Z-Wave™ ; si c'est le cas, effectuer la procédure décrite ci-dessous : la première fois pour procéder à l'exclusion, la deuxième pour inclure le moteur dans le réseau Z-Wave™ souhaité.

La séquence des opérations inhérentes aux procédures d'inclusion/exclusion est la suivante:

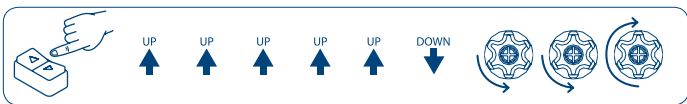
- 1) Préparer le contrôleur Z-Wave™ pour l'inclusion (ou l'exclusion) d'un périphérique (pour cela, veuillez consulter le mode d'emploi de votre contrôleur).
- 2) Au niveau du moteur, utiliser la séquence de programmation pour la connexion/déconnexion :
 - a. Avec l'émetteur : AB – AC – AB (2 secondes) ; attendre l'exécution des mouvements de confirmation.



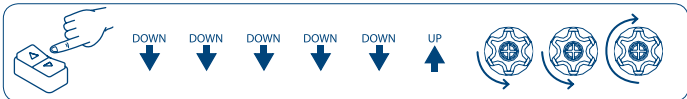
2 sec

- b. Avec le bouton (si les fins de course ne sont pas réglées, il est possible d'utiliser indifféremment l'une ou l'autre des séquences suivantes) :

- i. Le moteur est sur la fin de course haute : HAUT-HAUT-HAUT-HAUT-HAUT-BAS



- ii. Le moteur est sur la fin de course basse : BAS-BAS-BAS-BAS-BAS-HAUT



- 3) Le moteur effectue quelques brefs mouvements pour confirmer que la procédure d'inclusion (ou d'exclusion) est en cours.
- 4) Vérifier au niveau du contrôleur que la procédure a bien fonctionné.

CONNEXION SMARTSTART

Z-Wave™ SmartStart vise à permettre l'inclusion d'un périphérique dans un réseau Z-Wave™ sans que ledit périphérique doive nécessairement se trouver à proximité. Dans cette modalité d'inclusion, c'est donc l'interface plus intuitive du contrôleur qui se charge de la procédure.

Grâce à Z-Wave™ SmartStart, il n'est pas nécessaire de mettre en marche le périphérique pour procéder à l'inclusion. Celle-ci s'effectue automatiquement à la mise sous tension du périphérique et s'exécute automatiquement à plusieurs reprises à intervalles réguliers tant que le périphérique n'a pas été inclus dans un réseau Z-Wave™. Quand le nouveau périphérique s'annonce lors de la mise sous tension, le protocole communique les notifications et le contrôleur peut lancer le processus d'inclusion en arrière-plan, sans besoin d'interaction avec l'utilisateur et sans interruption du fonctionnement normal. Le processus de connexion SmartStart concerne seulement les dispositifs authentifiés.

Le moteur INSTA SHORT ZRX peut être inclus dans un réseau Z-Wave™ en scannant le QR code Z-Wave™ présent sur le produit à l'aide d'un contrôleur supportant la connexion SmartStart. Aucune autre action n'est requise : le produit SmartStart sera automatiquement inclus dans les 10 minutes suivant sa mise sous tension dans le périmètre du réseau.

Le QR code et le DSK au format numérique figurent sur l'étiquette se trouvant autour du câble moteur. Le PIN est le premier groupe de 5 chiffres imprimé et souligné. Pour faciliter la lecture de ces codes, l'étiquette comporte une partie détachable auto-adhésive qui peut être conservée en la collant sur le mode d'emploi ou à un endroit facile d'accès sur le volet roulant (caisson ou lame terminale).

CONNEXION SECURE S2



Code Pin

FRANÇAIS

Quand le moteur INSTA SHORT ZRX est inclus dans un réseau Z-Wave™ avec un contrôleur prenant en charge un protocole de sécurité de type S2, le code PIN du Device Specific Key (DSK) Z-Wave™ est nécessaire. Le code univoque DSK est imprimé sur l'étiquette du produit. Les cinq premiers chiffres du code sont mis en évidence et soulignés pour aider l'utilisateur à identifier la partie relative au code PIN dans le texte du DSK.

PILOTAGE DU DISPOSITIF

PILOTAGE DU MOTEUR À L'AIDE DE L'ÉMETTEUR ET DES INTERRUPTEURS EXTERNES

Le moteur INSTA SHORT ZRX peut être commandé à l'aide de l'émetteur radio et du bouton filaire.

L'émetteur radio est extrêmement utile lors de l'installation du moteur sur le volet roulant, pour paramétrer les fins de course et utiliser toutes les fonctions de programmation. Après la première installation, l'émetteur peut encore être utilisée comme point de commande local. Toutes les informations relatives aux dispositifs compatibles et aux modalités de programmation figurent dans le manuel d'installation du produit.

L'émetteur permet d'exécuter les commandes de base :

- Fermeture du volet roulant : presser puis relâcher le bouton BAS
- Ouverture du volet roulant : presser puis relâcher le bouton HAUT
- Arrêt du volet roulant : presser puis relâcher le bouton STOP

Le moteur INSTA SHORT ZRX peut également être commandé à l'aide du bouton câblé, par action simple ou double (haut/bas).

Pour le bouton à action simple, le fonctionnement est le suivant :

- À chaque pression/relâchement du bouton, le moteur effectue les opérations suivantes en séquence : Fermeture, Arrêt, Arrêt, Ouverture, Arrêt etc.

Pour le bouton à action double :

- Fermeture du volet roulant : presser puis relâcher le bouton BAS
- Ouverture du volet roulant : presser puis relâcher le bouton HAUT
- Arrêt du volet roulant : presser puis relâcher le bouton HAUT ou BAS lorsque le moteur est en mouvement.

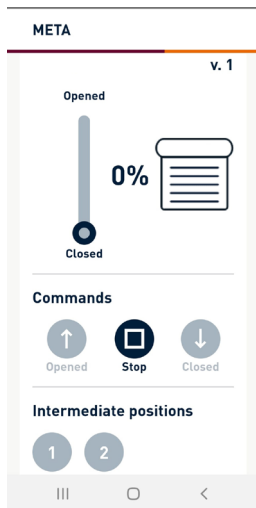
Paramètres d'usine prédéfinis :

- Aucun émetteur n'est appairé au moteur. Le moteur peut être commandé via le bouton filaire, mais tant que les fins de course ne sont pas paramétrées, il fonctionne comme lorsque le bouton est maintenu : si celui-ci est relâché, le moteur s'arrête.
- Tant que les fins de course ne sont pas paramétrées, la direction du mouvement du moteur peut être inversée par rapport à l'émetteur et au bouton filaire à action double. La direction est correctement identifiée par le moteur lui-même lorsque les fins de course sont paramétrées et ne peut être modifiée.

De plus amples informations sur le fonctionnement de l'émetteur et du bouton filaire figurent dans les sections relatives à l'installation du produit.

PILOTAGE DU MOTEUR À L'AIDE D'UN CONTRÔLEUR Z-WAVE™

Le moteur INSTA SHORT ZRX peut être pilotés à l'aide de tout contrôleur certifié Z-Wave™/ Z-Wave Plus™ disponible sur le marché. La figure ci-dessous montre comment sera le dispositif une fois connecté au Contrôleur METAHOME.



Grâce aux boutons HAUT/BAS/STOP du panneau de contrôle, il est possible de fermer/ouvrir/arrêter le volet roulant.

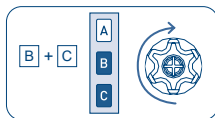
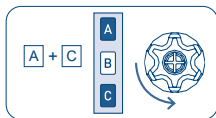
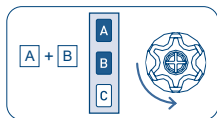
En déplaçant le curseur sur la barre de défilement, il est possible de régler le pourcentage d'ouverture du volet roulant.

Le statut du dispositif est mis à jour en cas de changement.

RÉINITIALISATION DES PARAMÈTRES D'USINE

La configuration Z-Wave™ du moteur peut être réinitialisée selon les valeurs d'usine d'origine, en exécutant la séquence de programmation suivante :

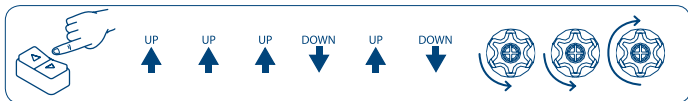
- 1) À l'aide de l'émetteur : AB – AC – BC (4 secondes) ; attendre l'exécution des mouvements de confirmation.



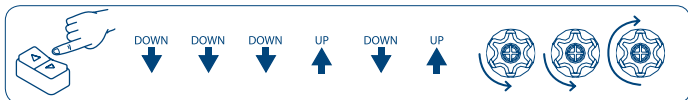
4 sec

- 2) À l'aide du bouton (si les fins de course ne sont pas réglées, il est possible d'utiliser indifféremment l'une ou l'autre des séquences suivantes) :

- a. Si le moteur est en fin de course haute : HAUT-HAUT-HAUT-BAS-HAUT-BAS



- b. Si le moteur est en fin de course basse : BAS-BAS-BAS-HAUT-BAS-HAUT



REMARQUE : Si la réinitialisation est effectuée alors que le dispositif est encore associé à un réseau, une notification est envoyée aux autres dispositifs du groupe Lifeline faisant état de l'exclusion du dispositif (Notification de réinitialisation du dispositif au niveau local).

MISE À JOUR DU FIRMWARE

Le système permet des mises à jour du firmware par voie hertzienne, sans avoir à déplacer le dispositif. La mise à jour du firmware peut être effectuée à l'aide de tout contrôleur certifié prenant en charge la version 2 de la fonction de mise à jour du firmware.



AVERTISSEMENT : Le système redémarrera à la fin de la procédure de mise à jour du firmware. Il est recommandé d'effectuer la procédure de mise à jour du firmware uniquement si nécessaire et après avoir soigneusement planifié l'opération.

PARAMÈTRES AVANCÉS

CLASSES DE COMMANDE PRISES EN CHARGE

Classe de commande	Version	CC non sécurisé	CC sécurisé
COMMAND_CLASS_ZWAVEPLUS_INFO	2	x	
COMMAND_CLASS_APPLICATION_STATUS	1	x	
COMMAD_CLASS_INDICATOR	2		x
COMMAND_CLASS_ASSOCIATION	2		x
COMMAND_CLASS_MULTI_CHANNEL_ASSOCIATION	3		x
COMMAND_CLASS_ASSOCIATION_GRP_INFO	2		x
COMMAND_CLASS_TRANSPORT_SERVICE	1	x	
COMMAND_CLASS_VERSION	2		x
COMMAND_CLASS_MANUFACTURER_SPECIFIC	2		x
COMMAND_CLASS_POWERLEVEL	1		x
COMMAND_CLASS_CONFIGURATION	4		x
COMMAND_CLASS_SECURITY_2	1	x	
COMMAND_CLASS_SUPERVISION	1	x	
COMMAND_CLASS_FIRMWARE_UPDATE_MD	5		x
COMMAND_CLASS_BASIC	2		x
COMMAND_CLASS_WINDOW_COVERING	1		x
COMMAND_CLASS_MULTILEVEL	4		x
COMMAND_CLASS_NOTIFICATION	8		x

SUPPORT POUR LA CLASSE « COMMAND_CLASS_BASIC »

Les classes de commande de base sont mappées dans la Switch Multilevel Command Class.

SUPPORT POUR LA CLASSE « COMMAND_CLASS_INDICATOR »

Le dispositif prend en charge la configuration (set) de l'indicateur V3. L'identifiant de l'indicateur est le suivant : 0 x 50 (identité).

Lorsque le dispositif reçoit une configuration (set) d'indicateur, le moteur effectue des mouvements d'ouverture et de fermeture du volet roulant. Le nombre maximum de mouvements maximal est 15, avec une durée de course minimale de 0,5 s et un temps de pause minimal de 0,5 s.

Note : afin d'éviter d'endommager les lames et la structure du volet roulant, les mouvements ne seront exécutés que si les fins de course ont été mémorisées.

SUPPORT POUR LA CLASSE « COMMAND_CLASS_NOTIFICATION »

Le dispositif est en mesure d'envoyer une notification système en cas d'obstacle.

Code de notification d'évènement	Signification associée à l'évènement
3 (Panne, erreur système)	Cette notification est envoyée lorsque le moteur rencontre un obstacle en cours de fonctionnement. La taille du paramètre de l'évènement associé à cette situation est de 1 byte. Sa signification est la suivante : 1) Collision lors de l'ouverture 0) Collision lors de la fermeture

ASSOCIATIONS

Le dispositif prend en charge 4 groupes d'associations, chacun d'entre eux prenant en charge l'association d'un maximum de 5 dispositifs (liens) :

ID du groupe	Nom du groupe	N° max. de liens	Description	Commande envoyée
1	Lifeline	5	Gruppo Life Line	Windows Covering report, Switch Multilevel report, Device Reset Locally Notification, Notification Report, Indicator Report, Configuration Report
2	Follow-me	5	Le dispositif de ce groupe suit le niveau du dispositif.	Basic Set
3	Scene Activation	5	Reçoit un identifiant d'activation de scène si un obstacle est rencontré au cours de l'opération. L'identifiant de la scène peut être défini à l'aide des paramètres 30 et 31.	Scene Activation Set

 **INFORMATION** : L'association assure le transfert direct des commandes de contrôle entre les dispositifs et s'effectue sans intervention du contrôleur principal.

 **SUGGESTION** : Pour éviter les latences de réseau, il est recommandé de limiter le nombre de dispositifs associés à un maximum de 5 par groupe.

CONFIGURATIONS

ACTIVATION DE SCÉNARIO

Paramètre n° 30 : OPEN_COLLISION_SCENE_ID (2 byte), simple.

Ce paramètre indique l'identifiant du scénario qui est envoyé en cas de détection d'une collision au cours de l'ouverture.

Configuration	Résultat
0 (valeur par défaut)	Ne pas envoyer l'activation du scénario
De 1 à 254	ID du scénario envoyé en cas de collision lors de l'ouverture

Paramètre n° 31 : CLOSE_COLLISION_SCENE_ID (2 byte), simple.

Ce paramètre indique l'identifiant du scénario qui est envoyé en cas de détection d'une collision au cours la fermeture.

Configuration	Résultat
0 (valeur par défaut)	Ne pas envoyer l'activation de la scène
De 1 à 254	ID du scénario envoyé en cas de collision lors de fermeture

Paramètre n° 37: LEVEL_REPORT_PERIOD (1 byte), avancé.

Permet d'établir la fréquence d'envoi de la mise à jour de niveau, lorsque le moteur est en mouvement. Les valeurs autorisées sont comprises entre 2 (mise à jour toutes les 2 s) et 60 (mise à jour toutes les 60 s).

Configuration	Résultat
De 2 à 60	Temps en secondes entre les mises à jour
5 (valeur par défaut)	

Paramètre n° 38: SEND_MULTILEVEL_REPORT (1 byte), avancé.

Pour la compatibilité avec les produits plus anciens, le moteur peut envoyer la mise à jour de niveau avec "Switch Multilevel report", en plus de la mise à jour avec "Windows Covering report".

Configuration	Résultat
0 (valeur par défaut)	Switch Multilevel rapport non envoyé
1	Switch Multilevel rapport envoyé

IT DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ UE

CE CHERUBINI S.p.A. dichiara che il prodotto è conforme alle pertinenti normative di armonizzazione dell'Unione:

Direttiva 2014/53/UE, Direttiva 2011/65/UE.

Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile facendone richiesta sul sito: www.cherubini.it.

EN EU DECLARATION OF CONFORMITY

CE CHERUBINI S.p.A. declares that the product is in conformity with the relevant Union harmonisation legislation:

Directive 2014/53/EU, Directive 2011/65/EU.

The full text of the EU declaration of conformity is available upon request at the following website: www.cherubini.it.

DE EU-KONFORMITÄTSERLÄRUNG

CE CHERUBINI S.p.A. erklärt der produkt erfüllt die einschlägigen Harmonisierungsrechtsvorschriften der Union:

Richtlinie 2014/53/EU, Richtlinie 2011/65/EU.

Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung kann unter unserer Web-Seite www.cherubini.it, gefragt werden.

FR DÉCLARATION UE DE CONFORMITÉ

CE CHERUBINI S.p.A. déclare que le produit est conforme à la législation d'harmonisation de l'Union applicable:

Directive 2014/53/UE, Directive 2011/65/UE.

Le texte complet de la déclaration UE de conformité est disponible en faisant requête sur le site internet: www.cherubini.it.

ES DECLARACIÓN UE DE CONFORMIDAD

CE CHERUBINI S.p.A. declara que el producto es conforme con la legislación de armonización pertinente de la Unión:

Directiva 2014/53/UE, Directiva 2011/65/UE.

El texto completo de la declaración UE de conformidad puede ser solicitado en: www.cherubini.it.

CHERUBINI S.p.A.

Via Adige 55
25081 Bedizzole (BS) - Italy
Tel. +39 030 6872.039 | Fax +39 030 6872.040
info@cherubini.it | www.cherubini.it

CHERUBINI Iberia S.L.

Avda. Unión Europea 11-H
Apdo. 283 - P. I. El Castillo
03630 Sax Alicante - Spain
Tel. +34 (0) 966 967 504 | Fax +34 (0) 966 967 505
info@cherubini.es | www.cherubini.es

CHERUBINI France SAS

ZI Du Mas Barbet
165 Impasse Ampère
30600 Vauvert - France
Tél. +33 (0) 466 77 88 58
info@cherubini.fr | www.cherubini.fr

CHERUBINI Deutschland GmbH

Siemensstrasse, 40 - 53121 Bonn - Deutschland
Tel. +49 (0) 228 962 976 34 / 35 | Fax +49 (0) 228 962 976 36
info@cherubini-group.de | www.cherubini-group.de

