



PROGRAMMIERTASTE

BENUTZERHANDBUCH FÜR DIE PROGRAMMIERUNG DER MOB.IQ EZRS MOTOREN



ottosystem GmbH
Heimstättenweg 52, 64295 Darmstadt
Telefon: 06151/6279909
E-Mail: info@ottosystem.de
www.ottosystem.de

1. BESCHREIBUNG

Die **mob.iq [M35 EZRS]** Rohrmotoren sind eine komplexe Lösung für anspruchsvolle Anwender – elektronischer Endschalter, integrierter Z-Wave-Funkempfänger, Überlastschutz und Hinderniserkennung (SENSO-Technologie, 230V~). Dieses Produkt kann in jedem Z-Wave-Netzwerk mit anderen Z-Wave-zertifizierten Geräten anderer Hersteller betrieben werden. Alle nicht batteriebetriebenen Knoten innerhalb des Netzwerks fungieren unabhängig vom Hersteller als Repeater, um die Zuverlässigkeit des Netzwerks zu erhöhen.

2. MOB.IQ EZRS – TECHNISCHE BEDINGUNGEN FÜR DEN EINBAU DER ROHRMOTOREN

Die ordnungsgemäße Funktion des SENSO-Motors hängt von der Herstellung der Rolle und ihrer korrekten Installation ab. Der Rollladen sollte sich leichtgängig und ohne Hindernisse entlang der Schienen bewegen. Achten Sie sorgfältig darauf:

- Die vertikale Montage der Gleitschienen,
- die Leichtgängigkeit der Wellenlagerung,
- Durchbiegung der Welle (des Rollrohrs), die durch Überschreitung der Breite oder des Gewichts des Rollladens verursacht wird,
- die hohe Qualität des Rollladens, vor allem die Arbeit des Profils in Türen – der Träger des Rollladens darf nicht gegen den Kasten oder seine Elemente reiben, z.B. Wärmedämmung (Styropor) in den oben montierten Rollläden,
- Verwendung von qualitativ hochwertigen Aufhängefedern, die sich bei der Nutzung des Rollladens nicht verformen.

Für den Einsatz der **mob.iq [M35 EZRS]** Motoren müssen die zusätzlichen Voraussetzungen erfüllt sein. Dies ist eine Folge der Verwendung der 40 mm achteckigen Walzenrohre, bei denen zwischen Walzenrohr und Motorgehäuse ein kleiner Zwischenraum vorhanden ist. Es gibt einige Hinweise, die beachtet werden sollten:

- Der Rand des Rohrs darf nicht am Gehäuse des Motors reiben,
- wir empfehlen die Verwendung von Rohren mit einer äußeren Naht,
- die Position des Motors in der achteckigen Welle, sollte die Montage des Lagers im größten Abstand zwischen Welle und Motorgehäuse ermöglichen,
- Am sichersten ist die Aufhängung mit einer niedrigen Arretierung.

Ein nicht fachgerecht montierter Rollladen, der keine Tendenz zum Herunterfahren/ Abrollen zeigt, kann die Ursache für eine Störung des Hinderniserkennungssystems im Rohrmotor **mob.iq [M35 EZRS]** sein.

Achten Sie sorgfältig darauf: Verkrümmung des Trägers des Rollladens. Die Situation, in der sich das Oval des Rollladens direkt über den Öffnungen der Führungsschienen befindet, ist die optimalste Position für die korrekte Arbeit des Rohrmotors. Der negative Faktor kann durch die Verwendung geeigneter Ringe, die den Durchmesser vergrößern, oder durch Ballastierung der Endleiste beseitigt werden.

Der Rohrmotor **mob.iq [M35 EZRS]** ermöglicht die Einstellung der Endschalter im Automatikbetrieb – die Verwendung der Anschlagpuffer ist erforderlich. In diesem Fall müssen folgende Punkte beachtet werden:

- Am vorteilhaftesten ist die Verwendung der Innenpuffer, die in der unteren Endleiste installiert sind,
- Bei Verwendung der Außenpuffer, die in der unteren Endleiste installiert sind, sollten diese auf der rechten Seite des Rollladens angebracht werden. Die für die Verschraubung vorgesehene Aufnahme sollte sich in einem Abstand von nicht mehr als 100 mm vom Rand des Rollladens befinden.

3. EINBINDUNG DES MOB.IQ EZRS-MOTORS IN DAS Z-WAVE-NETZWERK



Abb. 3.1

1. Schließen Sie den Motor **mob.iq [M35 EZRS]** gemäß dem Schema am Ende der Anleitung an die Spannungsversorgung an. Die grüne Diode in der PROGRAMMIERTASTE leuchtet. Im anderen Fall müssen Sie den Motor gemäß Punkt 4 dieser Anleitung aus dem Z-Wave-Netzwerk ausschließen.
2. Setzen Sie Ihren Controller in den AUFNAHME-Modus (siehe Anleitung Ihres Controllers).
3. Drücken Sie die PROGRAMMIERTASTE am **mob.iq [M35 EZRS]** Motor.
4. Der Motor wird vom Controller erkannt und in das Z-Wave-Netzwerk aufgenommen – die LED-Diode ist aus.

4. AUSSCHLUSS DES MOBIQ EZRS MOTOR AUS DEM Z-WAVE NETZWERK

1. Setzen Sie Ihren Controller in den AUSSCHLUSS-Modus (siehe Anleitung Ihres Controllers).
2. Drücken Sie die PROGRAMMIERTASTE am **mob.iq [M35 EZRS]** Motor.
3. Der Motor wird vom Controller erkannt und vom Z-Wave-Netzwerk ausgeschlossen – die LED-Diode leuchtet.

5. ASSOZIATIONGRUPPEN

Im **mob.iq EZRS** Motor gibt es folgende Assoziationsgruppen:

I ASSOZIATIONGRUPPE – ermöglicht das Senden von Informationen über Ausfälle, Fehler und Alarmer direkt an den Controller (max. 5 Geräte).

II ASSOZIATIONGRUPPE – ermöglicht das Senden von direkten Steuerbefehlen zwischen SLAVE-Geräten ohne Beteiligung des PRIMARY-Controllers (max. 5 Geräte).

III ASSOZIATIONGRUPPE – ermöglicht das Senden von direkten Steuerbefehlen (BASIC_SET mit Wert 0xFF) an andere Geräte, wenn ein Fehler erkannt wird (max. 5 Geräte).

6. EINSTELLUNG DER ENDSCHALTER

Für die Einstellung der Endschalter benötigen Sie einen Controller, der sowohl Dimmer als auch **EIN/AUS**-Schalter steuert.

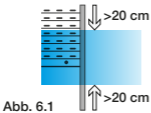


Abb. 6.1

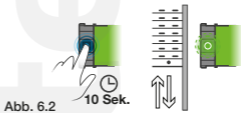


Abb. 6.2

1. Stellen Sie den Rollladen auf halber Höhe (im Bereich von min. 20 cm vom oberen und unteren Rand) – Abb. 6.1.
2. Gehen Sie in den Einstellmodus der Endschalter – drücken Sie die **PROGRAMMIERTASTE** am Motor **mob.iq [M35 EZRS]** für 10 Sekunden. Der Motor macht eine AUF/AB-Bewegung, um die Nennrehzahl des Motors zu prüfen. Die LED-Diode beginnt mit grünem Licht zu blinken – Abb. 6.2.



Abb. 6.3

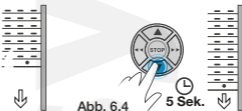


Abb. 6.4

3. Spannen Sie den Rollladen, indem Sie die Endleiste nach unten ziehen – Abb. 6.3.
4. Halten Sie die AB-Taste an Ihrem Z-Wave-Controller ca. 5 Sekunden lang gedrückt – der Rollladen fährt nach unten und stoppt in der unteren Position – Abb. 6.4.

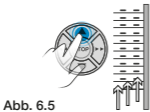


Abb. 6.5

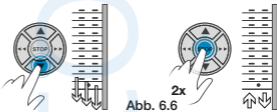


Abb. 6.6

5. Durch kurzes Drücken der DOWN-Taste können Sie die untere Endlage präzise regulieren – der Motor macht Mikrobewegungen.
6. Drücken Sie zweimal im Abstand von max. 1 Sekunde die STOP-Taste an Ihrem Controller – der **mob.iq [M35 EZRS]** Motor registriert die untere Endlage und führt eine langsame AB-/AUF-Bewegung durch. Wenn Ihr Controller keine STOPP-Taste hat, müssen Sie 15 Sekunden warten – der Motor registriert die untere Endlage selbständig und führt eine langsame AB-/AUF-Bewegung durch – Abb. 6.6.
7. Drücken und halten Sie die AUF-Taste an Ihrem Z-Wave-Controller für ca. 5 Sekunden – der Rollladen wird beginnen, nach oben zu fahren.
 - Wenn die Anschlagpuffer installiert sind – wird der **mob.iq [M35 EZRS]** Motor den Rollladen aufrollen bis der Puffer in der oberen Position blockiert. Dann spannt der Motor den Rollladen mit einer langsamen AB-Fahrbewegung.
 - Bei einem Mangel an Puffern, stoppen Sie den Rollladen mit der STOP-Taste an Ihrem Controller – bevor die gewünschte Auf-Endposition erreicht ist. Zur Korrektur der Aufwärts Position, können Sie Mikrobewegungen verwenden.

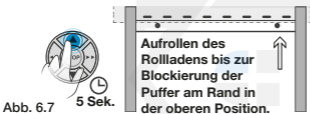


Abb. 6.7

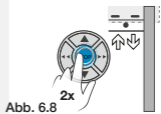
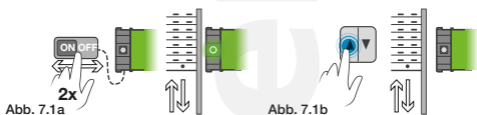


Abb. 6.8

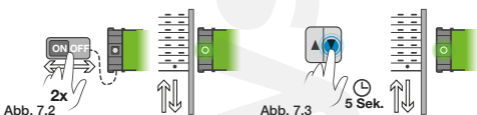
8. Drücken Sie zweimal im Abstand von max. 1 Sekunde die STOP-Taste an Ihrem Controller – der **mob.iq [M35 EZRS]** Motor registriert die obere Endlage und führt eine langsame AB-/AUF-Bewegung aus. Die LED-Diode ist aus. Wenn Ihr Controller keine STOPP-Taste hat, müssen Sie ca. 15 Sekunden warten – der Motor registriert die obere Endlage von selbst und führt eine langsame AB-/AUF-Bewegung aus und die LED-Diode erlischt.

7. EINSTELLEN DER ENDSCHALTER MIT DEM SCHALTER

1. Bitte schließen Sie den Schalter entsprechend dem Stromversorgungsschema an.
2. Überprüfen Sie die Drehrichtung des **mob.iq [M35 EZRS]** Motors
(ACHTUNG: der richtige Anschluss: violettes Kabel – AUF, oranges Kabel – AB).
3. Wenn die Änderung der Drehrichtung notwendig ist:
 - a) Schalten Sie die Spannungsversorgung des **mob.iq [M35 EZRS]** Motors zweimal ein und aus – Abb. 7.1a – der Motor wird zwei kurze AUF- und AB-Bewegungen machen.
 - b) Drücken und halten Sie die AUF-Taste (violette Kabel) – der Rohrmotor bestätigt den Richtungswechsel mit kurzen AUF/AB-Bewegungen und die Diode im Kopf des Rohrmotors erlischt – Abb. 7.1b.



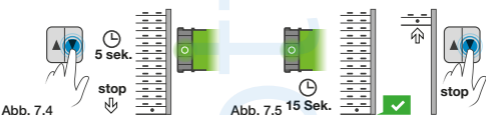
4. Bringen Sie den Rollladen in die Mittelstellung (im Bereich von min. 20 cm vom oberen und unteren Rand – Abb. 6.1).
5. Schalten Sie die Stromversorgung des **mob.iq [M35 EZRS]** Motors zweimal ein und aus – Abb. 7.2 – der Rohrmotor macht einige kurze AUF/AB-Bewegungen und die Diode leuchtet grün auf.
6. Halten Sie die Taste AB-Taste ca. 5 Sekunden lang gedrückt – der Rohrmotor führt einige Bewegungen nach unten/oben aus – Abb. 7.3.



7. Bringen Sie den Rollladen in die Mittelstellung (im Bereich von min. 20 cm vom oberen und unteren Rand – Abb. 7.4).
8. Drücken und halten Sie die AB-Taste – nach 5 Sekunden Absenken des Rollladens lassen Sie bitte die Taste los – der Rohrmotor stoppt in der Nähe des unteren Endschalters (nach Erreichen des Bodens/Fensterbank – Abb. 7.4).
9. Die eventuelle Einstellung des unteren Endschalters ist durch kurzes Drücken der AUF-/AB-Tasten möglich.

Nach 15 Sekunden Inaktivität bestätigt der Rohrmotor die aktuelle Position als unteren Endschalter und das Rollo beginnt hochzufahren:

- Wenn die Puffer installiert sind – rollt der **mob.iq [M35 EZRS]** Motor den Rollladen auf, bis der Puffer in der oberen Position blockiert. Dann spannt der Motor den Rollladen mit einer langsamen Abwärtsfahrt;
- Bei einem Mangel an Puffern, stoppen Sie den Rollladen mit der STOP-Taste an Ihrem Controller – vor Erreichen der gewünschten oberen Endlage – Abb. 7.5;



10. Eine eventuelle Verstellung des Endschalters ist durch kurzes Drücken der Tasten AUF/AB möglich.
11. Nach 15 Sekunden Inaktivität bestätigt der Rohrmotor die aktuelle Position als oberen Endschalter und geht in den Arbeitsmodus über (die Diode im Kopf des Rohrmotors erlischt).



8. RÜCKSETZEN DES ROHRMOTORS – WIEDERHERSTELLEN DER VOREINSTELLUNGEN

1. Bringen Sie den **mob.iq [M35 EZRS]** Motor in den Programmiermodus – zwei Möglichkeiten:
 - Drücken Sie die Programmier Taste am **mob.iq [M35 EZRS]** Motor für ca. 5 Sek.
 - Schalten Sie die Spannungsversorgung des Motors zweimal ein und aus.
2. Drücken und halten Sie den Programmier taster im **mob.iq [M35 EZRS]** Motor für ca. 5 Sekunden gedrückt, bis er einige AUF/AB-Bewegungen macht.

Dies bedeutet, dass der Reset des **mob.iq [M35 EZRS]** Motors erfolgreich abgeschlossen wurde und der Motor ist zum Anlernen bereit – die grüne Diode blinkt.

Der Reset-Vorgang setzt nur die Einstellungen des Motors zurück. Das bedeutet, dass die Z-Wave-Einstellungen nicht geändert werden – der Motor ist weiterhin in das Netzwerk eingebunden.

9. KONFIGURATION

Der Rohrmotor **mob.iq [M35 EZRS]** verfügt über 2 Konfigurationsparameter:

Parameter 12 – ermöglicht die Änderung des Motorstatus (Normalmodus/ Kalibrierungsmodus/Reset) [1Byte]

0 – normaler Modus (Voreinstellung)

1 – Kalibrierungsmodus

2 – Reset des Rohrmotors – Wiederherstellung der Voreinstellungen

Parameter 13 – ermöglicht die Änderung des Motorverhaltens nach Empfang von BASIC_SET mit dem Wert 0xFF [1Byte]

0 – letzte bekannte Nicht-Null-Position (Voreinstellung)

1 – maximal geöffnet

10. ALLE SCHALTEN

Standardmäßig akzeptiert der **mob.iq [M35 EZRS]** Rohrmotor die Befehle ALL ON und ALL OFF. Diese Einstellung kann durch Senden des Befehls SWITCH_ALL_SET geändert werden.

11. BENACHRICHTIGUNG

mob.iq [M35 EZRS] Rohrmotor kann Alarmbenachrichtigungen an die Knoten der ersten und dritten Gruppe senden. Standardmäßig ist die Benachrichtigung aktiviert. Nach der Erkennung eines Hindernisses oder einer Stromüberlastung sendet der Rohrmotor einen Alarm (0x09 - Hardwarefehler) an die zugehörigen Knoten.

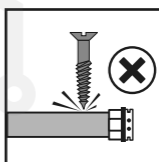
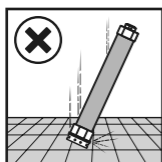
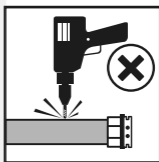
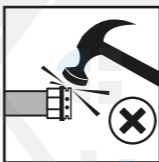
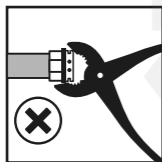
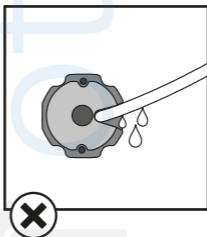
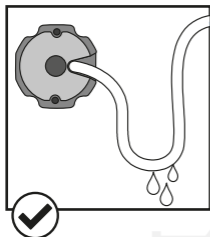
12. COMMAND CLASSES AUFGELISTET IN NIF

- COMMAND_CLASS_NODE_NAMING (version 1)
- COMMAND_CLASS_SWITCH_MULTILEVEL (version 3)
- COMMAND_CLASS_SWITCH_ALL (version 1)
- COMMAND_CLASS_SWITCH_BINARY (version 1)
- COMMAND_CLASS_MANUFACTURER_SPECIFIC (version 1)
- COMMAND_CLASS_VERSION (version 1)
- COMMAND_CLASS_ASSOCIATION (version 2)
- COMMAND_CLASS_POWERLEVEL (version 1)
- COMMAND_CLASS_CONFIGURATION (version 1)
- COMMAND_CLASS_NOTIFICATION (version 4)

13. WARNHINWEISE

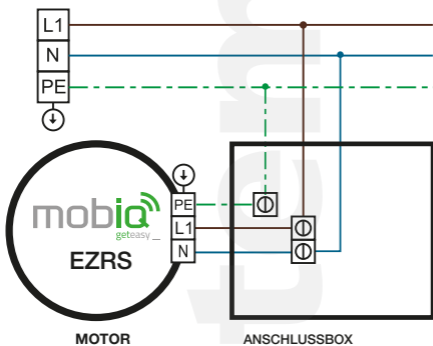
- Die Annäherung an den sich bewegenden Rollladen ist erst erlaubt, wenn dieser vollständig geschlossen ist.
- Besondere Vorsicht ist beim manuellen Notdienst geboten, da der geöffnete Rollladen aufgrund der schwachen oder gebrochenen Aufhängungen plötzlich herunterfallen kann.
- Das Einschalten der Markisen ist nicht erlaubt, wenn in der Nähe Wartungsarbeiten am Gebäude stattfinden (z.B. Putzen der Fenster).
- Die Abschaltung der Rohrmotorversorgung der automatischen Markise ist erforderlich, wenn in der Nähe Wartungsarbeiten am Gebäude stattfinden (z.B. Putzen der Fenster).
- Der horizontale Mindestabstand von 0,4 m zwischen der vollständig ausgefahrenen Markise und einem beliebigen Objekt ist erforderlich.

Die technischen Daten des Rohrmotors sind auf seinem Typenschild angegeben. Der minimale Rohrdurchmesser, in dem der Einbau des Rohrmotors möglich ist, beträgt 40 mm.



14. STROMVERSORGUNGSSCHEMA

230V~ 50Hz



L	- PHASE	- BRAUN
N	- NEUTRAL	- BLAU
PE	- ERDUNG	- GELB-GRÜN
↓	- SCHALTER „AB“	- ORANGE
↑	- SCHALTER „AUF“	- VIOLETT

230V~ 50Hz

