



Originalbetriebsanleitung für SELVE-Antriebe

D

SE Plus-RC **Seite 2**

Bitte bewahren Sie die Anleitung auf!

Operating instruction for SELVE motors

GB

SE Plus-RC **Page 36**

Keep these instructions in a safe place!

Notice de réglage des moteurs SELVE

F

SE Plus-RC **Page 70**

Prrière de conserver cette notice !

1. Sicherheitshinweise



Wichtige Sicherheitshinweise für Montage und Betrieb!

Warnung!

Für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, diese Anweisungen zu befolgen, da falsche Bedienung und Montage zu ernsthaften Verletzungen führen kann. Die Anweisungen sind aufzubewahren.

- Folgende Punkte sind zu berücksichtigen:
 - Die geltenden Gesetze, Normen und Vorschriften
 - Landesspezifische Bedingungen
 - Die Vorschriften der örtlichen Energieversorgungsunternehmen sowie die Bestimmungen für Feuchträume nach VDE 0100
 - Die Sicherheitshinweise der DIN EN 60335
 - Der Stand der Technik zum Zeitpunkt der Installation
 - Diese Betriebsanleitung sowie Betriebsanleitungen für angeschlossene Komponenten
- Der Anschluss des Antriebs darf nur durch autorisiertes Fachpersonal vorgenommen werden. Bei der Installation oder Wartung ist die Anlage spannungsfrei zu schalten.
- Bei Installation, Wartung oder Reparatur des Antriebs muss eine allpolige Trennung vom Netz mit mindestens 3 mm Kontaktöffnungsweite pro Pol vorgesehen werden (DIN EN 60335). Es müssen Sicherheitsmaßnahmen gegen unbeabsichtigtes Einschalten getroffen werden.
- Vor der Installation des Antriebs, sind alle nicht benötigten Leitungen zu entfernen und jegliche Einrichtung, die nicht für die Betätigung mit Kraftantrieb benötigt werden, außer Betrieb zu setzen.
- Die Betriebsanleitung ist Bestandteil des Gerätes und der Gewährleistungsbedingungen. Sie ist dem Elektriker und dem Benutzer zu überreichen.

- Die Anlage ist häufig auf mangelnde Balance oder auf Anzeichen von Verschleiß oder beschädigte Federn und Anschlussleitungen zu überprüfen und darf nicht betrieben werden, wenn Reparaturen oder Korrekturen notwendig sind. Prüfen Sie den Antrieb und die gesamte Anlage auf Beschädigungen. Bei Beschädigungen am Antrieb, insbesondere der Anschlussleitung, darf dieser nicht in Betrieb genommen werden!
- Der Antrieb ist nur im eingebauten Zustand funktionsfähig und darf nur im spannungsfreien Zustand angeschlossen werden. Zur Kopplung des Antriebs mit dem angetriebenen Teil dürfen nur Adapter und Kupplungen aus dem aktuellen SELVE-Katalog verwendet werden. Der kleinste Wellendurchmesser beträgt für BR 1 (= Baureihe 1) mind. 40 mm, für BR 2 mind. 50 mm und für BR 3 mind. 60 mm. Bei Nutrohren ist ggf. eine exzentrische Ausführung von Kupplung und Laufring zu beachten.
- Nennmoment und Einschaltdauer müssen auf die Anforderungen des angetriebenen Produkts abgestimmt sein. Die technischen Daten können dem Typenschild des Antriebs entnommen werden.
- Wird ein Antrieb in einer Markise verwendet, so darf die Markise nicht betrieben werden, wenn Arbeiten wie z. B. Wartung oder Fensterputzen in der Nähe ausgeführt werden. Bei automatisch gesteuerten Markisen muss die Markise bei oben genannten Arbeiten vom Versorgungsnetz getrennt werden.
- Die Antriebe können von Kindern ab 8 Jahren und von Personen mit verminderten physischen, sensorischen oder mentalen Fähigkeiten oder mit mangelnder Erfahrung und Wissen betrieben werden, wenn sie beaufsichtigt werden oder hinsichtlich des sicheren Gebrauchs des Gerätes unterwiesen wurden und die damit verbundenen Gefahren verstanden haben.
- Gegenstände sind aus dem Fahrbereich fernzuhalten. Der Fahrbereich muss während des Betriebs einsehbar sein. Beobachten Sie die Anlage während des Betriebes und halten Sie Personen von Ihr fern. Verwenden Sie nur verriegelte Schaltelemente.

- Bei Antrieben, die mit einem Schalter mit AUS-Voreinstellung gesteuert werden, muss der Schalter in Sichtweite des Gerätes, von sich bewegenden Teilen entfernt und in einer Höhe von über 1,5 m angebracht werden.
- Ungeschützte, bewegliche Teile des Antriebs müssen in einer Höhe von mehr als 2,5 m vom Boden oder einer anderen Ebene, die Zugang zum Antrieb gewährt, montiert sein. Ein Mindestabstand von 40 cm zwischen sich bewegenden Teilen und benachbarten Gegenständen ist einzuhalten.
- Kindern nicht erlauben, mit ortsfesten Steuerungen zu spielen. Fernsteuerungen von Kindern fernhalten.
- Bei Einsatz in Markisen, bei denen sich im ausgefahrenen Zustand Anlagenteile näher als 2 m vom Boden oder einer anderen Zugangsebene, zur Anlage befinden können, muss ein horizontaler Mindestabstand von 40 cm zu anderen festen Objekten gewährleistet sein.
- Im Außenbereich und bei Unterputzinstallation ist die weiße PVC-Motoranschlussleitung im Rohr zu verlegen. Antriebe mit PVC(H05VV-F)-Leitung dürfen nur im Innenbereich verwendet werden. Wenn die Netzanschlussleitung des Antriebs beschädigt ist, muss sie durch den Hersteller, seinen Kundendienst oder einer ähnlich qualifizierten Person ersetzt werden.
- Schäden durch falsche Handhabung, falsche Verkabelung, Gewaltanwendung, Fremdeingriff in den Antrieb oder nachträgliche Veränderungen an der Anlage sowie Nichtbeachtung der Sicherheitshinweise und dadurch entstandene Folgeschäden fallen nicht unter die Gewährleistung.
- Verwenden Sie nur unveränderte SELVE-Originalteile und -Zubehör. Bitte beachten Sie hierfür den aktuellen SELVE-Katalog und die SELVE-Website www.selve.de.

Sehr geehrter Kunde,

Sie haben sich mit dem Kauf eines SELVE-Antriebs für ein Qualitätsprodukt aus dem Hause SELVE entschieden. Diese Betriebsanleitung beschreibt Ihnen den Einbau und die Bedienung des Antriebs. Bitte lesen Sie unbedingt diese Betriebsanleitung vor der Inbetriebnahme des SELVE-Antriebs und beachten Sie die Sicherheitshinweise.

SELVE ist nach Erscheinen der Betriebsanleitung nicht haftbar für Änderungen der Normen und Standards! Technische Änderungen vorbehalten!

1. Sicherheitshinweise	2
2. Informationen zu Eigenschaften des Antriebs	7
2.1. Bestimmungsgemäße Verwendung	7
2.2. Eigenschaften	7
2.3. SELVE-commeo/iveo-Funk	7
3. Montage und elektrischer Anschluss	8
3.1. Einbau des Antriebs in die Welle	8
3.2. Ablagerung des Antriebs	9
3.3. Montage und Demontage der Steckerleitung	10
3.4. Elektrischer Anschluss	10
4. Einstellung der Endlagen	11
4.1. Auslieferungszustand	11
4.2. Möglichkeiten der Einstellung	11
4.3. Mechanische Voraussetzungen	11
4.4. Einstellauswahltablelle	11
4.5. Einstellung der Endlagen mit Einstellschalter/Schalter	12
4.5.1. Halbautomatischer Einstellmodus	13
4.5.2. Manueller Einstellmodus, Fahrt oben gegen den Anschlag	14
4.5.3. Manueller Einstellmodus, zwei feste Punkte.....	15
5. commeo-Inbetriebnahme/Einstellung per Funk	16
5.1. Auswahl eines Empfängers	16
5.2. Funktionen bei einem ausgewählten Antrieb	18
5.2.1. Halbautomatischer Einstellmodus	19
5.2.2. Manueller Einstellmodus, Fahrt oben gegen den Anschlag	20
5.2.3. Manueller Einstellmodus, zwei feste Punkte	21
5.2.4. Sender einlernen/auslernen	22
5.2.5. Sendertabelle im Empfänger löschen	22
5.2.6. Empfänger in Werkseinstellung zurücksetzen	22
5.2.7. KONFIGURATIONS-Modus (nur für autorisiertes Fachpersonal)	22
5.3. Senderfunktionen	25

6. iveo-Inbetriebnahme/Einstellung per Funk	25
6.1. Endlageneinstellung und Einlernen des ersten Senders	26
6.1.1. Halbautomatischer Einstellmodus	26
6.1.2. Manueller Einstellmodus, Fahrt oben gegen den Anschlag	27
6.1.3. Manueller Einstellmodus, zwei feste Punkte	28
6.2. Sender einlernen/auslernen	29
6.2.1. Weitere Sender/Kanäle einlernen	29
6.2.2. Sender/Kanäle auslernen	29
6.3. Zwischenpositionen	29
6.4. Funktionen im Service-Modus	
(Einstellungen über einen Sender)	30
6.5. Nachstellen der Endlagen mit einem Sender	30
6.6. Neueinlernen eines Senders bei defektem	
oder fehlendem Sender	31
6.7. Antrieb in Werkseinstellung zurücksetzen	31
6.8. Gruppentrennung	31
6.9. Wechsel des Funksystems zu commeo	32
7. Technische Daten	33
8. Allgemeine Konformitätserklärung.....	34
9. Hinweise für die Fehlersuche	34
10. SELVE-Service-Hotline	34

2. Informationen zu Eigenschaften des Antriebs

2.1. Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Antriebstyp SE Plus-RC darf nur für den Betrieb mit Markisen oder Rollläden eingesetzt werden.

2.2. Eigenschaften

Um den Behang zu schützen verfügen die Antriebe nach Abschluss der Endlageneinstellung über einen selbstlernenden Überlastschutz in Aufwärtsrichtung.

Weitere Hinweise:

Die Hinderniserkennung der Antriebe wurde entwickelt, um die Sonnenschutzanlage, den Insektenschutz oder die Verdunkelungsanlage vor Beschädigung zu schützen.

Da je nach Position des Behanges bei auftretendem Hindernis unter Umständen das gesamte Behanggewicht abgefangen werden muss, bevor die Hinderniserkennung anspricht, darf sie nicht als Personenschutz eingesetzt werden.

Die Luftschallemission des Antriebs liegt wesentlich unterhalb von 70 dB(A). Je nach Art der Anlagenbeschaffenheit ist eine Verstärkung der Antriebslautstärke möglich und kann durch Einsatz geeigneter Maßnahmen (z. B. Dämmung des Kastens, Verwendung von Schallschutzdübeln etc.) reduziert werden.

2.3. SELVE-commeo/iveo-Funk

Alle SELVE-RC-Antriebe empfangen Funksignale auf der Funkfrequenz 868,1 MHz (commeo-Funk) und 868,3 MHz (iveo-Funk). Ein gleichzeitiger Betrieb beider Funksysteme ist nicht möglich.

Bei commeo handelt es sich um ein bidirektionales Funksystem bei dem sowohl Daten im Empfänger wie auch im Sender gespeichert werden. Bei ivo handelt es sich um ein unidirektionales Funksystem, welches mit dem intronic-Funksystem kompatibel ist.

Der Antrieb ist so lange für beide Funksysteme nach einer Netztrennung offen, solange kein commeo/iveo-Sender fest eingelernt wurde. Soll nachträglich das Funksystem gewechselt werden, müssen alle Sender des anderen Funksystems ausgelernt werden. Anschließend muss am Antrieb eine Netztrennung durchgeführt werden.

In die Antriebe lassen sich alle SELVE-commeo/iveo-Sender einlernen. Es können bis zu 16 Sender in einem Motor eingelernt werden. Die Bedienungsanleitung der Sender ist zu beachten.

Im commeo Betrieb können die Antriebe im **KONFIGURATIONS**-Modus für verschiedene Anwendungen eingestellt werden. Der Antrieb SE Plus-RC ist vom Werk aus auf „Markise“ eingestellt. Im ivo-Betrieb ist eine Umstellung der Anwendung nicht möglich.

Hinweis:

Achten Sie darauf, dass die Steuerung nicht im Bereich metallischer Flächen oder magnetischer Felder installiert und betrieben wird. Metallische Flächen oder Glasscheiben mit Metallbeschichtung, die innerhalb der Funkstrecke liegen, können die Reichweite erheblich reduzieren.

Funkanlagen, die auf der gleichen Frequenz senden, können zur Störung des Empfangs führen.

Es ist zu beachten, dass die Reichweite des Funksignals durch den Gesetzgeber und die baulichen Maßnahmen begrenzt ist.

3. Montage und elektrischer Anschluss



Warnung!

Achtung! Verletzungsgefahr durch Stromschlag!

Anschluss nur im spannungsfreien Zustand!

Der Antrieb ist nur im eingebauten Zustand funktionsfähig.

3.1. Einbau des Antriebs in die Welle

1. Laufring und Kupplung entsprechend der Wellengröße festlegen (Bild 1).
2. Laufring über den Antrieb schieben und an dem Motorkopf exakt positionieren.
3. Kupplung aufschieben und Kupplungssicherung (Artikel 288500) einstecken (Bild 2).

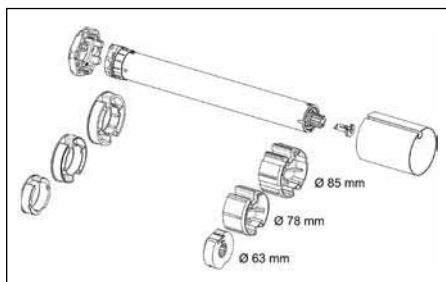


Bild 1: Beispiele für verschiedene Wellengrößen

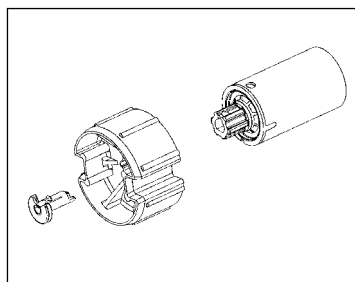
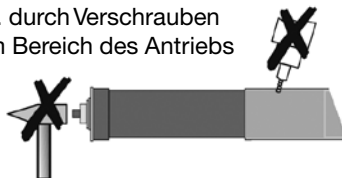


Bild 2: Kupplungssicherung*

* Bei dem Antrieb der BR 3 wird die Kupplung mit einem Ring gesichert (Sicherungsring nach DIN 471-20x1,20 FST, Artikel 940516). Zum Anlegen des Sicherungsringes ist eine spezielle Sicherungsringzange für Wellen mit Ösengröße <2 mm notwendig!

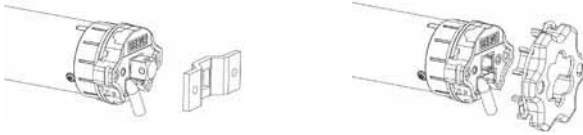
4. Den Antrieb formschlüssig in die Welle einschieben. Der Antrieb darf hierbei keine Schläge bekommen. Laufring- und Kupplungsadapter dürfen in der Welle kein Spiel haben.
5. Den Antrieb falls notwendig axial sichern, z. B. durch Verschrauben der Welle mit dem Kupplungsadapter. Nicht im Bereich des Antriebs bohren!



6. Die Welle mit dem Antrieb und der Wellenkapsel in den Lagern befestigen. Die Motorleitung und die Antenne nicht knicken und so verlegen, dass keine Schäden an Leitung oder Antenne entstehen können. Die Antenne nicht parallel zur Motorleitung legen. Die Antenne darf nicht gekürzt oder verlängert werden. Um zu verhindern, dass Wasser in den Motor läuft, die Motorleitung in einem Bogen nach unten verlegen, damit Fließwasser abtropfen kann.
7. Den Behang an der Welle befestigen.

3.2. Ablagerung des Antriebs

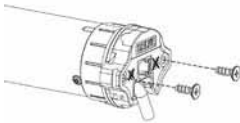
Generell können SELVE-Antriebe über die Außenkontur des Motorkopfes oder über einen eingesteckten Vierkant abgelagert werden. Für beide Ablagerungsmöglichkeiten stehen verschiedene Motorlager zur Verfügung.



Außerdem können verschiedene Flansche oder Montageplatten vorgeschraubt werden. Bei Ablagerung mit Vierkant muss hinter dem Motorlager ein mechanischer Anschlag vorhanden sein, um ein axiales Verschieben des Vierkants zu verhindern.

Achtung! Die Antriebe SE Plus-RC 2/30, 2/40 und 2/50 dürfen nicht mit dem steckbaren Vierkant 930285 abgelagert werden!

Wird der Motorkopf direkt mit einem Kopfstück verschraubt oder wird ein Flansch vorgeschraubt, muss berücksichtigt werden, dass bei Antrieben der BR 2 unbedingt die **äußeren** Schraublöcher (48 mm Abstand) verwendet werden!



Die inneren Schraublöcher (29 mm Abstand) können keine Drehmomente übertragen. Da in den äußeren Schraublöchern kein Gewinde vorhanden ist, müssen hier spezielle Schrauben verwendet werden.

Bei BR 1 gibt es nur 2 Schraublöcher (29 mm Abstand), diese dürfen auch verwendet werden.

Bitte folgende Schraubentypen verwenden:

- BR 2 Kunststoff: selbstfurchende Schraube KN 1033 STS 50x14-Z
- BR 2 Metall: selbstfurchende Schraube KN 3041 SLS L40x12 T20
- SE.. BR 1: Schraube DIN 965 M5 x 10

3.3. Montage und Demontage der Steckerleitung

Die Steckerleitung ist noch nicht durchgängig bei allen Motortypen implementiert, einige Motortypen werden noch mit fester Leitung ausgeliefert.

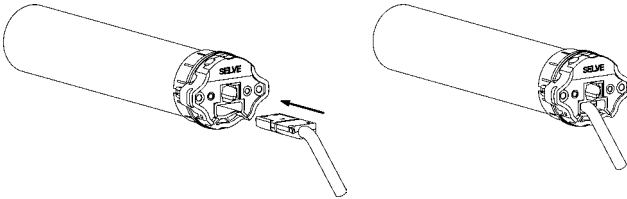


Achtung! Verletzungsgefahr durch Stromschlag!

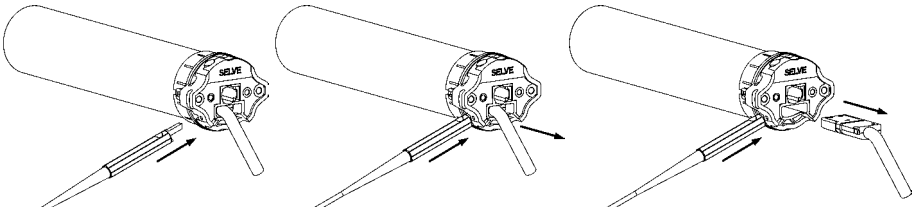
Bei ausgesteckter Steckerleitung muss die Leitung spannungsfrei sein!

Warnung!

Zur Montage der Steckerleitung die Steckerleitung spannungsfrei schalten. Den Stecker in den Motorkopf einführen bis die Verrastung hörbar einrastet.



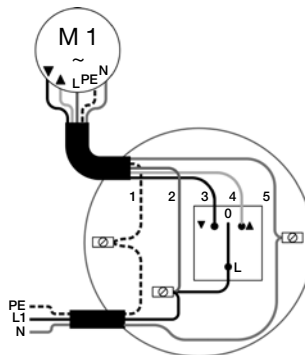
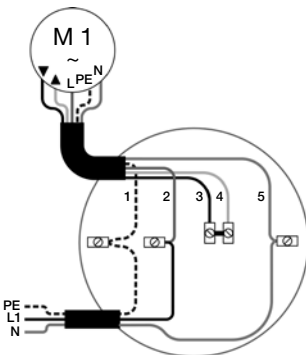
Zur Demontage der Steckerleitung die Steckerleitung spannungsfrei schalten. Die Verrastung des Steckers durch die seitliche Öffnung am Motorkopf lösen. Dies kann mithilfe eines Schraubendrehers oder einer speziellen Lösehilfe erfolgen. Bei gleichzeitigem Drücken auf den Verrastungsclip vorsichtig an der Steckerleitung ziehen, bis sich der Stecker löst und die Steckerleitung herausgezogen werden kann.



3.4. Elektrischer Anschluss

Funkantrieb ohne Schalter

Funkantrieb mit Schalter



1 = PE, gelb-grün

2 = L1, braun

3 = AB, schwarz

4 = AUF, grau

5 = N, blau

Der Anschluss eines fest installierten Schalters ist optional. Wird der Antrieb ausschließlich über Funk gesteuert, reicht der Anschluss über N, L1 und PE aus.

4. Einstellung der Endlagen

4.1. Auslieferungszustand

Im Auslieferungszustand sind keine Endpunkte und keine Sender im Funk-Antrieb eingelernt! Der Antrieb lässt sich in diesem Zustand nur im Totmannbetrieb fahren. Die Sicherheitsfunktionen sind im Auslieferungszustand deaktiviert und werden erst nach Einstellung beider Endlagen aktiv.

Im Auslieferungszustand ist der SE Plus-RC im halbautomatischen Einstellmodus. Bei Netzanschluss wird dies durch eine kurze Auf-Ab-Bewegung signalisiert.

4.2. Möglichkeiten der Einstellung

Die Endlagen-Einstellung eines SELVE-Funk-Antriebs ist möglich mit:

- dem Einstellschalter für Funk-Antriebe (Art.-Nr. 290109) **oder mit**
- einem beliebigen bedrahteten Schalter (**nur im halbautomatischen Einstellmodus oder mit**
- einem beliebigen commeo- oder iveo-Sender.

4.3. Mechanische Voraussetzungen

Der Betrieb des SE Plus-RC als Rollladenantrieb ist mit Befestigungsfedern und starren Verbindern möglich. Beim SE Plus-RC als Markisenantrieb wird das Markisentuch häufig direkt mit der Tuchwelle verbunden.

Achtung:

Es erfolgt keine automatische Einstellung der unteren Endlage beim SE Plus-RC. Die untere Endlage muss immer angefahren oder auch eingestellt werden.

Achtung:

Bei der Einstellung im halbautomatischen und manuellen Einstellmodus muss ein fester, oberer Anschlag vorhanden sein, wenn dieser vom Antrieb automatisch erkannt werden soll.

4.4. Einstellauswahltabelle

Einstellmodus/Endlagen im Betrieb	Einstellschalter	commeo-Funk	iveo-Funk
Halbautomatischer Einstellmodus unten Punkt, oben Anschlag/ Entlastung*	4.5.1. (Seite 13)	5.2.1. (Seite 19)	6.1.1. (Seite 26)
Manueller Einstellmodus unten Punkt, oben Anschlag/ Entlastung*	4.5.2. (Seite 14)	5.2.2. (Seite 20)	6.1.2. (Seite 27)
Manueller Einstellmodus unten Punkt, oben Punkt	4.5.3. (Seite 15)	5.2.3. (Seite 21)	6.1.3. (Seite 28)

* Beide Einstellvorgänge führen zum gleichen Ziel: unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung

4.5. Einstellung der Endlagen mit Einstellschalter/Schalter

Hinweis:

Die Einstellung mit einem bedrahteten Schalter ist nur im automatischen Einstellmodus möglich.

Zum Anschluss des Einstellschalters für Funk-Antriebe ist folgendes zu beachten:

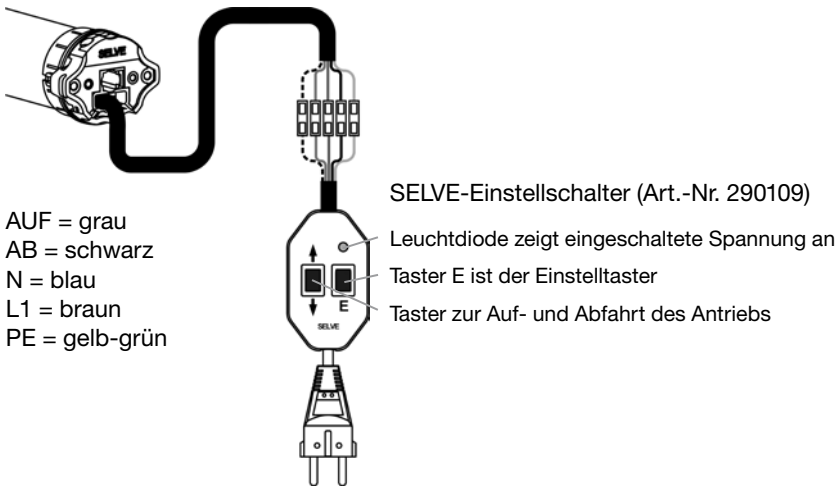


Achtung! Verletzungsgefahr durch Stromschlag!

Anschluss nur im spannungsfreien Zustand!

Warnung!

Die 5 Adern der Leitung des Einstellschalters sind farblich übereinstimmend an die Anschlussleitung des Antriebs anzuschließen.



Achtung: L1 (= braun) immer an Dauerspannung 230 V anschließen, auch wenn der Antrieb nur zu Einstellzwecken mit einem Schalter oder Einstellschalter verbunden ist.





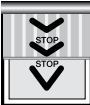

4.5.1. Halbautomatischer Einstellmodus, löschen und halbautomatische Einstellung der Endlagen

➔ im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung

Eine zweimalige Fahrtunterbrechung signalisiert den halbautomatischen Einstellmodus. Der Antrieb findet nur die obere Endlage automatisch.

Wichtig: Ein Anschlag für die obere Endlage wird benötigt!

Zuerst muss die untere Endlage angefahren werden. Von dort **ohne** Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren, bis der Antrieb automatisch abschaltet.

Einstellung mit Schalter	Einstellung mit Einstellschalter	Fahrt	
	1 s 		Die E -Taste des Einstellschalters für 1 Sekunde drücken. Beide bereits eingestellten Endlagen werden gelöscht. Hinweis: Kann bei der Erstinstallation oder nach dem Zurücksetzen in die Werkseinstellung entfallen.
 oder 		 	Den Antrieb mit der AUF - oder AB -Taste abwärts bis zur gewünschten unteren Endlage fahren. Von dort ohne Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren. Der Antrieb stoppt automatisch . Die korrekte Drehrichtungszuordnung ist damit erfolgt. Probefahrt durchführen: Der Antrieb fährt oben gegen den Anschlag und entlastet kurz .

4.5.2. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen

➔ im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung

Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus.

Wichtig: Ein Anschlag für die obere Endlage wird benötigt!

Zuerst muss die untere Endlage angefahren werden. Von dort **ohne** Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren.

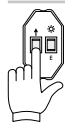
Einstellung mit Einstellschalter

Fahrt

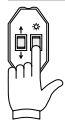


6 s

Die **E**-Taste des Einstellschalters für 6 Sekunden drücken. Antrieb wechselt in den manuellen Einstellmodus. Beide bereits eingestellten Endlagen werden gelöscht.



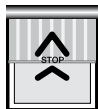
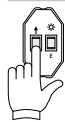
Den Antrieb mit der **AUF**- oder **AB**-Taste an den **unteren** Endpunkt fahren.



3 s



Für 3 Sekunden die **E**-Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.



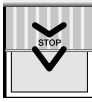



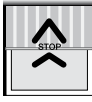

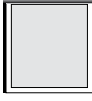


Von dort **ohne** Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren. Der Antrieb **stoppt automatisch**. Die korrekte Drehrichtungszuordnung ist damit erfolgt.

Probefahrt durchführen: Der Antrieb fährt oben gegen den Anschlag und **entlastet kurz**.

4.5.3. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen ➔ im Betrieb unten Punkt, oben Punkt

Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus. Im manuellen Einstellmodus muss immer zuerst der untere Endpunkt angefahren und eingespeichert werden. Dann wird oben gegen den Anschlag gefahren, bis der Antrieb automatisch abschaltet.

Einstellung mit Einstellschalter	Fahrt	
 <p>6 s</p>		Die E -Taste des Einstellschalters für 6 Sekunden drücken. Antrieb wechselt in den manuellen Einstellmodus. Beide bereits eingestellten Endlagen werden gelöscht.
		Den Antrieb mit der AUF - oder AB -Taste an den unteren Endpunkt fahren.
 <p>3 s</p>		Für 3 Sekunden die E -Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.
		Den gewünschten oberen Endpunkt anfahren.
 <p>3 s</p>		Für 3 Sekunden die E -Taste drücken. Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.

5. comemo-Inbetriebnahme/Einstellung per Funk

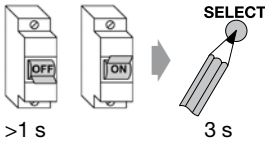
comemo-Inbetriebnahme

Die comemo-Inbetriebnahme ist nur mit comemo-Sendern möglich. Um Einstellungen im Empfänger vornehmen zu können, muss der Empfänger mit einem Sender im **SELECT-Modus** ausgewählt werden. Im **SELECT-Modus** besteht immer nur eine Verbindung zu einem ausgewählten Empfänger. Nur dieser kann gefahren und eingestellt werden.

5.1. Auswahl eines Empfängers

Durch Drücken der **SELECT**-Taste für 3 Sekunden wird der Sender in den **SELECT-Modus** versetzt. Nachdem der **SELECT-Modus** gestartet wurde, beginnt die Status-LED schnell zu blinken und der Sender sucht die Empfänger. Ein grünes Leuchten der Status-LED zeigt an, dass Empfänger gefunden wurden und die Status-LED blinkt langsam orange. Der erste Empfänger macht eine kurze Bestätigungsfahrt. Wurden keine Empfänger gefunden, wird dies durch ein rotes Leuchten der Status-LED angezeigt.

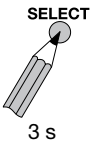
Empfängerauswahl mit nicht eingelerntem Sender/Erstinbetriebnahme



1. Die Netzspannung der Empfänger für >1 Sekunde unterbrechen. Die Empfänger können innerhalb der nächsten 4 Minuten gefunden werden.
2. **SELECT**-Taste des Senders für 3 Sekunden drücken. Der Sender befindet sich im **SELECT-Modus**.

oder

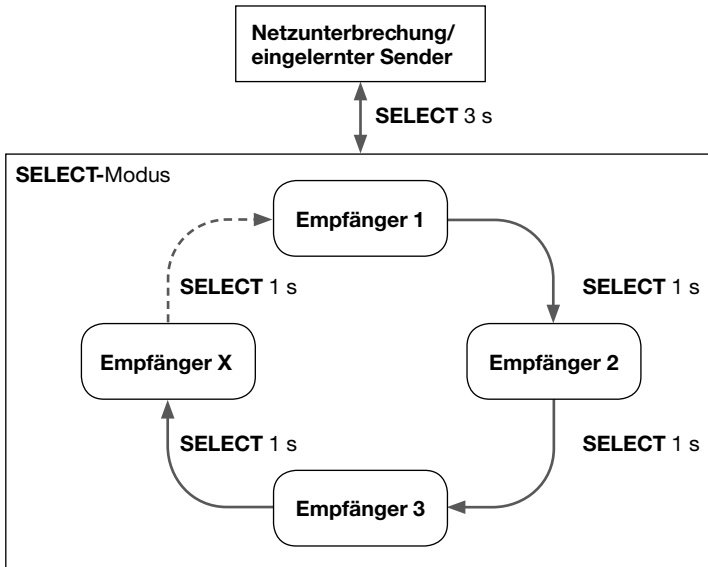
Empfängerauswahl mit eingelerntem Sender



1. Den Kanal des Senders wählen, auf dem der Empfänger eingelernt ist
2. Die **SELECT**-Taste des Senders für 3 Sekunden drücken. Der Sender befindet sich im **SELECT-Modus**.

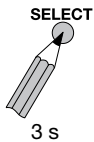
Hinweis: Die so gefundenen Empfänger können jetzt innerhalb von 4 Minuten über einen weiteren nicht eingelernten Sender gefunden werden. Hierzu die **SELECT**-Taste des zusätzlichen Senders für 3 Sekunden drücken. Der Sender befindet sich im **SELECT-Modus**. Alle Einstellungen lassen sich jetzt mit beiden Sendern vornehmen.

Wurden mehrere Empfänger gefunden, kann durch Drücken der **SELECT**-Taste für 1 Sekunde der ausgewählte Empfänger gewechselt werden. Der nächste Empfänger macht eine kurze Bestätigungsfahrt. Es ist immer nur ein Empfänger ausgewählt, der gefahren, eingestellt und programmiert werden kann.



SELECT-Modus verlassen

Um den **SELECT-Modus** (die Status-LED blinkt langsam orange) zu verlassen, die **SELECT**-Taste für 3 Sekunden drücken.



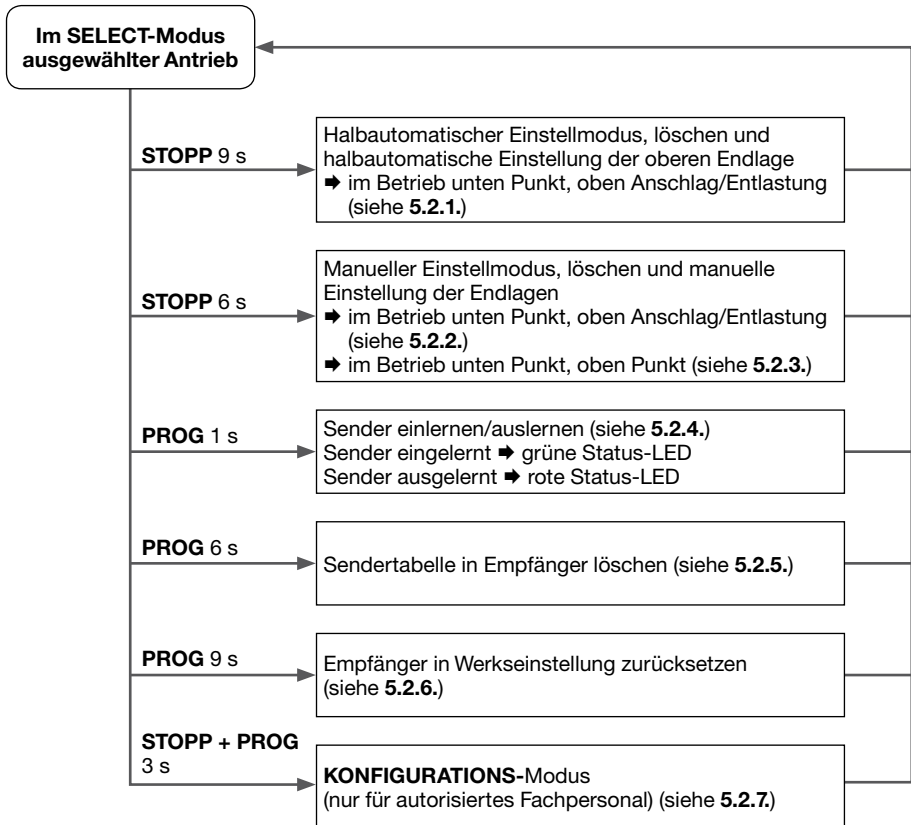
Anzeige der Status-LED des Senders zu den einzelnen Betriebszuständen

Sendermodus	Anzeige der Status-LED
Betriebsmodus	Aufleuchten bei Tastendruck
SELECT-Modus	Blinkt langsam orange
KONFIGURATIONS-Modus (nur für autorisiertes Fachpersonal), siehe 5.2.7.	Blinkt langsam grün oder rot

5.2. Funktionen bei einem ausgewählten Antrieb

➔ Sender im SELECT-Modus

Wurde ein Antrieb mit einem Sender ausgewählt, können die folgenden Einstellungen vorgenommen werden.



Hinweis für Einstellungen unter Punkt 5.2.: Der Antrieb muss für diese Einstellungen mit einem Sender im **SELECT-Modus** (Status-LED blinkt langsam orange) ausgewählt sein. Nach der Einstellung ist der Antrieb weiterhin ausgewählt (siehe Punkt 5.).

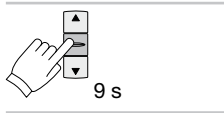
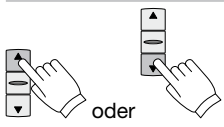
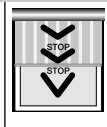
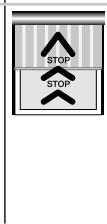
5.2.1. Halbautomatischer Einstellmodus, löschen und halbautomatische Einstellung der oberen Endlage

➔ **im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung**

Eine zweimalige Fahrtunterbrechung signalisiert den halbautomatischen Einstellmodus. Der Antrieb findet nur die obere Endlage automatisch.

Wichtig: Ein Anschlag für die obere Endlage wird benötigt!

Zuerst muss die untere Endlage angefahren werden. Von dort **ohne** Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren, bis der Antrieb automatisch abschaltet.

Bedienung	Fahrt
 <p>9 s</p>	<p>Die STOPP-Taste des Senders für 9 Sekunden drücken. Beide bereits eingestellten Endlagen werden gelöscht. Hinweis: Kann bei der Erstinstallation oder nach dem Zurücksetzen in die Werkseinstellung entfallen.</p>
 <p>oder</p>	 <p>Den Antrieb mit der AUF- oder AB-Taste abwärts bis zur gewünschten unteren Endlage fahren.</p>
	 <p>Von dort ohne Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren. Der Antrieb stoppt automatisch. Die korrekte Drehrichtungszuordnung ist damit erfolgt.</p>
	<p>Probefahrt durchführen: Der Antrieb fährt oben gegen den Anschlag und entlastet kurz.</p> <p>Hinweis: Eventuell ist der Sender noch nicht eingelernt. Um einen Sender einzulernen siehe Punkt 5.2.4.</p>

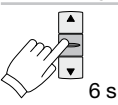
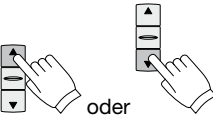

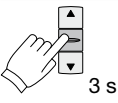
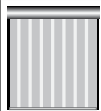
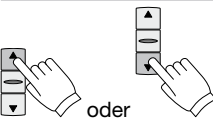
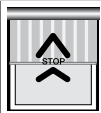
Hinweis für Einstellungen unter Punkt 5.2.: Der Antrieb muss für diese Einstellungen mit einem Sender im **SELECT-Modus** (Status-LED blinkt langsam orange) ausgewählt sein. Nach der Einstellung ist der Antrieb weiterhin ausgewählt (siehe Punkt 5.).

5.2.2. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen
➔ im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung

Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus.

Wichtig: Ein Anschlag für die obere Endlage wird benötigt!

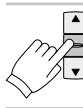
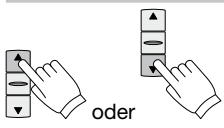
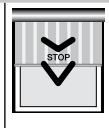

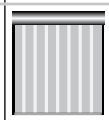
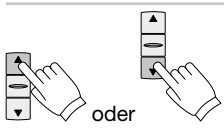
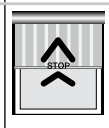

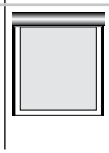
Zuerst muss die untere Endlage angefahren werden. Von dort **ohne** Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren.

Bedienung	Fahrt
 <p>6 s</p>	<p>Die STOPP-Taste des Senders für 6 Sekunden drücken. Antrieb wechselt in den manuellen Einstellmodus. Beide bereits eingestellten Endlagen werden gelöscht.</p>
 <p>oder</p>	 <p>Den Antrieb mit der AUF- oder AB-Taste an den unteren Endpunkt fahren.</p>
 <p>3 s</p>	 <p>Für 3 Sekunden die STOPP-Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.</p>
 <p>oder</p>	 <p>Von dort ohne Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren. Der Antrieb stoppt automatisch. Die korrekte Drehrichtungszuordnung ist damit erfolgt.</p> <p>Probefahrt durchführen: Der Antrieb fährt oben gegen den Anschlag und entlastet kurz.</p> <p>Hinweis: Eventuell ist der Sender noch nicht eingelernt. Um einen Sender einzulernen siehe Punkt 5.2.4.</p>

Hinweis für Einstellungen unter Punkt 5.2.: Der Antrieb muss für diese Einstellungen mit einem Sender im **SELECT-Modus** (Status-LED blinkt langsam orange) ausgewählt sein. Nach der Einstellung ist der Antrieb weiterhin ausgewählt (siehe Punkt 5.).

5.2.3. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen
➔ im Betrieb unten Punkt, oben Punkt

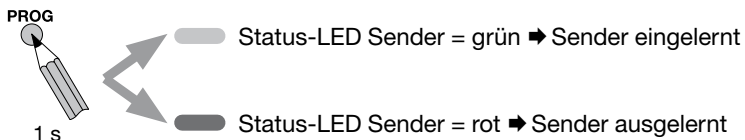
Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus. Im manuellen Einstellmodus muss immer zuerst der untere Endpunkt angefahren und eingespeichert werden. Dann wird oben gegen den Anschlag gefahren, bis der Antrieb automatisch abschaltet.

Bedienung	Fahrt
 <p>6 s</p>	<p>Die STOPP-Taste des Senders für 6 Sekunden drücken. Antrieb wechselt in den manuellen Einstellmodus. Beide bereits eingestellten Endlagen werden gelöscht.</p>
 <p>oder</p>	 <p>Den Antrieb mit der AUF- oder AB-Taste an den unteren Endpunkt fahren.</p>
 <p>3 s</p>	 <p>Für 3 Sekunden die STOPP-Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.</p>
 <p>oder</p>	 <p>Den gewünschten oberen Endpunkt anfahren.</p>
 <p>3 s</p>	 <p>Für 3 Sekunden die STOPP-Taste drücken. Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.</p> <p>Hinweis: Eventuell ist der Sender noch nicht eingelernt. Um einen Sender einzulernen siehe Punkt 5.2.4.</p>

Hinweis für Einstellungen unter Punkt 5.2.: Der Antrieb muss für diese Einstellungen mit einem Sender im **SELECT-Modus** (Status-LED blinkt langsam orange) ausgewählt sein. Nach der Einstellung ist der Antrieb weiterhin ausgewählt (siehe Punkt 5.).

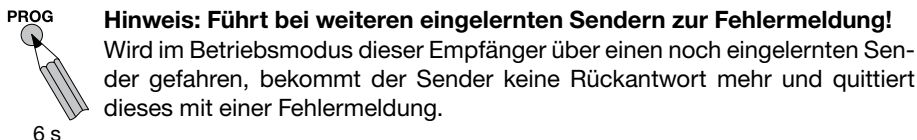
5.2.4. Sender einlernen/auslernen

Um einen Sender ein- oder auszulernen, den gewünschten Kanal wählen und die **PROG**-Taste für 1 Sekunde drücken. Ein grünes Aufleuchten der Status-LED bedeutet, dass der Sender eingelernt wurde. Ein rotes Aufleuchten bedeutet, dass der Sender ausgelernt wurde.



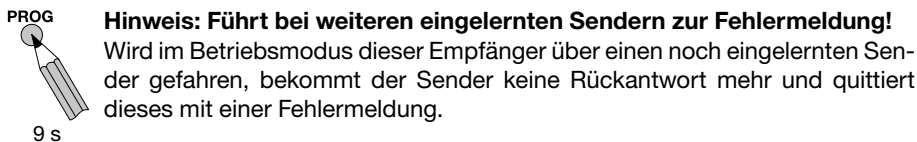
5.2.5. Sendertabelle im Empfänger löschen

Um die Sendertabelle im Empfänger zu löschen, die **PROG**-Taste am Sender für 6 Sekunden drücken. Alle Sender, die im Empfänger eingelernt sind, werden gelöscht. Der Empfänger wird aus dem Sender ausgelernt.



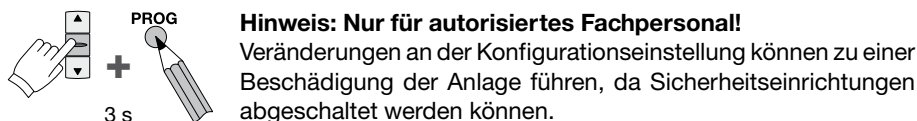
5.2.6. Empfänger in Werkseinstellung zurücksetzen

Um einen Empfänger in Werkseinstellung zurückzusetzen, die **PROG**-Taste am Sender für 9 Sekunden drücken. Alle Einstellungen werden in die Werkseinstellung zurückgesetzt. Der Antrieb hat anschließend keine Sender und Endlagen mehr gespeichert. Der Empfänger wird aus dem Sender ausgelernt.



5.2.7. KONFIGURATIONS-Modus (nur für autorisiertes Fachpersonal)

Um einen Empfänger in den **KONFIGURATIONS-Modus** zu setzen, die **STOPP**- und **PROG**-Taste gleichzeitig für 3 Sekunde drücken.

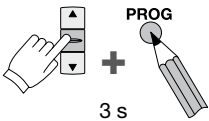
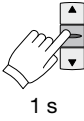
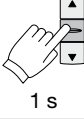



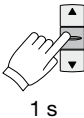


Durch gleichzeitiges Drücken der **STOPP**- und **PROG**-Taste für 3 Sekunden kann der **KONFIGURATIONS-Modus** vorzeitig verlassen werden.

Konfiguration mit Sender ohne Display

Die Status-LED beginnt langsam grün oder rot zu blinken. Der Sender zeigt das erste Bit an. Das erste Bit wird durch ein einmaliges Blinken angezeigt. Mit der **AUF**-Taste wird das erste Bit auf 1 (grüne Status-LED) und mit der **AB**-Taste auf 0 (rote Status-LED) gesetzt. Durch Drücken der **STOPP**-Taste wird das nächste Bit aufgerufen. Die Status-LED zeigt das zweite Bit an, die Status-LED blinkt 2 x hintereinander grün oder rot. Mit jedem **STOPP**-Tastendruck wird ein Bit weiter gesprungen. Das Bit kann wie oben beschrieben eingestellt werden. Die Blinkhäufigkeit entspricht der Bitposition.

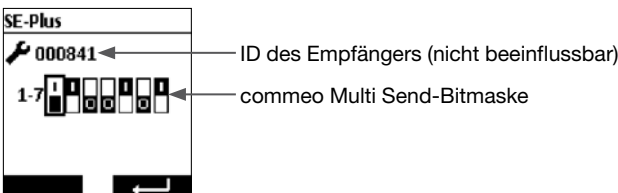
Nach Einstellung des letzten Bits wird durch Drücken der **STOPP**-Taste der **KONFIGURATIONS**-Modus verlassen. Die Status-LED blinkt langsam orange. Der Sender befindet sich im **SELECT**-Modus.

Bedienung	Status-LED	Einstellung
 <p>3 s</p>	<p>grün = 1</p> <p>1 x</p> <p>rot = 0</p>	<p>▲ = grün = 1</p> <p>▼ = rot = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>grün = 1</p> <p>2 x</p> <p>rot = 0</p>	<p>▲ = grün = 1</p> <p>▼ = rot = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>grün = 1</p> <p>3 x</p> <p>rot = 0</p>	<p>▲ = grün = 1</p> <p>▼ = rot = 0</p>
		
 <p>1 s</p>	<p>orange</p>	

Konfiguration mit commeo Multi Send

Die Bedienung erfolgt wie bei den Handsendern ohne Display. Die Status-LED blinkt weiterhin orange. Im Display wird die Bit-Maske für den Empfänger angezeigt. Über die Display-Taste rechts (Symbol Entertaste) wird die Einstellung gespeichert.

SE Plus-RC



Bildbeispiel für commeo Multi Send-Display

Bit-Maske und Auslieferungszustand

SE Plus-RC

Bitposition	1	2	3	4	5	6	7
Empfängerfunktion	A		B		D	E	F
Status-LED = grün/1	1	1			1		1
Status-LED = rot/0			0	0		0	

Einstellbare Empfängeranwendung

A	Empfängeranwendung
0 0 0	Jalousie innen (kein Sensorverlust, Wind, Regen, Frost)
1 0 0	Jalousie außen
0 1 0	Markise/Screen innen (kein Sensorverlust, Wind, Regen, Frost)
1 1 0	Markise/Screen außen
0 0 1	Geschäftsmarkise (keine Sonnenfunktion)
1 0 1	Rollladen (kein Sensorverlust, Wind, Regen, Frost)
0 1 1	Fensterantrieb (keine Sensorfunktionen)
B	Nebenstellen
1	Signalbetrieb, Notsignal über den Nebenstellen
0	Totmannbetrieb
D	Entlastungsfunktion bei Drehmomentabschaltung, obere Endlage
1	Entlastung eingeschaltet
0	Entlastung abgeschaltet
E	Tuchstraffung, untere Endlage
1	Entlastung eingeschaltet
0	Entlastung abgeschaltet
F	Lernender Überlastschutz, bei Fahrt in die obere Endlage
1	Lernender Überlastschutz eingeschaltet, Anlagen angepasster Überlastschutz
0	Lernender Überlastschutz abgeschaltet, Überlastschutz mit vollen Drehmoment

5.3. Senderfunktionen

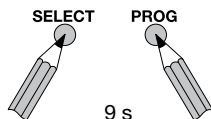
Sender und Empfänger befinden sich im Betriebsmodus.

Zwischenpositionen

Das Einstellen und Aufrufen der Zwischenpositionen kann der Bedienungsanleitung des Senders entnommen werden.

Empfängerliste im Sender löschen

Um die Empfängerlisten aus einem Sender zu löschen die **SELECT**- und **PROG**-Taste gleichzeitig für 9 Sekunden drücken. Anschließend sind alle Empfänger aus dem Sender gelöscht.



6. iveo-Inbetriebnahme/Einstellung per Funk

iveo-Inbetriebnahme

Die iveo-Inbetriebnahme ist mit jedem iveo- oder intronic-Sender möglich, der eine **AUF**-, **STOPP**- und **AB**-Taste besitzt.

6.1. Endlageneinstellung und Einlernen des ersten Senders

6.1.1. Halbautomatischer Einstellmodus, löschen und halbautomatische Einstellung der Endlagen

➔ im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung

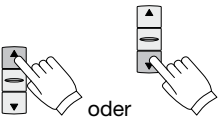



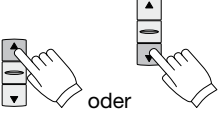
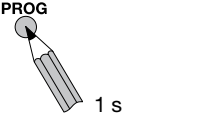
Eine zweimalige Fahrtunterbrechung signalisiert den halbautomatischen Einstellmodus. Der Antrieb findet nur die obere Endlage automatisch.

Wichtig: Ein Anschlag für die obere Endlage wird benötigt!

Zuerst muss die untere Endlage angefahren werden. Von dort **ohne** Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren, bis der Antrieb automatisch abschaltet.

Achtung!

Nehmen Sie immer nur den Funk-Antrieb ans Netz, der programmiert werden soll! Es können nicht mehrere Antriebe gleichzeitig programmiert werden.

Bedienung	Fahrt	
		Den Antrieb mit der AUF- oder AB- Taste abwärts bis zur gewünschten unteren Endlage fahren.
		Von dort ohne Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren. Der Antrieb stoppt automatisch . Die korrekte Drehrichtungszuordnung ist damit erfolgt.
		Probefahrt durchführen: Der Antrieb fährt oben gegen den Anschlag und entlastet kurz .
<p>PROG</p>  <p>1 s</p>		Die PROG -Taste am Sender drücken. Der Sender ist jetzt dauerhaft eingelernt.

6.1.2. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen
➔ im Betrieb unten Punkt, oben Anschlag/Entlastung






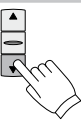






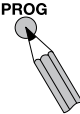
Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus. Der Antrieb findet nur die obere Endlage automatisch.

Wichtig: Ein Anschlag für die obere Endlage wird benötigt!

Zuerst muss die untere Endlage angefahren werden. Von dort **ohne** Unterbrechung gegen den oberen Anschlag fahren, bis der Antrieb automatisch abschaltet.

Achtung!

Nehmen Sie immer nur den Funk-Antrieb ans Netz, der programmiert werden soll! Es können nicht mehrere Antriebe gleichzeitig programmiert werden.





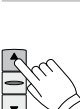



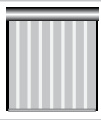
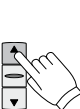



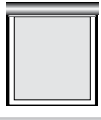
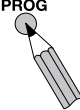
Einstellung mit Sender	Fahrt	
		Netzspannung anlegen.
		Beim Sender die AUF- und AB- Taste gleichzeitig drücken. Der Sender wird temporär in den Antrieb eingelernt.
 6 s		Die STOPP- Taste des Senders für 6 Sekunden drücken.
 oder 		Den Antrieb mit der AUF- oder AB- Taste an den unteren Endpunkt fahren.
 3 s		Für 3 Sekunden die STOPP- Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.
 oder 		Den Antrieb mit der AUF- oder AB- Taste an den oberen Anschlag fahren. Der Antrieb stoppt automatisch und entlastet kurz .
 1 s		Die PROG- Taste am Sender drücken. Der Sender ist jetzt dauerhaft eingelernt.

6.1.3. Manueller Einstellmodus, löschen und manuelle Einstellung der Endlagen ➔ im Betrieb unten Punkt, oben Punkt

Eine einmalige Fahrtunterbrechung signalisiert den manuellen Einstellmodus. Im manuellen Einstellmodus muss immer zuerst der untere Endpunkt angefahren und eingespeichert werden. Dann wird oben gegen den Anschlag gefahren, bis der Antrieb automatisch abschaltet.

Achtung!

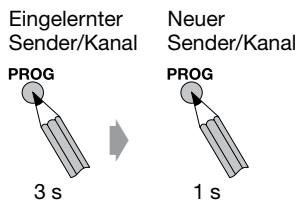
Nehmen Sie immer nur den Funk-Antrieb ans Netz, der programmiert werden soll! Es können nicht mehrere Antriebe gleichzeitig programmiert werden.

Einstellung mit Sender	Fahrt	
		Netzspannung anlegen.
		Beim Sender die AUF- und AB- Taste gleichzeitig drücken. Der Sender wird temporär in den Antrieb eingelernt.
 6 s		Die STOPP- Taste des Senders für 6 Sekunden drücken.
 oder 		Den Antrieb mit der AUF- oder AB- Taste an den unteren Endpunkt fahren.
 3 s		Für 3 Sekunden die STOPP- Taste drücken. Die korrekte Drehrichtungszuordnung erfolgt am Ende der Endlageneinstellung.
 oder 		Den gewünschten oberen Endpunkt anfahren.
 3 s		Für 3 Sekunden die STOPP- Taste drücken. Die Endlagen sind nun fertig eingestellt und die Drehrichtungszuordnung ist korrekt. Probefahrt durchführen.
PROG  1 s		Die PROG- Taste am Sender drücken. Der Sender ist jetzt dauerhaft eingelernt.

6.2. Sender/Kanäle einlernen

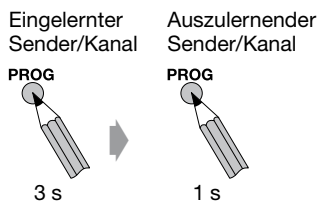
6.2.1. Weitere Sender/Kanäle einlernen

Drücken Sie die **PROG**-Taste eines eingelernten Senders/Kanals für 3 Sekunden (Bestätigungsfahrt vom Antrieb abwarten). Der Antrieb befindet sich für 1 Minute in Lernbereitschaft. Für 1 Sekunde die **PROG**-Taste des neuen Senders/Kanals drücken. Der neue Sender/Kanal ist nun eingelernt.



6.2.2. Sender/Kanäle auslernen

Drücken Sie die **PROG**-Taste eines eingelernten Senders/Kanals für 3 Sekunden (Bestätigungsfahrt vom Antrieb abwarten). Der Antrieb befindet sich für 1 Minute in Lernbereitschaft. Für 1 Sekunde die **PROG**-Taste des auszulernenden Senders/Kanals drücken. Der Sender/Kanal ist nun ausgelernt.



6.3. Zwischenpositionen

Das Einstellen und Aufrufen der Zwischenpositionen kann der Bedienungsanleitung des Senders entnommen werden.

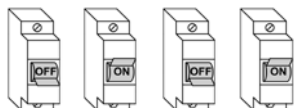
6.4. Funktionen im Service-Modus (Einstellungen über einen Sender)

Um die nachfolgenden Einstellungen durchführen zu können, muss der Antrieb durch eine spezielle Netztrennung in den Service-Modus gebracht werden.

Folgende Punkte müssen beachtet werden:

- Um in den Service-Modus zu kommen, muss ein Sender fest einprogrammiert sein.
- Nur den Antrieb in den Service-Modus setzen, der eingestellt werden soll.
- Der Antrieb bleibt 4 Minuten im Service-Modus.
- Um einen Antrieb aus dem Service-Modus herauszunehmen (z. B. 3 Antriebe auf einer Sicherung), müssen Sie den Antrieb fahren.

Sicherung/Hirschmannkupplung



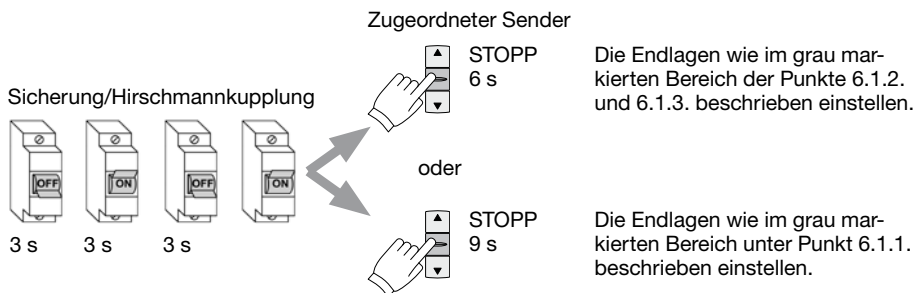
3 s 3 s 3 s

Der Antrieb bestätigt den Service-Modus durch eine kurze Auf- und Abfahrt.

6.5. Nachstellen der Endlagen mit einem Sender

Der Einstellmodus wird nur über die Programmierung der beiden Endlagen verlassen. Die Senderzuordnung bleibt unberührt. Nach dem Einstellen der Endlagen befindet sich der Antrieb wieder im normalen Betriebszustand.

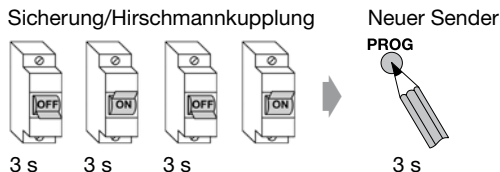
Bringen Sie den Antrieb durch die Netztrennung in den Service-Modus. Durch 6 (manueller Einstellmodus)/9 (automatischer Einstellmodus) Sekunden langes Drücken der **STOPP**-Taste eines zugeordneten Senders lässt sich der Antrieb in den Einstellzustand zurücksetzen (warten bis die Sendekontrollleuchte zweimal/dreimal blinkt). Dann die Endlagen wie im grau markierten Bereich der Punkte 6.1.1. bis 6.1.3. beschrieben einstellen.



6.6. Neueinlernen eines Senders bei defektem oder fehlendem Sender

Nur anwenden, wenn ein eingelernter Sender nicht mehr zur Verfügung steht (Verlust oder Defekt)!

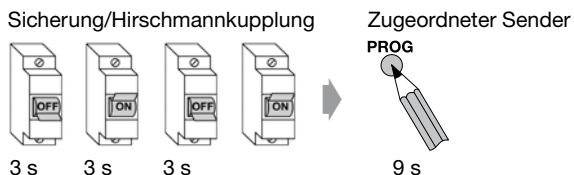
Um einen neuen Sender/Kanal einzulernen, muss der Antrieb durch die Netztrennung in den Service-Modus gebracht werden. Anschließend die **PROG**-Taste des neuen Senders für 3 Sekunden drücken. Alle alten Sender/Kanäle sind ausgelernt.



6.7. Antrieb in Werkseinstellung zurücksetzen

Um den Antrieb in Werkseinstellung zurückzusetzen, muss der Antrieb durch die Netztrennung in den Service-Modus gebracht werden. Anschließend die **PROG**-Taste eines zugeordneten Senders für 9 Sekunden drücken.

Der Antrieb hat anschließend keine Sender und Endlagen mehr gespeichert.



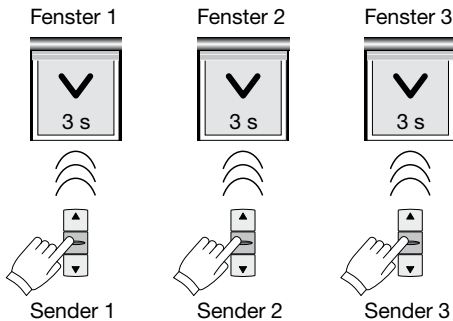
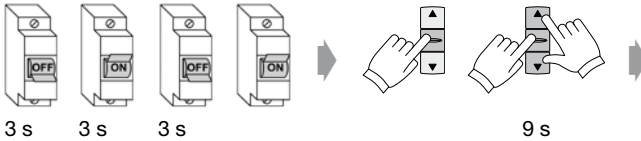
6.8. Gruppentrennung

Eine Gruppe ist eine Anordnung mehrerer Antriebe/Empfänger, die sich über einen Sender/Kanal steuern lassen. Dieser Sender ist nach Beendigung der Gruppentrennung ausgelernt. Während der Gruppentrennung fährt jeder Antrieb/Empfänger innerhalb von ca. 2 Minuten nur einmal zufällig für 3 Sekunden. Das Stoppen des Antriebs über einen beliebigen Sender lernt diesen in den jeweiligen Antrieb ein.

D iveo-Inbetriebnahme/Einstellung per Funk

Beim Sender zuerst die **STOPP**-Taste und dann zusätzlich die **AUF**- und **AB**-Taste drücken. Alle drei Tasten für 9 Sekunden gedrückt halten, um die Gruppentrennung zu starten (warten, bis die Sendekontrollleuchte dreimal blinkt). Der Antrieb quittiert die Aktivierung der Gruppentrennung durch eine kurze Fahrt. Anschließend fährt jeder Antrieb innerhalb von 2 Minuten zufällig für 3 Sekunden. Während des 3-Sekunden-Zeitfensters die Fahrt des Antriebs mit der **STOPP**-Taste des neu einzulernenden Senders stoppen. Damit ist der Sender eingelernt und der Antrieb/Empfänger hat den Gruppentrennmodus verlassen.

Sicherung/Hirschmannkupplung



Innerhalb von 2 Minuten fährt jeder Antrieb zufällig kurz für 3 Sekunden. In dieser Zeit muss der Antrieb mit dem zugehörigen Sender gestoppt werden.

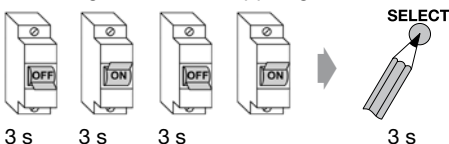
Laufen die Antriebe immer noch in einer Gruppe, den Vorgang für die betroffenen Antriebe wiederholen.

Haben Sie einen Sender nicht mit der **STOPP**-Taste eingelernt und es ist kein weiterer Sender eingelernt, so können Sie diesen Sender wieder durch gleichzeitiges Drücken der **AUF**- und **AB**-Taste und im Anschluss durch Drücken der **PROG**-Taste einlernen.

6.9. Wechsel des Funksystems zu commeo

Um das Funksystem eines mit iveo-Sendern verwendenden Antrieb zu ändern, zuerst den Antrieb in den Service-Modus setzen und anschließend den Antrieb mit einem commeo-Sender durch Drücken der **SELECT**-Taste für 3 Sekunden auswählen. Nach der Auswahl des Antriebs sind alle iveo-Sender ausgelernt.

Sicherung/Hirschmannkupplung



7. Technische Daten

Baureihe	Drehmoment Nm	Drehzahl 1/min	Stromaufnahme A	Leistung W
1/6	6	15	0,5	115
1/10	10	15	0,5	115
2/6	6	28	0,45	105
2/7	7	17	0,41	95
2/9	9	28	0,66	152
2/10	10	17	0,45	105
2/12	12	28	0,75	172
2/15	15	17	1,66	152
2/18	18	28	1,95	220
2/20	20	17	0,75	172
2/30	30	17	0,95	220
2/40	40	17	1,5	345
2/50	50	12	1,5	345
3/50	50	17	1,4	315
3/60	60	12	1,1	245
3/70	70	17	1,9	435
3/80	80	12	1,4	322
3/120	120	11	1,9	435

Antriebe der BR 2 haben eine steckbare Anschlussleitung. Antriebe der BR 1 und BR 3 haben standardmäßig eine 2,5 m Netzleitung, die fest installiert ist und **nicht** gewechselt werden kann!

Die jeweiligen Leitungslängen und Leitungsqualitäten bei BR 1, BR 2 und BR 3 können nach Katalog gewählt werden.

Anschlussleitungen müssen separat mitbestellt werden.

Hinweise zum Anschluss bei speziellen Steckverbindern sind zu erfragen.

Angaben für alle Antriebstypen:

Nennspannung: 230 V AC/50 Hz

Standby-Verbrauch: 0,5 W

Schutzart: IP 44

Laufzeit: 4 Min.

Funkfrequenz: 868,1 und 868,3 MHz

Max. Sendeleistung: 10 mW

Die maximale Funkreichweite beträgt im Gebäude bis zu 25 m und im freien Feld bis zu 350 m.

Technische Änderungen vorbehalten.

8. Allgemeine Konformitätserklärung

Hiermit erklärt die Firma SELVE GmbH & Co. KG, dass sich der Antrieb SE Plus-RC in Übereinstimmung mit den grundlegenden Anforderungen und den anderen relevanten Vorschriften der Richtlinien 2006/42/EG, 2014/53/EU und 2014/30/EU befinden. Die Konformitätserklärung ist einsehbar unter www.selve.de.



9. Hinweise für die Fehlersuche

Störung	Ursache	Beseitigung
Funkantrieb läuft nicht	Elektrischer Anschluss ist fehlerhaft	Anschluss prüfen
	Kein Sender eingelernt	Sender einlernen
	Sender ist außerhalb der Reichweite oder die Batterien sind leer	Sender in Reichweite bringen oder neue Batterien einlegen
		Neuen Sender einlernen
	Thermoschutzschalter hat ausgelöst	5 bis 20 Minuten warten
Falsches Funksystem eingelernt	Auslernen aller Sender des falschen Funksystems, Netzunterbrechung und Einlernen eines neuen Senders	
Funkantrieb macht bei Erst-inbetriebnahme keine kurze Fahrbewegung	Elektrischer Anschluss ist fehlerhaft	Anschluss prüfen
	Im Funkantrieb sind schon Endlagen eingestellt	Sender einlernen, anschließend Funkantrieb in die Werkseinstellung zurücksetzen
	Im Funkantrieb sind schon Endlagen eingestellt und ein Sender ist eingelernt	Neuen Handsender einlernen, anschließend Funkantrieb in die Werkseinstellung zurücksetzen
Die Richtungen AUF und AB sind vertauscht	Endlagen falsch eingestellt	Endlagen neu einstellen
Funkantrieb hat bei Fahrt in AB-Richtung selbst gestoppt	Blockier-/Hinderniserkennung hat ausgelöst	Hindernis entfernen, Lauf des Behanges prüfen
Funkantrieb hat bei Fahrt in AUF-Richtung selbst gestoppt	Überlasterkennung hat ausgelöst	Hindernis entfernen, Lauf des Behanges prüfen, evtl. stärkeren Antrieb wählen

10. SELVE-Service-Hotline

- Hotline: Telefon 02351 925-299
- Download der Bedienungsanleitungen unter www.selve.de oder QR-scan



1. Safety instructions



Warning!

Important safety notes for installation and operation!

For safety of persons, it is important to observe the instructions, since wrong operation and installation may cause severe injury. The instructions must be kept.

- Consider the following:
 - Relevant laws, standards and instructions
 - Country-specific terms
 - The specifications of the local energy providers and stipulations for damp rooms pursuant to VDE 0100
 - The safety instructions of DIN EN 60335
 - The state of the technology at the time of installation
 - This instruction manual and any operating instructions for connected components
- This motor must only be connected by authorised specialists. For installation and maintenance the system has to be de-energised.
- For the motor installation, a mains supply circuit break with at least 3 mm contact opening width per pole must be provided (DIN EN 60335). Safety measures against inadvertent activation must be in place.
- Before installation of the motor, all cables not needed must be removed and any facility that is not required for operation with power must be put out of operation.
- This instruction manual is part of the device and the warranty conditions. It has to be handed out to the electrician and operator.

- Check the system at regular intervals for a lack of balance or for signs of wear or damaged springs and connection cables. It must not be used if repairs or corrections are required. Check the motor and the complete installation for damage. In case of damage to the motor, in particular to the connection line, it must not be taken into operation!
- The motor is only working when installed and must only be connected when powered down. The motor must only be connected to the powered part with adapters and couplings from the current SELVE catalogue. The smallest shaft diameter is at least 40 mm for series 1, at least 50 mm for series 2, and at least 60 mm for series 3. For grooved tubes, there may be an eccentric design for the coupling and adapter.
- Nominal torque and duration of activation must be aligned with the system requirements. Technical data such as nominal torque and duration of activation are written on the identification plate.
- If a motor is used in an awning, the awning must not be operated while work such as maintenance or window cleaning is carried out nearby. For automatically controlled awnings, the awning must be disconnected from the power for the above work.
- The motor may be used by children aged 8 or over and by people with reduced physical, sensory or mental abilities or with a lack of experience and knowledge if they are supervised or have been trained in how to use the device safely and they understand the risks involved.
- Keep objects from the operating area. It must be possible to see the operation area during working process. Observe the system while it is operating and keep other people away from it. Use only locked switching elements.
- On motors which are controlled using a switch with an OFF setting, the switch must be fitted in view of the device, away from moving parts and at a height of over 1.5 m.

- Unprotected, moving parts of the motor must be installed at a height of more than 2.5 m from the floor or another level which provides access to the motor. A minimum distance of 40 cm between moving parts and neighbouring items must be maintained.
- Do not allow children to play with stationary control systems. Keep remote controls away from children.
- If used in awnings on which extended system parts may be closer than 2 m to the floor or another access level to the system, a minimum horizontal distance of 40 cm to other fixed objects must be ensured.
- Outdoor or flush mounted, the motor connecting cable must be laid in a conduit. Motors with PVC(H05VV-F)-cables must only be used indoors. If the mains connection cable for the motor is damaged, it must be replaced by the manufacturer, its customer service or a similarly qualified person.
- Damage due to wrong handling, wrong wiring, use of force, interference with the motor by a third party or subsequent changes to the installation and any consequential damage arising from this is not subject to the warranty.
- Use only unchanged SELVE original parts and accessories. For this, please observe the current SELVE catalogue and the SELVE website www.selve.de.

Dear Customer,

by purchasing a SELVE electronic motor you have decided in favour of a quality product from the SELVE company. This instruction manual describes the installation and operation of the motor. Make sure to read this handbook before initial operation of the SELVE motor and adhere to the safety instructions.

After publication of the operating instructions, SELVE shall not be liable for any changes to norms and standards! Subject to change without prior notice!

- 1. Safety instructions 36**
- 2. Information about the motor features 41**
 - 2.1. Designated use 41
 - 2.2. Properties 41
 - 2.3. SELVE comneo/iveo radio 41
- 3. Installation and electrical connection 42**
 - 3.1. Installation of the motor into a shaft 42
 - 3.2. Supporting the motors 43
 - 3.3. Assembly and disassembly of the pluggable cable 44
 - 3.4. Electric connection 44
- 4. Setting of the end positions 45**
 - 4.1. Delivery status 45
 - 4.2. Setup functions 45
 - 4.3. Mechanic requirements 45
 - 4.4. Selection table for settings 45
 - 4.5. Setting of the end positions with setting switch/switch 46
 - 4.5.1. Semi-automatic setup-mode 47
 - 4.5.2. Manual setup-mode, drive upwards against the limit stop 48
 - 4.5.3. Manual setup-mode, two fixed points 49
- 5. comneo initial operation/Setting by radio 50**
 - 5.1. Selection of a receiver 50
 - 5.2. Functions with one selected motor 52
 - 5.2.1. Semi-automatic setup-mode 53
 - 5.2.2. Manual setup-mode, drive upwards against the limit stop 54
 - 5.2.3. Manual setup-mode, two fixed points 55
 - 5.2.4. Programming/deleting transmitters 56
 - 5.2.5. Delete transmitter table in the receiver 56
 - 5.2.6. Reset the receiver to the factory setting 56
 - 5.2.7. CONFIGURATION mode
(only for authorised qualified personnel) 56
 - 5.3. Transmitter functions 59

6. iveo initial operation/Setting by radio	59
6.1. Limit position setting and programming the first transmitter	60
6.1.1. Semi-automatic setup-mode	60
6.1.2 Manual setup-mode, drive upwards against the limit stop	61
6.1.3 Manual setup-mode, two fixed points	62
6.2. Programming transmitters/channels	63
6.2.1. Programming further transmitters/channels	63
6.2.2. Deleting of transmitters/channels	63
6.3. Intermediate positions	63
6.4. Functions in service mode (setting by using a transmitter)	64
6.5. Adjusting the end limits by using the transmitter	64
6.6. Reprogramming if a transmitter is damaged or lost	65
6.7. Resetting to the delivery status	65
6.8. Group separation	65
6.9. Changing the radio system to comneo	66
7. Technical data	67
8. General declaration of conformity	68
9. Troubleshooting	68
10. SELVE Service Hotline	68

2. Information about the motor features

2.1. Designated use

The motor type SE Plus-RC must only be used for operating awnings or roller shutters.

2.2. Properties

In order to protect the hangings, the drives have a self-programming overload detection in the upwards direction after the end limit setting has been completed.

Further notes:

The obstacle detection of the drives has been developed to protect the sun protection installation, the insect protection or the obscuration system against damages.

Since, depending on the position of the hangings, when an obstacle is detected, the entire hanging weight may have to be stopped before the object detection system trips, do not use the motor's obstacle detection system for personal protection.

The airborne noise of the motor is significantly below 70 dB (A). Depending on the type of the roller shutter/awning/screen a strengthening of the sound intensity of the motor is possible. It can be reduced by use of appropriate measures (e.g. insulation of the box, using noise protection plugs, etc.).

2.3. SELVE commeo/iveo radio

All SELVE-RC motors receive radio signals on 868.1 MHz (commeo radio) and 868.3 MHz (iveo radio). The two radio systems can not be operated at the same time.

commeo is a bidirectional radio system that saves data in the receiver as well as the transmitter. iveo is an unidirectional radio system which is compatible with the intronic radio system.

The motor is compatible with both radio systems after it has been disconnected from the mains supply as long as the teaching process for a commeo/iveo transmitter has not already been completed. If you wish to change the radio system retrospectively, the programming for all transmitters of the other radio system must be re-programmed. The motor must then be disconnected from the mains supply.

All SELVE commeo/iveo transmitters can be programmed into these motors. Up to 16 transmitters can be programmed into one motor. Please adhere to the transmitter operating instructions.

The commeo motors can be set for different applications in the **CONFIGURATION** mode. The commeo motor SE Plus-RC is already set for 'awning'. During iveo operation a change of the application is not possible.

Note:

Ensure that the controls are not installed and operated in the vicinity of metal surfaces or magnetic fields. Metal surfaces or panes of glass with a metallisation within the transmission path can reduce the range considerably.

Radio sets transmitting at the same frequency could interfere with reception.

It should be noted that the range of the radio signal is restricted by legislation and constructional measures.

3. Installation and electrical connection

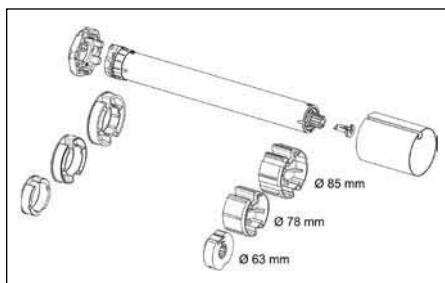


Warning!

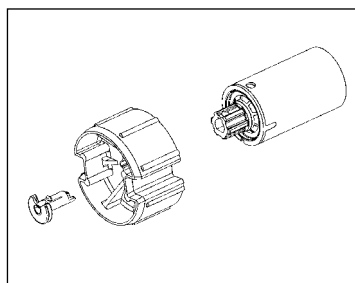
Caution! Risk of injury through an electric shock!
 Connection only when de-energised!
 Run the motor only after installation.

3.1. Installation of the motor into a shaft

1. Crown and coupling adapter need to be determined according to the size of the shaft (picture 1).
2. Push the crown adapter over the shaft and position it precisely on the motor head.
3. Slide the coupling and plug-in the coupling locking device (picture 2)



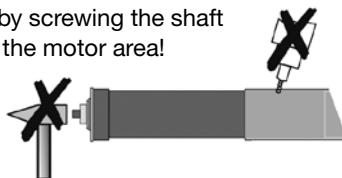
Picture 1: Examples for different shaft sizes



Picture 2: Coupling locking device *

* For drives of series 3 the coupling will be secured with a ring (security ring according to DIN 471-20x1,20 FST, article number 940516). To fix the security ring a special security ring pliers for shafts with eyelet size < 2 mm is necessary!

4. Push the motor into the shaft in a positive-locking way. The motor must not be subject to any impacts. Crown and coupling adapters must not have any play inside the shaft.
5. Where required, secure the motor axially, e.g. by screwing the shaft to the coupling adapter. Do not drill holes into the motor area!

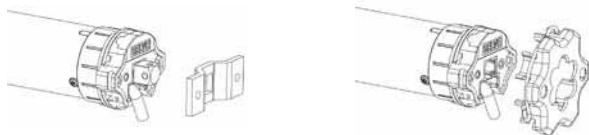


6. Attach the shaft with the motor and the shaft cap in the bearings. Do not bend the motor cable and aerial and place them so that neither the aerial nor the motor cable cannot be damaged. Do not place the aerial parallel to the motor cable. The aerial must not be shortened or extended. To keep water from getting into the motor, place the motor line in a bend direction downwards, so that any water can drip off.

7. Attach the curtain to the shaft.

3.2. Supporting the motors

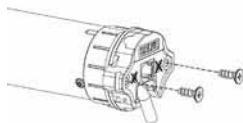
In general, SELVE motors can be supported by means of an inserted square or by means of the external contour of the motor head. There are different motor brackets for all support options.



Furthermore, different flanges or mounting plates can be pre-screwed. In case of square support, there must be a mechanical stop behind the motor bearing, in order to avoid axial movement of the square.

Caution! The SE Plus-RC 2/30, 2/40 and 2/50 motors must not be mounted with the pluggable square 930285!

If the motor head is screwed directly to a head piece or if a flange is pre-screwed, it must be taken into consideration that the **external** screw holes (with a clearance of 48 mm) must be used for series 2 motors in any case!



The internal screw holes (clearance of 29 mm) are not able to transmit torques. As there is no thread within the external screw holes, special screws must be used.

For series 1, there are only 2 screw holes (clearance of 29 mm), which can be used.

Please use the following screw types:

- Series 2 plastic: self-tapping screw KN 1033 STS 50x14-Z
- Series 2 metal: self-tapping screw KN 3041 SLS L40x12 T20
- SE series 1: screw DIN 965 M5 x 10

3.3. Assembly and disassembly of the pluggable cable

The pluggable cable is not yet implemented for all motor types; some motor types are still supplied with a fixed cable.

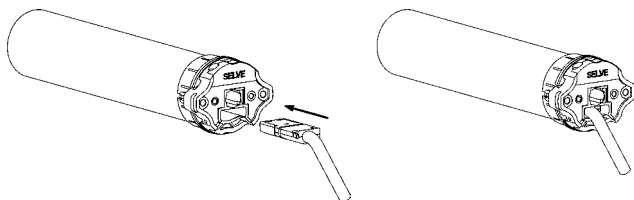


Caution! Risk of injury through an electric shock!

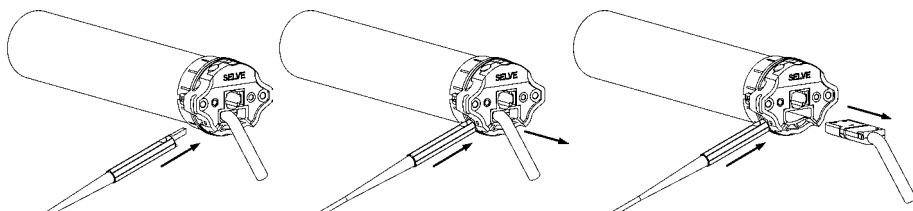
When the pluggable cable is unplugged, the line must be de-energised!

Warning!

For installing the pluggable cable, de-energise the pluggable cable first. Insert the plug into the motor head until the lock engages audibly.



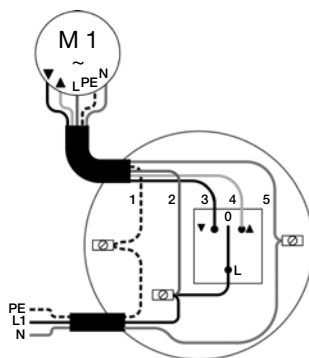
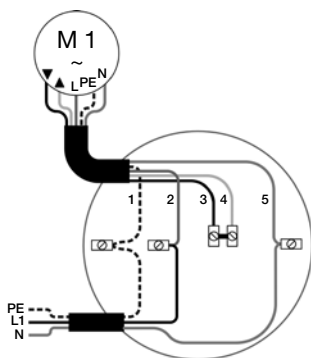
For uninstalling the pluggable cable, de-energise the pluggable cable first. Open the plug lock through the lateral opening at the motor head. This can be done with a screwdriver or a special release tool. Press on the locking clip from both sides and carefully pull out the pluggable cable until the plug comes loose and the pluggable cable can be removed.



3.4. Electric connection

Radio motor without switch

Radio motor with switch



- 1 = PE, yellow-green
- 2 = L1, brown
- 3 = DOWN, black
- 4 = UP, grey
- 5 = N, blue

Connection of a permanently installed switch is optional. Connection via N, L1 and PE is sufficient for radio control only.

4. Setting of the end positions

4.1. Delivery status

In the SELVE delivery status no end positions or transmitters are programmed into the radio motor! In this state, the motor can be operated in deadman's operation only. Safety functions are deactivated at delivery and will only become active after both end positions are set.

In delivery status the SE Plus-RC is in semi-automatic programming mode. This will be signalized by a short up and down movement when connected to mains.

4.2. Setup functions

The end positions setting of a SELVE radio motor is possible via:

- the setting switch for radio motors (item no. 290109) **or with**
- any standard switch (**only** in **semi-automatic** mode) **or with**
- any standard commeo or iveo transmitter.

4.3. Mechanic requirements

The operation of the SE Plus-RC as roller shutter drive is possible by using safety springs or blocking springs. When using the SE Plus-RC as awning motor the awning fabric will often be connected directly with the fabric shaft.

Caution:

There is no automatic setting of the lower end limit when using the SE Plus-RC. The lower end limit has always to be run-up to or also set.

Caution:

When setting in semi-automatic and manual setting mode, a fixed upper end limit has to exist if this end limit has to be recognized from the drive automatically.

4.4. Selection table for settings

Setup-mode/end positions in operation	Setting switch	commeo radio	iveo radio
Semi-automatic setup-mode bottom position, top stop/release*	4.5.1. (page 47)	5.2.1. (page 53)	6.1.1. (page 60)
Manual setup-mode bottom position, top stop/release*	4.5.2. (page 48)	5.2.2. (page 54)	6.1.2. (page 61)
Manual setup-mode bottom position, top position	4.5.3. (page 49)	5.2.3. (page 55)	6.1.3. (page 62)

* Both setting procedures are leading to the same result: bottom position: point, top position: limit stop/relief

4.5. Setting of the end positions with setting switch/switch

Note:

Settings with a wired switch are only possible in automatic setting mode.

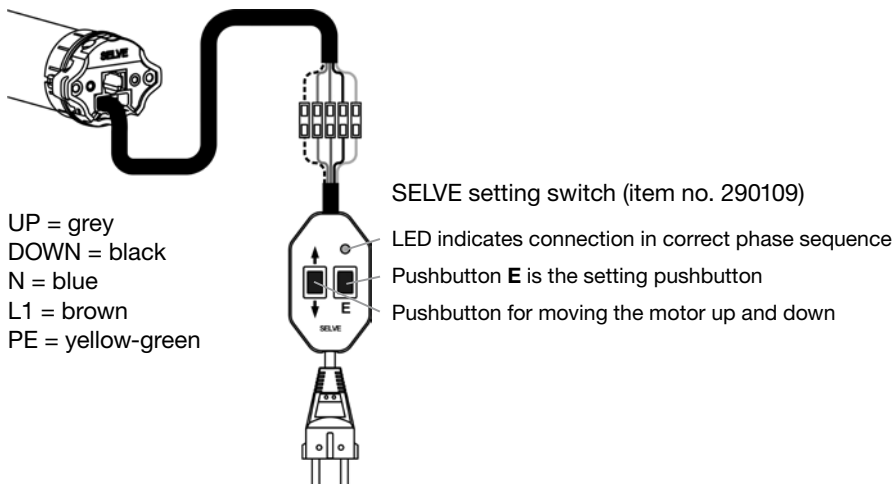
When connecting the setting switch for radio motors, consider the following:



Caution! Risk of injury through an electric shock!
Connection only when de-energised!

Warning!

The 5 wires in the setting switch cable must be connected to the motor wiring cable according to their colours.



Caution: Always connect L1 (= brown) to the permanent voltage supply 230 V even if the motor is only connected for adjustment purposes with a switch or a setting switch.





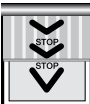
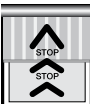
4.5.1. Semi-automatic setup-mode, deletion and semi-automatic setting of the end positions

➔ **in operation bottom position, top stop/release**

When the movement is interrupted twice during operation, the system is in semi-automatic setup-mode. The drive will only find the upper end limit automatically.

Important: A limit stop for the upper end limit is necessary!

First the lower end limit has to be run-up to. From there move against the upper limit stop **without** interruption, until the motor is automatically switched off.

Setting with switch	Setting with setting switch	Drive
	 <p>1 s</p>	<p>Press the E button of the setting switch for 1 second. Both limit positions already set will be deleted.</p> <p>Note: Not required for the initial installation or after resetting to factory defaults.</p>
 or 		 <p>Move the motor with the UP or DOWN button downwards to the requested lower end limit.</p>
		 <p>Run against the limit stop at the top without stopping; the motor stops automatically. The correct direction of rotation assignment has been made.</p> <p>Perform a test run: The drive moves up against the limit stop and relieves shortly.</p>

4.5.2. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions

➔ in operation bottom position, top stop/release

When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode.

Important: A limit stop for the upper end limit is necessary!

First the lower end limit has to be run-up to. From there move against the upper limit stop **without** interruption.

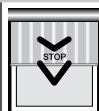
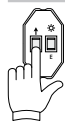
Setting with setting switch

Drive

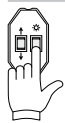


6 s

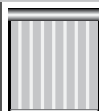
Press the **E** button of the setting switch for 6 seconds. The motor will switch to manual setting mode. Both limit positions already set will be deleted.



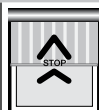
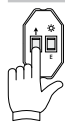
Move the motor to the **lower** end position with the **UP** or **DOWN** button.



3 s



Press the **E** button for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.








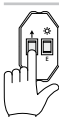



Run against the limit stop **at the top without stopping**; the motor **stops automatically**. The correct direction of rotation assignment has been made.

Perform a test run: The drive moves up against the limit stop and **relieves shortly**.

4.5.3. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions

➔ in operation bottom position, top position

When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode. In manual setup-mode, the lower end position must be set and stored first. Afterwards, the upper end position can be set and stored. Drive against the top stop until the motor is automatically switched off.

Setting with setting switch	Drive
 6 s	Press the E button of the setting switch for 6 seconds. The motor will switch to manual setting mode. Both limit positions already set will be deleted.
	 Move the motor to the lower end position with the UP or DOWN button.
 3 s	 Press the E button for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.
	 Move the motor to the designated upper end position.
 3 s	 Press the E button for 3 seconds. The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.

5. commeo initial operation/Setting by radio

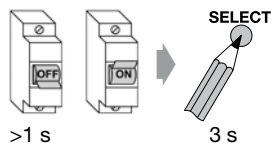
commeo initial operation

The commeo initial operation is only possible using commeo transmitters. To complete the settings in the receiver, the receiver must be selected with a transmitter in **SELECT** mode. In **SELECT** mode, there is only one connection at a time to a receiver. Only this one can be moved and set.

5.1. Selection of a receiver

By pressing the **SELECT** button for 3 seconds the transmitter will be put into the **SELECT** mode. After the **SELECT** mode has been started, the status LED will start to flash quickly and the transmitter will look for the receiver. The status LED being lit in green indicates that the receiver has been found and the status LED will flash slowly in orange. The first receiver completes a brief confirmation run. If no receivers have been found this will be indicated by the status LED being lit in red.

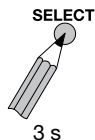
Receiver selection with non-programmed transmitter/initial operation



1. Interrupt the voltage supply of the receivers for > 1 second. The receivers can be found within the next 4 minutes.
2. Push the **SELECT** button at the transmitter for 3 seconds. The transmitter is in **SELECT** mode.

or

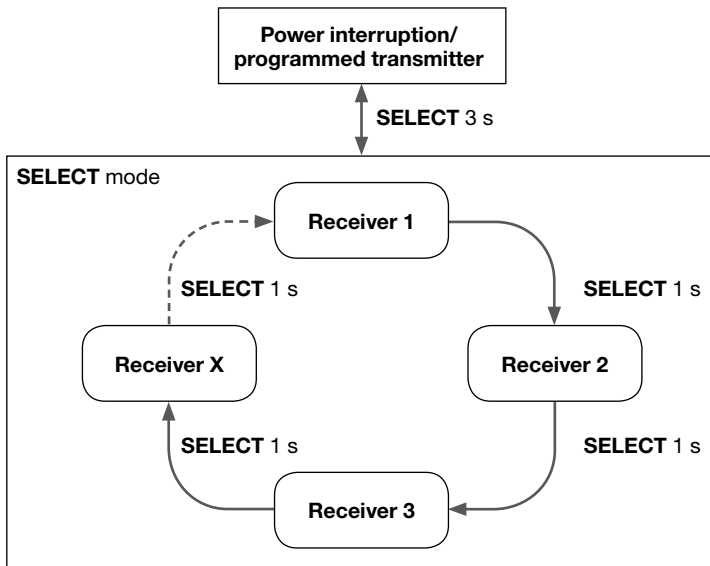
Receiver selection with programmed transmitter



1. Select the transmitter channel on which the receiver is programmed.
2. Push the **SELECT** button at the transmitter for 3 seconds. The transmitter is in **SELECT** mode.

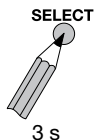
Note: The receivers found by this method can now be found using another non-programmed transmitter within 4 minutes. Press the **SELECT** button on the additional transmitter for 3 seconds for this purpose. The transmitter is in **SELECT** mode. All settings can now be completed with both transmitters.

If multiple receivers have been found, the selected receiver can be changed by pressing the **SELECT** button for 1 second. The next receiver will perform a brief confirmation run. Only one receiver can be selected at one time for moving, setting and programming.



Exit SELECT mode

To exit **SELECT** mode (the status LED will flash slowly in orange), press the **SELECT** button for 3 seconds.



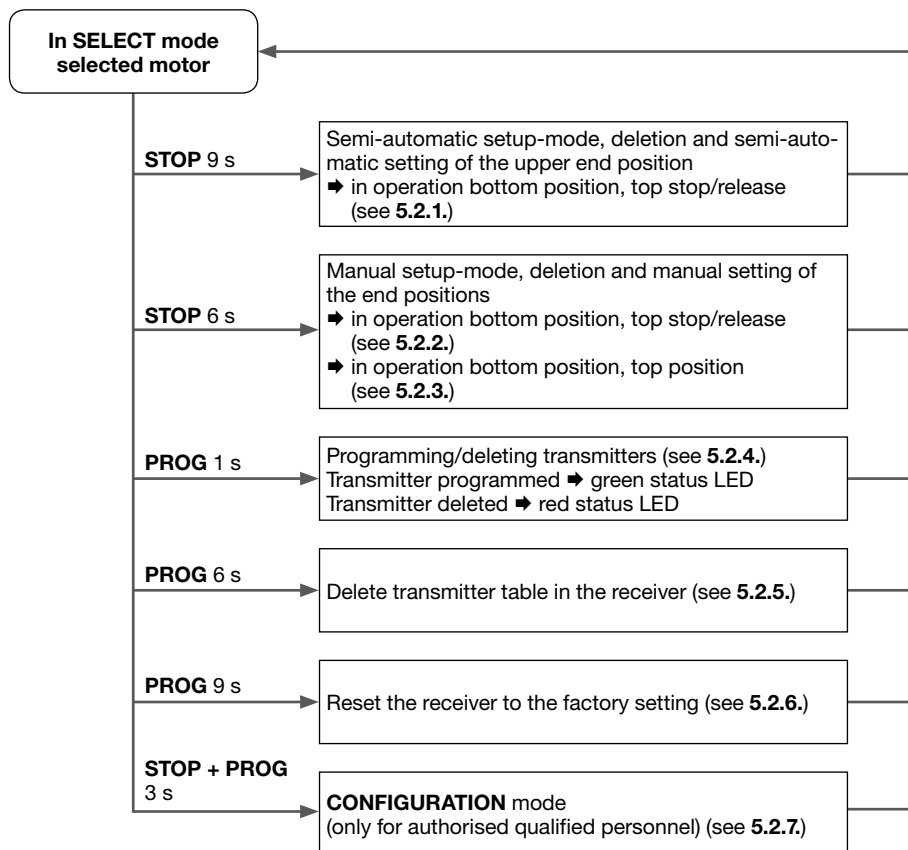
Status LED indicator on the transmitter for the various operating modes

Transmitter mode	Indicator on status LED
Operating mode	Lights up when a button is pressed
SELECT mode	Flashes slowly in orange
CONFIGURATION mode (only for authorised qualified personnel), see 5.2.7.	Flashes slowly in green or red

5.2. Functions with one selected motor

➔ Transmitter in **SELECT** mode

If a motor with one transmitter has been selected, the following settings can be made.



Note for settings under point 5.2.: The motor must be selected for this setting with a transmitter in **SELECT** mode (Status LED flashes slowly in orange). After completing the setting, the motor is still selected (see point 5.).

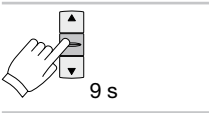
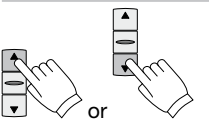
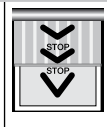
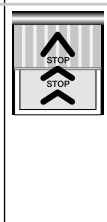
5.2.1. Semi-automatic setup-mode, deletion and semi-automatic setting of the upper end positions

➔ in operation bottom position, top stop/release

When the movement is interrupted twice during operation, the system is in semi-automatic setup-mode. The drive will only find the upper end limit automatically.

Important: A limit stop for the upper end limit is necessary!

First the lower end limit has to be run-up to. From there move against the upper limit stop **without** interruption, until the motor is automatically switched off.

Operation	Drive
	<p>Press the STOP button of the transmitter for 9 seconds. Both limit positions already set will be deleted. Note: Not required for the initial installation or after resetting to factory defaults.</p>
	 <p>Move the motor with the UP or DOWN button downwards to the requested lower end limit.</p>
	 <p>Run against the limit stop at the top without stopping; the motor stops automatically. The correct direction of rotation assignment has been made. Perform a test run: The drive moves up against the limit stop and relieves shortly. Note: The transmitter may not yet have been programmed. See point 5.2.4. to program a transmitter.</p>

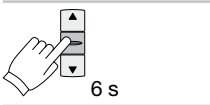
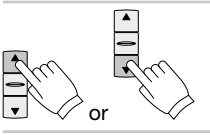
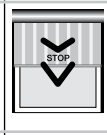
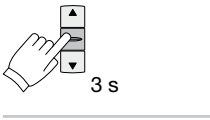
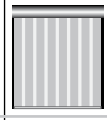
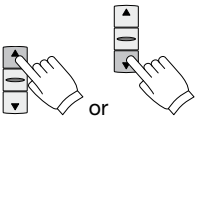
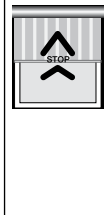
Note for settings under point 5.2.: The motor must be selected for this setting with a transmitter in **SELECT** mode (Status LED flashes slowly in orange). After completing the setting, the motor is still selected (see point 5.).

5.2.2. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions
➔ in operation bottom position, top stop/release

When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode.

Important: A limit stop for the upper end limit is necessary!

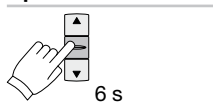
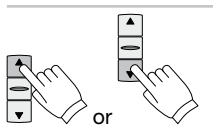
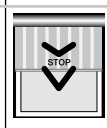
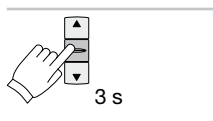
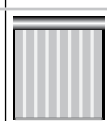
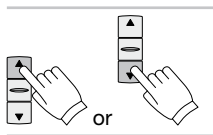
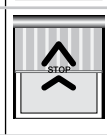
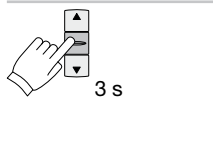
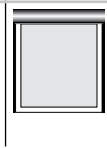
First the lower end limit has to be run-up to. From there move against the upper limit stop **without** interruption.

Operation	Drive	
		Press the STOP button of the transmitter for 6 seconds. The motor will switch to manual setting mode. Both limit positions already set will be deleted.
		Move the motor to the lower end position with the UP or DOWN button.
		Press the STOP button of the transmitter for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.
		Run against the limit stop at the top without stopping ; the motor stops automatically . The correct direction of rotation assignment has been made. Perform a test run: The drive moves up against the limit stop and relieves shortly . Note: The transmitter may not yet have been programmed. See point 5.2.4. to program a transmitter.

Note for settings under point 5.2.: The motor must be selected for this setting with a transmitter in **SELECT** mode (Status LED flashes slowly in orange). After completing the setting, the motor is still selected (see point 5.).

5.2.3. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions
➔ in operation bottom position, top position

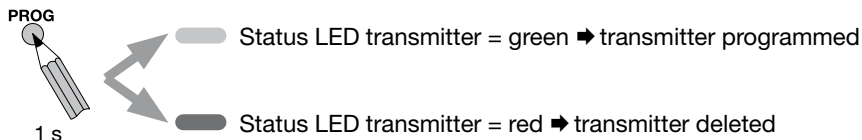
When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode. In manual setup-mode, the lower end position must be set and stored first. Afterwards, the upper end position can be set and stored. Drive against the top stop until the motor is automatically switched off.

Operation	Drive	
 <p>6 s</p>		<p>Press the STOP button of the transmitter for 6 seconds. The motor will switch to manual setting mode. Both limit positions already set will be deleted.</p>
 <p>or</p>		<p>Move the motor to the lower end position with the UP or DOWN button.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Press the STOP button of the transmitter for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.</p>
 <p>or</p>		<p>Move the motor to the designated upper end position.</p>
 <p>3 s</p>		<p>Press the STOP button of the transmitter for 3 seconds. The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.</p> <p>Note: The transmitter may not yet have been programmed. See point 5.2.4. to program a transmitter.</p>

Note for settings under point 5.2.: The motor must be selected for this setting with a transmitter in **SELECT** mode (Status LED flashes slowly in orange). After completing the setting, the motor is still selected (see point 5.).

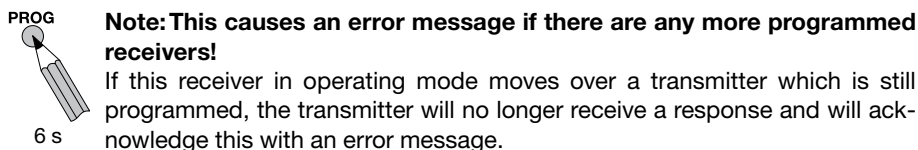
5.2.4. Programming/deleting transmitters

To program or deprogram a transmitter, select the desired channel and push the **PROG** button for 1 second. The status LED lights up green to indicate that the transmitter has been programmed. A red light means that the transmitter has been deprogrammed.



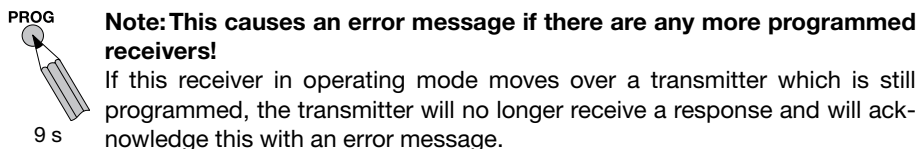
5.2.5. Delete transmitter table in the receiver

To delete the transmitter table in the receiver, push the **PROG** button on the transmitter for 6 seconds. All transmitters programmed in the receiver are deleted. The receiver is still programmed in the transmitter. The programmed receiver has been cancelled in the transmitter.



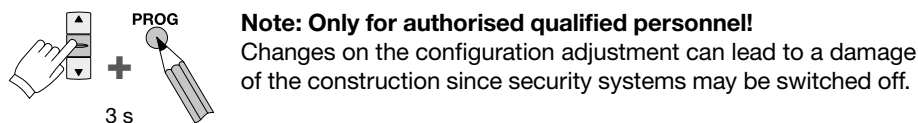
5.2.6. Reset the receiver to the factory setting

To reset a receiver to factory settings, push the **PROG** button on the transmitter for 9 seconds. All settings are reset to factory settings. There are no transmitters and end positions saved in the motor anymore! The programmed receiver has been cancelled in the transmitter.



5.2.7. CONFIGURATION mode (only for authorised qualified personnel)

To set a receiver to the **CONFIGURATION** mode, push the **STOP** and **PROG** buttons at the same time for 3 seconds.

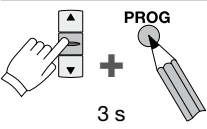
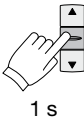




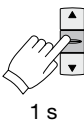


Concurrent pushing of the **STOP** and **PROG** buttons for 3 seconds permits leaving the **CONFIGURATION** mode prematurely.

Configuration using a transmitter without display

The status LED starts flashing green or red slowly. The transmitter shows the first bit. The first bit is displayed by one flash. Use the **UP** button to set the first bit to 1 (green status LED) and the **DOWN** button to set it to 0 (red status LED). Pushing the **STOP** button calls the next bit. The status LED shows the second bit; the status LED flashes green or red 2 x in sequence. Every push of the **STOP** button jumps forward one bit. The bit can be set as described above. The frequency of flashing corresponds to the bit position.

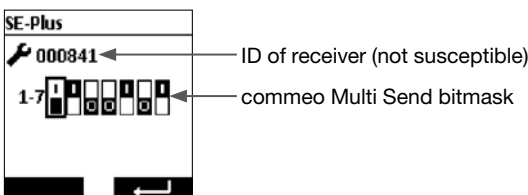
After setting the last bit, pushing the **STOP** button leaves the **CONFIGURATION** mode. The status LED starts flashing orange. The transmitter is in **SELECT** mode.

Operation	Status LED	Setting
 <p>3 s</p>	<p>1x</p> <p>green = 1</p> <p>red = 0</p>	<p>▲ = green = 1</p> <p>▼ = red = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>2x</p> <p>green = 1</p> <p>red = 0</p>	<p>▲ = green = 1</p> <p>▼ = red = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>3x</p> <p>green = 1</p> <p>red = 0</p>	<p>▲ = green = 1</p> <p>▼ = red = 0</p>
		
 <p>1 s</p>	<p>orange</p>	

Configuration using commeo Multi Send

Operation is the same as for transmitters without a display. The status LED continues to flash orange. The display shows the bit screen for the receiver. Save the setting using the display button on the right (Enter button symbol).

SE Plus-RC



Sample image for commeo Multi Send display

Bit screen and delivery status

SE Plus-RC

Bit position	1	2	3	4	5	6	7
Receiver function	A		B		D	E	F
Status LED = green/1	1	1			1		1
Status LED = red/0			0	0		0	

Adjustable receiver application

A		Receiver application	
0	0	0	Venetian blind inside (no sensor loss, wind, rain, frost)
1	0	0	Venetian blind outside
0	1	0	Awning/screen inside (no sensor loss, wind, rain, frost)
1	1	0	Awning/screen outside
0	0	1	Business awning (no sun function)
1	0	1	Roller shutters (no sensor loss, wind, rain, frost)
0	1	1	Window motor (no sensor function)
B			Secondary stations
1			Signal operation, emergency signal above the secondary stations
0			Deadman mode
D			Relief function at torque switching off, upper end position
1			Release on
0			Release off
E			Fabric tightening, lower end position
1			Release on
0			Release off
F			Learning overload protection, when moving to the upper end position
1			Learning overload protection on, system-adjusted overload protection
0			Learning overload protection off, overload protection with full torque

5.3. Transmitter functions

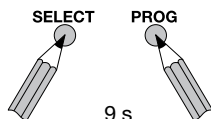
The transmitter and receiver are in operating mode.

Intermediate positions

For setting and calling the intermediate positions, see the transmitter instructions.

Deleting the receiver list in the transmitter

To delete the receiver lists from a transmitter, push the **SELECT** and **PROG** buttons at the same time for 9 seconds. Then all receivers are deleted from the transmitter.



6. iveo initial operation/Setting by radio

iveo initial operation

The iveo initial operation is possible using any iveo or intronic transmitter which has **UP**, **STOP** and **DOWN** buttons.

6.1. Limit position setting and programming the first transmitter

6.1.1. Semi-automatic setup-mode, deletion and semi-automatic setting of the end positions

➔ in operation bottom position, top stop/release

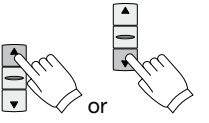
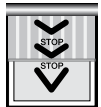


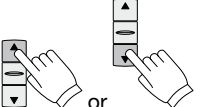

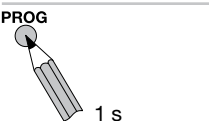
When the movement is interrupted twice during operation, the system is in semi-automatic setup-mode. The drive will only find the upper end limit automatically.

Important: A limit stop for the upper end limit is necessary!

First the lower end limit has to be run-up to. From there move against the upper limit stop **without** interruption, until the motor is automatically switched off.

Caution!

Only connect the radio motor that you wish to program to the mains. It is not possible to program more than one motor at the same time.

Operation	Drive	
		<p>Move the motor with the UP or DOWN button downwards to the requested lower end limit.</p>
		<p>Run against the limit stop at the top without stopping; the motor stops automatically. The correct direction of rotation assignment has been made.</p>
		<p>Perform a test run: The drive moves up against the limit stop and relieves shortly.</p>
<p>PROG</p>  <p>1 s</p>		<p>Press the PROG button at the transmitter. The transmitter is now permanently programmed.</p>

6.1.2. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions

➔ in operation bottom position, top stop/release






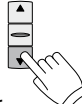


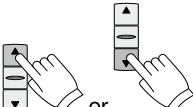
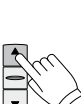
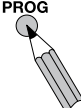

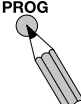
When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode. The drive will only find the upper end limit automatically.

Important: A limit stop for the upper end limit is necessary!

First the lower end limit has to be run-up to. From there move against the upper limit stop **without** interruption, until the motor is automatically switched off.

Caution!

Only connect the radio motor that you wish to program to the mains. It is not possible to program more than one motor at the same time.

Setting with transmitter	Drive	
		Connect to power.
		Press the UP and DOWN buttons at the transmitter at the same time. The transmitter is temporarily programmed into the motor.
 6 s		Press the STOP button of the transmitter for 6 seconds.
 or 		Move the motor to the lower end position with the UP or DOWN button.
 3 s		Press the STOP button of the transmitter for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.
 or 		Move the drive with the UP or DOWN button against the upper limit stop. The motor stops automatically and relieves shortly .
 1 s		Press the PROG button at the transmitter. The transmitter is now permanently programmed.





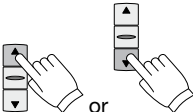
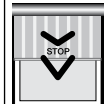

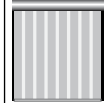
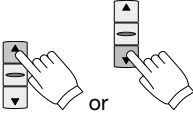
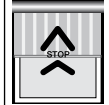

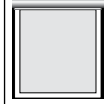
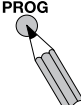
6.1.3. Manual setup-mode, deletion and manual setting of the end positions

► in operation bottom position, top position

When the movement is interrupted once, the system is in manual setup-mode. In manual setup-mode, the lower end position must be set and stored first. Afterwards, the upper end position can be set and stored. Drive against the top stop until the motor is automatically switched off.

Caution!

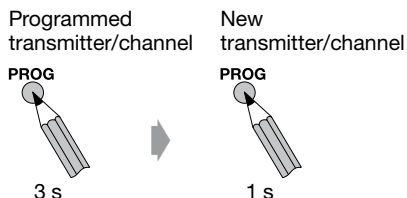
Only connect the radio motor that you wish to program to the mains. It is not possible to program more than one motor at the same time.

Setting with transmitter	Drive	
		Connect to power.
		Press the UP and DOWN buttons at the transmitter at the same time. The transmitter is temporarily programmed into the motor.
 6 s		Press the STOP button of the transmitter for 6 seconds.
 or		Move the motor to the lower end position with the UP or DOWN button.
 3 s		Press the STOP button of the transmitter for 3 seconds. The correct rotation direction assignment will be carried out at the end of the end position setting.
 or		Move the motor to the designated upper end position.
 3 s		Press the STOP button of the transmitter for 3 seconds. The end positions are now set and the rotation direction assignment is correct. Perform a test run.
 1 s		Press the PROG button at the transmitter. The transmitter is now permanently programmed.

6.2. Programming transmitters/channels

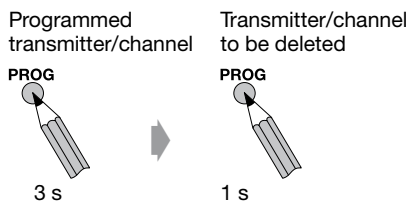
6.2.1. Programming further transmitters/channels

Press the **PROG** button of a programmed transmitter/channel for 3 seconds (wait for confirmation run from the motor). The receiver is now in programme mode for 1 minute. Press (1 sec.) the **PROG** button of the new transmitter/channel. The new transmitter/channel has now been programmed.



6.2.2. Deleting of transmitters/channels

Press the **PROG** button of a programmed transmitter/channel for 3 seconds (wait for confirmation run from the motor). The receiver is now in programme mode for 1 minute. Press (1 sec.) the **PROG** button of the transmitter/channel you wish to delete. The transmitter/channel has now been deleted.



6.3. Intermediate positions

For setting and calling the intermediate positions, see the transmitter instructions.

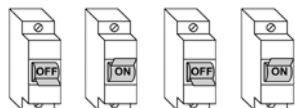
6.4. Functions in service mode (setting by using a transmitter)

In order to carry out the following settings, the motor has to be put into service mode by disconnecting it from the mains supply in a special way.

Consider the following:

- Transmitter programming has to be finished before service mode can be executed.
- Put only the motor which is to be set into service mode.
- The motor remains in service mode for 4 minutes.
- In order to leave the service mode just drive the motor up or down.

Fuse/Hirschmann plug



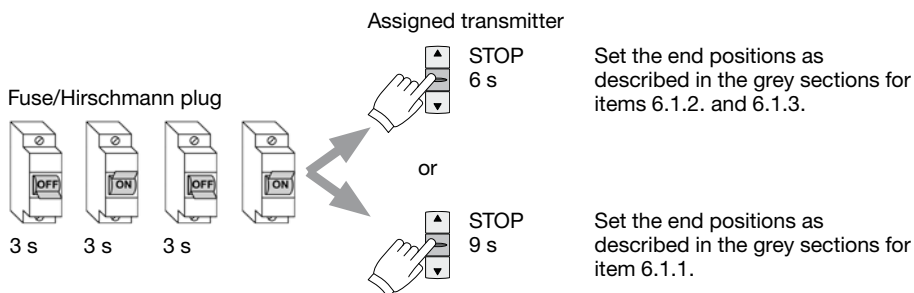
3 s 3 s 3 s

The motor confirms the service mode by a brief up and down moving.

6.5. Adjusting the end limits by using the transmitter

Setup-mode can only be finished by programming both end positions. The transmitter assignment is not affected by this. When setting the end positions, the motor is in the normal operating state again.

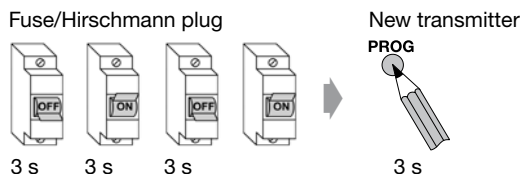
Put the motor into service mode by disconnecting it. Press the **STOP** button of an assigned transmitter for 6 (manual setup-mode)/9 (automatic setup-mode) seconds to return the motor to setting mode (wait until the transmitter indicator flashes twice/three times). Then set the end positions as described in the grey sections for items 6.1.1. to 6.1.3.



6.6. Reprogramming if a transmitter is damaged or lost

Only use if a programmed transmitter is no longer available (damaged or lost)!

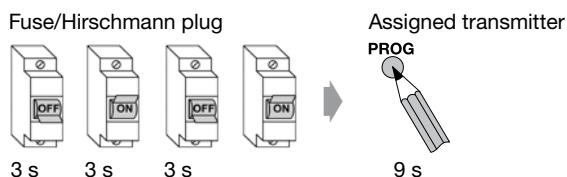
In order to program a new transmitter/channel, the receiver has to be put into reprogramming mode by disconnecting it from the mains supply. Subsequently press the **PROG** button of the new transmitter for 3 sec. All the old transmitters/channels have been deprogrammed.



6.7. Resetting to the delivery status

To return the motor to the state at delivery, the motor must be brought into service mode by disconnecting it. Then press the **PROG** button of an assigned transmitter for 9 seconds.

The motor will then have no transmitters or limit positions saved.

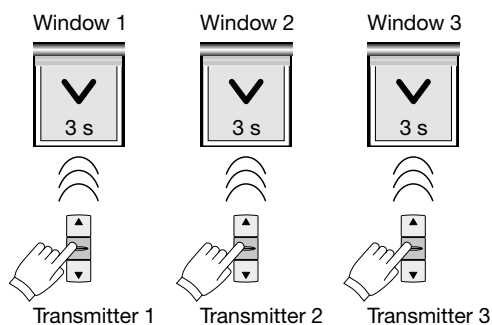
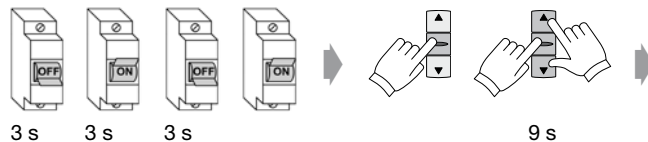


6.8. Group separation

A group is an assembly of several motors/receivers that can be controlled by one transmitter/channel. This transmitter is deleted after the end of the group separation. During group separation, each motor/receiver will only once move randomly for 3 seconds within a period of time of approx. 2 minutes. Stopping the motor with any transmitter will program this transmitter into the respective motor.

First press the **STOP** button and then the **UP** and **DOWN** buttons as well. Keep all three buttons pressed for 9 seconds, in order to start the group separation (wait until the transmitter control light flashes three times). The motor indicates activation of group separation by a short run. Then each motor will move randomly for 3 seconds within a period of about 2 minutes. Within the 3-second time slot, stop the movement of the motor using the **STOP** button on the transmitter to be programmed. Then the transmitter is programmed, and the motor has left the group separation mode.

Fuse/Hirschmann plug



Every motor moves randomly only for 3 seconds within about 2 minutes. The motor in question must be stopped by the selected transmitter during the movement.

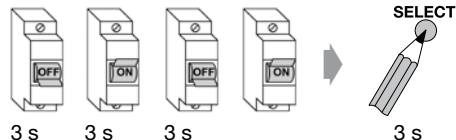
If the motors are still moving together, repeat the procedure for the motors affected.

If you did not programm a transmitter through the **STOP** button and no other transmitter is programmed, you may programm this transmitter again by pressing the **UP** and **DOWN** buttons at the same time and then pressing the **PROG** button.

6.9. Changing the radio system to comceo

To change the radio system of a motor with iveo transmitters, first set the motor to service mode and then select the motor using a comceo transmitter by pressing the **SELECT** button for 3 seconds. When the motor has been selected, all iveo transmitters have been re-programmed.

Fuse/Hirschmann plug



7. Technical data

Series	Torque Nm	Rotation speed Rpm	Power Input A	Output W
1/6	6	15	0.5	115
1/10	10	15	0.5	115
2/6	6	28	0.45	105
2/7	7	17	0.41	95
2/9	9	28	0.66	152
2/10	10	17	0.45	105
2/12	12	28	0.75	172
2/15	15	17	1.66	152
2/18	18	28	1.95	220
2/20	20	17	0.75	172
2/30	30	17	0.95	220
2/40	40	17	1.5	345
2/50	50	12	1.5	345
3/50	50	17	1.4	315
3/60	60	12	1.1	245
3/70	70	17	1.9	435
3/80	80	12	1.4	322
3/120	120	11	1.9	435

Series 2 motors have a plug-in connection cable. Series 1 and series 3 motors have a 2.5 m mains cable as standard which is permanently installed and cannot be replaced.

The relevant cable lengths and qualities for series 1, series 2 and series 3 can be selected in the catalogue.

Connection cables must be ordered separately.

Information about connections using special connectors must be requested.

Information for all motor types:

Nominal voltage: 230 V AC/50 Hz

Standby consumption: 0.5 W

Safety class: IP 44

Operating time: 4 min.

Radio frequency: 868.1 and 868.3 MHz

Max. transmission output: 10 mW

The maximum radio range is up to 25 m indoors and up to 350 m in the open field.

Subject to change without prior notice!

8. General declaration of conformity

SELVE GmbH & CO. KG company, hereby declares that the SE Plus-RC is in conformity with the basic requirements and other relevant provisions of the Directive 2006/42/EG, 2014/53/EU and 2014/30/EU. The declaration of conformity can be looked up at www.selve.de.



9. Troubleshooting

Problem	Cause	Solution
Radio motor does not work	Electric connection defective	Check the connection
	No transmitters programmed	Programm transmitter
	Transmitter out of range or batteries discharged	Bring transmitter into range or insert new batteries
		Programm new transmitter
	Thermal protection switch has triggered	Wait for 5 to 20 minutes
Incorrect radio system programmed	Re-program all transmitters of the incorrect radio system, switch off at the mains and program a new transmitter	
Radio motor does not perform a short motor at initial operation	Electric connection defective	Check the connection
	End positions are already set	Programm transmitter, then reset radio motor to state at delivery
	End positions are already set in the radio motor and a transmitter is programmed	Programm new hand transmitter, then reset radio motor to state at delivery
UP and DOWN directions are switched	End positions set incorrectly	Reset end positions
Radio motor has stopped automatically when moving DOWN	Blockage/obstacle recognition has triggered	Remove obstacle, check curtain run
Radio motor has stopped automatically when moving UP	Overload recognition has triggered	Remove obstacle, check curtain path, possibly select stronger motor

10. SELVE Service Hotline

- Hotline: Phone +49 2351 925-299
- Download the operating manuals at www.selve.de or QR scan



1. Consignes de sécurité



Consignes de sécurité importantes pour la mise en service et l'utilisation du moteur !

Attention !

Afin de garantir la sécurité des personnes, il est impératif de respecter ces consignes. Le non-respect des consignes, ainsi que la mauvaise utilisation du moteur, peuvent causer de graves blessures. Veuillez conserver ce Mode d'Emploi.

- Veuillez appliquer les consignes suivantes :
 - Les lois, normes et réglementations en vigueur dans votre pays
 - Les règles de l'art
 - Les prescriptions du fournisseur et distributeur d'énergie, ainsi que les dispositions applicables aux installations en locaux humides, selon NF C15-100 (France)/RGIE (Belgique)/VDE 0100 (Allemagne)
 - Les règles de sécurité de la norme DIN EN 60335
 - Les règles de l'art au moment de l'installation
 - Ce Mode d'Emploi, ainsi que ceux des appareils pour cette installation
- Le branchement du moteur doit uniquement être réalisé par du personnel qualifié et agréé. Couper la tension d'alimentation, pendant l'installation ou la maintenance.
- Prévoir sur l'installation du moteur, un dispositif multipolaire de coupure électrique de l'alimentation du secteur. L'écart des contacts du dispositif est d'au moins 3 mm (DIN EN 60335). Prendre toutes les mesures contre les risques de mise en service involontaires.
- Avant l'installation du moteur, veuillez écarter tous les fils électriques non utilisés et neutraliser tous les équipements qui ne servent pas à la commande du moteur.

- Le Mode d'Emploi est partie constituante de l'appareil et des conditions de garantie. Il doit impérativement être remis à l'électricien, à l'installateur et à l'utilisateur.
- Il convient de contrôler régulièrement l'état du Volet-Roulant : son équilibrage, son usure, l'état des attaches du tablier et du câble d'alimentation. Veuillez ne pas utiliser l'installation lorsqu'une remise en état est nécessaire. Contrôler le bon état du moteur et de l'installation, avant la mise en service. En cas d'endommagement du moteur, notamment du câble : la mise en service est interdite !
- Le moteur ne peut fonctionner que monté dans l'installation. Le branchement n'est autorisé que lorsque l'installation n'est pas sous tension. L'entraînement du moteur est uniquement possible avec des roues et couronnes d'origines, fournies par SELVE. Le diamètre d'axe le plus petit est de minimum 40 mm pour BR-1 (= modèle 1), minimum 50 mm pour BR-2 et de minimum 60 mm pour BR-3. Pour des tubes rainurés, une exécution excentrique de l'accouplement et de l'anneau de roulement peut être nécessaire.
- Le couple et la durée de fonctionnement doivent correspondre aux exigences de l'installation. Les caractéristiques figurent sur l'étiquette du moteur.
- Pendant l'installation du moteur sur un store-banne, volet-roulant ou store-enroulable, veuillez impérativement à couper l'alimentation électrique durant l'intervention ou la maintenance. Prenez toutes les dispositions nécessaires pour éviter la mise en service inopinée de l'installation, pendant l'intervention : par ex. horloge, automatisme ou commande générale.
- Les moteurs peuvent être pilotés par des enfants de plus de 8 ans, des personnes avec un handicap physique, sensoriel ou mental, ou avec une expérience et un savoir limité, quand ils sont sous surveillance et sous réserve d'avoir été formés à l'utilisation des appareils et aux dangers encourus.

- Il ne doit pas y avoir d'objet à proximité de la zone de mouvement. La zone d'intervention doit être dans votre champ visuel. Surveillez l'installation pendant l'utilisation et veillez à ce que personne ne puisse s'en approcher. N'utiliser que des commutateurs à position stable.
- Pour les moteurs qui sont pilotés avec un interrupteur à positions instables (bouton poussoir), il faut que cet interrupteur soit toujours visible à proximité du moteurs et installé à une hauteur de 1,5 m.
- Les parties de l'installation qui sont en mouvement et ne sont pas protégées doivent être posées à plus de 2,5 m du sol ou d'une autre surface qui permet l'accès au moteur. Il faut ménager un écart minimum de 40 cm entre des éléments mobiles et d'autres objets.
- L'accès aux appareils de commande fixes est interdit aux enfants, éviter leur contact avec les appareils mobiles.
- Dans le cas du store-banne, lorsque la banne ouverte est à une hauteur du sol ou d'une autre surface d'accès inférieure à 2 m, il faut ménager une distance de sécurité de 40 cm avec les autres objets en périphérie.
- Le câble d'alimentation du moteur en PVC-Blanc, est compatible avec les installation extérieures ou sous gaine. Les câbles en PVC H05VV-F, ne sont autorisés qu'à l'intérieur. Lorsque le câble d'alimentation est endommagé il faut le faire réparer par le fabricant, son service technique ou d'autres personnes qualifiées qui effectueront le remplacement.
- Les dommages causés par un usage incorrect, un mauvais câblage, l'utilisation de la force, l'intervention de tiers sur le moteur, ainsi que des modifications ultérieures sur l'installation et les dommages en résultants sont exclus de la garantie.
- Utiliser exclusivement des pièces et accessoires d'origine SELVE. Ils sont à votre disposition dans notre catalogue, en accès libre sur www.selve.de.

Cher client,

Nous vous remercions d'avoir choisi un moteur tubulaire SELVE type SP. Ce mode d'emploi décrit le montage et l'utilisation de ce moteur. Veuillez impérativement lire ces instructions avant la mise en service de nos moteurs et observez les consignes de sécurité.

SELVE ne peut être tenu pour responsable des modifications aux normes et réglementations en vigueur au moment de la rédaction du présent document. SELVE se réserve le droit pour toutes modifications du produit.

1. Consignes de sécurité	70
2. Caractéristiques des moteurs	75
2.1. Domaine d'application	75
2.2. Propriétés	75
2.3. SELVE Radio-commeo/iveo	75
3. Montage et branchement électrique	76
3.1. Montage du moteur dans le tube	76
3.2. Fixation du moteur	77
3.3. Connexion et déconnexion du câble débrochable	78
3.4. Raccordement électrique	78
4. Réglage des Fins de Courses	79
4.1. Etat d'usine	79
4.2. Mode réglage	79
4.3. Liaison Moteur/Tablier	79
4.4. Sélection du Mode de fonctionnement	79
4.5. Réglage des Fins de Course avec l'Inverseur ou le Câble de réglage	80
4.5.1. Mode ½ automatique	81
4.5.2. Mode manuel : FdC Bas manuel/FdC Haut auto	82
4.5.3. Mode manuel : 2 points fixes	83
5. Mise en service commeo/Réglage du moteur Radio	84
5.1. Sélection d'un récepteur	84
5.2. Type de fonctions sur le moteur sélectionné	86
5.2.1. Mode ½ automatique	87
5.2.2. Mode manuel : FdC Bas manuel/FdC Haut auto	88
5.2.3. Mode manuel : 2 points fixes	89
5.2.4. Programmer-mémoriser/effacer l'émetteur	90
5.2.5. Effacer la liste des émetteurs dans le récepteur	90
5.2.6. Reset du récepteur	90
5.2.7. Mode CONFIGURATION (uniquement personnel autorisé)	90
5.3. Fonctions sur l'émetteur	93

6. Mise en service iveo/Réglage du moteur Radio	93
6.1. réglage des Fins de Course et enregistrement	
du premier émetteur	94
6.1.1. Mode ½ automatique	94
6.1.2 Mode manuel : FdC Bas manuel/FdC Haut auto	95
6.1.3 Mode manuel : 2 points fixes	96
6.2. Enregistrer : Emetteur/Canaux	97
6.2.1. Programmation d'émetteurs/canaux supplémentaires	97
6.2.2. Effacement d'émetteurs/canaux	97
6.3. Positions intermédiaires	97
6.4. Fonctions en mode service	
(réglages par le biais d'une émetteur)	98
6.5. Réajustage de la position finale avec émetteur attribué	98
6.6. Programmation d'un nouvel émetteur suite à la perte,	
le vol à une panne de celui-ci	99
6.7. Restauration de l'état à la livraison	99
6.8. Séparation du groupe	99
6.9. Basculer en Mode commeo	100
7. Caractéristiques techniques	101
8. Déclaration de conformité	102
9. Dépannage et recherche de défauts	102
10. SELVE Assistance technique, Service-Hotline	102

2. Caractéristiques des moteurs

2.1. Domaine d'application

Le moteur SE Plus-RC est prévu pour la motorisation de stores ou de volet roulant.

2.2. Propriétés

Afin de protéger le tissu, et en plus du réglage des fins de course, les entraînements sont équipés d'une protection de surcharge dans le sens d'enroulement.

Remarques complémentaires :

Cette fonction de reconnaissance de blocages des entraînements a été développée pour éviter les endommagements des écrans solaires, moustiquaires ou stores d'obscurcissement.

La détection d'obstacle ne réagit qu'après que tout le poids de la barre de charge se soit déposée sur cet obstacle. En aucun cas cette fonctionnalité peut être utilisée pour la protection de personnes.

Le niveau d'émission de bruit se situe nettement sous les 70 dB(A). Dans certains cas la construction du produit final lui-même et son installation peuvent provoquer un amplification du bruit du moteur. Ce phénomène peut être réduit par l'utilisation de moyens appropriés (isolation phonique du caisson, matériel de fixation particulier, etc.).

2.3. SELVE Radio-commeo/iveo

Tous les moteurs SELVE-RC communiquent sur la fréquence 868,1 MHz (Radio-commeo) et 868,3 MHz (Radio-iveo). L'utilisation simultanée des deux modes de fréquence n'est pas possible.

commeo est un signal Radio Bi-Directionnel : il concerne les informations enregistrées dans le récepteur tout comme celles dans l'émetteur. iveo est un signal unidirectionnel, compatible avec les appareils intronic. Après une double coupure de courant, le moteur est ouvert au deux modes de fréquence aussi longtemps qu'aucun émetteur commeo/iveo n'aura été enregistré. Lorsque le mode de fréquence doit être changé ultérieurement, il faudra réinitialiser tous les émetteurs de l'installation et faire ensuite une double-coupure du courant sur chaque moteur.

Tous les émetteurs SELVE commeo/iveo peuvent être enregistrés dans les moteurs commeo. Jusqu'à 16 télécommandes peuvent être paramétrées/mémorisées dans chaque moteur. Veuillez respecter les consignes du Mode d'Emploi de l'émetteur.

Les moteurs commeo sont paramétrables en Mode **CONFIGURATION**, selon vos applications. Le moteur SE Plus-RC est programé par l'usine sur « store ». En Mode iveo la modification de l'application est impossible.

Remarque :

Veillez à ce que l'émetteur ne soit pas installé ou utilisé à proximité de surfaces métalliques ou de champs magnétiques. Les surfaces métalliques ainsi que les vitrages feuilletés au métal qui se trouvent dans le champ d'émission, sont susceptibles de perturber la qualité de l'émission et diminuer la portée.

Des installations Radio qui émettent sur la même fréquence, peuvent perturber la réception de vos appareils.

La portée du signal Radio est limitée par le législateur et elle dépend de la configuration du bâtiment.

3. Montage et branchement électrique



Attention !

Attention ! Risque d'électrocution !

Effectuez le branchement quand l'installation n'est pas sous tension !

Le moteur ne peut fonctionner que Lorsqu'il est installé !

3.1. Montage du moteur dans le tube

1. Déterminez la taille de la bague d'appui et de l'accouplement en fonction de la taille de l'axe (figure 1).
2. Glissez la bague d'appui sur l'entraînement et positionnez-la avec précision sur la tête du moteur.
3. Installez l'accouplement et insérez le verrouillage de sécurité (article 288500) de l'accouplement (figure 2).

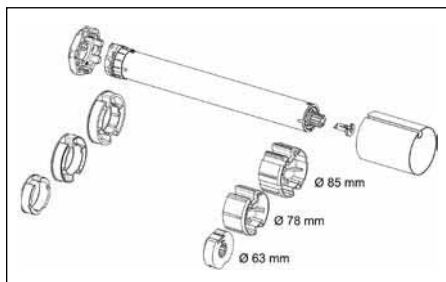


Figure1: exemples de différentes tailles d'axe

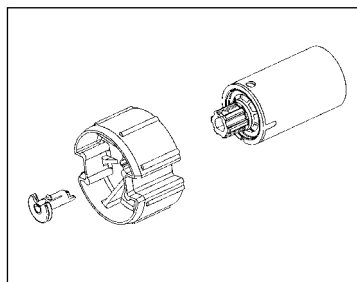
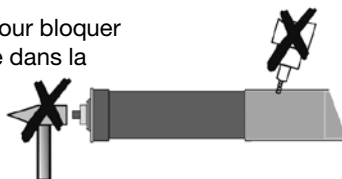


Figure 2: Verrouillage de sécurité de l'accouplement*

* Sur l'entraînement du BR 3, l'accouplement est sécurisé à l'aide d'une bague (bague de verrouillage de sécurité d'après DIN 471-20x1,20 FST, article 940516). Pour l'installation de la bague de verrouillage de sécurité, une pince spéciale pour des axes avec une taille d'œillets < 2 mm est nécessaire !

4. Introduire le moteur tubulaire dans le tube. Ne frappez en aucun cas sur le moteur, pendant cette opération. Il ne doit pas y avoir de jeu entre roue + couronne et le tube.
5. Si nécessaire visser la roue à travers le tube pour bloquer le déplacement axial. Ne jamais percer le tube dans la zone du moteur.

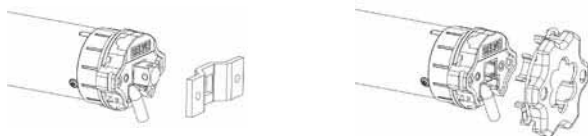


6. Fixer l'embout du tube motorisé sur la joue. Veillez à positionner le câble d'alimentation et l'antenne de sorte à ne pas les endommager. L'antenne ne doit pas être posée en parallèle avec le câble du moteur. Il est interdit de raccourcir ou d'allonger l'antenne. Afin d'éviter les infiltrations d'eau, introduisez le câble avec une boucle vers le bas pour évacuer l'eau de ruissellement.

7. Attachez le tablier ou store sur le tube.

3.2. Fixation du moteur

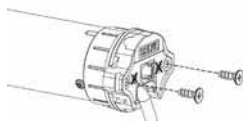
Le carré de 12 mm se fixe sur une bride adaptée. La géométrie de la tête du moteur est compatible avec un grand nombre de clips de fixation. De nombreux clips et systèmes pour la fixation du moteur sur la joue, sont disponibles dans notre gamme de composants.



Des flasques ou plaques de montage peuvent être pré-montées ou vissées sur la tête du moteur. Pour la mise en oeuvre du carré de 12 mm, il faut installer une plaque en acier derrière la bride, pour garantir son positionnement axial.

Attention ! Les moteurs SE Plus-RC 2/30, 2/40 et 2/50 ne peuvent pas être fixés avec le carré de blocage 930285 !

Lorsque la tête du moteur BR-2 (diam. 45 mm) est vissée, veillez à bien utiliser impérativement les trous **extérieurs** : entraxe 48 mm !



Les trous intérieurs sur le moteur BR-2 (diam. 45 mm) : entraxe 29 mm, ne peuvent supporter aucun effort.

Les trous sur le moteur BR-1 (diam. 35 mm) : entraxe 29 mm, sont compatibles avec le vissage par vis autotaraudeuses.

Les trous pour le vissage ne sont pas taraudés. Il est impératif d'utiliser des vis autotaraudeuses.

Veillez impérativement utiliser les vis :

- BR-2 : matière plastique – vis autotaraudeuse KN 1033 STS 50x14-Z
- BR-2 : acier – vis autotaraudeuse KN 3041 SLS L40x12 T20
- BR-1 : vis DIN 965 M x 10

3.3. Connexion et déconnexion du câble débrochable

Tous les moteurs ne sont pas munis d'un câble débrochable.

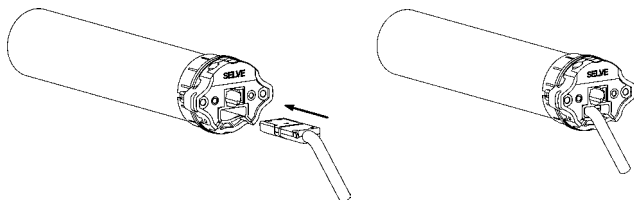


Attention ! Risque d'électrocution !

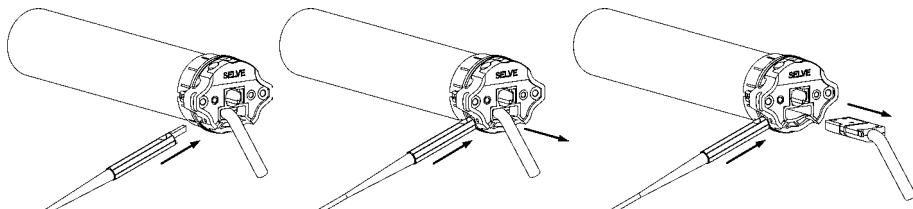
Le câble débrochable ne peut être connecté que lorsque l'installation est hors tension !

Attention !

Lors du branchement du câble dans son logement, il doit impérativement être hors tension. Pousser le connecteur à fond jusqu'à ce que vous entendiez le connecteur s'enclencher et se verrouiller !

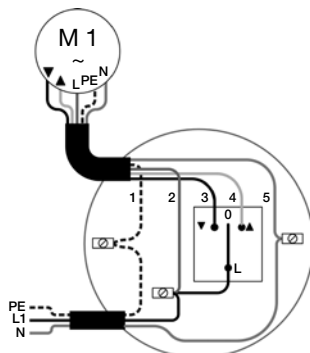
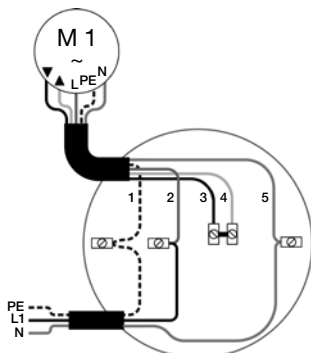


Avant de démonter le câble, veuillez le débrancher pour le mettre hors tension. Déverrouiller la prise par le trou latéral, dans la tête moteur. Vous pouvez utiliser un petit tournevis ou l'outil spécial SELVE. Veuillez simultanément pousser sur le clip de verrouillage avec le tournevis et tirer le câble hors du connecteur, pour l'extraire.



3.4. Raccordement électrique

Moteur radio – sans inverseur Moteur radio – avec inverseur



- 1 = PE, jaune-vert
- 2 = L1, marron
- 3 = Fermer, noir
- 4 = Ouvrir, gris
- 5 = N, bleu

L'utilisation d'un inverseur est optionnelle. Dans le cas où le moteur est uniquement en Mode radio, le branchement N, L1 et PE est suffisant.

4. Réglage des Fins de Courses

4.1. Etat d'usine

Lors de la livraison, en « état d'usine », le moteur n'a pas de Fin de Course, aucun émetteur n'est programmé. Dans cet état, le moteur fonctionne en mode « homme mort ». Le fonctions de sécurité est inactif. Il n'est actif que quand le moteur est réglé.

À la livraison, le SE Plus-RC est en mode de réglage semi-automatique. Ceci est signalé par un court mouvement de montée-descente au branchement sur le réseau électrique.

4.2. Mode réglage

Le réglage des Fins de Course sur un moteur SELVE Radio se réalise avec :

- Un câble de réglage pour moteur Radio : 290109 **ou avec**
- Un inverseur standard, du commerce (**uniquement en mode de réglage semi-automatique**) **ou avec**
- Une télécommande commeo ou iveo.

4.3. Liaison Moteur/Tablier

L'utilisation du SE Plus-RC en tant qu'entraînement de volet roulant est possible par l'intermédiaire de ressorts de fixation et de connecteurs rigides. Lorsque le SE Plus-RC est utilisé en tant qu'entraînement de store, le tissu du store est souvent raccordé directement sur l'axe du tissu.

Attention :

Avec le SE Plus-RC, le réglage de la position finale inférieure n'est pas automatique. Il est toujours nécessaire de dérouler jusqu'à la position finale inférieure ou de la configurer par l'intermédiaire du réglage.

Attention :

Pour le réglage en mode de réglage semi-automatique ou manuel, une butée supérieure fixe doit être disponible si celle-ci doit être reconnue automatiquement par l'entraînement.

4.4. Sélection du Mode de fonctionnement

Mode réglage/Fins de Course	Câble de réglage	Radio-commeo	Radio-iveo
Mode ½ automatique FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension*	4.5.1. (page 81)	5.2.1. (page 87)	6.1.1. (page 94)
Mode manuel FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension*	4.5.2. (page 82)	5.2.2. (page 88)	6.1.2. (page 95)
Mode manuel FdC Bas, point fixe/FdC Haut, point fixe	4.5.3. (page 83)	5.2.3. (page 89)	6.1.3. (page 96)

* Les deux procédures mènent à un même objectif : position inférieure finale, position supérieure butée et détente.

4.5. Réglage des Fins de Course avec l'Inverseur ou le Câble de réglage

Remarque :

Le réglage des Fins de Course avec un inverseur filaire ne peut être réalisé qu'en Mode automatique.

Avant le branchement du câble de réglage, veuillez à :

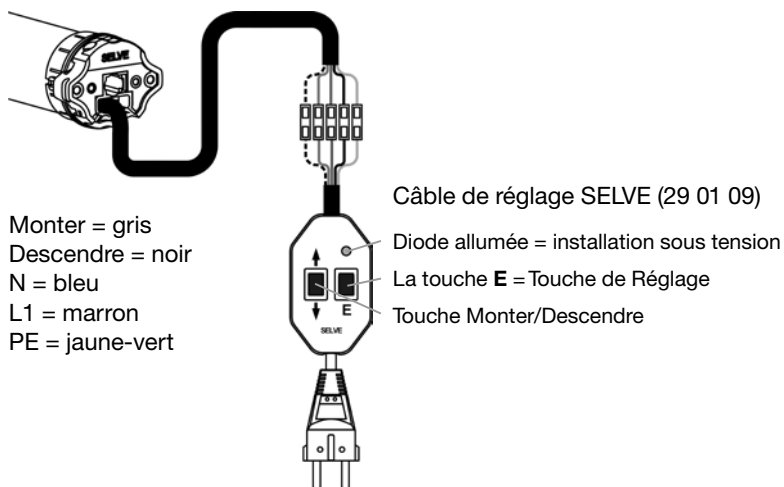


Attention ! Risque d'électrocution !

Effectuez le branchement quand l'installation n'est pas sous tension !

Attention !

Relier les 5 conducteurs du câble de l'interrupteur de réglage au câble de raccordement de la motorisation en veillant à respecter les couleurs.



Attention : L1 (= marron) doit toujours être sous tension 230V, même quand le moteur pendant le réglage, est branché avec un interrupteur ou un câble de réglage.





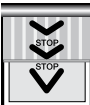
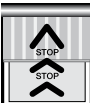
4.5.1. Mode 1/2 automatique, réglage 1/2 automatique des Fins de Course

➔ FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension

Lors du branchement, le double arrêt du moteur au démarrage (2-clac), signale le Mode 1/2 automatique. La détection automatique ne fonctionne que pour la position finale supérieure.

Important : Une butée pour la position finale supérieure est nécessaire !

Pour commencer, il est nécessaire d'atteindre la position finale inférieure. À partir de cette position, faire tourner l'entraînement dans le sens d'enroulement, **sans aucune interruption** jusqu'à ce qu'il s'arrête automatiquement.

Réglage avec l'Inverseur	Réglage avec le câble de réglage	Déplacement du Tablier
	 <p>1 s</p>	<p>Appuyer touche E, sur câble de réglage pendant 1 sec. Les deux Fins de Course réglés sont effacés.</p> <p>Remarque : Peut être inutile lors de la première mise en service ou après le reset.</p>
 <p>ou</p> 		 <p>Faites impérativement Monter le Tablier : avec la touche HAUT ou BAS dérouler jusqu'à la position finale inférieure souhaitée.</p>
		 <p>Montez le Tablier sur le FdC Haut, sans interruption. Le Tablier atteint le FdC Haut et s'arrête automatiquement sur couple. Le sens de rotation correct est maintenant déterminé.</p> <p>Faites un essai Monter/Descendre : L'entraînement enroule jusqu'à la butée supérieure et détend brièvement le store.</p>






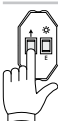

4.5.2. Mode manuel

➔ FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension

Lors du branchement, le simple arrêt du moteur au démarrage (1-clac), signale le Mode manuel.

Important : Une butée pour la position finale supérieure est nécessaire !

Pour commencer, il est nécessaire d'atteindre la position finale inférieure. À partir de cette position, faire tourner l'entraînement dans le sens d'enroulement, **sans aucune interruption** jusqu'à ce qu'il s'arrête automatiquement.




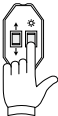


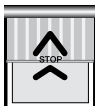


Réglage avec le câble de réglage	Déplacement du Tablier
 <p>6 s</p>	<p>Appuyer touche E, sur câble de réglage pendant 6 sec. Le moteur bascule en mode manuel. Les deux Fins de Course réglés sont effacés.</p>
	 <p>Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche HAUT ou BAS. Positionnez le Tablier sur le FdC Bas.</p>
 <p>3 s</p>	 <p>Touche E, 3 sec. : validation du FdC Bas. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.</p>
	 <p>Montez le Tablier sur le FdC Haut, sans interruption. Le Tablier atteint le FdC Haut et s'arrête automatiquement sur couple. Le sens de rotation correct est maintenant déterminé.</p> <p>Faites un essais Monter/Descendre : L'entraînement enroule jusqu'à la butée supérieure et détend brièvement le store.</p>

4.5.3. Mode manuel

➔ FdC Bas, point fixe/FdC Haut, point fixe

Lors du branchement, le simple arrêt du moteur au démarrage (1-clac), signale le Mode manuel.

En Mode manuel, réglez le Fin de Course Bas en premier et ensuite le Fin de Course Haut. Le moteur s'arrête automatiquement au contact de la sous-face du volet roulant.

Réglage avec le câble de réglage	Déplacement du Tablier	
 <p>6 s</p>		Appuyer touche E , sur câble de réglage pendant 6 sec. Le moteur bascule en mode manuel. Les deux Fins de Course réglés sont effacés.
		Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche HAUT ou BAS . Positionnez le Tablier sur le FdC Bas .
 <p>3 s</p>		Touche E , 3 sec. : validation du FdC Bas. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.
		Positionnez le Tablier sur le FdC Haut .
 <p>3 s</p>		Touche E , 3 sec. : validation du FdC Haut. Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essai Monter/Descendre.

5. Mise en service commeo/Réglage du moteur Radio

Mise en service commeo

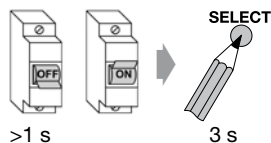
La mise en service en mode commeo n'est possible qu'avec un émetteur commeo. Afin d'effectuer les réglages dans le récepteur, il faut sélectionner le récepteur avec un émetteur par le Mode **SELECT**. Le Mode **SELECT** établie la liaison avec un seul récepteur. Seulement ce récepteur peut être actionné.

5.1. Sélection d'un récepteur

Touche **SELECT** 3 sec., met l'émetteur en Mode **SELECT**. En Mode **SELECT**, la LED d'état clignote rapidement et l'émetteur recherche les récepteurs. La LED d'état verte signale que des récepteurs ont été trouvés, la LED d'état, clignote orange lentement. Le premier récepteur effectue un petit déplacement de validation. Si aucun émetteur n'est trouvé, la LED d'état clignote rouge.

Recherche de récepteurs avec des émetteurs qui ne sont pas enregistrés/

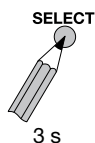
Première mise en service



1. Coupez l'alimentation du récepteur > 1 sec. Les émetteurs seront sélectionnés dans les prochaines 4 minutes.
2. Sur l'émetteur appuyez la touche **SELECT** pendant 3 sec. L'émetteur est en Mode **SELECT**.

ou

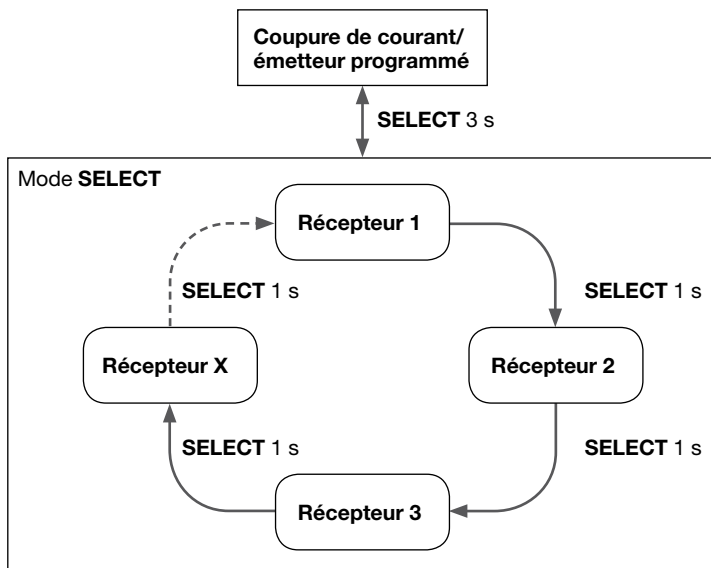
Recherche de récepteurs avec des émetteurs enregistrés



1. Sur l'émetteur, sélectionnez le canal ou le récepteur est programmé.
2. Sur l'émetteur appuyez la touche **SELECT** pendant 3 sec. L'émetteur est en Mode **SELECT**.

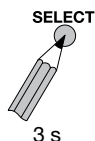
Remarque : Pendant 4 minutes, les émetteurs sélectionnés peuvent être recherchés par un autre émetteur qui n'est pas encore enregistré. Appuyer **SELECT** pendant 3 sec. sur l'émetteur supplémentaire. L'émetteur se met en Mode **SELECT**. Les deux émetteurs peuvent maintenant effectuer des réglages.

Plusieurs récepteurs sont trouvés. L'Appui touche **SELECT** pendant 1 sec. permet de sélectionner un autre récepteur. Le récepteur suivant valide son état « sélectionné » par une petite course. Il n'y a toujours qu'un seul récepteur qui est sélectionné.



Quitter le Mode SELECT

Pour quitter le Mode **SELECT** : La LED d'état clignote orange lentement. Appuyer la touche **SELECT** pendant 3 sec.



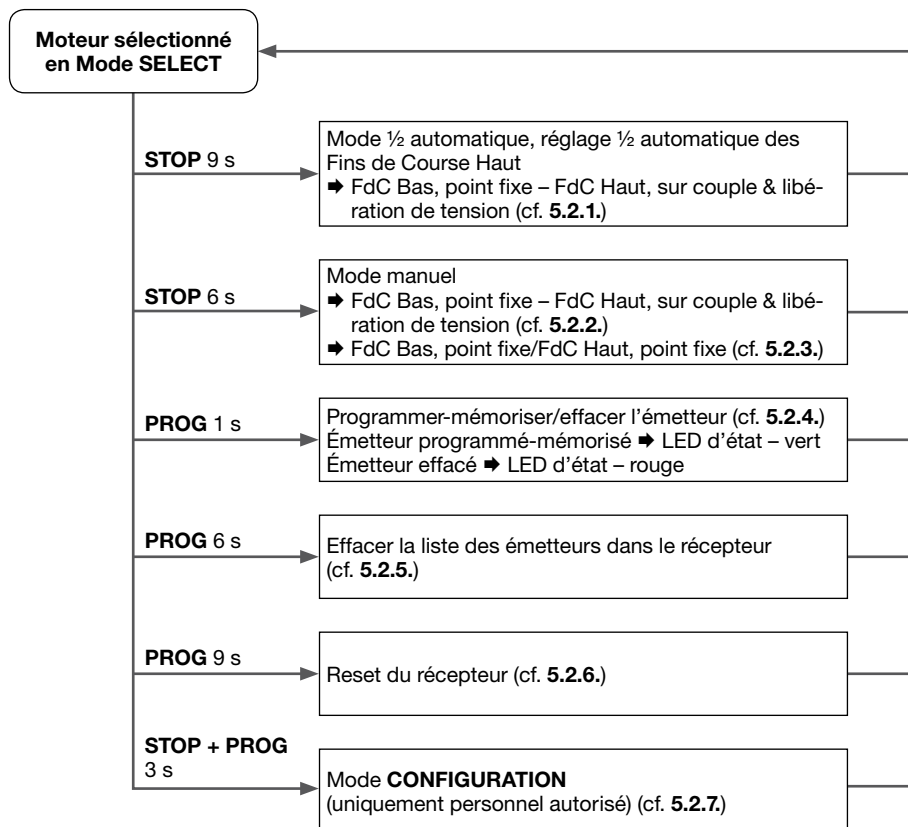
Affichage de la LED d'état sur l'émetteur, selon les différents modes

Mode Emetteur	Affichage LED d'état
Mode Activé	Appui validé par Led
Mode SELECT	Clignote orange, lentement
Mode CONFIGURATION (uniquement personnel autorisé), cf. 5.2.7.	Clignote vert ou rouge, lentement

5.2. Type de fonctions sur le moteur sélectionné

➔ Émetteur en Mode SELECT

Les réglages suivants peuvent être effectués sur le moteur sélectionné.



Conseils pour le réglage §. 5.2. : sélectionner le moteur avec un émetteur par le Mode **SELECT** (LED d'état clignote orange, lentement). Après le réglage, le moteur reste sélectionné (voire §.5).

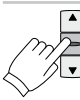
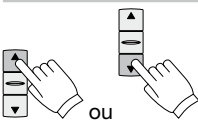
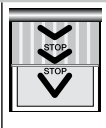
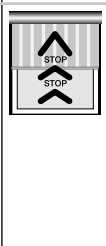
5.2.1. Mode ½ automatique, réglage ½ automatique des Fins de Course Haut

➔ **FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension**

Lors du branchement, le double arrêt du moteur au démarrage (2-clac), signale le Mode ½ automatique. La détection automatique ne fonctionne que pour la position finale supérieure.

Important : Une butée pour la position finale supérieure est nécessaire !

Pour commencer, il est nécessaire d'atteindre la position finale inférieure. À partir de cette position, faire tourner l'entraînement dans le sens d'enroulement, **sans aucune interruption** jusqu'à ce qu'il s'arrête automatiquement.

Émetteur	Déplacement du Tablier	
 <p>9 s</p>		<p>Appuyer STOP pendant 9 sec. Les deux Fins de Course réglés sont effacés. Remarque : Peut être inutile lors de la première mise en service ou après le reset.</p>
 <p>ou</p>		<p>Faites impérativement Monter le Tablier : avec la touche HAUT ou BAS dérouler jusqu'à la position finale inférieure souhaitée.</p>
		<p>Montez le Tablier sur le FdC Haut, sans interruption. Le Tablier atteint le FdC Haut et s'arrête automatiquement sur couple. Le sens de rotation correct est maintenant déterminé.</p> <p>Faites un essais Monter/Descendre : L'entraînement enroule jusqu'à la butée supérieure et détend brièvement le store.</p> <p>Remarque : Il se peut que l'émetteur n'est pas encore attribué. Pour attribuer un émetteur voire : §.5.2.4.</p>

Conseils pour le réglage §. 5.2. : sélectionner le moteur avec un émetteur par le Mode **SELECT** (LED d'état clignote orange, lentement). Après le réglage, le moteur reste sélectionné (voire §.5).

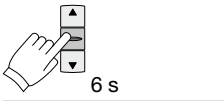
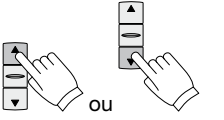

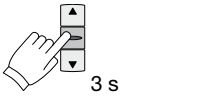
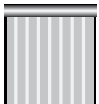
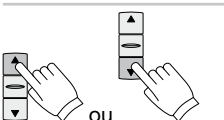

5.2.2. Mode manuel

➔ FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension

Lors du branchement , le simple arrêt du moteur au démarrage (1-clac), signale le Mode manuel.

Important : Une butée pour la position finale supérieure est nécessaire !

Pour commencer, il est nécessaire d'atteindre la position finale inférieure. À partir de cette position, faire tourner l'entraînement dans le sens d'enroulement, **sans aucune interruption** jusqu'à ce qu'il s'arrête automatiquement.

Émetteur	Déplacement du Tablier	
		<p>Appuyer STOP pendant 6 sec. Le moteur bascule en mode manuel. Les deux Fins de Course réglés sont effacés.</p>
		<p>Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche HAUT ou BAS. Positionnez le Tablier sur le FdC Bas.</p>
		<p>STOP, 3 sec. : validation du FdC Haut. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.</p>
		<p>Montez le Tablier sur le FdC Haut, sans interruption. Le Tablier atteint le FdC Haut et s'arrête automatiquement sur couple. Le sens de rotation correct est maintenant déterminé.</p>
		<p>Faites un essais Monter/Descendre : L'entraînement enroule jusqu'à la butée supérieure et détend brièvement le store.</p> <p>Remarque : Il se peut que l'émetteur n'est pas encore attribué. Pour attribuer un émetteur voire : §.5.2.4.</p>


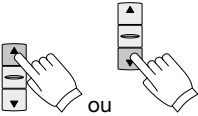
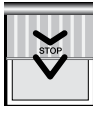


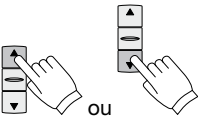
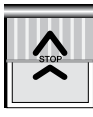


Conseils pour le réglage §. 5.2. : sélectionner le moteur avec un émetteur par le Mode **SELECT** (LED d'état clignote orange, lentement). Après le réglage, le moteur reste sélectionné (voire §.5).

5.2.3. Mode manuel

➔ FdC Bas, point fixe/FdC Haut, point fixe

Lors du branchement , le simple arrêt du moteur au démarrage (1-clac), signale le Mode manuel.

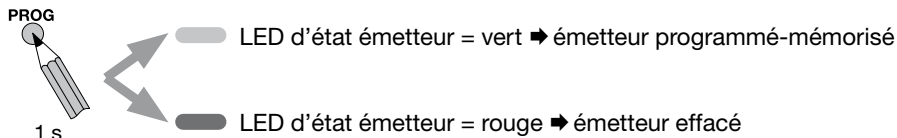
En Mode manuel, réglez le Fin de Course Bas en premier et ensuite le Fin de Course Haut. Le moteur s'arrête automatiquement au contact de la sous-face du volet roulant.

Émetteur	Déplacement du Tablier	
 <p>6 s</p>		<p>Appuyer STOP pendant 6 sec. Le moteur bascule en mode manuel. Les deux Fins de Course réglés sont effacés.</p>
 <p>ou</p>		<p>Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche HAUT ou BAS. Positionnez le Tablier sur le FdC Bas.</p>
 <p>3 s</p>		<p>STOP, 3 sec. : validation du FdC Haut. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.</p>
 <p>ou</p>		<p>Positionnez le Tablier sur le FdC Haut.</p>
 <p>3 s</p>		<p>STOP, 3 sec. : validation du FdC Haut. Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essais Monter/Descendre.</p>
		<p>Remarque : Il se peut que l'émetteur n'est pas encore attribué. Pour attribuer un émetteur voire : §.5.2.4.</p>

Conseils pour le réglage §. 5.2. : sélectionner le moteur avec un émetteur par le Mode **SELECT** (LED d'état clignote orange, lentement). Après le réglage, le moteur reste sélectionné (voire §.5).

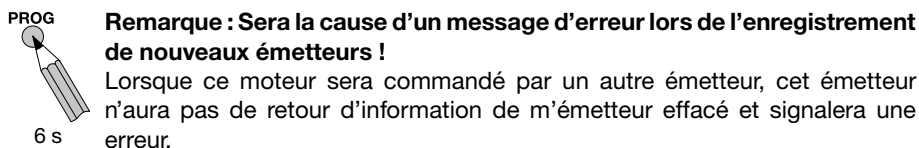
5.2.4. Programmer-mémoriser/effacer l'émetteur

Pour programmer ou effacer l'émetteur, sélectionnez le canal et appuyez sur **PROG** – 1 sec. La LED d'état – vert signale que l'émetteur est bien programmé. La LED d'état – rouge signale que l'émetteur est effacé.



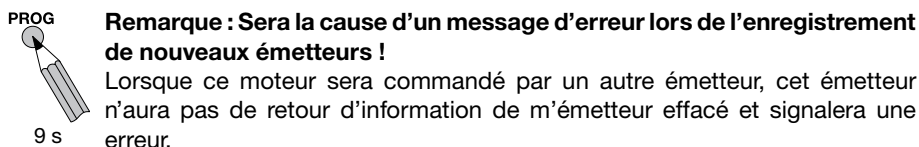
5.2.5. Effacer la liste des émetteurs dans le récepteur

Pour effacer la liste des émetteurs dans le récepteur, appuyez **PROG** – 6 sec. sur l'émetteur. Tous les récepteurs qui sont programmés-mémorisé dans le récepteur sont effacés. Le récepteur est effacé dans l'émetteur.



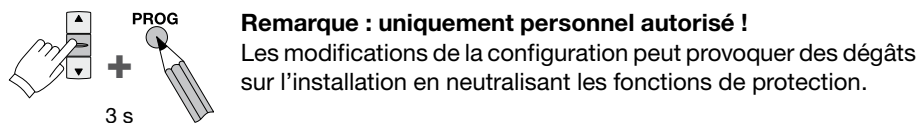
5.2.6. Reset du récepteur

Pour faire le Reset sur un récepteur, appuyez **PROG** – 9 sec. sur l'émetteur. Tous les réglages et paramètres sont effacés. Les FdC sont effacés. Le récepteur est effacé dans l'émetteur.



5.2.7. Mode CONFIGURATION (uniquement personnel autorisé)

Pour mettre un récepteur en Mode **CONFIGURATION**, appuyez simultanément **STOP** + **PROG** – 3 sec.

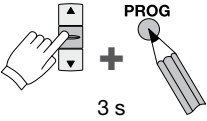
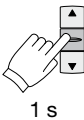
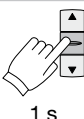






En appuyant simultanément **STOP** + **PROG** – 3 sec., vous interrompez le Mode **CONFIGURATION**.

Configuration avec un émetteur sans écran

La LED d'état clignote lentement : vert ou rouge. L'émetteur annonce le premier Bit. Le premier Bit est annoncé par un clignotement unique. La touche **HAUT** met le premier Bit à 1 (LED d'état – vert). La touche **BAS** le met à 0 (LED d'état – rouge). L'appui sur **STOP** appelle le prochain Bit. La LED d'état indique le deuxième Bit, elle clignote 2x, vert ou rouge. Chaque appui sur **STOP**, appelle le Bit suivant. Chaque Bit peut être réglé comme indiqué ci-dessus. Le nombre de clignotement indique la position du Bit.

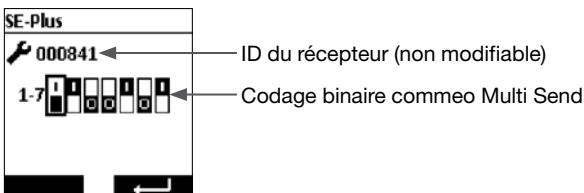
Après le réglage du dernier Bit, avec l'appui sur **STOP** vous quitter le Mode **CONFIGURATION**. La LED d'état clignote orange, lentement. L'émetteur est en Mode **SELECT**.

Émetteur	LED d'état	Réglage
 <p>3 s</p>	<p>vert = 1</p> <p>1x</p> <p>rouge = 0</p>	<p>▲ = vert = 1</p> <p>▼ = rouge = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>vert = 1</p> <p>2x</p> <p>rouge = 0</p>	<p>▲ = vert = 1</p> <p>▼ = rouge = 0</p>
 <p>1 s</p>	<p>vert = 1</p> <p>3x</p> <p>rouge = 0</p>	<p>▲ = vert = 1</p> <p>▼ = rouge = 0</p>
		
 <p>1 s</p>	<p>orange</p>	

Configuration avec comemo Multi Send

La configuration est identique à celle sur l'émetteur sans écran. La LED d'état clignote orange. L'écran affiche le masque-Bit du récepteur. Avec la touche display à droite (symbole entrée), le réglage est enregistré.

SE Plus-RC



Exemple de réglage du codage comemo Multi Send

Masque-Bit en état d'usine

SE Plus-RC

Bit – position	1	2	3	4	5	6	7
Récepteur – fonction	A		B		D	E	F
LED d'état = vert/1	1	1			1		1
LED d'état = rouge/0			0	0		0	

Récepteur : Application réglables

A	Récepteur application	
0 0 0	Store intérieur enroulable (pas de perte capteur, vent, pluie, gel)	
1 0 0	Store extérieur	
0 1 0	Store-banne/store intérieur (pas de perte capteur, vent, pluie, gel)	
1 1 0	Store-banne/store extérieur	
0 0 1	Store-banne pour magasin (pas de fonction soleil)	
1 0 1	Volet roulant (pas de perte capteur, vent, pluie, gel)	
0 1 1	Motorisation de fenêtre (pas de capteur)	
B	Contacts auxiliaires	
1	Situation de l'installation, Arrêt d'urgence via contacts auxiliaires	
0	Fonction « Homme-mort »	
D	Tension libérée activée après arrêt sur couple FdC Haut	
1	Tension libérée activée	
0	Tension libérée désactivée	
E	Tension de la toile, FdC Bas	
1	Tension libérée activée	
0	Tension libérée désactivée	
F	Arrêt sur obstacle – Mode réglage – vers FdC Haut	
1	Arrêt sur obstacle activé – Mode réglage – installation paramétrable	
0	Arrêt sur obstacle désactivé – Mode réglage – couple maximum	

5.3. Fonctions sur l'émetteur

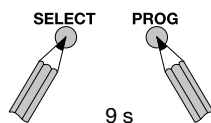
L'émetteur et le récepteur sont en Mode Activé.

Positions intermédiaires

Les consignes pour le réglage des positions intermédiaires sont dans le Mode d'Emploi des émetteurs.

Liste des récepteurs – effacement

Pour effacer la liste des récepteurs dans l'émetteur appuyez simultanément **PROG** + **SELECT** – 9 sec. Tous les récepteurs seront effacés dans l'émetteur.



6. Mise en service iveo/Réglage du moteur Radio

Mise en service iveo

La mise en service en Mode iveo peut être effectuée avec tous les émetteurs intronic qui sont équipés de touche **HAUT**, **STOP** et **BAS**.

6.1. Réglage des Fins de Course et enregistrement du premier émetteur

6.1.1. Mode ½ automatique, réglage ½ automatique des Fins de Course

➔ FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension

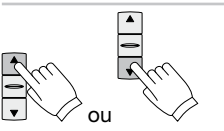
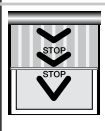


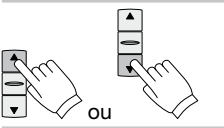

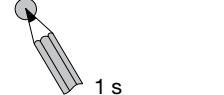
Lors du branchement, le double arrêt du moteur au démarrage (2-clac), signale le Mode ½ automatique. La détection automatique ne fonctionne que pour la position finale supérieure.

Important : Une butée pour la position finale supérieure est nécessaire !

Pour commencer, il est nécessaire d'atteindre la position finale inférieure. À partir de cette position, faire tourner l'entraînement dans le sens d'enroulement, **sans aucune interruption** jusqu'à ce qu'il s'arrête automatiquement.

Attention !

Ne brancher que le moteur Radio qui doit être mis en route ! Il n'est pas possible de mettre plusieurs moteurs en route simultanément.

Émetteur	Déplacement du Tablier	
		<p>Faites impérativement Monter le Tablier : avec la touche HAUT ou BAS dérouler jusqu'à la position finale inférieure souhaitée.</p>
		<p>Montez le Tablier sur le FdC Haut, sans interruption. Le Tablier atteint le FdC Haut et s'arrête automatiquement sur couple. Le sens de rotation correct est maintenant déterminé.</p>
		<p>Faites un essais Monter/Descendre : L'entraînement enroule jusqu'à la butée supérieure et détend brièvement le store.</p>
<p data-bbox="105 1010 154 1034">PROG</p> 		<p>Appuyer sur la touche PROG de l'émetteur. L'émetteur est désormais durablement programmée.</p>

6.1.2. Mode manuel

➔ FdC Bas, point fixe – FdC Haut, sur couple & libération de tension





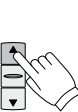
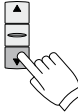


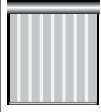



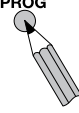
Lors du branchement, le simple arrêt du moteur au démarrage (1-clac), signale le Mode manuel. La détection automatique ne fonctionne que pour la position finale supérieure.

Important : Une butée pour la position finale supérieure est nécessaire !

Pour commencer, il est nécessaire d'atteindre la position finale inférieure. À partir de cette position, faire tourner l'entraînement dans le sens d'enroulement, **sans aucune interruption** jusqu'à ce qu'il s'arrête automatiquement.

Attention !

Ne brancher que le moteur Radio qui doit être mis en route ! Il n'est pas possible de mettre plusieurs moteurs en route simultanément.

Réglage avec émetteur	Déplacement du Tablier	
		Appliquer la tension.
		Appuyer en même temps sur les touches HAUT et BAS de l'émetteur. L'émetteur est provisoirement programmée pour cette motorisation.
 6 s		Appuyer STOP pendant 6 sec.
 ou 		Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche HAUT ou BAS . Positionnez le Tablier sur le FdC Bas .
 3 s		STOP , 3 sec. : validation du FdC Haut. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.
 ou 		Faire enrouler l'entraînement avec les touches HAUT ou BAS jusqu'à la butée supérieure. L'entraînement s'arrête automatiquement et détend brièvement le store.
 1 s		Appuyer sur la touche PROG de l'émetteur. L'émetteur est désormais durablement programmée.

6.1.3. Mode manuel















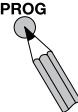
➔ FdC Bas, point fixe/FdC Haut, point fixe

Lors du branchement, le simple arrêt du moteur au démarrage (1-clac), signale le Mode manuel.

En Mode manuel, réglez le Fin de Course Bas en premier et ensuite le Fin de Course Haut. Le moteur s'arrête automatiquement au contact de la sous-face du volet roulant.

Attention !

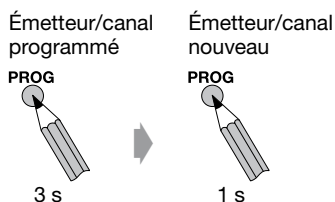
Ne brancher que le moteur Radio qui doit être mis en route ! Il n'est pas possible de mettre plusieurs moteurs en route simultanément.

Réglage avec émetteur	Déplacement du Tablier	
		Appliquer la tension.
		Appuyer en même temps sur les touches HAUT et BAS de l'émetteur. L'émetteur est provisoirement programmée pour cette motorisation.
 6 s		Appuyer STOP pendant 6 sec.
 ou 		Faites impérativement descendre le Tablier : avec la touche HAUT ou BAS . Positionnez le Tablier sur le FdC Bas .
 3 s		STOP , 3 sec. : validation du FdC Haut. Les sens de rotation sont attribués automatiquement à la fin du réglage des 2x FdC.
 ou 		Positionnez le Tablier sur le FdC Haut .
 3 s		STOP , 3 sec. : validation du FdC Haut. Les 2 FdC sont réglés et les sens de rotation sont attribués. Faites un essais Monter/Descendre.
PROG  1 s		Appuyer sur la touche PROG de l'émetteur. L'émetteur est désormais durablement programmée.

6.2. Enregistrer : Emetteur/Canaux

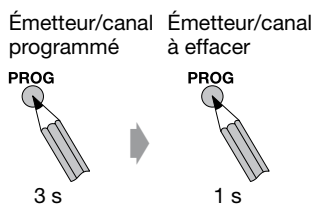
6.2.1. Programmation d'émetteurs/canaux supplémentaires

Appuyez sur la touche **PROG** d'un émetteur/canal programmé pendant 3 secondes (attendez la course de confirmation du moteur). Le récepteur est maintenant prêt à la programmation pendant une durée d'une minute. Appuyez brièvement (1 sec.) sur la touche **PROG** du nouvel émetteur/canal. Le nouvel émetteur/canal est maintenant programmé.



6.2.2. Effacement d'émetteurs/canaux

Appuyez sur la touche **PROG** d'un émetteur/canal programmé pendant 3 secondes (attendez la course de confirmation du moteur). Le récepteur est maintenant prêt à la programmation pendant une durée d'une minute. Appuyez brièvement (1 sec.) sur la touche **PROG** de l'émetteur/canal à effacer. L'émetteur/canal est maintenant effacé.



6.3. Positions intermédiaires

Les consignes pour le réglage des positions intermédiaires sont dans le Mode d'Emploi des émetteurs.

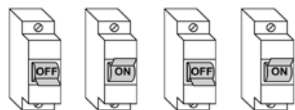
6.4. Fonctions en mode service (réglages par le biais d'un émetteur)

Afin de pouvoir exécuter les programmations suivantes, le récepteur doit être placé en mode service en coupant spécialement l'alimentation électrique.

Tenir compte des points suivants:

- Pour passer en mode service, un émetteur doit être programmé.
- Placer en mode service uniquement le récepteur qui doit être programmé.
- Le récepteur reste en mode service pendant 4 minutes.
- Pour retirer un récepteur du mode service (par ex. 3 récepteurs sur un fusible), vous devez activer le moteur.

Fusible/Accouplement Hirschmann



3 s 3 s 3 s

Le récepteur confirme le mode service par une courte montée et une courte descente.

6.5. Réajustage de la position finale avec émetteur attribué

Le mode de réglage ne peut être quitté qu'une fois que les deux fins de course sont programmés. L'affectation des émetteurs reste inchangée. Après le réglage des fins de course, la motorisation se trouve à nouveau en mode de fonctionnement normal.

Amener la motorisation en mode service en coupant l'alimentation secteur. Le fait d'appuyer pendant 6 (Mode manuel)/9 (Mode automatique) secondes sur la touche **STOP** d'une télécommande correspondante permet de réinitialiser la motorisation (attendre que le témoin de la télécommande clignote deux/trois fois). Régler ensuite les positions de fin de course comme décrit dans la zone grisée des points 6.1.1. à 6.1.3.

Fusible/Accouplement Hirschmann

Émetteur correspondante

STOP 6 s

ou

STOP 9 s

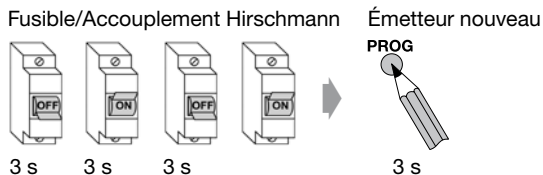
Régler les positions de fin de course comme décrit dans la zone grisée des points 6.1.2. et 6.1.3.

Régler les positions de fin de course comme décrit dans la zone grisée de point 6.1.1.

6.6. Programmation d'un nouvel émetteur suite à la perte, le vol à une panne de celui-ci

À utiliser uniquement lorsqu'un émetteur programmé n'est plus présent (perdu ou défectueux).

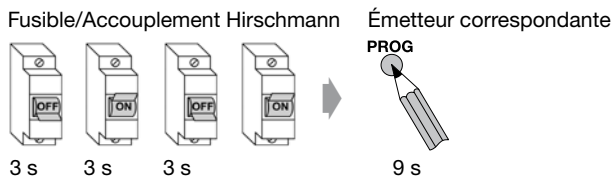
Pour programmer un nouvel émetteur/canal, le récepteur doit être placé en mode service en coupant l'alimentation électrique. Appuyez ensuite sur la touche **PROG** du nouvel émetteur/canal pendant 3 sec. Tous les anciens émetteurs/canaux sont déprogrammés.



6.7. Restauration de l'état à la livraison

Pour réinitialiser la motorisation, il faut l'amener en mode service en coupant l'alimentation secteur. Appuyer ensuite pendant 9 secondes sur la touche **PROG** d'un émetteur correspondante.

Après cette opération, aucun émetteur ni Fin de Course, ne seront plus enregistrés dans ce moteur.



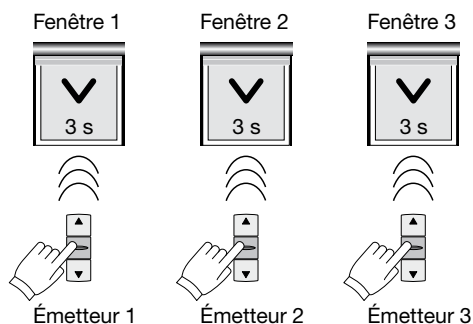
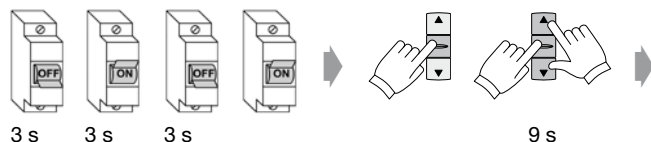
6.8. Séparation du groupe

Un groupe est un montage de plusieurs motorisations/récepteurs qui peuvent être pilotés par le biais d'un émetteur/canal. La programmation de cette émetteur s'effectue au terme du dégroupage. Pendant le dégroupage, chaque motorisation/récepteur s'active une seule fois de manière aléatoire pendant 3 secondes dans un laps de temps de 2 minutes. L'arrêt de la motorisation par le biais d'un émetteur quelconque permet de programmer cette dernière pour la motorisation considérée.

F Mise en service iveo/Réglage du moteur Radio

Appuyez d'abord sur la touche **STOP** d'un émetteur programmé, puis aussi sur les touches **HAUT** et **BAS**. Maintenez les trois boutons enfoncés pendant 9 secondes (attendre jusqu'à ce que la Led clignote trois fois). La motorisation valide l'activation du dégroupage par un bref déplacement. Chaque motorisation se déplace ensuite de manière aléatoire pendant 3 secondes dans un laps de temps de 2 minutes. Dès que le volet correspondant se met en route (max. 3 sec.), appuyez sur la touche **STOP**. Le émetteur est ainsi programmée, et la motorisation/le récepteur n'est plus en mode dégroupage.

Fusible/Accouplement Hirschmann



Dans un intervalle de 2 min., chaque moteur effectuera un déplacement Aléatoire de 3 sec. Appuyer sur **STOP** avec l'émetteur apparié.

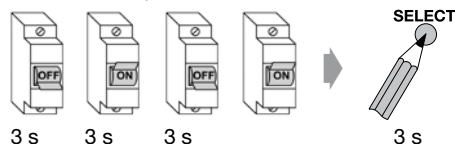
Si les motorisations fonctionnent toujours de manière groupée, répéter l'opération pour les motorisations concernées.

Si vous avez programmé un émetteur sans utiliser la touche **STOP** et s'il n'y a pas d'autre émetteur programmée, vous pouvez alors reprogrammer cette émetteur en appuyant simultanément sur les touches **HAUT** et **BAS**, puis sur la touche **PROG**.

6.9. Basculer en Mode commeo

Pour basculer les moteurs du Mode iveo en Mode commeo, veuillez mettre le/les moteurs en mode service. Ensuite sélectionner le moteur avec un émetteur commeo en Mode **SELECT** par appui 3 sec. Maintenant tous les émetteurs iveo sont effacés.

Fusible/Accouplement Hirschmann



7. Caractéristiques techniques

Type	Couple Nm	Vitesse rpm	Consommation A	Puissance W
1/6	6	15	0,5	115
1/10	10	15	0,5	115
2/6	6	28	0,45	105
2/7	7	17	0,41	95
2/9	9	28	0,66	152
2/10	10	17	0,45	105
2/12	12	28	0,75	172
2/15	15	17	1,66	152
2/18	18	28	1,95	220
2/20	20	17	0,75	172
2/30	30	17	0,95	220
2/40	40	17	1,5	345
2/50	50	12	1,5	345
3/50	50	17	1,4	315
3/60	60	12	1,1	245
3/70	70	17	1,9	435
3/80	80	12	1,4	322
3/120	120	11	1,9	435

Les moteurs du groupe BR-2 ont des prises pour les câbles brochables. Les moteurs des groupes BR-1 et BR-3 sont munis de câbles 2,5 ml, non démontables.

Pour les moteurs des groupes BR-1, BR-2 et BR-3, des longueurs de câbles différentes peuvent être choisies sur catalogue.

Les câbles brochables sont à commander séparément.

Des prises spéciales peuvent être réalisées sur demande.

Caractéristiques des moteurs :

Tension nominale : 230 V AC/50 Hz

Consommation en veille : 0,5 W

Protection : IP 44

Durée de fonctionnement : 4 min.

Fréquence : 868,1 et 868,3 MHz

Puissance d'émission : 10 mW

La portée maximale du signal radio est de 25 m dans les bâtiments et elle peut atteindre jusqu'à 350 m à l'extérieur.

Indications sous réserves de modifications techniques.

8. Déclaration de conformité

SELVE GmbH & Co. KG déclare que le moteur SE Plus-RC est conformes aux prescriptions et règles des directives 2006/42/EG, 2014/53/EU et 2014/30/EU en vigueur. Les certificats de conformité sont disponibles sur www.selve.de.



9. Dépannage et recherche de défauts

Dysfonctionnement	Causes	Solutions
Le moteur radio ne fonctionne pas	Branchement électrique défectueux	Contrôler le branchement
	Aucun émetteur programmé	Mémoriser un émetteur
	L'émetteur est hors de portée/piles vides	Approcher l'émetteur ou changer les piles
		Programmer un nouvelle émetteur
	Protection thermique déclenché	Attendre 5 à 20 min
Le mode d'émission programmé est inadapté	Pour déprogrammer un mauvais mode d'émission, il faut effacer tous les émetteurs du mauvais mode d'émission, effectuer une double coupure de courant et enregistrer les émetteurs à nouveau	
Le moteur radio ne fait pas de vient à la 1ère mise en service	Branchement électrique défectueux	Contrôler le branchement
	Les FdC sont déjà réglés	Mémoriser un émetteur, ensuite Reset du moteur
	Les FdC sont déjà réglés et un émetteur est mémorisé	Mémoriser un nouvel émetteur, ensuite Reset du moteur
Les sens de rotation sont inversés	Les FdC sont mal réglés	Régler à nouveau les FdC
Moteur radio : arrêt avant le FdC Bas	Arrêt sur obstacle ou point-du	Contrôler l'installation et enlever le point dur
Moteur radio : arrêt avant le FdC Haut	Déclenchement sur couple	Contrôler l'installation et enlever l'obstacle ou le point-dur. Eventuellement utilisez un moteur plus puissant

10. SELVE Assistance technique, Service-Hotline

- Hotline : Téléphones 0800 914947 (France)
080 221583 (Belgique)
- Téléchargement des Modes d'emploi sur www.selve.de ou QR-scan



SELVE

Technik, die bewegt

SELVE GmbH & Co. KG

Werdohler Landstraße 286

D-58513 Lüdenscheid

Tel.: +49 2351 925-299

Fax: +49 2351 925-111

Internet: www.selve.de

E-Mail: info@selve.de