

KIT JACK

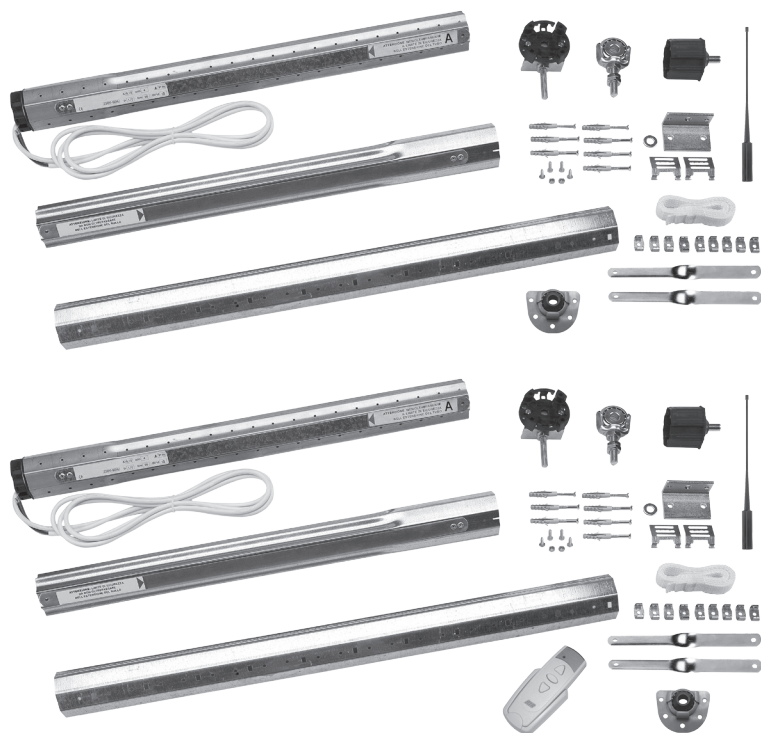
SISTEMA D'AUTOMAZIONE PER TAPParelLE

SYSTEME D'AUTOMATISME POUR VOILETS ROULANTS

OPENING SYSTEM FOR ROLLING SHUTTERS

AUTOMATISIERUNGSSYSTEM FÜR ROLLADEN

SISTEMA DE AUTOMATIZACIÓN PARA PERSIANAS



Operatore Operateur Operator Torantrieb Operador	Alimentazione Alimentation Power Supply Stromspannung Alimentacion	Peso sollevato Poids soulevé Lifted weight Angehobenes gewicht Peso elevado	Coppia Couple Torque Drehmoment Par	codice code code code codigo
KIT JACK 30 SS	230V 50Hz	30 Kg	15 Nm	AD00301
KIT JACK 60 SS		60 Kg	30 Nm	AD00303
KIT JACK 90 SS		60 Kg	50 Nm	AD00308
KIT JACK RADIO 30 SS		30 Kg	15 Nm	AD00302
KIT JACK RADIO 60 SS		60 Kg	30 Nm	AD00304
KIT JACK RADIO 90 SS		90 Kg	50 Nm	AD00309

KIT ELETTORULLO TELESCOPICO JACK

1 DESCRIZIONE E CARATTERISTICHE TECNICHE

1.1 COMPONENTI KIT JACK

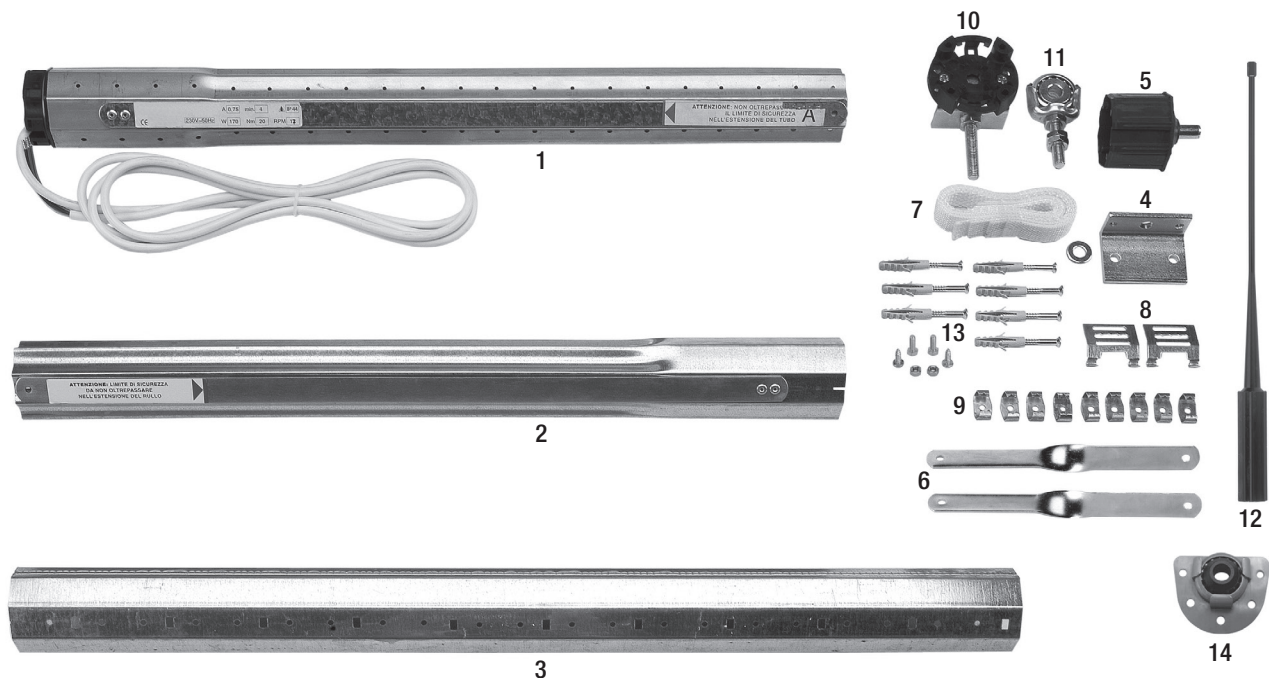


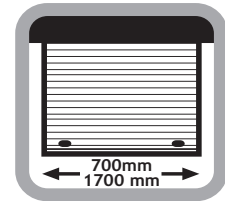
Fig. 1

1. Manicotto motore (Q.tà 1)
2. Manicotto calotta (Q.tà 1)
3. Rullo fisso (Q.tà 1)
4. Supporto a squadra (Q.tà 1)
5. Calotta (Q.tà 1)
6. Piastrine per fissaggio supporto motore (Q.tà 2)
7. Cintino (Q.tà 3)
8. Ganci per rullo (Q.tà 2)
9. Graffa ferma cintino (Q.tà 6)
10. Supporto motore regolabile (Q.tà 1)
11. Supporto calotta regolabile completo di cuscinetto (Q.tà 1)
12. Attrezzo di regolazione dei fincorsa (Q.tà 1)
13. Viteria varia (Q.tà 7 tasselli da muro, Q.tà 2 viti autofilettanti, Q.tà 2 bulloni / dadi / rondelle M5)
14. Supporto calotta a muro completo di cuscinetto (Q.tà 1)

Nella versione RADIO il Kit contiene un motore con ricevitore incorporato e il relativo telecomando.



1.2 LIMITI DI UTILIZZO



ATTENZIONE: NON SUPERARE I LIMITI DI UTILIZZO

1.3 SCELTA DEL MODELLO

TAPPARELLE IN PLASTICA/ALLUMINIO

← L →	70-90 cm	90-110 cm	110-130 cm	130-150 cm	150-170 cm
270 cm				JACK 60	
250 cm				JACK 90	
230 cm					
210 cm	JACK 30				
190 cm					
170 cm					
150 cm					

TAPPARELLE IN LEGNO, FERRO, ALLUMINIO ESTRUSO

← L →	70-90 cm	90-110 cm	110-130 cm	130-150 cm	150-170 cm
270 cm		JACK 60 - JACK 90			
250 cm		JACK 60 - JACK 90			
230 cm					
210 cm	JACK 30				
190 cm					
170 cm					
150 cm					

1.4 CARATTERISTICHE TECNICHE MOTORE TUBOLARE

TIPO	COPPIA (Nm)	PESO SOLLEVATO (kg)	VELOCITA' (Rpm)	FREQUENZA (Hz)	TENSIONE (V ~)	POTENZA (W)	CORRENTE (A)	INDICE DI PROTEZIONE (IP)
JACK 30	15	30	17	50	230	200	0,8	44
JACK 60	30	60	17	50	230	285	1,3	44
JACK 90	50	90	12	50	230	310	1,4	44

NOTA: Il motore tubolare è all'interno del manicotto motore (fig. 1 rif. 1)

1.5 DIMENSIONI

NOTA: Tutte le misure sono in centimetri

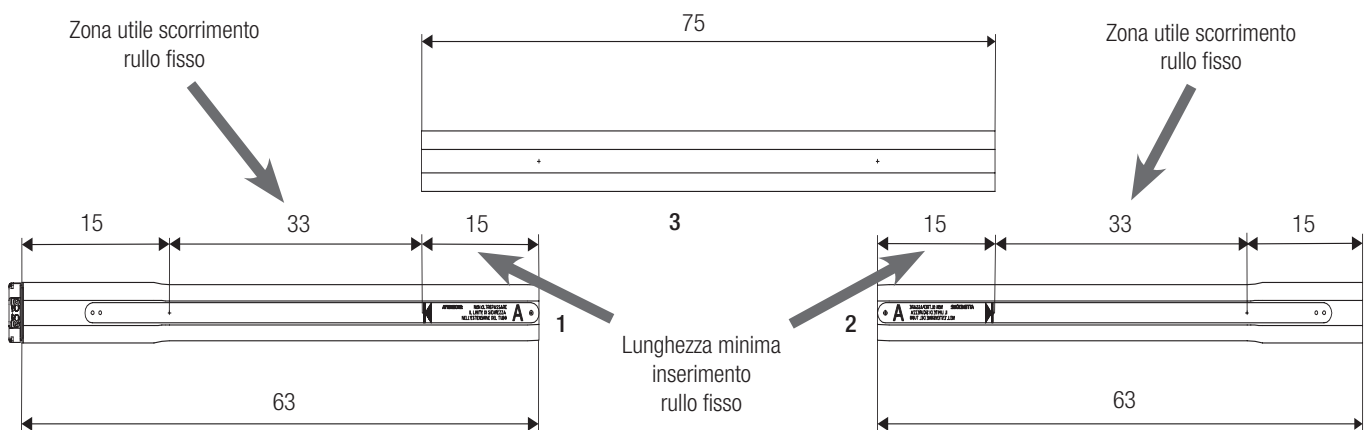


Fig. 2

2 SOSTITUZIONE DEL RULLO DI AVVOLGIMENTO ESISTENTE

2.1 CASSONETTO CON STAFFE O ZANCHE MURATE

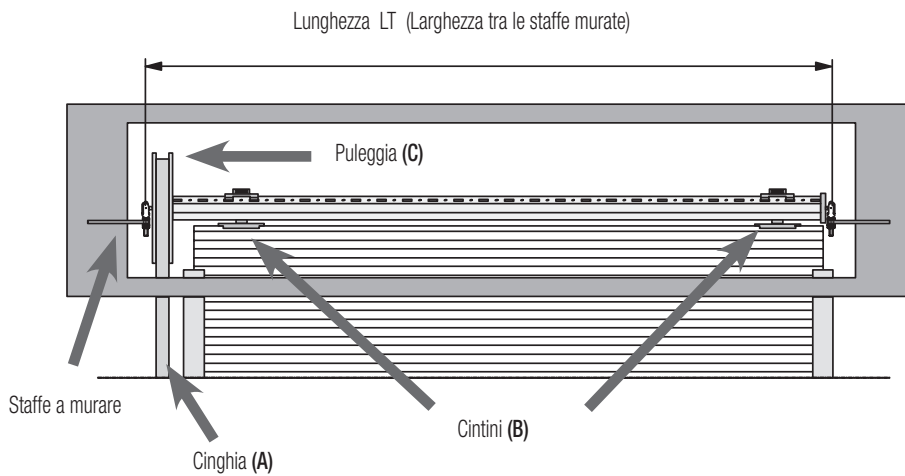


Fig. 3

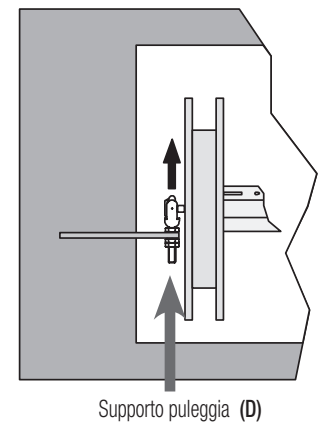


Fig. 4

 **NOTA: LA LUNGHEZZA "LT" DEVE ESSERE MISURATA TRA I DUE INTERASSI DEI FORI DELLE STAFFE MURATE**

1. Abbassare totalmente la tapparella.
2. Svincolare la cinghia (fig. 3 rif. A) dalla puleggia (fig. 3 rif. C) e sganciare i cintini (fig. 3 rif. B) dal rullo esistente.
3. Togliere il supporto puleggia dalla zanca (fig. 4 rif. D)
4. Sfilare il rullo dal cassonetto.

2.2 CASSONETTO CON SUPPORTI AVVITATI

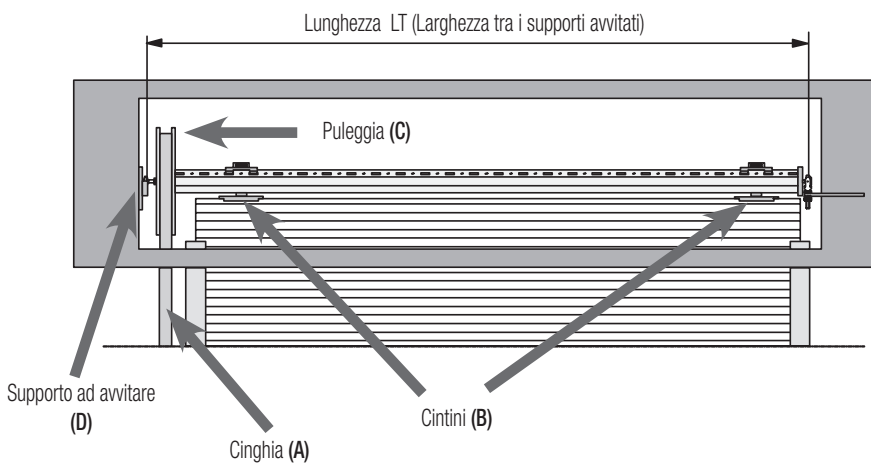


Fig. 5

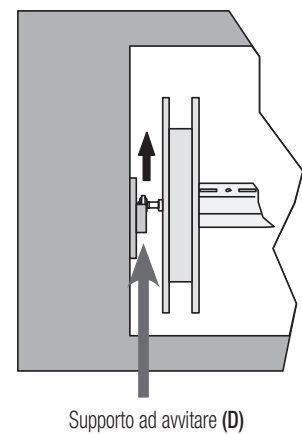


Fig. 6

 **NOTA: LA LUNGHEZZA "LT" DEVE ESSERE MISURATA TRA I DUE INTERASSI DEI SUPPORTI AD AVVITARE**

1. Abbassare totalmente la tapparella.
2. Svincolare la cinghia (fig. 5 rif. A) dalla puleggia (fig. 5 rif. C) e sganciare i cintini (fig. 5 rif. B) dal rullo esistente.
3. Alzare il rullo, svincolandolo dal supporto ad avvitare (fig. 6 rif. D).
4. Sfilare il rullo dal cassonetto.

AVVERTENZE:

- 1) IL KIT RULLO TELESCOPICO JACK DEVE ESSERE ASSEMBLATO IN FUNZIONE DELLA LUNGHEZZA "LT" (Fig. 3 o 5)
- 2) LA LUNGHEZZA "LT" E' CIRCA 4/6 cm PIU' LUNGA DELLA MISURA DEL RULLO TELESCOPICO DA ASSEMBLARE.
- 3) LE PIATTINE (Fig. 7 rif. A) ,MONTATE SOPRA IL MANICOTTO MOTORE E CALOTTA (Fig. 1 rif. 1 - 2), DURANTE L'ASSEMBLAGGIO DELL'ELETTRORULLO DEVONO SCORRERE ALL'ESTERNO DEL RULLO FISSO.

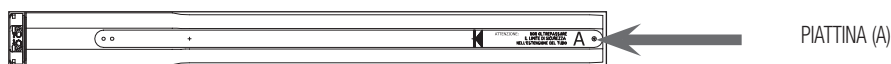


Fig. 7

3.1 LARGHEZZA LT COMPRESA TRA 75 E 95 cm

Per assemblaggi con lunghezza LT (Fig. 3-5) compresa tra 95 cm (**massima**) e 75 cm (**minima**) occorre utilizzare **il rullo fisso (fig. 1 rif. 3) con inserito al suo interno il manicotto motore (fig. 1 rif. 1).**

Per ottenere il valore minimo, occorre tagliare con un seghetto da ferro il rullo telescopico a **70 cm.** (fig.8)

Per ottenere il valore massimo, infilare il rullo fisso fino alla battuta sul manicotto motore (Lunghezza rullo 90 cm).

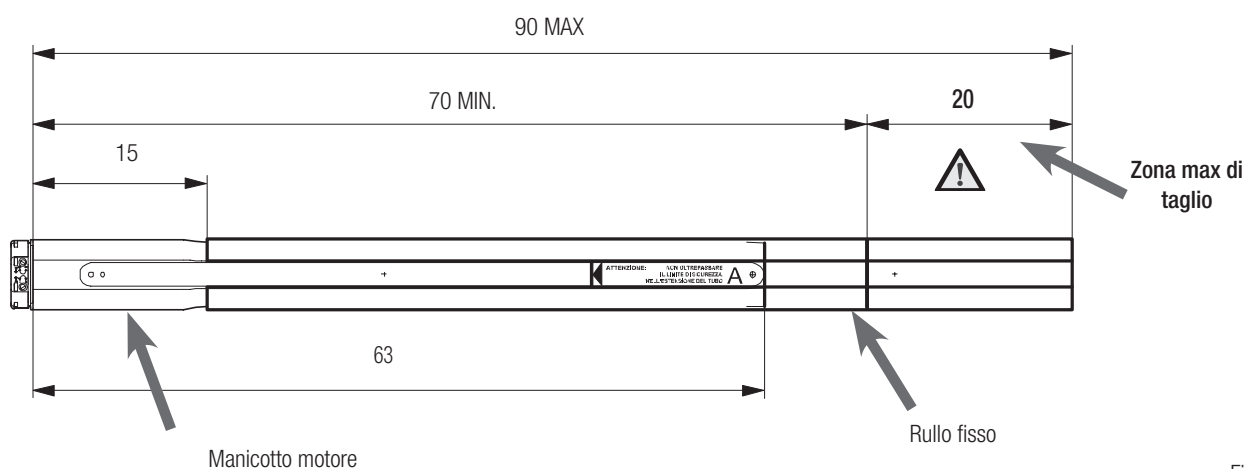


Fig. 8

3.2 LARGHEZZA LT COMPRESA TRA 95 e 128 cm

Per assemblaggi con lunghezza LT (Fig.3-5) compresa tra 128 cm (**massima**) e 95 cm (**minima**) occorre utilizzare **il rullo fisso (fig. 1 rif. 3) con inserito al suo interno il manicotto motore (fig. 1 rif. 1).**

Per ottenere il valore minimo, occorre inserire il rullo fisso fino alla battuta sul manicotto motore (Lunghezza rullo 90 cm).

Per ottenere la misura massima, occorre sfilare il rullo fisso dal manicotto motore fino al limite di sicurezza segnalato sulla piattina. (Fig. 9 rif. A) (Lunghezza rullo 122 cm)

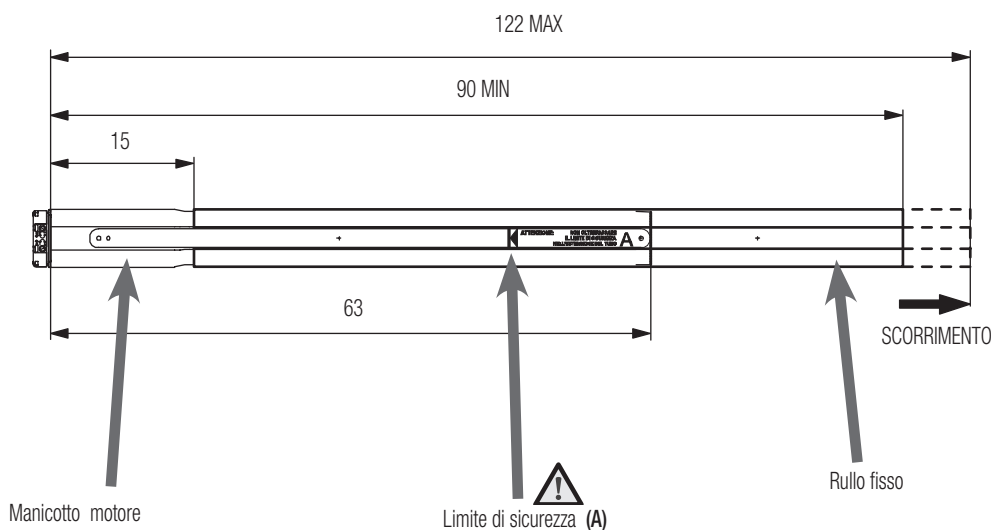


Fig. 9

QUANDO SI FA SCORRERE IL MANICOTTO MOTORE VERSO L'ESTREMITA' ESTERNA DEL RULLO FISSO, NON OLTREPASSARE MAI IL LIMITE DI SICUREZZA (Fig.9 rif.A)

3.3 LARGHEZZA LT COMPRESA TRA 131 e 175 cm

Per assemblaggi con lunghezza LT (Fig. 3-5) compresa tra 175 cm (**massima**) e 131 cm (**minima**) occorre utilizzare i **manicotti motore e calotta (Fig. 1 rif. 1 - 2) e il rullo fisso (Fig. 1 rif. 3)**.

Per ottenere il valore minimo occorre inserire completamente i 2 manicotti (Fig. 10 rif. **A-C**) all'interno del rullo fisso (fig. 10 rif. **B**). (Lunghezza rullo 126 cm)

Per ottenere il valore massimo occorre sfilare i 2 manicotti (Fig. 10 rif. **A-C**) dal rullo, fino al limite di sicurezza segnalato sulla piattina (Fig. 10 rif. **D**). (Lunghezza rullo 170 cm)

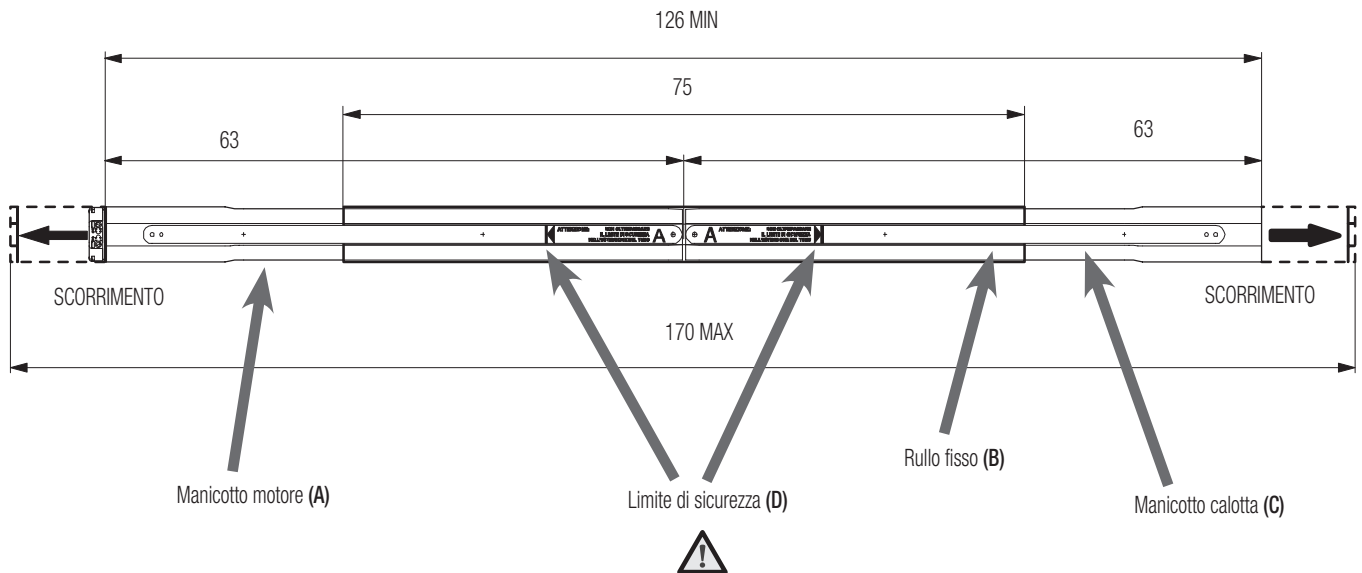


Fig. 10

! QUANDO SI FANNO SCORRERE I MANICOTTI VERSO LE ESTREMITA' ESTERNE DEL RULLO FISSO, NON OLTREPASSARE MAI I LIMITI DI SICUREZZA (Fig. 10 rif. D)

4 MONTAGGIO DELLA CALOTTA

In base al tipo di assemblaggio dell'elettrorullo eseguito precedentemente, e descritto nel capitolo 3, seguire le istruzioni nei seguenti paragrafi.

! ATTENZIONE: PER IL MONTAGGIO DELLA CALOTTA USARE UN MARTELLO IN GOMMA. (Fig. 11-12)

4.1 ASSEMBLAGGI DESCRITTI NEI CAPITOLI 3.1 E 3.2 (Fig. 8-9)

La calotta (Fig. 1 rif. 5) deve essere montata direttamente sul rullo fisso (Fig. 1 rif. 3). Vedi figura 11

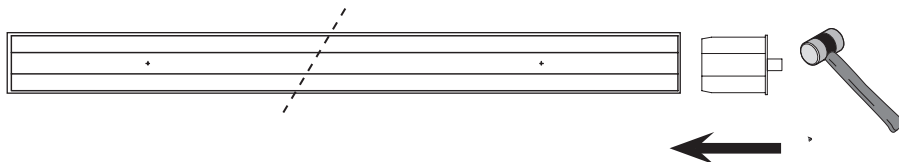


Fig. 11

4.2 ASSEMBLAGGI DESCRITTI NEI CAPITOLI 3.3 (Fig. 10)

La calotta (Fig. 1 rif. 5) deve essere montata nel manicotto calotta (Fig. 1 rif. 2). Vedi figura 12

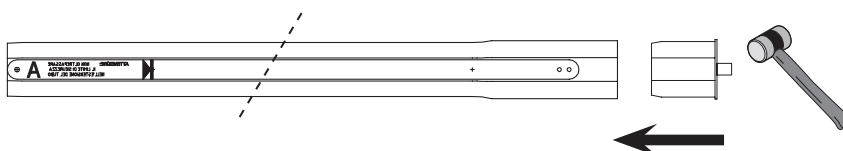


Fig. 12

5.1 SUPPORTI CON STAFFE A MURARE

1. Fissare il supporto motore regolabile (Rif. **A**) al foro della staffa murata. (Rif. **B**), come in figura 13.
2. Fissare il supporto motore alle piastrine C (Fig. 1 rif. **6**) tramite i bulloni/dadi/rondelle M5 (Fig. 1 rif. **13**).
3. Per la regolazione dell'altezza del supporto e il fissaggio delle piastrine, attendere il capitolo 6.

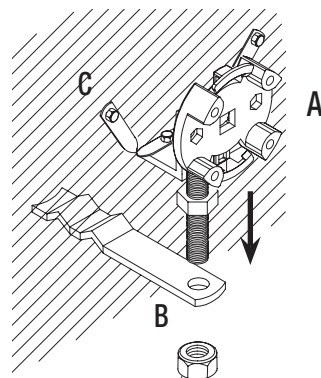


Fig. 13

5.2 SUPPORTI CON SQUADRA AD AVITARE

Nel caso non sia presente la staffa a murare, si può utilizzare la squadra ad avvitare (Fig. 1 rif. **4**):

1. Fissare al muro il supporto a squadra (Rif. **B**), con gli appositi tasselli al muro. (Fig. 1 rif. **13**)
2. Fissare il supporto motore regolabile (Fig. 14 Rif. **A**) al foro della squadra (Rif. **B**), come in figura 14
3. Fissare il supporto motore alle piastrine C (Fig. 1 rif. **6**) tramite i bulloni/dadi/rondelle M5 (Fig. 1 rif. **13**)
4. Per la regolazione dell'altezza del supporto e il fissaggio delle piastrine, attendere il capitolo 6

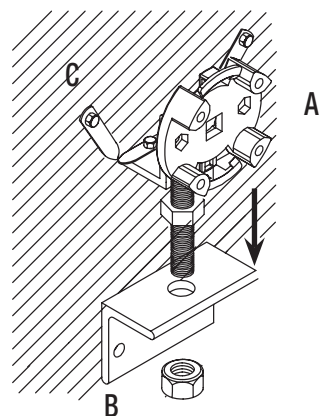


Fig. 14

5.3 SUPPORTO CALOTTA

Nel caso sia necessario installare il supporto calotta presente nel kit (Fig. 1 rif. **11**), fare riferimento alle istruzioni dei paragrafi 5.1 e 5.2. Il procedimento per il montaggio è il medesimo del supporto motore, con l'unica variante, il non utilizzo delle piastrine.

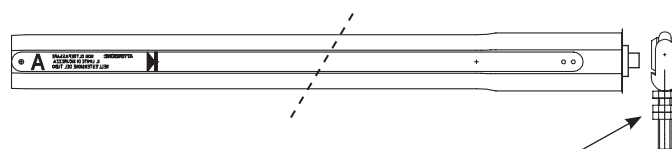


Fig. 15

Supporto calotta



NOTA: L'elettrorullo può essere montato sia con la parte manicotto motore orientata verso destra, che verso sinistra.

Dopo aver installato in maniera corretta i supporti, come descritto nel capitolo 5, procedere al montaggio dell'elettrorullo assemblato, nel cassonetto:

1. Inserire la testata del motore nell'attacco rapido presente nel supporto motore (Fig. 16 rif. **A**). Il motore deve essere orientato in modo tale da avere accesso alle viti di regolazione dei fincorsa (Fig. 16 rif. **B**).
2. Fare scorrere i componenti telescopici dell'elettrorullo, fino a che la calotta non sia inserita sul cuscinetto presente nel suo supporto (Fig. 16 rif. **C**).
3. Controllare che il rullo sia posizionato in maniera perfettamente orizzontale, modificando eventualmente le altezze dei supporti (Fig. 16 rif. **A-C**), tramite il sistema dado-controdado.
4. Fissare le piastrine del supporto motore al muro (Fig. 13-14 Rif. **C**) tramite gli appositi tasselli (Fig. 1 rif. **13**).
5. In corrispondenza dei fori di guida sulle piattine (Fig. 16 rif. **D**), forare con una punta da ferro \varnothing 5 mm,
6. Nei fori (Fig. 16 rif. **D**) avvitare le viti autofilettanti in dotazione (Fig. 1 Rif. **13**) fissando in maniera salda i componenti del rullo tra loro.

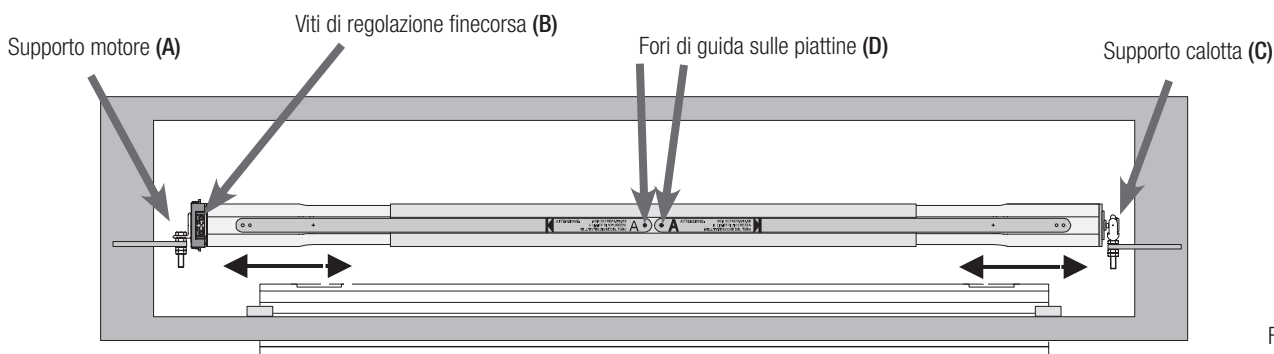


Fig. 16

7 COLLEGAMENTI ELETTRICI

⚠ AVVERTENZE:

- 1) Prima di effettuare qualsiasi intervento sull'impianto, togliere l'alimentazione elettrica.
- 2) Prevedere sulla rete di alimentazione dell'automazione un interruttore onnipolare con distanza d'apertura dei contatti uguale o superiore a 3 mm.

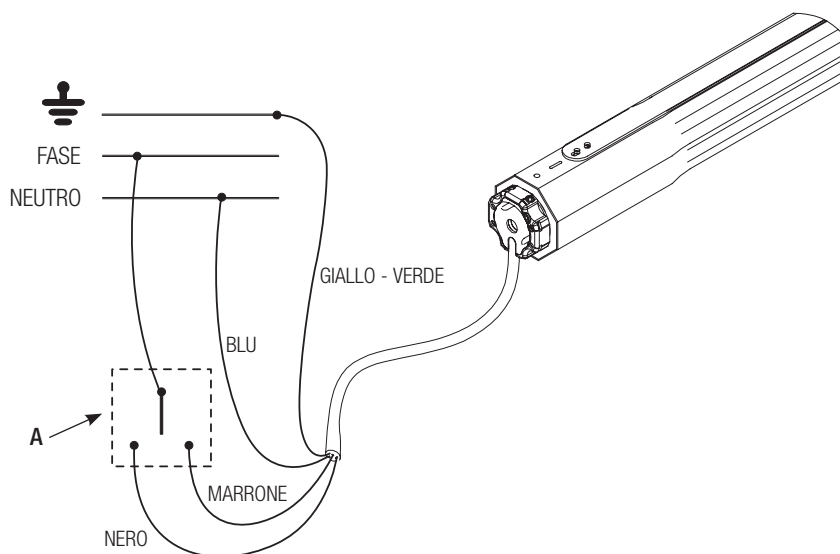


Fig. 17

1. Collegare i fili provenienti dall'elettrolullo al doppio pulsante interbloccato come sullo schema in figura 17.
2. Collegare il doppio pulsante interbloccato alla linea come in figura 17.
3. Alimentare l'elettrolullo.
4. Premere il pulsante di salita e controllare che la rotazione del rullo avvenga nella direzione di avvolgimento.
5. Nel caso il senso di rotazione sia errato, togliere l'alimentazione e scambiare nel doppio pulsante interbloccato (Fig. 17 rif. A) il fili nero con quello marrone e verificare il corretto funzionamento.
6. Premere il pulsante discesa fino a che il motore non si arresta (**FACENDO QUESTA OPERAZIONE ABBIAMO GIA' EFFETTUATO LA REGOLAZIONE DEL FINECORSO IN CHIUSURA. VEDI CAP. 9**)

Per effettuare il fissaggio della tapparella all'elettrorullo occorre utilizzare i cintini (Fig. 1 rif. 7), le graffe ferma cintino (Fig. 1 rif. 9) ed eventualmente i ganci per rullo (Fig. 1 rif. 8).



ATTENZIONE: Per il montaggio dei cintini non usare assolutamente viti, il motore all'interno del rullo potrebbe danneggiarsi.

1. Fare passare il cintino attraverso il passaggio nella tapparella (Fig. 18 rif. A).
2. Allentare la vite che stringe la piattina (Fig. 16 rif. D).
3. Fare passare il cintino prima sotto poi sopra la piattina del rullo (Fig. 18 rif. A-B).
4. Inserire le graffe e regolare la lunghezza del cintino in modo che questo sia leggermente tirato (Fig. 18 rif. B-C).
5. Stringere le graffe ferma cintino con una pinza (Fig. 18 rif. C).
6. Stringere la vite sulla piattina precedentemente allentata.
7. Verificare il corretto e saldo fissaggio dell'insieme elettrorullo/tapparella.



NOTA: i cintini vanno posizionati in corrispondenza degli attacchi sulla tapparella (Fig. 18-19)

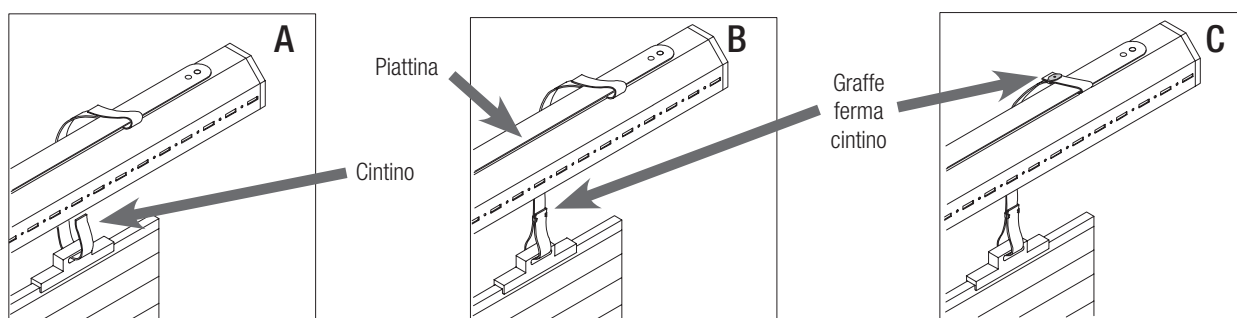


Fig. 18



NOTA: Nel caso non sia possibile utilizzare la piattina per il fissaggio dei cintini, usare i ganci per rullo (Fig. 1 rif. 8), inserendoli negli appositi scassi del rullo fisso come da figura 19.

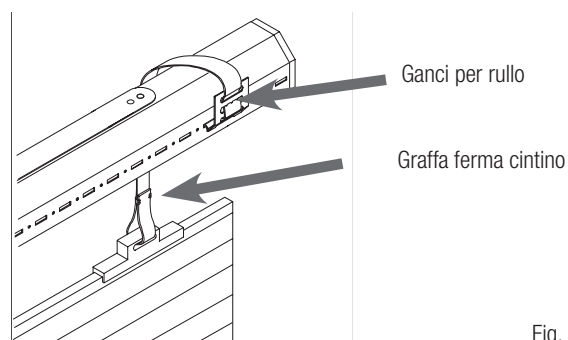


Fig. 19

9.1 CORRELAZIONE TRA SENSO DI ROTAZIONE RULLO FRECCHE FINECORSI

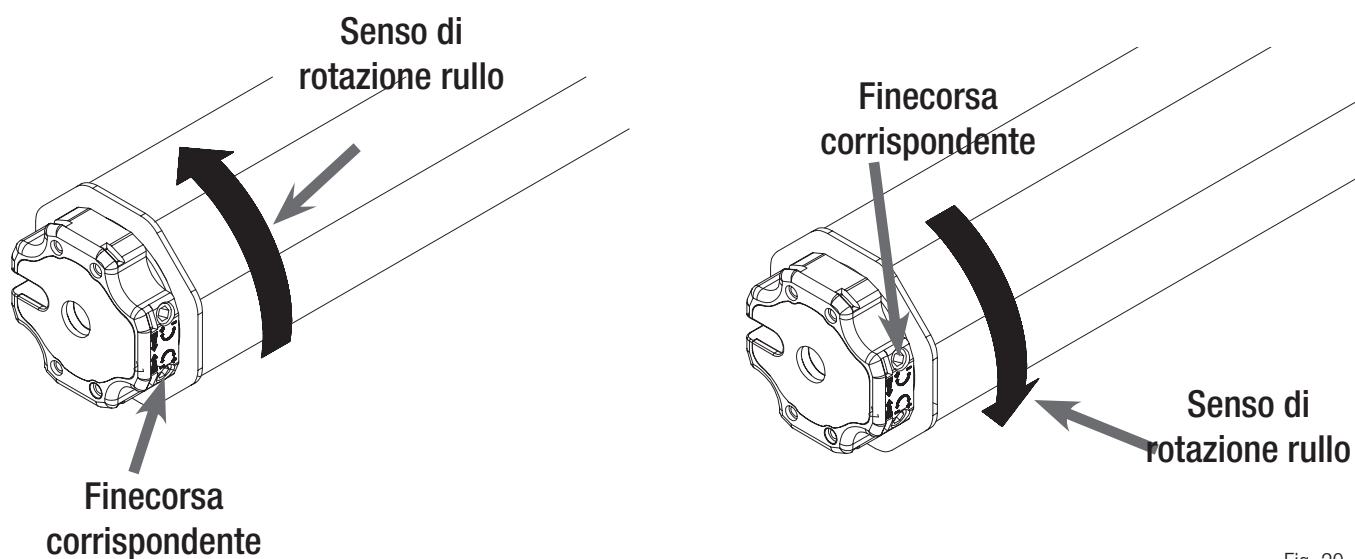


Fig. 20

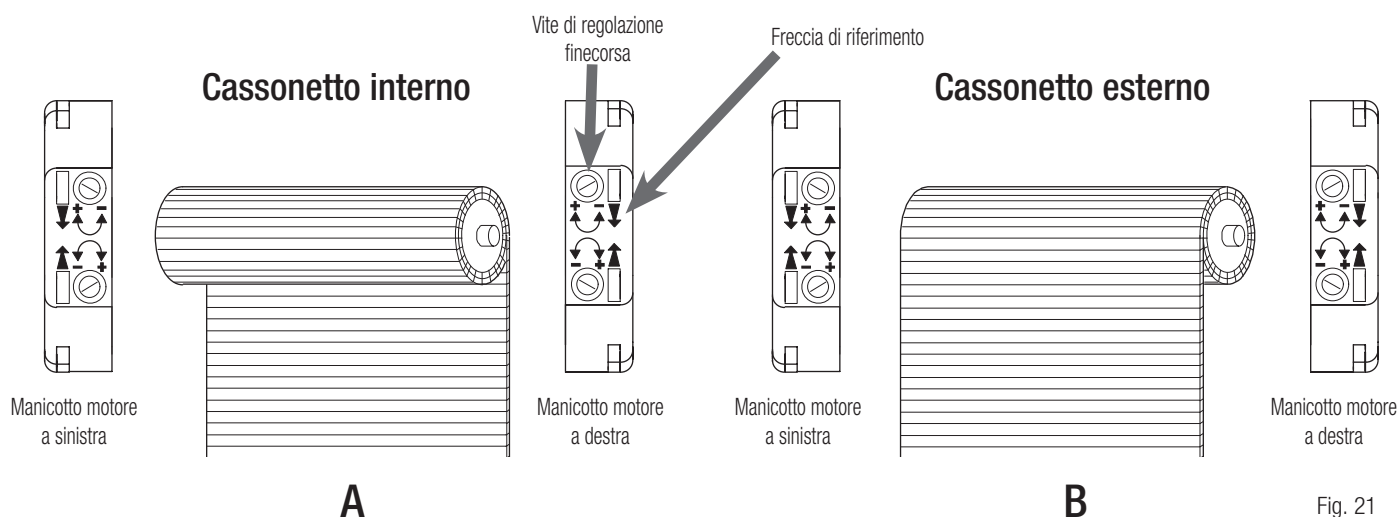


Fig. 21

9.2 CONFIGURAZIONE CON CASSONETTO INTERNO (Fig. 21 rif. A)

9.2.1 MOTORE A SINISTRA O A DESTRA

Settaggio finecorsa in chiusura: Tenere premuto il tasto discesa sul doppio pulsante interbloccato, con l'attrezzo di regolazione finecorsa (Fig. 1 rif. 12), girare la vite di regolazione corrispondente alla freccia verso l'alto, in senso orario per aumentare la corsa della tapparella, in senso antiorario per diminuire la corsa

Settaggio finecorsa in apertura: Tenere premuto il tasto salita sul doppio pulsante interbloccato, con l'attrezzo di regolazione finecorsa (Fig. 1 rif. 12), girare la vite di regolazione corrispondente alla freccia verso il basso in senso orario per aumentare la corsa della tapparella, in senso antiorario per diminuire la corsa.

Una volta finite le regolazioni effettuare una prova di apertura/chiusura per valutare la taratura corretta dei finecorsa.

9.3 CONFIGURAZIONE CON CASSONETTO ESTERNO (Fig. 21 rif. B)

9.3.1 MOTORE A SINISTRA O A DESTRA

Settaggio finecorsa in chiusura: Tenere premuto il tasto discesa sul doppio pulsante interbloccato, con l'attrezzo di regolazione finecorsa (Fig. 1 rif. 12), girare la vite di regolazione corrispondente alla freccia verso il basso, in senso orario per aumentare la corsa della tapparella, in senso antiorario per diminuire la corsa

Settaggio fine corsa in apertura: Tenere premuto il tasto salita sul doppio pulsante interbloccato, con l'attrezzo di regolazione finecorsa (Fig. 1 rif. 12), girare la vite di regolazione corrispondente alla freccia verso l'alto, in senso orario per aumentare la corsa della tapparella, in senso antiorario per diminuire la corsa

Una volta finite le regolazioni effettuare una prova di apertura/chiusura per valutare la taratura corretta dei finecorsa.


Il motore tubolare JACK RADIO può essere comandato sia dal telecomando che da un pulsante con logica passo-passo.

AUTOMAZIONE COMANDATA SOLO DA TELECOMANDO

Se si vuole effettuare questo tipo di configurazione occorre collegare il filo blu e il filo marrone del motore all'alimentazione di rete e il filo giallo-verde alla terra. **Il filo nero non deve essere collegato.**

AUTOMAZIONE COMANDATA SIA DA TELECOMANDO CHE DA PULSANTE

Se si vuole utilizzare questo tipo di configurazione, collegare il motore come nello schema presente in figura 22.

 Il pulsante ha logica passo-passo, ogni pressione esercitata sul tasto, manda un impulso al motore (ESEMPIO: PRIMO IMPULSO SALITA - SECONDO IMPULSO STOP - TERZO IMPULSO DISCESA ecc.). Dopo un comando di discesa o salita, il motore rimane attivo fino al raggiungimento del finecorsa corrispondente.

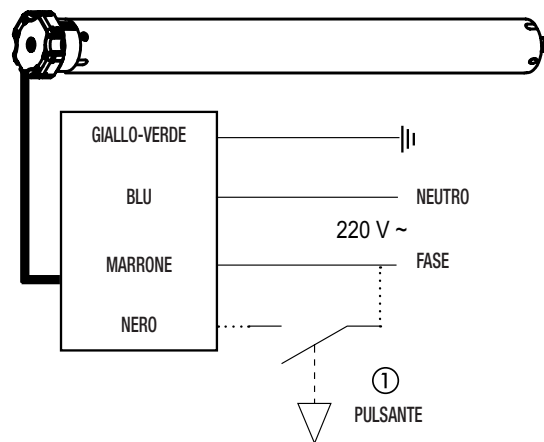


Fig. 22

10.1 USO DEI RADIOCOMANDI

Nel telecomando, ogni singola pressione del tasto salita o discesa, comanda un movimento completo.

Per fermare una manovra occorre premere il pulsante STOP, altrimenti il motore è attivo fino al raggiungimento del finecorsa corrispondente.

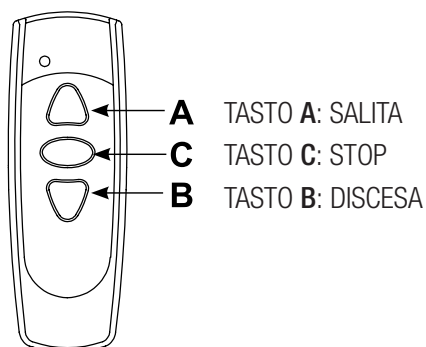


Fig. 23

10.2 COME MEMORIZZARE IL PRIMO TRASMETTITORE

A seconda del tipo di configurazione della vostra installazione (Fig. 24) seguite le istruzioni riportate nei seguenti paragrafi.

TIPO 1 e 4

1. Alimentare il motore. La ricevente posta nel motore entrerà in fase di programmazione, facendo muovere il motore in entrambe le direzioni per 1 secondo.
2. Premere entro 15 secondi il tasto **B** (DISCESA) del trasmettitore.
3. A conferma della corretta programmazione, il motore si muoverà ancora in entrambe le direzioni per 1 secondo.
4. Effettuare alcune brevi manovre di salita, stop e discesa per verificare il corretto funzionamento.

TIPO 2 e 3

1. Alimentare il motore. La ricevente posta nel motore entrerà in fase di programmazione, facendo muovere il motore in entrambe le direzioni per 1 secondo.
2. Premere entro 15 secondi il tasto **A** (SALITA) del trasmettitore.
3. A conferma della corretta programmazione, il motore si muoverà ancora in entrambe le direzioni per 1 secondo.
4. Effettuare alcune brevi manovre di salita, stop e discesa per verificare il corretto funzionamento.

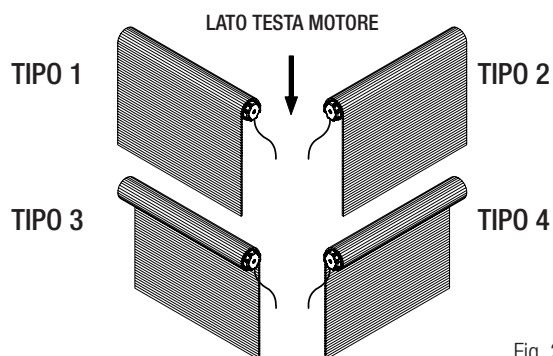



Fig. 24

 Nel caso la memorizzazione non avvenga con successo, eseguire un comando di RESET (CAP. 10.4), e ripetere la procedura.

10.3 AGGIUNTA DI ALTRI RADIOCOMANDI

1. Premere e tenere premuto per 5 secondi il tasto STOP del trasmettitore già memorizzato; il motore si muove per 1 secondo in entrambe le direzioni.
2. Entro 5 secondi, premere il tasto SALITA e nei 5 secondi successivi premere il tasto DISCESA; il motore si muove per 1 secondo in entrambe le direzioni.
3. Premere il tasto SALITA del NUOVO trasmettitore entro 5 secondi. Se il nuovo trasmettitore è stato memorizzato correttamente, il motore si muove in entrambe le direzioni per 1 secondo.
4. Nel caso la memorizzazione non sia avvenuta con successo ripetere la procedura.



In ogni ricevente possono essere memorizzati fino a 32 trasmettitori. Se tutte le memorie della ricevente sono occupate, il motore si muove 2 volte in entrambe le direzioni.

10.4 CANCELLAZIONE MEMORIA RICEVENTE INTERNA (RESET)

1. Togliere l'alimentazione al motore.
2. Collegare il filo nero con il filo marrone. (Nel caso si abbia un pulsante "passo passo" basta tenerlo premuto senza effettuare il collegamento).
3. Alimentare il motore.
4. Dopo circa 5 secondi, il motore si muove in entrambe le direzioni per 1 secondo segnalando che la memoria è stata completamente cancellata.
5. Togliere nuovamente l'alimentazione al motore.
6. Scollegare il filo nero e marrone (Rilasciare il pulsante nel caso si abbia il pulsante "passo-passo").

10.5 DATI TECNICI TELECOMANDO

Alimentazione	1 batteria CR2032 da 3 V
Assorbimento di corrente	10 mA
Frequenza	868,30 MHz
Modulazione	FSK
Temperatura di esercizio	-20°C / +55°C
Portata	all'aperto ca. 100 m all'interno ca. 30 m
Dimensioni	110 x 38 x 14 mm (senza supporto da parete)
Peso	37 g (inclusa batteria, escluso supporto da parete)

1 DESCRIPTION ET CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

1.1 COMPOSANTS DU KIT JACK

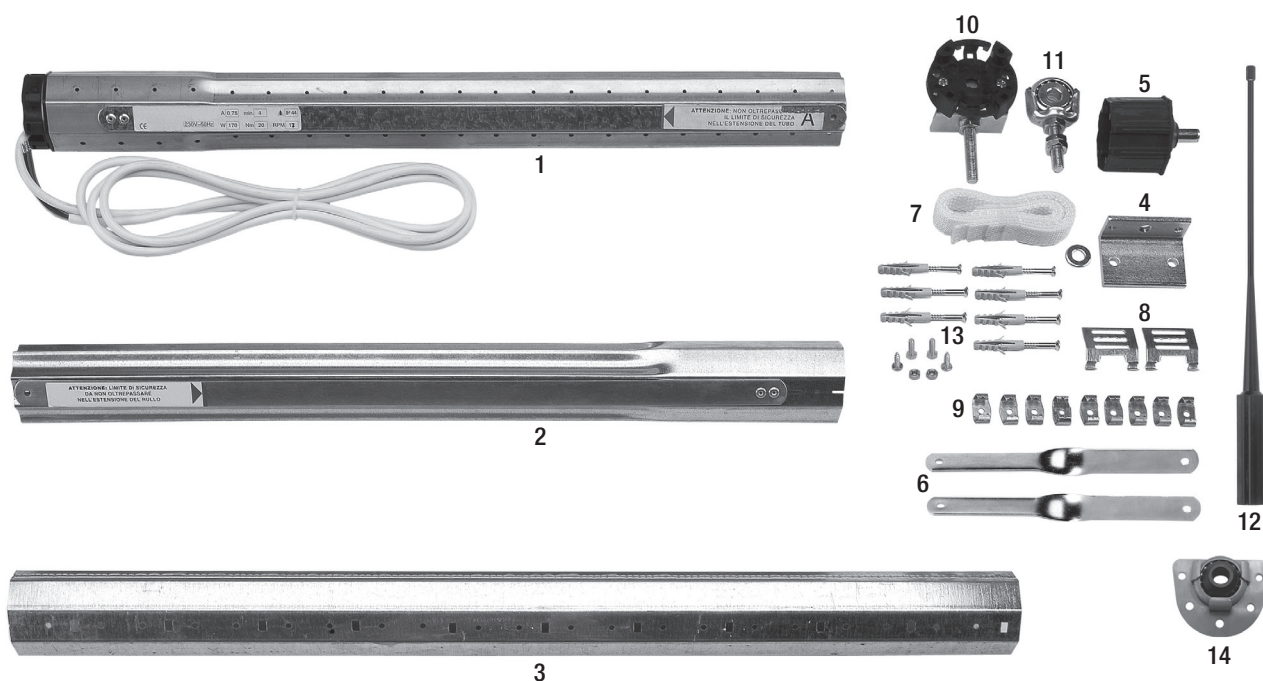


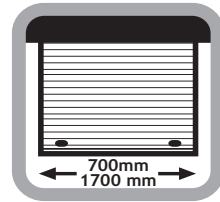
Fig. 1

1. Manchon du moteur (1)
2. Manchon calotte (1)
3. Rouleau fixe (1)
4. Support en équerre (1)
5. Calotte (1)
6. Plaquettes de fixation du support moteur (2)
7. Sangle (3)
8. Crochets du rouleau (2)
9. Griffes de blocage de la sangle (6)
10. Support moteur réglable (1)
11. Support calotte réglable avec roulement (1)
12. Outil de réglage des fins de course (1)
13. Vis (7 tasseaux muraux, 2 vis autotaraudeuses, 2 boulons/écrous/rondelles M5)
14. Support calotte à mur avec roulement (1)

Dans la version RADIO le Kit contient un moteur avec récepteur inclus et l'émetteur relatif.



1.2 LIMITES D'UTILISATION



! ATTENTION: NE PAS DEPASSER LES LIMITES D'UTILISATION

1.3 CHOIX DU MODÈLE

VOLETS ROULANTS EN PLASTIQUE/ALUMINIUM

H	L				
	70-90 cm	90-110 cm	110-130 cm	130-150 cm	150-170 cm
270 cm				JACK 60	
250 cm				JACK 90	
230 cm					
210 cm	JACK 30				
190 cm					
170 cm					
150 cm					

VOLETS ROULANTS EN BOIS, FER, ALUMINIUM EXTRUDÉ

H	L				
	70-90 cm	90-110 cm	110-130 cm	130-150 cm	150-170 cm
270 cm		JACK 60 - JACK 90			
250 cm		JACK 60 - JACK 90			
230 cm					
210 cm	JACK 30				
190 cm					
170 cm					
150 cm					

1.4 CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES DU MOTEUR TUBULAIRE

TYPE	COUPLE (Nm)	POIDS SOULEVÉ (kg)	VITESSE (Rpm)	FRÉQUENCE (Hz)	TENSION (V ~)	PUISSANCE (W)	COURANT (A)	INDICE DE PROTECTION (IP)
JACK 30	15	30	17	50	230	200	0,8	44
JACK 60	30	60	17	50	230	285	1,3	44
JACK 90	50	90	12	50	230	310	1,4	44

! REMARQUE: Le moteur tubulaire se trouve à l'intérieur du manchon du moteur (fig. 1 réf.1)

1.5 DIMENSIONS

! REMARQUE: Toutes les dimensions sont exprimées en centimètres

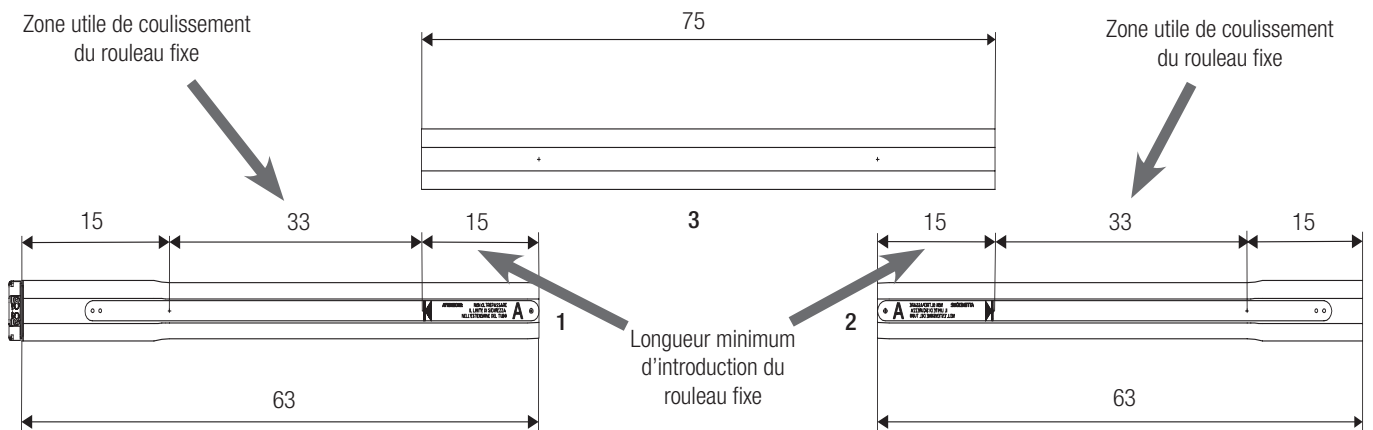


Fig. 2

2 REMPLACEMENT DU ROULEAU ENROULEUR EXISTANT

2.1 CAISSON AVEC PATTES OU AGRAFES SCELLÉES

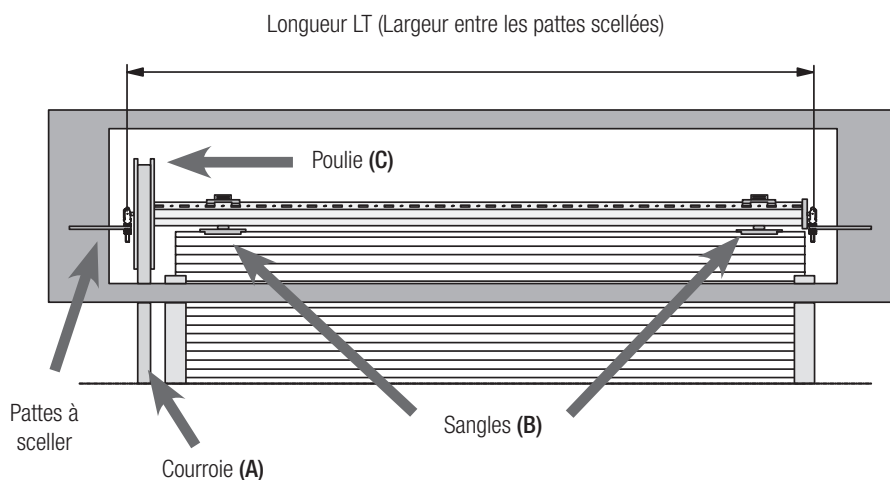


Fig. 3

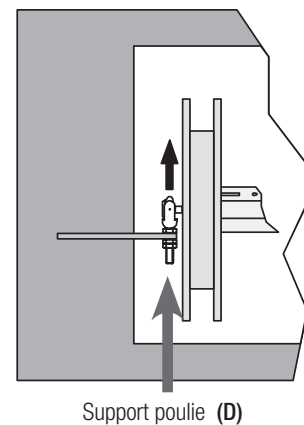


Fig. 4

REMARQUE: LA LONGUEUR "LT" DOIT ÊTRE MESURÉE ENTRE LES DEUX ENTRAXES DES TROUS DES PATTES SCELLÉES

1. Abaisser totalement le volet roulant.
2. Dégager la courroie (fig. 3 réf. A) de la poulie (fig. 3 réf. C) et décrocher les sangles (fig. 3 réf. B) du rouleau existant.
3. Enlever le support de la poulie de l'agrafe (fig. 4 réf. D).
4. Extraire le rouleau du caisson.

2.2 CAISSON À SUPPORTS VISSÉS

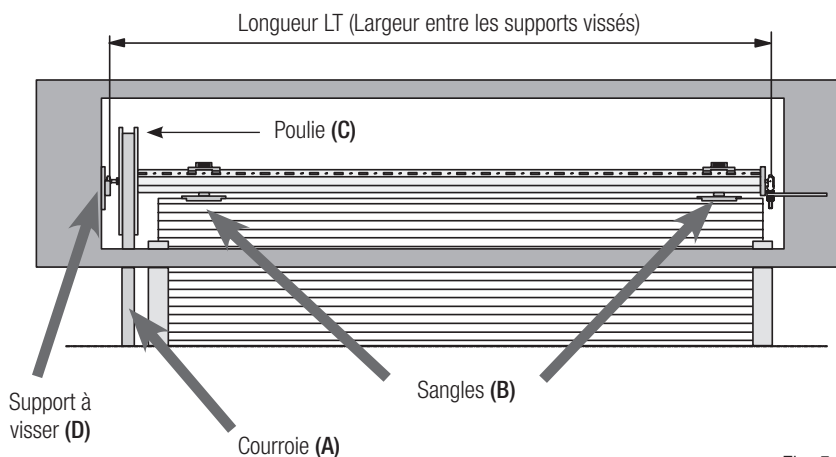


Fig. 5

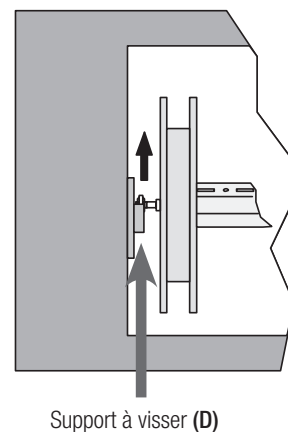


Fig. 6

REMARQUE: LA LONGUEUR "LT" DOIT ÊTRE MESURÉE ENTRE LES DEUX ENTRAXES DES SUPPORTS À VISSER

1. Abaisser totalement le volet roulant.
2. Dégager la courroie (fig. 5 réf. A) de la poulie (fig. 5 réf. C) et décrocher les sangles (fig. 5 réf. B) du rouleau existant.
3. Soulever le rouleau en le dégageant du support à visser (fig. 6 réf. D).
4. Extraire le rouleau du caisson.

3

ASSEMBLAGE DU ROULEAU TÉLESCOPIQUE



AVERTISSEMENTS:

- 1) LE KIT ROULEAU TÉLESCOPIQUE JACK DOIT ÊTRE ASSEMBLÉ EN FONCTION DE LA LONGUEUR "LT" (Fig. 3 ou 5)
- 2) LA LONGUEUR "LT" EST PLUS LONGUE D'ENVIRON 4/6 cm QUE LE ROULEAU TÉLESCOPIQUE À ASSEMBLER
- 3) LES CÂBLES PLATS (Fig. 7 Réf. A), MONTÉS AU-DESSUS DU MANCHON DU MOTEUR ET DE LA CALOTTE (Fig. 1 Réf. 1 - 2) DURANT L'ASSEMBLAGE DE L'ÉLECTRO-ROULEAU, DOIVENT COULISSER À L'EXTÉRIEUR DU ROULEAU FIXE

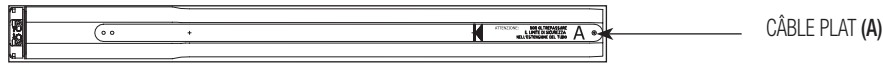


Fig. 7

3.1 LARGEUR LT COMPRISE ENTRE 75 ET 95 cm

Pour les assemblages avec la longueur LT (Fig. 3-5) comprise entre 95 cm (**maximum**) et 75 cm (**minimum**), utiliser le rouleau fixe (fig. 1 réf. 3) avec le manchon du moteur introduit à l'intérieur (fig. 1 réf. 1).

Pour obtenir la valeur minimum, couper le rouleau télescopique avec une scie à métaux à 70 cm (fig. 8).

Pour obtenir la valeur maximum, enfilez le rouleau fixe jusqu'à la butée sur le manchon du moteur (Longueur rouleau 90 cm).

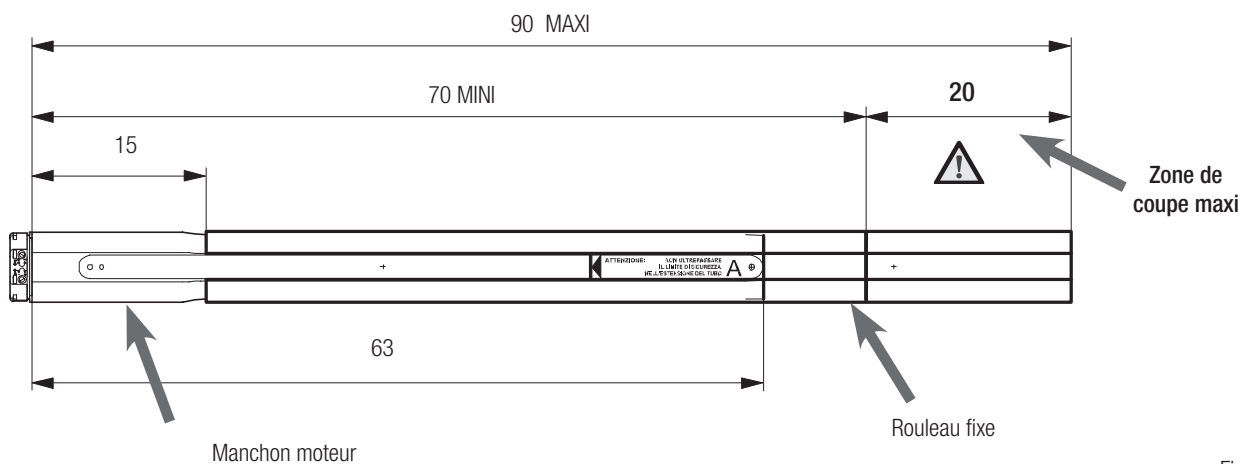


Fig. 8

3.2 LARGEUR LT COMPRISE ENTRE 95 et 128 cm

Pour les assemblages avec la longueur LT (Fig. 3-5) comprise entre 128 cm (**maximum**) et 95 cm (**minimum**), utiliser le rouleau fixe (fig. 1 réf. 3) contenant le manchon du moteur (fig. 1 réf. 1).

Pour obtenir la valeur minimum, enfilez le rouleau fixe jusqu'à la butée sur le manchon du moteur (Longueur rouleau 90 cm).

Pour obtenir la dimension maximum, extrairez le rouleau fixe du manchon du moteur jusqu'à la limite de sécurité signalée sur le câble plat (Fig. 9 réf. A) (Longueur rouleau 122 cm).

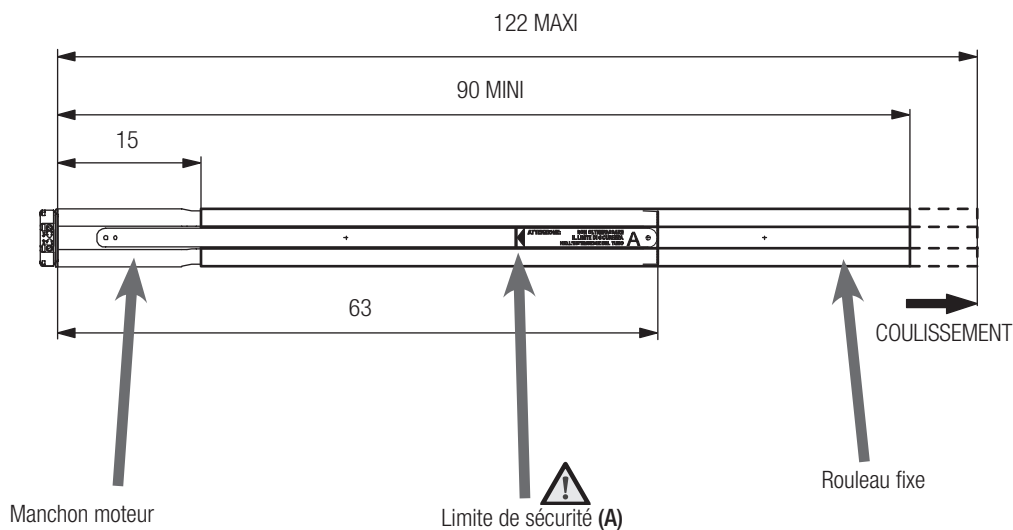


Fig. 9



LORSQU'ON FAIT COULISSER LE MANCHON DU MOTEUR VERS L' EXTRÉMITÉ EXTERNE DU ROULEAU FIXE, NE JAMAIS DÉPASSER LA LIMITE DE SÉCURITÉ (Fig. 9 réf. A)

3.3 LARGEUR LT COMPRISE ENTRE 131 et 175 cm

Pour les assemblages avec la longueur LT (Fig. 3-5) comprise entre 175 cm (**maximum**) et 131 cm (**minimum**), utiliser **les manchons moteur et la calotte (Fig. 1 réf.1 - 2) et le rouleau fixe (Fig. 1 réf. 3).**

Pour obtenir la valeur minimum, enfiler complètement les 2 manchons (Fig. 10 réf. **A-C**) à l'intérieur du rouleau fixe (fig. 10 réf. **B**) (Longueur rouleau 126 cm).
Pour obtenir la valeur maximum, extraire les 2 manchons (Fig. 10 réf. **A-C**) du rouleau, jusqu'à la limite de sécurité signalée sur le câble plat (Fig. 10 réf. **D**) (Longueur rouleau 170 cm).

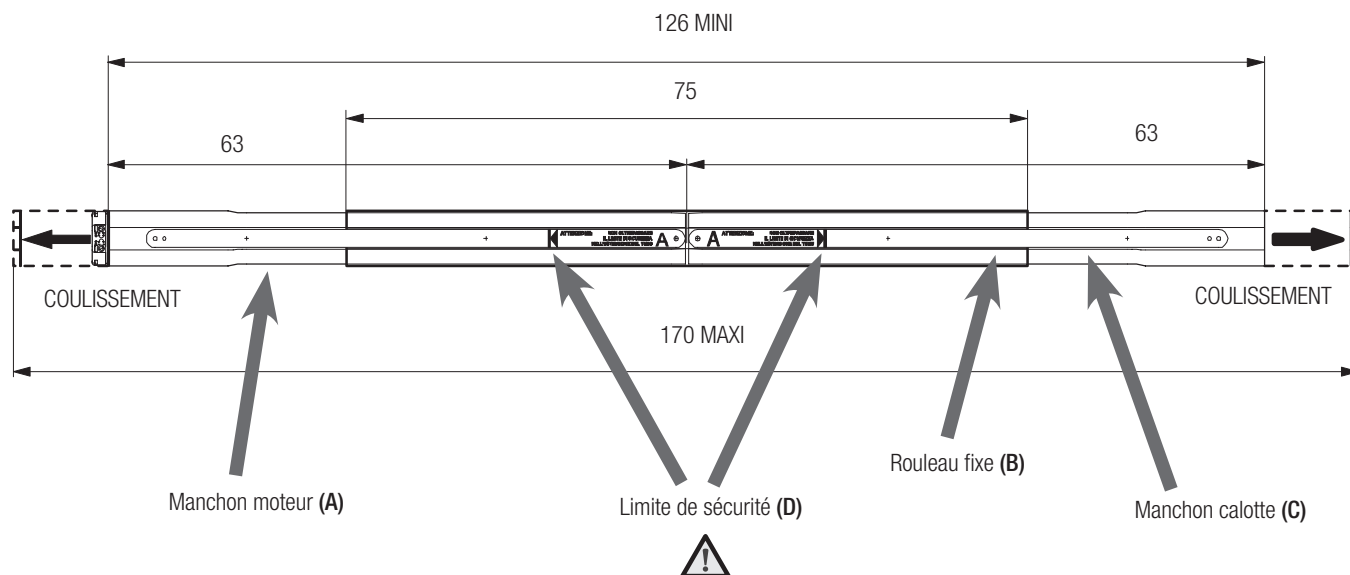


Fig. 10

! LORSQU'ON FAIT COULISSER LES MANCHONS VERS LES EXTRÉMITÉS EXTERNES DU ROULEAU FIXE, NE JAMAIS DÉPASSER LA LIMITE DE SÉCURITÉ (Fig. 10 réf. D)

4 MONTAGE DE LA CALOTTE

Suivant le type d'assemblage de l'électro-rouleau réalisé précédemment et décrit au chapitre 3, suivre les instructions des paragraphes suivants.

! ATTENTION: POUR LE MONTAGE DE LA CALOTTE UTILISER UN MARTEAU EN CAOUTCHOUC (Fig. 11-12)

4.1 ASSEMBLAGES DÉCRITS AUX CHAPITRES 3.1 ET 3.2 (Fig. 8-9)

Monter la calotte (Fig. 1 réf. 5) directement sur le rouleau fixe (Fig. 1 réf. 3). Voir figure 11.

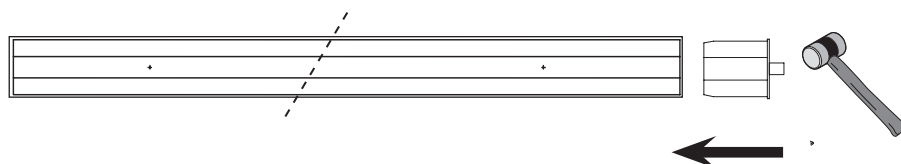


Fig. 11

4.2 ASSEMBLAGES DÉCRITS AUX CHAPITRES 3.3 (Fig. 10)

Monter la calotte (Fig. 1 réf. 5) directement sur le manchon (Fig. 1 réf. 2). Voir figure 12

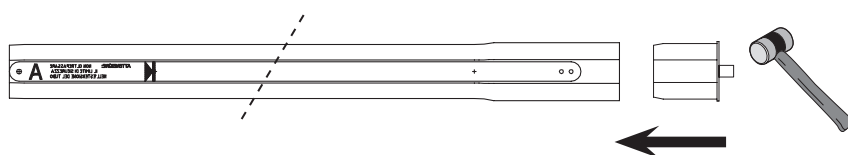


Fig. 12

5.1 SUPPORTS AVEC PATTES À SCELLER

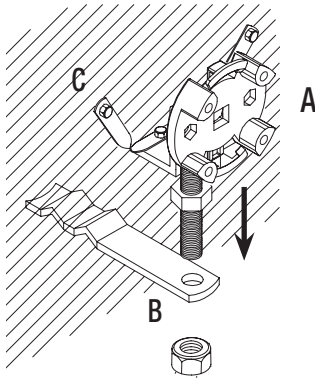


Fig. 13

1. Fixer le support du moteur réglable (Réf. **A**) dans le trou de la patte scellée. (Réf. **B**), d'après la figure 13
2. Fixer le support du moteur aux plaquettes C (Fig. 1 réf. **6**) avec les boulons/écrous/rondelles M5 (Fig. 1 réf. **13**)
3. Pour le réglage de la hauteur du support et la fixation des plaquettes, attendre le chapitre 6.

5.2 SUPPORTS À EQUERRE À VISSER

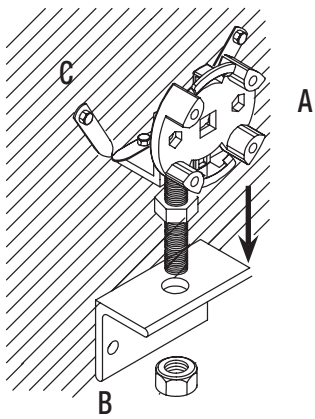


Fig. 14

En l'absence de la patte à sceller, on peut utiliser l'équerre à visser (Fig. 1 réf. **4**):

1. Fixer au mur le support à équerre (Réf. **B**), avec les tasseaux muraux spécifiques. (Fig. 1 réf. **13**)
2. Fixer le support du moteur réglable (Fig. 14 réf. **A**) au trou de l'équerre (Réf. **B**), d'après la figure 14
3. Fixer le support du moteur aux plaquettes C (Fig. 1 réf. **6**) avec les boulons/écrous/rondelles M5 (Fig. 1 réf. **13**)
4. Pour le réglage de la hauteur du support et la fixation des plaquettes, attendre le chapitre 6

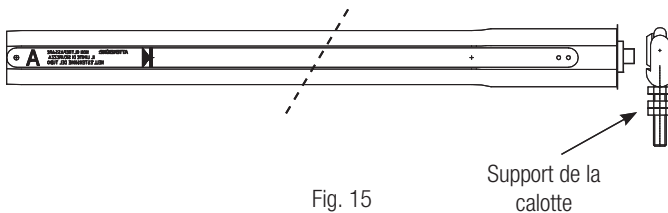


Fig. 15

S'il est nécessaire d'installer le support de la calotte présent dans le kit (Fig. 1 réf. **11**), consulter les instructions des paragraphes 5.1 et 5.2. Suivre la procédure de montage du support du moteur mais sans utiliser les plaquettes.

Support de la calotte



REMARQUE: L'électro-rouleau peut être monté en orientant la partie du manchon du moteur vers la droite ou vers la gauche.

Après l'installation correcte des supports, d'après le chapitre 5, monter l'électro-rouleau assemblé, dans le caisson:

1. Introduire la tête du moteur dans l'attelage rapide du support du moteur (Fig. 16 réf. **A**). Orienter le moteur de manière à pouvoir accéder aux vis de réglage des fins de course (Fig. 16 réf. **B**).
2. Faire coulisser les composants télescopiques de l'électro-rouleau, jusqu'à ce que la calotte soit introduite sur le roulement de son support (Fig. 16 réf. **C**).
3. Contrôler que le rouleau est positionné de manière parfaitement horizontale, en modifiant éventuellement les hauteurs des supports (Fig. 16 réf. **A-C**), par l'intermédiaire du système écrou/contre-écrou.
4. Fixer les plaquettes du support du moteur au mur (Fig. 13-14 réf. **C**) avec les tasseaux spécifiques (Fig. 1 réf. **13**).
5. Au niveau des trous de guidage sur les câbles plats (Fig. 16 réf. **D**), percer avec un foret à métaux \varnothing 5 mm.
6. Dans les trous (Fig. 16 réf. **D**) visser les vis autotaraudeuses fournies (Fig. 1 réf. **13**) en fixant solidement les pièces du rouleau entre elles.

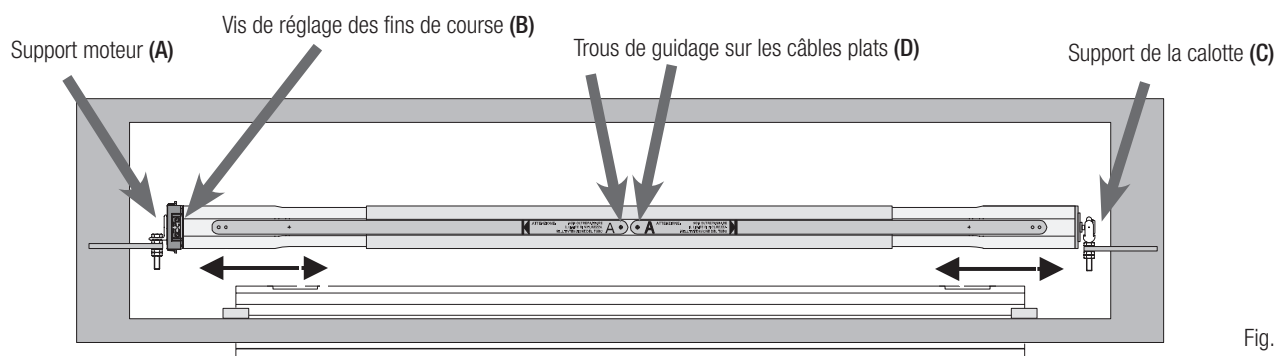


Fig. 16

7 CONNEXIONS ÉLECTRIQUES

⚠ AVERTISSEMENTS:

- 1) Couper le courant électrique avant tout type d'intervention sur l'installation.
- 2) Prévoir sur le réseau d'alimentation de l'automatisme un interrupteur omnipolaire avec une distance d'ouverture des contacts égale ou supérieure à 3 mm.

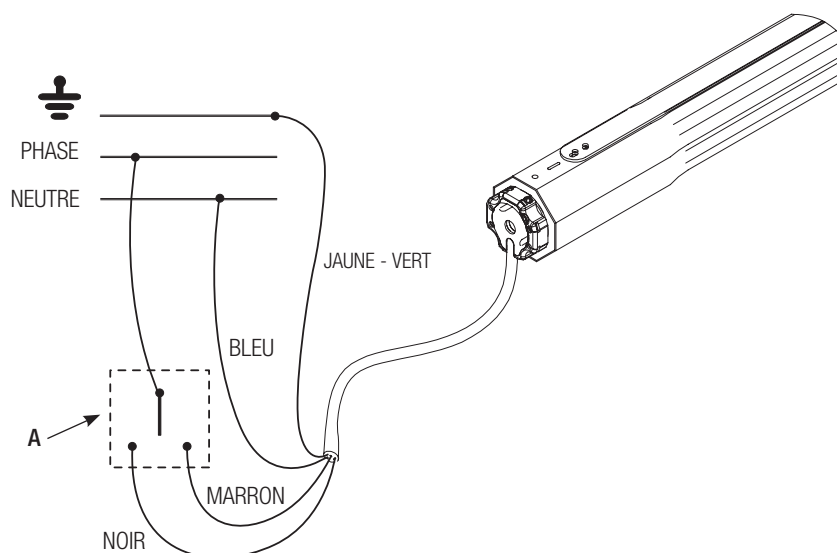


Fig. 17

1. Connecter les fils de l'électro-rouleau à le double-bouton avec verrouillage mécanique d'après le schéma de la figure 17
2. Connecter le double-bouton avec verrouillage mécanique à la ligne d'après la figure 17.
3. Mettre l'électro-rouleau sous tension.
4. Appuyer sur le bouton de montée et contrôler que la rotation du rouleau se fait dans le sens de l'enroulement.
5. Si le sens de rotation est erroné, mettre hors tension et inverser le double-bouton avec verrouillage mécanique (Fig. 17 réf. A), connecter le fil noir au fil marron et vérifier le fonctionnement.
6. Appuyer sur le bouton-poussoir de descente jusqu'à l'arrêt du moteur (**EN EFFECTUANT CETTE OPÉRATION, ON A DÉJÀ EFFECTUÉ LE RÉGLAGE DU FIN DE COURSE EN FERMETURE. VOIR CHAP. 9**)

8 FIXATION DU VOLET ROULANT À L'ÉLECTRO-ROULEAU

Pour réaliser la fixation du volet roulant à l'électro-rouleau, utiliser les sangles (Fig. 1 réf. 7), les griffes de blocage de la sangle (Fig. 1 réf. 9) et éventuellement les crochets du rouleau (Fig. 1 réf. 8).

⚠ ATTENTION: Pour le montage des sangles, ne jamais utiliser de vis; le moteur à l'intérieur du rouleau risque de subir des dégâts.

1. Faire passer la sangle à travers le passage dans le volet roulant (Fig. 18 réf. A)
2. Desserrer la vis qui serre le câble plat (Fig. 16 réf. D)
3. Faire passer la sangle d'abord en dessous puis au-dessus du câble plat du rouleau. (Fig. 18 réf. A-B).
4. Introduire les griffes et régler la longueur de la sangle de manière à la tendre légèrement. (Fig. 18 réf. B-C)
5. Serrer les griffes de blocage de la sangle avec une pince (Fig. 18 réf. C).
6. Serrer la vis sur le câble plat desserrée auparavant.
7. Vérifier la fixation correcte et solide de l'ensemble électro-rouleau/volet roulant.



REMARQUE: positionner les sangles au niveau des pattes d'attache sur le volet roulant (Fig. 18-19)

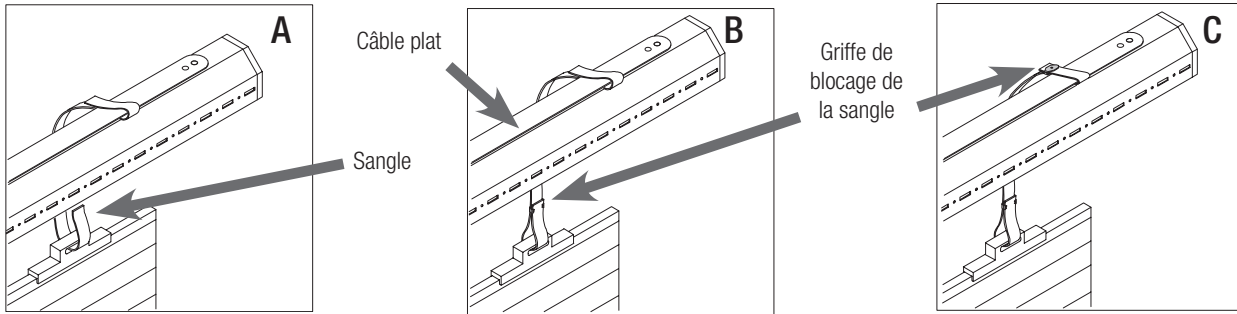


Fig. 18



REMARQUE: S'il est impossible d'utiliser le câble plat pour fixer les sangles, utiliser les crochets du rouleau (Fig. 1 réf. 8), en les introduisant dans les défoncements du rouleau fixe d'après la figure 19.

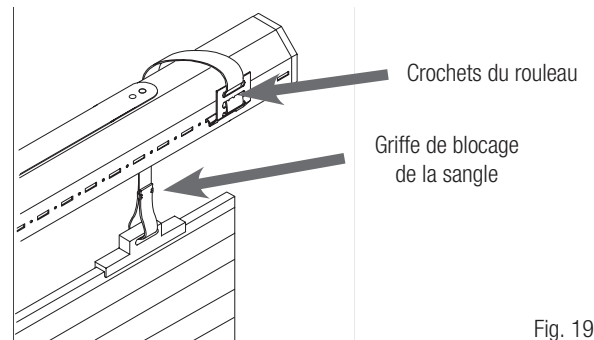


Fig. 19

9.1 LIEN ENTRE SENS DE ROTATION DU ROULEAU ET FLÈCHES SUR LES FINS DE COURSE

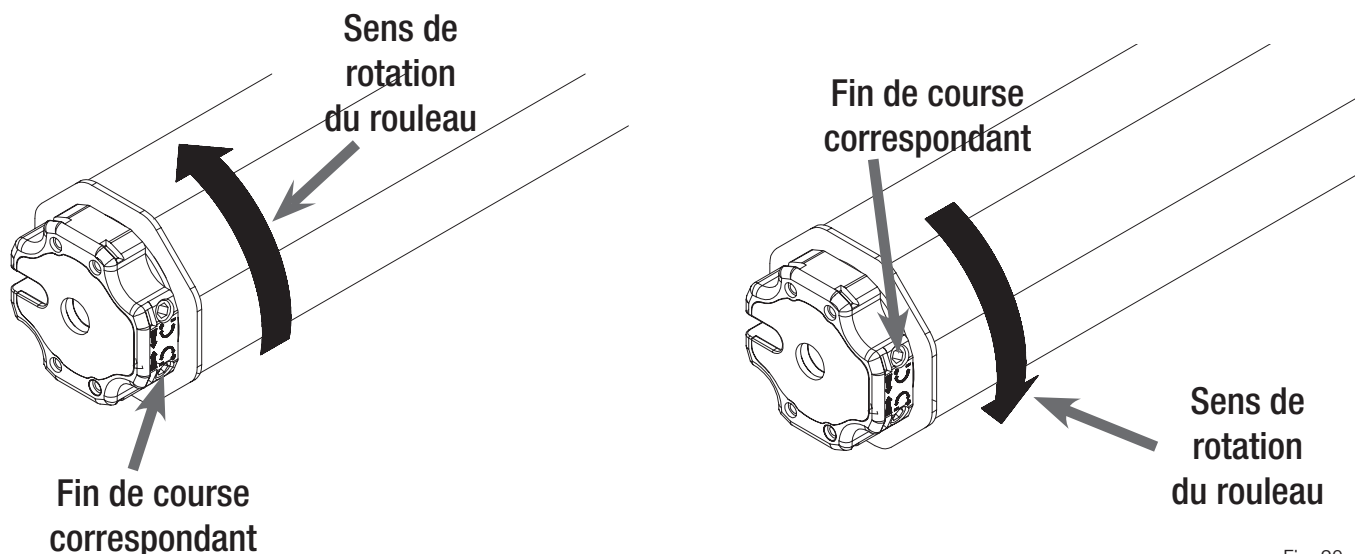


Fig. 20

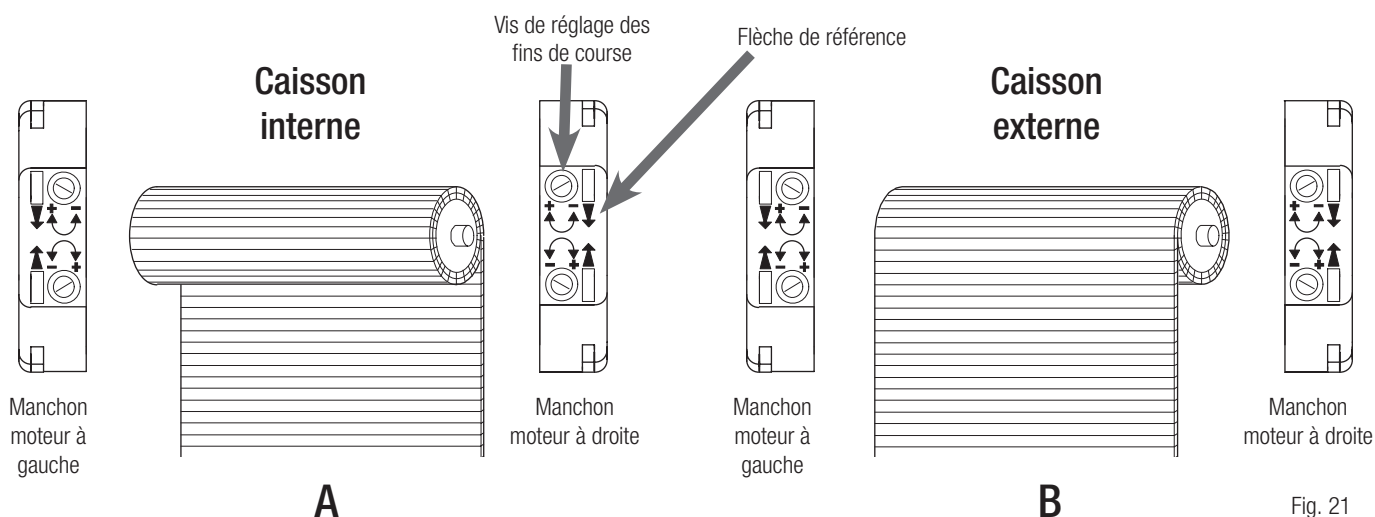


Fig. 21

9.2 CONFIGURATION AVEC CAISSON INTERNE (Fig. 21 réf. A)

9.2.1 MOTEUR À GAUCHE OU À DROITE

Réglage des fins de course en fermeture: Maintenir la touche de descente enfoncée sur le double-bouton avec verrouillage mécanique, avec l'outil de réglage des fins de course (Fig. 1 réf. 12), tourner la vis de réglage correspondant à la flèche vers le haut, en sens horaire pour augmenter la course du volet roulant, en sens anti-horaire pour diminuer la course.

Réglage des fins de course en ouverture: Maintenir la touche de montée enfoncée sur le double-bouton avec verrouillage mécanique, avec l'outil de réglage des fins de course (Fig. 1 réf. 12), tourner la vis de réglage correspondant à la flèche vers le bas, en sens horaire pour augmenter la course du volet roulant, en sens anti-horaire pour diminuer la course.

Au terme des réglages, effectuer un essai d'ouverture/fermeture pour évaluer l'étalonnage correct des fins de course.

9.3 CONFIGURATION AVEC CAISSON EXTERNE (Fig. 21 réf. B)

9.3.1 MOTEUR À GAUCHE OU À DROITE

Réglage des fins de course en fermeture: Maintenir la touche de descente enfoncée sur le double-bouton avec verrouillage mécanique, avec l'outil de réglage des fins de course (Fig. 1 réf. 12), tourner la vis de réglage correspondant à la flèche vers le bas, en sens horaire pour augmenter la course du volet roulant, en sens anti-horaire pour diminuer la course.


Réglage des fins de course en ouverture: Maintenir la touche de montée enfoncée sur le double-bouton avec verrouillage mécanique, avec l'outil de réglage des fins de course (Fig. 1 réf. 12), tourner la vis de réglage correspondant à la flèche vers le haut, en sens horaire pour augmenter la course du volet roulant, en sens anti-horaire pour diminuer la course.

Au terme des réglages, effectuer un essai d'ouverture/fermeture pour évaluer l'étalonnage correct des fins de course.

Le moteur tubulaire JACK RADIO peut être commandé à partir de la télécommande ou d'un bouton-poussoir à logique pas à pas.

AUTOMATISME UNIQUEMENT COMMANDÉ À PARTIR DE LA TÉLÉCOMMANDE: Si l'on souhaite effectuer ce type de configuration, connecter le fil bleu et le fil marron du moteur au secteur et le fil jaune-vert à la terre. **Le fil noir ne doit pas être connecté.**

AUTOMATISME COMMANDÉ À PARTIR DE LA TÉLÉCOMMANDE ET DU BOUTON-POUSSOIR: Si l'on souhaite utiliser ce type de configuration, connecter le moteur d'après le schéma de la figure 22.

 Le bouton-poussoir est à logique pas à pas; toute pression exercée sur la touche envoie une impulsion au moteur (EXEMPLE: PREMIÈRE IMPULSION MONTÉE - DEUXIÈME IMPULSION STOP - TROISIÈME IMPULSION DESCENTE etc.). Après une commande de descente ou de montée, le moteur reste actif jusqu'à ce que le fin de course correspondant soit atteint.

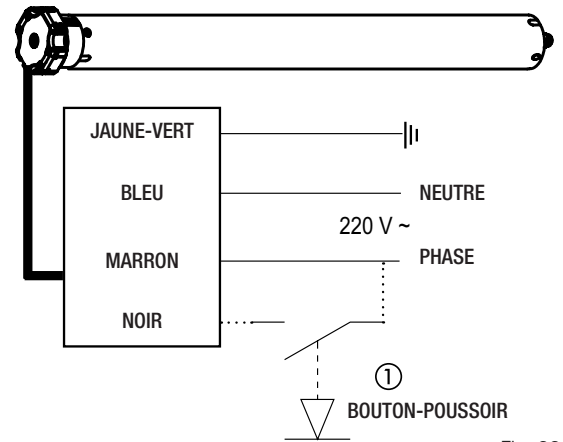


Fig. 22

10.1 UTILISATION DES RADIOCOMMANDES

Sur la télécommande, chaque pression sur la touche de montée ou de descente commande un mouvement complet.

Pour arrêter une manœuvre, appuyer sur le bouton-poussoir STOP; dans le cas contraire, le moteur tourne jusqu'à ce que le fin de course correspondant soit atteint.

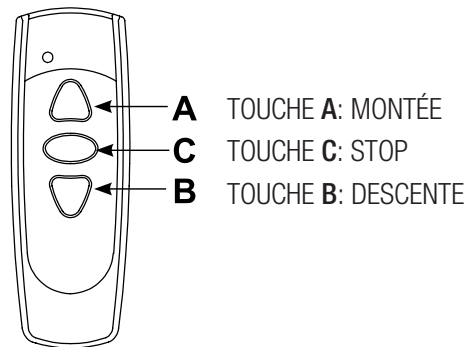


Fig. 23

10.2 COMMENT MÉMORISER LE PREMIER ÉMETTEUR

Suivant le type de configuration de votre installation (Fig. 24) suivre les instructions des paragraphes suivants.

TYPE 1 et 4

1. Mettre le moteur sous tension. Le récepteur situé dans le moteur entrera en phase de programmation, en actionnant le moteur dans les deux directions pendant 1 seconde.
2. Appuyer, dans un délai de 15 secondes, sur la touche **B** (DESCENTE) de l'émetteur.
3. Pour confirmer la programmation, le moteur tournera encore dans les deux directions pendant 1 seconde.
4. Effectuer quelques courtes manœuvres de montée, stop et descente pour vérifier le fonctionnement.

TYPE 2 et 3

1. Mettre le moteur sous tension. Le récepteur situé dans le moteur entrera en phase de programmation, en actionnant le moteur dans les deux directions pendant 1 seconde.
2. Appuyer, dans un délai de 15 secondes, sur la touche **A** (MONTÉE) de l'émetteur.
3. Pour confirmer la programmation, le moteur tournera encore dans les deux directions pendant 1 seconde.
4. Effectuer quelques courtes manœuvres de montée, stop et descente pour vérifier le fonctionnement.

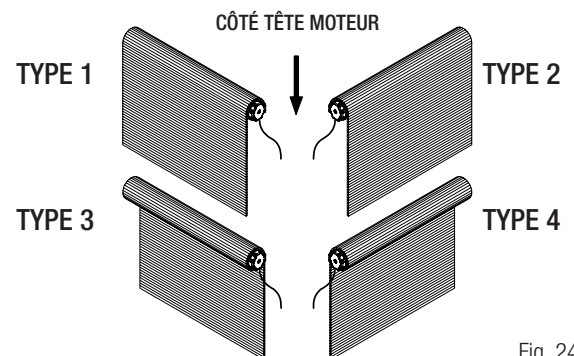


Fig. 24



En cas d'échec de la mémorisation, exécuter une commande de RESET (CAP. 10.4), et répéter la procédure.

10.3 AJOUT D'AUTRES RADIOCOMMANDES

1. Appuyer, en la maintenant enfoncée pendant 5 secondes, sur la touche STOP de l'émetteur déjà mémorisé; le moteur tourne pendant 1 seconde dans les deux directions.
2. Dans un délai de 5 secondes, appuyer sur la touche MONTÉE et dans les 5 secondes successives, appuyer sur la touche DESCENTE; le moteur tourne pendant 1 seconde dans les deux directions.
3. Appuyer sur la touche MONTÉE du NOUVEL émetteur, dans un délai de 5 secondes. Si le nouvel émetteur a été correctement
4. mémorisé, le moteur tourne dans les deux directions pendant 1 seconde.
5. Si la mémorisation n'a pas abouti, répéter la procédure.



On peut mémoriser sur chaque récepteur jusqu'à 32 émetteurs. Si toutes les mémoires du récepteur sont occupées, le moteur tourne deux fois dans les 2 directions.

10.4 EFFACEMENT DE LA MÉMOIRE DU RÉCEPTEUR INTERNE (RESET)

1. Mettre le moteur hors tension.
2. Connecter le fil noir au fil marron (En présence d'un bouton-poussoir "pas à pas", il suffit de le maintenir enfoncé sans réaliser la connexion).
3. Mettre le moteur sous tension.
4. Au bout de 5 secondes environ, le moteur tourne dans les deux directions pendant 1 seconde, pour signaler que la mémoire a été complètement effacée.
5. Mettre de nouveau le moteur hors tension.
6. Déconnecter les fils noir et marron (Relâcher le bouton-poussoir en présence du bouton-poussoir "pas à pas").

10.5 CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES TÉLÉCOMMANDE

Alimentation	1x 3V batterie, CR2032
Consommation de courant	10 mA
Fréquence	868,30 MHz
Modulation	FSK
Température de service	-20°C / +55°C
Portée	en extérieur: env. 100 m en intérieur: env. 30 m
Dimensions	110 x 38 x 14 mm (sans support mural)
Poids	37 g (avec batterie, sans support mural)

JACK TELESCOPIC ELECTRO-ROLLER KIT

1 DESCRIPTION AND TECHNICAL SPECIFICATIONS

1.1 JACK KIT COMPONENTS

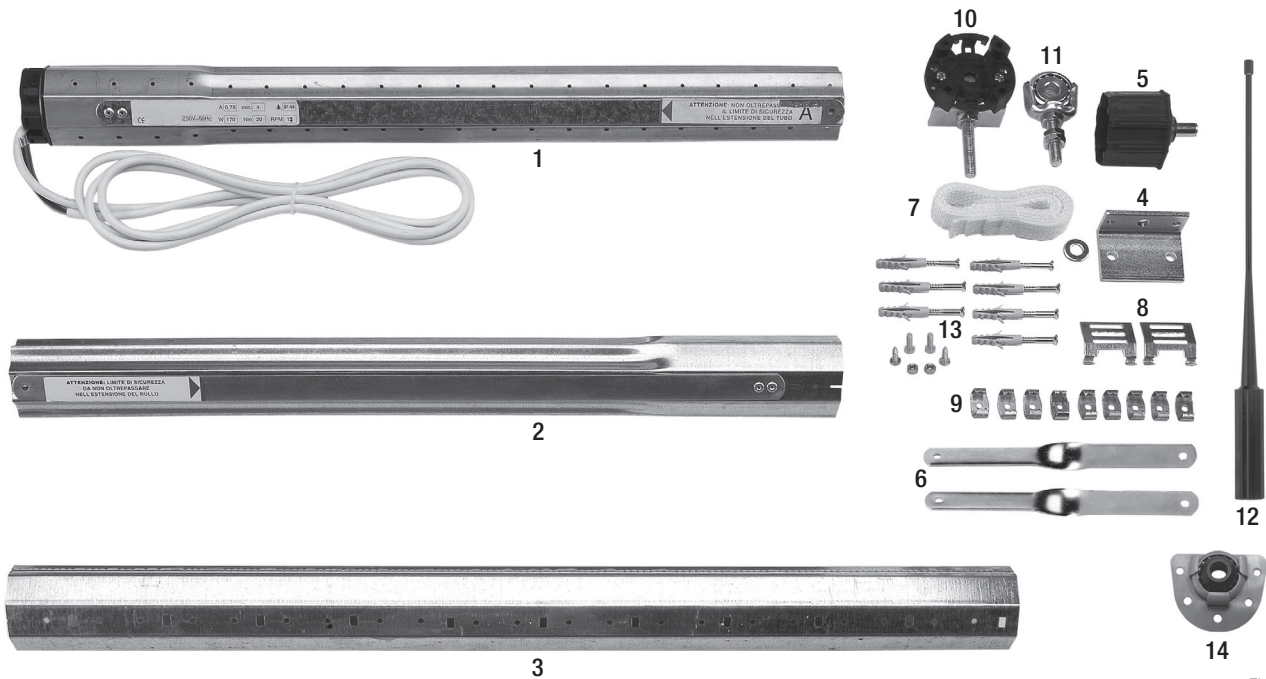


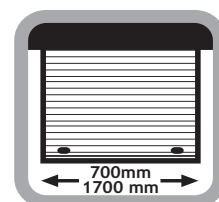
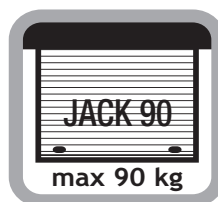
Fig. 1

1. Motor sleeve (Q.ty 1)
2. Cap sleeve (Q.ty 1)
3. Fixed roller (Q.ty 1)
4. Square support (Q.ty 1)
5. Cap (Q.ty 1)
6. Plates for securing motor support (Q.ty 2)
7. Belt (Q.ty 3)
8. Hooks for roller (Q.ty 2)
9. Belt restraint clip (Q.ty 6)
10. Adjustable motor support (Q.ty 1)
11. Adjustable cap support complete with bearing (Q.ty 1)
12. Limit switch adjustment tool (Q.ty 1)
13. Various screws (Q.ty 7 wall expansion plugs, Q.ty 2 self tapping screws, Q.ty 2 bolts / nuts / M5 washers)
14. Wall cap support complete with bearing (Q.ty 1)

In the RADIO version the KIT contains a motor with the built in radio receiver and its related radio transmitter.



1.2 USE LIMITS



IMPORTANT: DO NOT EXCEED THE USE LIMITS

1.3 SELECTION OF MODEL

ROLLER SHUTTERS IN PLASTIC/ALUMINIUM

← L →	70-90 cm	90-110 cm	110-130 cm	130-150 cm	150-170 cm
270 cm				JACK 60	
250 cm				JACK 90	
230 cm					
210 cm	JACK 30				
190 cm					
170 cm					
150 cm					

ROLLER SHUTTERS IN WOOD, IRON, EXTRUDED ALUMINIUM

← L →	70-90 cm	90-110 cm	110-130 cm	130-150 cm	150-170 cm
270 cm		JACK 60 - JACK 90			
250 cm		JACK 60 - JACK 90			
230 cm					
210 cm					
190 cm	JACK 30				
170 cm					
150 cm					

1.4 TECHNICAL SPECIFICATIONS OF TUBULAR MOTOR

TYPE	TORQUE (Nm)	LIFTED WEIGHT (kg)	SPEED (Rpm)	FREQUENCY (Hz)	VOLTAGE (V ~)	POWER (W)	CURRENT (A)	PROTECTION INDEX (IP)
JACK 30	15	30	17	50	230	200	0,8	44
JACK 60	30	60	17	50	230	285	1,3	44
JACK 90	50	90	12	50	230	310	1,4	44

NOTE: The tubular motor is inside the motor sleeve (fig. 1 ref. 1)

1.5 DIMENSIONS

NOTE: All measurements in centimetres

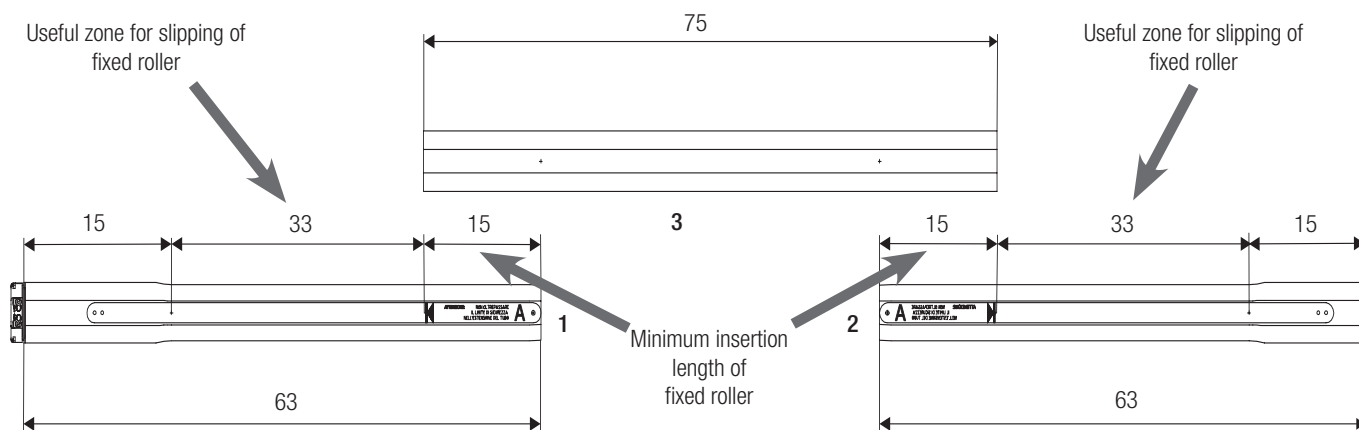


Fig.2

2 REPLACEMENT OF EXISTING WINDING ROLLER

2.1 BOX WITH WALL-FITTED BRACKETS OR CRAMPS

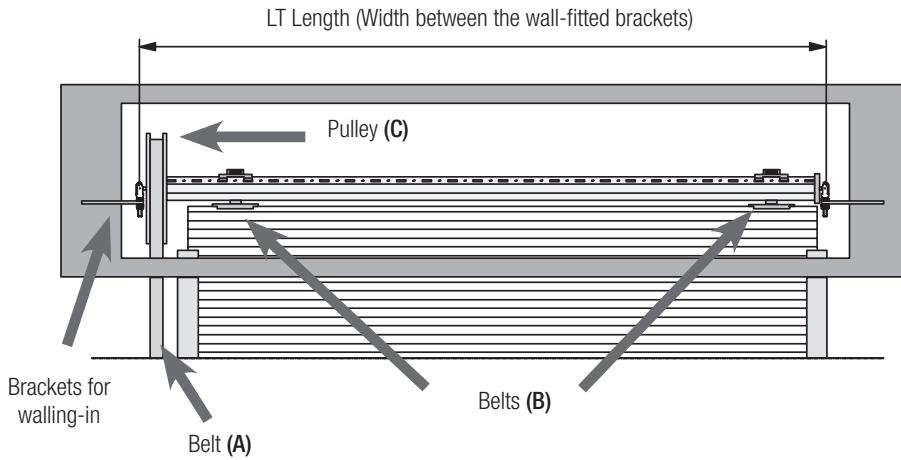


Fig. 3

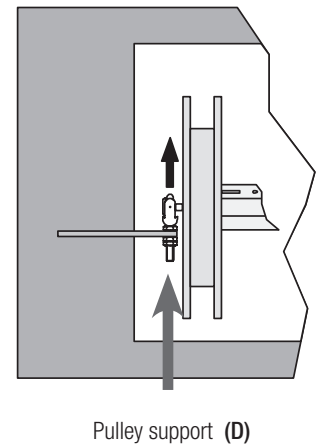


Fig. 4

NOTE: THE "LT" LENGTH MUST ALWAYS BE MEASURED BETWEEN THE TWO AXIS-TO-AXIS DISTANCES OF THE HOLES OF THE WALLED-IN BRACKETS

1. Fully lower the roller shutter.
2. Separate the belt (fig. 3 ref. A) from the pulley (fig. 3 ref. C) and release the belts (fig. 3 ref. B) from the existing roller.
3. Remove the pulley support from the cramp (fig. 4 ref. D).
4. Withdraw the roller from the box.

2.2 BOX WITH SCREWED ON SUPPORTS

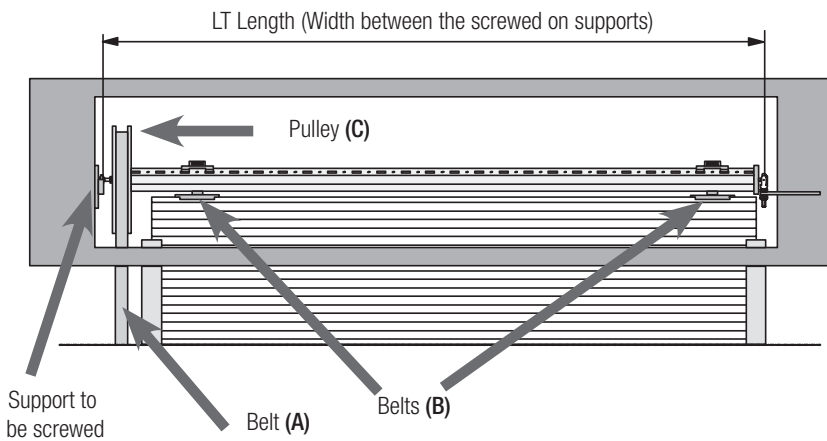


Fig. 5

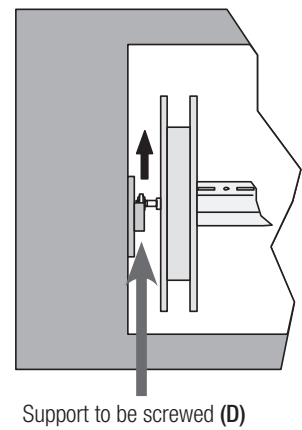


Fig. 6

NOTE: THE "LT" LENGTH MUST BE MEASURED BETWEEN THE TWO AXIS-TO-AXIS DISTANCES OF THE SUPPORTS TO BE SCREWED

1. Fully lower the roller shutter.
2. Separate the belt (fig. 5 ref. A) from the pulley (fig. 5 ref. C) and release the belts (fig. 5 ref. B) from the existing roller.
3. Lift the roller, releasing it from the support to be screwed (fig. 6 ref. D).
4. Withdraw the roller from the box

3 ASSEMBLY OF THE TELESCOPIC ROLLER

⚠ WARNINGS:

- 1) THE JACK TELESCOPIC ROLLER KIT MUST BE ASSEMBLED ACCORDING TO THE "LT" LENGTH (Fig. 3 or 5)
- 2) THE "LT" LENGTH IS ABOUT 4/6 cm LONGER THAN THE SIZE OF THE TELESCOPIC ROLLER TO BE ASSEMBLED.
- 3) WHEN THE ELECTRO-ROLLER IS BEING ASSEMBLED, THE PLATES (Fig. 7 ref. A), INSTALLED ABOVE THE MOTOR AND CAP SLEEVE (Fig. 1 ref. 1 - 2) MUST SLIDE OUTSIDE THE FIXED ROLLER.

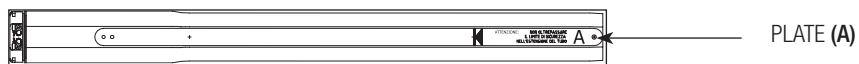


Fig. 7

3.1 LT WIDTH BETWEEN 75 AND 95 cm

For assemblies with an LT length (Fig. 3-5) between 95 cm (maximum) and 75 cm (minimum), use the fixed roller (fig. 1 ref. 3) with the motor sleeve inserted inside it (fig. 1 ref. 1).

To obtain the minimum value, using a saw suitable for iron, cut the telescopic roller to 70 cm (fig. 8)
 To obtain maximum value, place the fixed roller up to the stop-point on the motor sleeve (Roller length 90 cm).

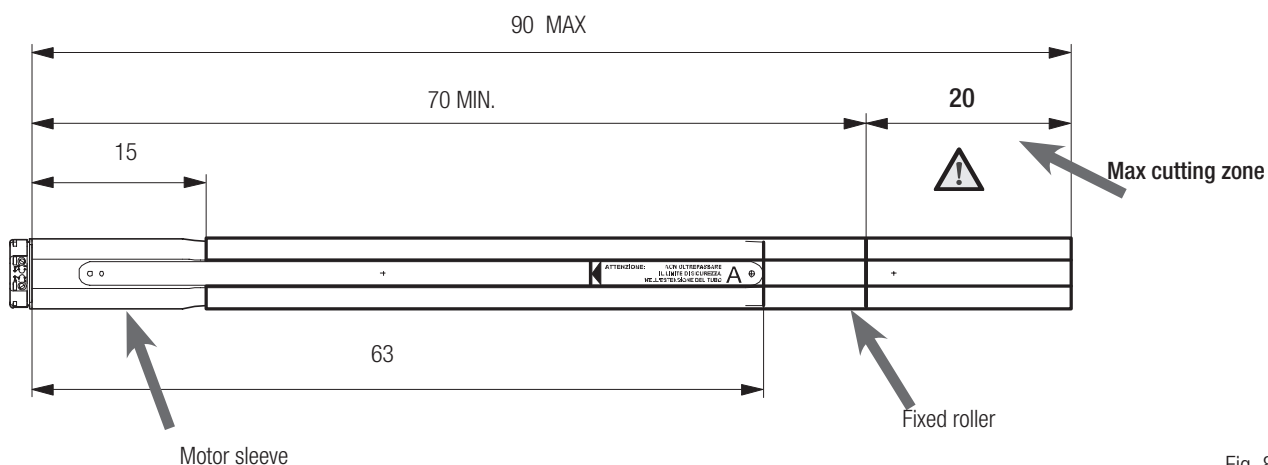


Fig. 8

3.2 LT WIDTH BETWEEN 95 and 128 cm

For assemblies with an LT length (Fig. 3-5) between 128 cm (maximum) and 95 cm (minimum), use the fixed roller (fig. 1 ref. 3) with the motor sleeve inserted inside it (fig. 1 ref. 1).

To obtain minimum value, place the fixed roller up to the stop-point on the motor sleeve. (Roller length 90 cm)
 To obtain the maximum size, withdraw the fixed roller from the motor sleeve up to the safety limit marked on the plate. (Fig. 9 ref. A) (Roller length 122 cm)

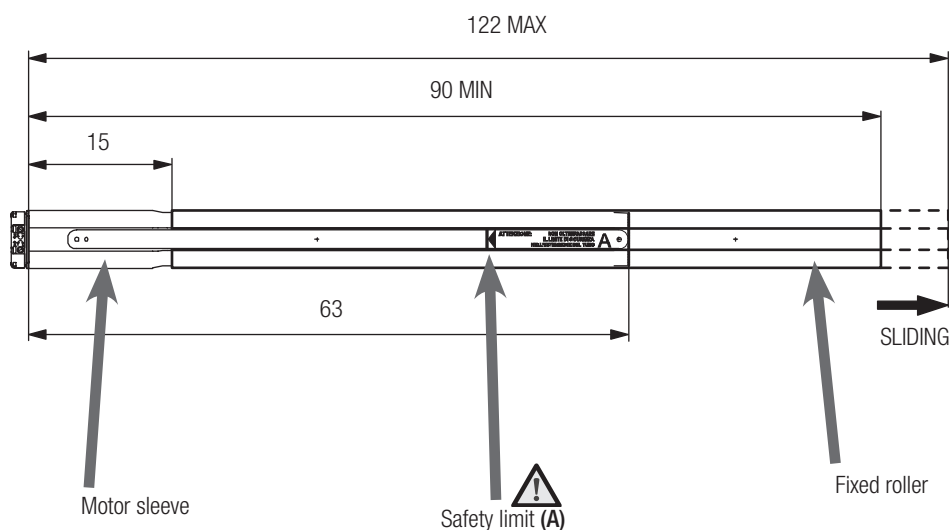


Fig. 9

⚠ WHEN YOU SLIDE THE MOTOR SLEEVE TOWARD THE OUTER END OF THE FIXED ROLLER, NEVER GO BEYOND THE SAFETY LIMIT (Fig. 9 ref.A)

3.3 LT WIDTH BETWEEN 131 and 175 cm

For assemblies with an LT (Fig. 3-5) length between 175 cm (maximum) and 131 cm (minimum), use the motor and cap sleeves (Fig. 1 ref. 1 - 2) and the fixed roller (Fig. 1 ref. 3).

To obtain the minimum value, fully insert the 2 sleeves (Fig. 10 ref. A-C) inside the fixed roller (fig. 10 ref. B) (Roller length 126 cm)

To obtain the maximum value, withdraw the 2 sleeves (Fig. 10 ref. A-C) from the roller, up to the safety limit marked on the plate (Fig. 10 ref. D) (Roller length 170 cm).

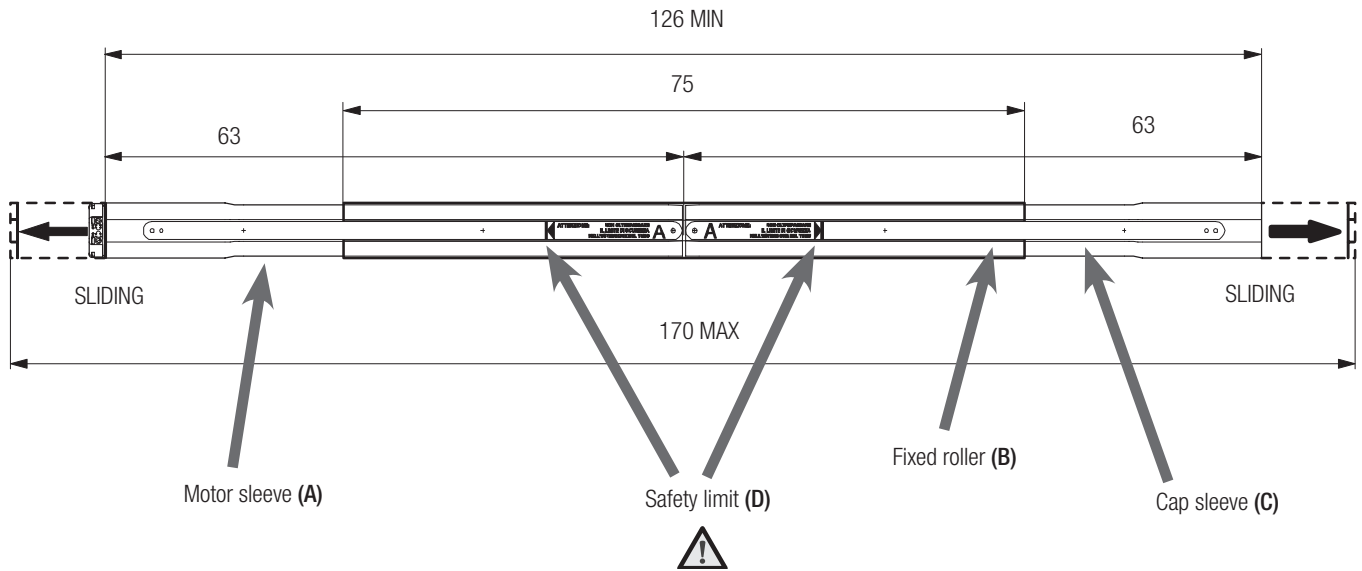


Fig. 10

! WHEN YOU SLIDE THE SLEEVES TOWARD THE OUTER ENDS OF THE FIXED ROLLER, NEVER GO BEYOND THE SAFETY LIMITS (Fig. 10 ref. D)

4 INSTALLING THE CAP

According to the type of assembly previously carried out on the electro-roller, as described in chapter 3, follow the instructions in the paragraphs below.

! IMPORTANT: USE A RUBBER HAMMER TO INSTALL THE CAP (Fig. 11-12).

4.1 ASSEMBLIES DESCRIBED IN CHAPTERS 3.1 AND 3.2 (Fig. 8-9)

The cap (Fig. 1 ref. 5) must be installed directly on the fixed roller (Fig. 1 ref. 3). See figure 11

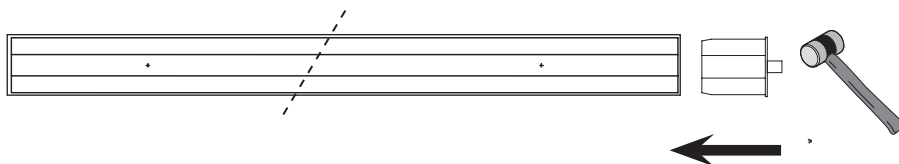


Fig. 11

4.2 ASSEMBLIES DESCRIBED IN CHAPTERS 3.3 (Fig. 10)

The cap (Fig. 1 ref. 5) must be installed directly on the cap sleeve (Fig. 1 ref. 2). See figure 12

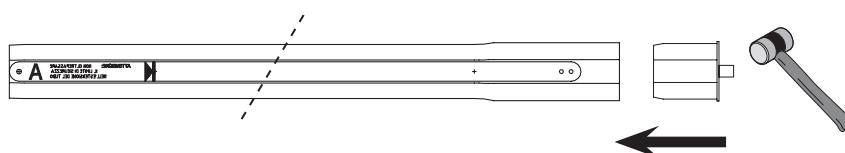


Fig. 12

5 INSTALLATION OF SUPPORTS SUPPLIED WITH THE KIT

5.1 SUPPORTS WITH BRACKETS FOR WALL FITTING

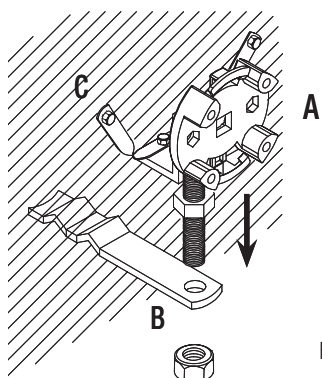


Fig. 13

1. Secure the adjustable motor support (Ref. **A**) in the hole of the wall fitted bracket (Ref. **B**), as shown in figure 13.
2. Secure the motor support on the plates **C** (Fig. 1 ref. **6**), using the bolts/nuts/M5 washers (Fig. 1 ref. **13**).
3. For adjusting the support height and for securing the plates, see chapter 6.

5.2 SUPPORT WITH SQUARE TO BE SCREWED

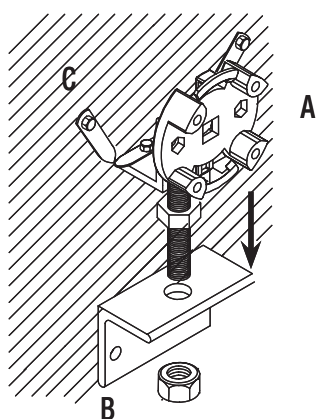


Fig. 14

If the wall fitting bracket is not present, you may use the square to be screwed (Fig. 1 ref. **4**):

1. Secure the square support (Ref. **B**) to the wall, using the wall expansion plugs. (Fig. 1 ref. **13**)
2. Secure the adjustable motor support (Fig. 14 ref. **A**) in the hole of the square (Ref. **B**), as shown in figure 14
3. Secure the motor support on the plates **C** (Fig. 1 ref. **6**), using the bolts/nuts/M5 washers (Fig. 1 ref. **13**)
4. For adjusting the support height and for securing the plates, see chapter 6

5.3 CAP SUPPORT

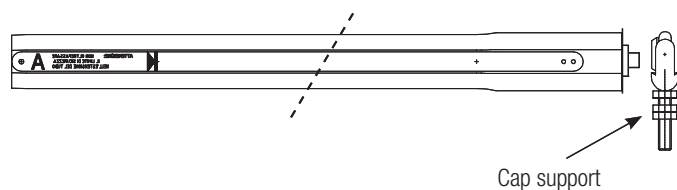


Fig. 15

If it is necessary to install the cap support supplied with the kit (Fig. 1 ref. **11**), refer to the instructions in paragraphs 5.1 and 5.2. The installation procedure is the same as for the motor support, with only one exception: the plates are not used.

6 INSTALLING THE ELECTRO-ROLLER IN THE BOX

 **NOTE:** The electro-roller can be installed with the motor sleeve part oriented to right or left.

After you have correctly installed the supports, as described in chapter 5, install the assembled electro-roller in the box:

1. Fit the motor head on the rapid fitting on the motor support (Fig. 16 ref. **A**). The motor must be oriented to enable access to the adjustment screws of the limit switches (Fig. 16 ref. **B**).
2. Allow the telescopic components of the electro-roller to slide until the cap is inserted on the bearing in its support (Fig. 16 ref. **C**).
3. Check if the roller is positioned perfectly horizontally, if necessary modifying the heights of the supports (Fig. 16 ref. **A-C**), with the nut-locknut system.
4. Secure the plates of the motor support on the wall (Fig. 13-14 ref. **C**) using the expansion plugs (Fig. 1 ref. **13**).
5. Near the guide holes on the plates (Fig. 16 ref. **D**), drill a hole with a 5mm diam. bit suitable for iron.
6. In the holes (Fig. 16 ref. **D**), screw the supplied self-tapping screws (Fig. 1 ref. **13**), firmly securing the roller components to each other.

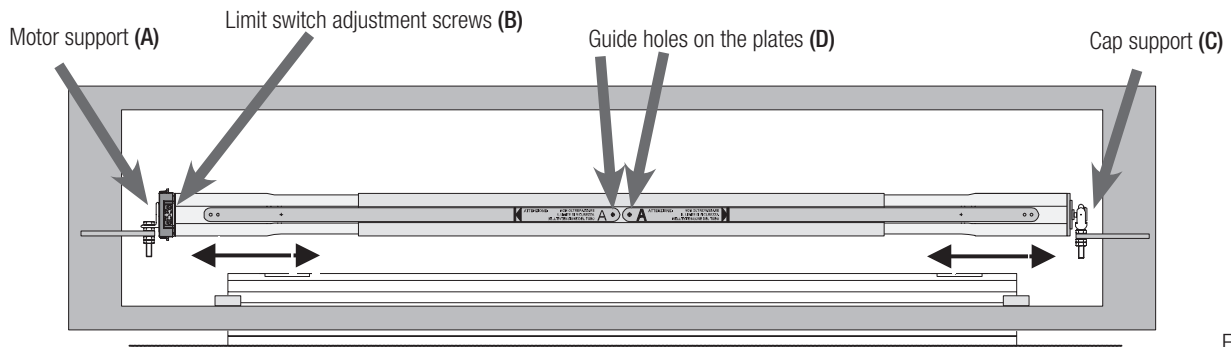


Fig. 16

7 ELECTRICAL CONNECTIONS

- ⚠ WARNINGS:** 1) Before attempting any action on the system, cut out the electrical power supply.
 2) Install an omnipolar switch on the power supply line for the automated system, with contact opening distance of 3 mm or more.

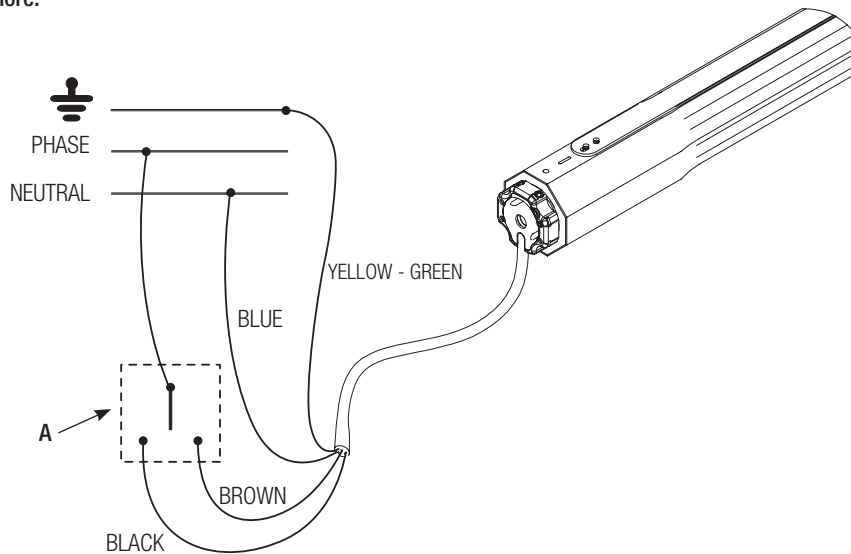


Fig. 17

1. Connect the wires of the electro-roller to the double button with mechanical interlock as shown in the lay-out of figure 17
2. Connect the double button with mechanical interlock to the power supply line as shown in Fig. 17.
3. Power up the electro-roller.
4. Press the rise push-button and check if the roller rotates in the winding direction.
5. If the rotation direction is incorrect, cut power and - in the double button with mechanical interlock (Fig. 17 ref. A) - change over the black wire with the brown wire and check if operation is correct.
6. Press the descent push-button until the motor stops (**BY DOING THIS OPERATION, WE HAVE ALREADY ADJUSTED THE CLOSING TRAVEL-LIMIT SENSOR. SEE CHAP. 9**)

8 SECURING THE ROLLER SHUTTER TO THE ELECTRO-ROLLER

To secure the roller shutter to the electro-roller, use the belts (Fig. 1 ref. 7), the belt restraint clips (Fig. 1 ref. 9) and, if necessary, the hooks for the roller (Fig. 1 ref. 8).

- ⚠ IMPORTANT:** Never use screws to install the belts - the motor inside the roller could be damaged.

1. Route the belt through the opening in the roller shutter (Fig. 18 ref. A).
2. Loosen the screw which fastens the plate (Fig. 16 ref. D).
3. Route the belt first under and then above the roller plate. (Fig. 18 ref. A-B).
4. Fit the clips and adjust the length of the belt so that it is slightly tightened. (Fig. 18 ref. B-C).
5. Tighten the belt restraint clips with a pair of pliers (Fig. 18 ref. C).
6. Tighten the screw on the plate you had loosened.
7. Check if the securing of the electro-roller/roller shutter complex is correct and firm.

 **NOTE:** the belts are to be positioned in correspondence with the fittings on the roller shutter (Fig. 18-19)

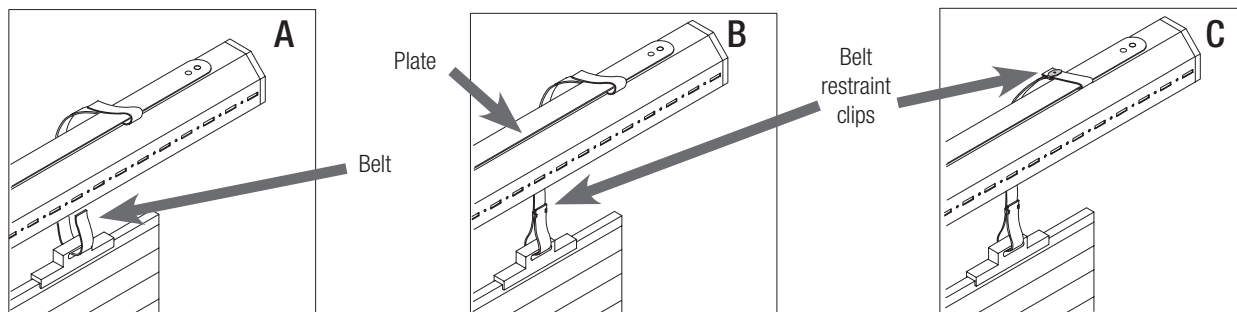



Fig. 18

 **NOTE:** If the plate cannot be used for securing the belts, use the roller hooks (Fig. 1 ref. 8), fitting them in the recesses of the fixed roller as shown in figure 19.

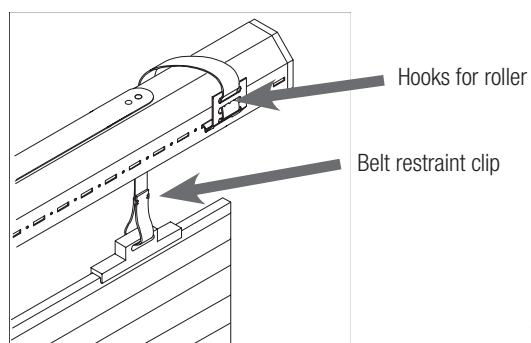


Fig. 19

9 ADJUSTMENT OF THE LIMIT SWITCHES

9.1 CORRELATION BETWEEN ROLLER ROTATION DIRECTION AND TRAVEL-LIMIT ARROWS

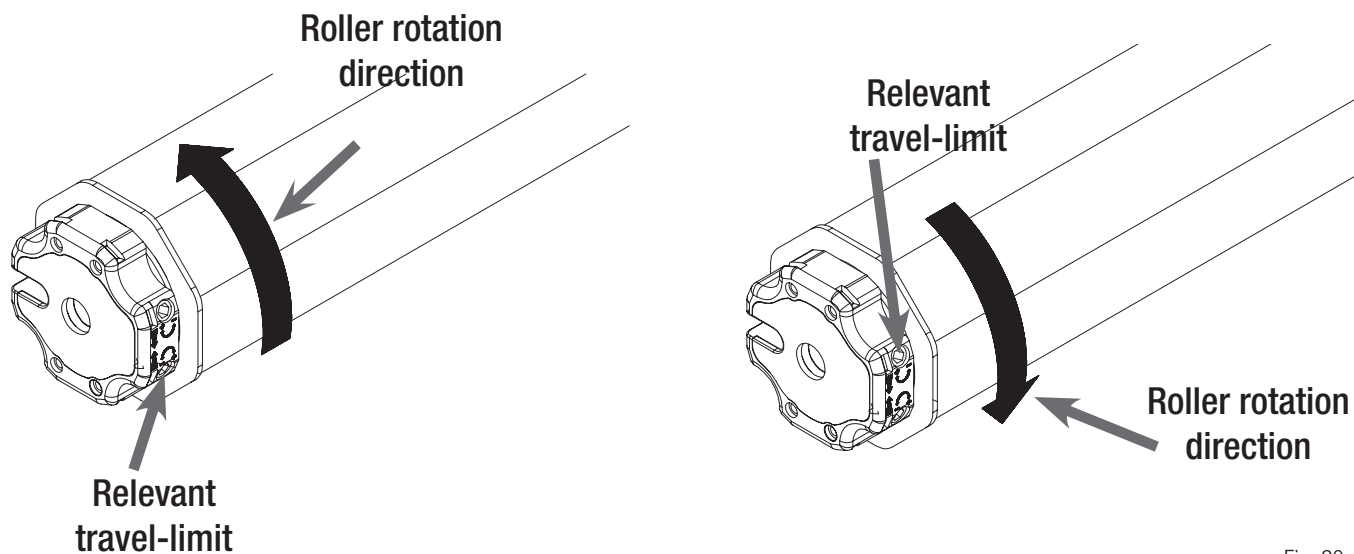


Fig. 20

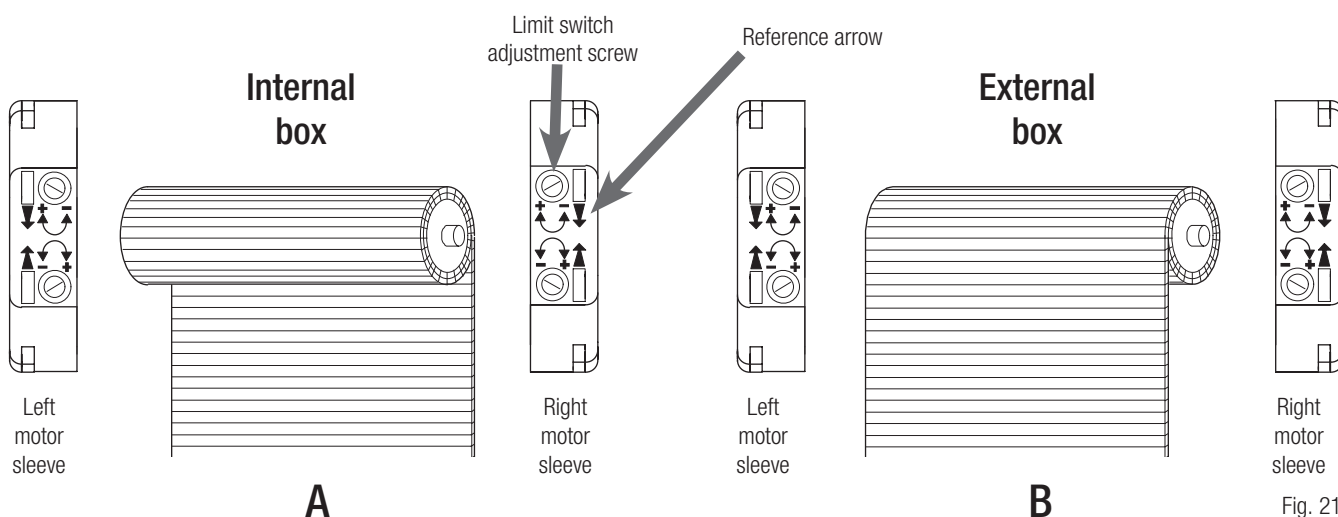


Fig. 21

9.2 CONFIGURATION WITH INTERNAL BOX (Fig. 21 ref. A)

9.2.1 MOTOR ON LEFT OR RIGHT

Setting of closing limit switch: Hold down the descent key on the double button with mechanical interlock, and, using the limit switch adjustment tool (Fig. 1 ref. 12), turn the up-arrow adjustment screw, clockwise to increase roller shutter travel, or anti-clockwise to reduce travel.

Setting of opening limit switch: Hold down the rise key on the double button with mechanical interlock, and, using the limit switch adjustment tool (Fig. 1 ref. 12), turn the down-arrow adjustment screw, clockwise to increase roller shutter travel, or anti-clockwise to reduce travel.

When you have finished the adjustments, run an opening/closing test to evaluate correct setting of the limit switches.

9.3 CONFIGURATION WITH EXTERNAL BOX (Fig. 21 ref. B)

9.3.1 MOTOR ON LEFT OR RIGHT

Setting of closing limit switch: Hold down the descent key on the double button with mechanical interlock, and, using the limit switch adjustment tool (Fig. 1 ref. 12), turn the down-arrow adjustment screw, clockwise to increase roller shutter travel, or anti-clockwise to reduce travel.

Setting of opening limit switch: Hold down the rise key on the double button with mechanical interlock, and, using the limit switch adjustment tool (Fig. 1 ref. 12), turn the up-arrow adjustment screw, clockwise to increase roller shutter travel, or anti-clockwise to reduce travel.

When you have finished the adjustments, run an opening/closing test to evaluate correct setting of the limit switches.


The JACK RADIO series tubular motor can be controlled by either the remote-control or by the step-by-step logic push-button.

AUTOMATED SYSTEM CONTROLLED BY REMOTE-CONTROL

If you wish to use this type of configuration, connect the motor's blue and brown wire to the power mains and the yellow-green wire to earth. **Do not connect the black wire.**

AUTOMATED SYSTEM CONTROLLED BY BOTH REMOTE-CONTROL AND PUSH-BUTTON

If you wish to use this type of configuration, connect the motor as shown in the lay-out in figure 22.

 The push-button is provided with step-by-step logic - every pressure exerted on the key sends a pulse to the motor (EXAMPLE: FIRST PULSE RISE - SECOND PULSE STOP - THIRD PULSE DESCENT, etc). After a descent or rise command, the motor stays active until the relevant travel-limit stop is reached.

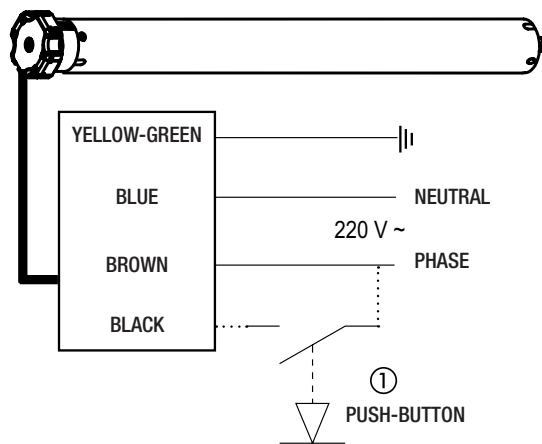


Fig. 22

10.1 HOW TO USE THE RADIO CONTROLS

On the remote-control, every single pressure of the rise or descent key commands a complete movement. To stop a manoeuvre, press the STOP push-button, otherwise the motor will continue operating until the relevant travel-limit stop is reached.

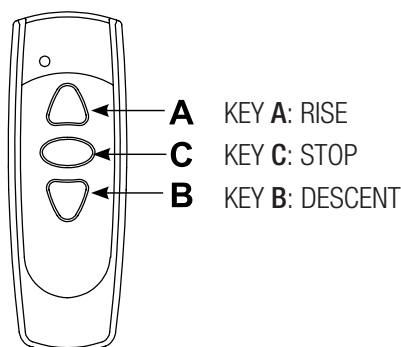


Fig. 23

10.2 HOW TO MEMORY-STORE THE FIRST TRANSMITTER

According to the type of configuration of your installation (Fig. 24), follow the instructions in the following paragraphs.

TYPE 1 and 4

1. Power up the motor. The receiver installed in the motor goes into the programming phase, moving the motor in both directions for 1 second.
2. Press key **B** (DESCENT) of the transmitter within 15 seconds.
3. To confirm correct programming, the motor moves again in both directions for 1 second.
4. Run some brief rise, stop and descent manoeuvres to check correct operation.

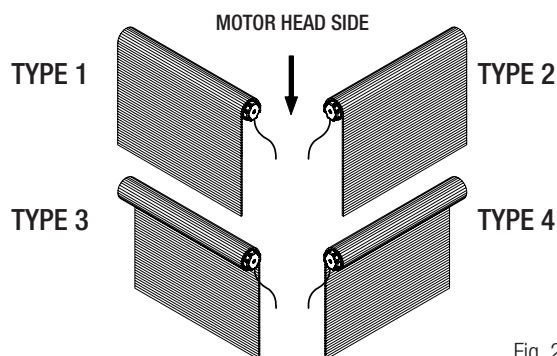


Fig. 24

TYPE 2 and 3

1. Power up the motor. The receiver installed in the motor goes into the programming phase, moving the motor in both directions for 1 second.
2. Press key **A** (RISE) of the transmitter within 15 seconds.
3. To confirm correct programming, the motor moves again in both directions for 1 second.
4. Run some brief rise, stop and descent manoeuvres to check correct operation.

 If memory storage is not successful, give a RESET command (CHAP. 10.4) and repeat the procedure.

10.3 ADDITION OF OTHER RADIO CONTROLS

1. Press and hold down for 5 seconds the STOP key of the transmitter (already stored in the memory); the motor moves for 1 second in both directions.
2. Press the RISE key within 5 seconds, and press the DESCENT. Key within the next 5 seconds; the motor moves in both directions for 1 second.
3. Press the RISE push-button of the NEW transmitter within 5 seconds. If the new transmitter was correctly memory-stored, the motor moves in both directions for 1 second.
4. If the memory storage was not successfully performed, repeat the procedure.



Up to 32 transmitters can be memory-stored in every receiver. If all the receiver's memories are occupied, the motor moves twice in both directions.

10.4 DELETION OF INTERNAL RECEIVER MEMORY (RESET)

1. Cut power to the motor.
2. Connect the black wire to the brown wire (If you have the step-by-step push-button, just hold it down without making any connection).
3. Power up the motor.
4. After 5 seconds, the motor moves in both directions for 1 second, signalling that the memory was completely deleted
5. Cut power to the motor again.
6. Disconnect the black and brown wire (Release the push-button if you have the step-by-step push-button).

10.5 TRANSMITTER TECHNICAL DATA

Power supply	1x 3V Battery, CR2032
Current consumption	10 mA
Frequency	868,30 MHz
Modulation	FSK
Operating temperature	-20°C / +55°C
Range	free-field: approx. 100 m buildings: approx. 30 m
Dimensions	110 x 38 x 14 mm (without mounting plate)
Weight	37 g (incl. battery, without mounting plate)

BAUSATZ ELEKTRISCHE TELESKOPWELLE JACK

1 BESCHREIBUNG UND TECHNISCHE DATEN

1.1 KOMPONENTEN BAUSATZ JACK

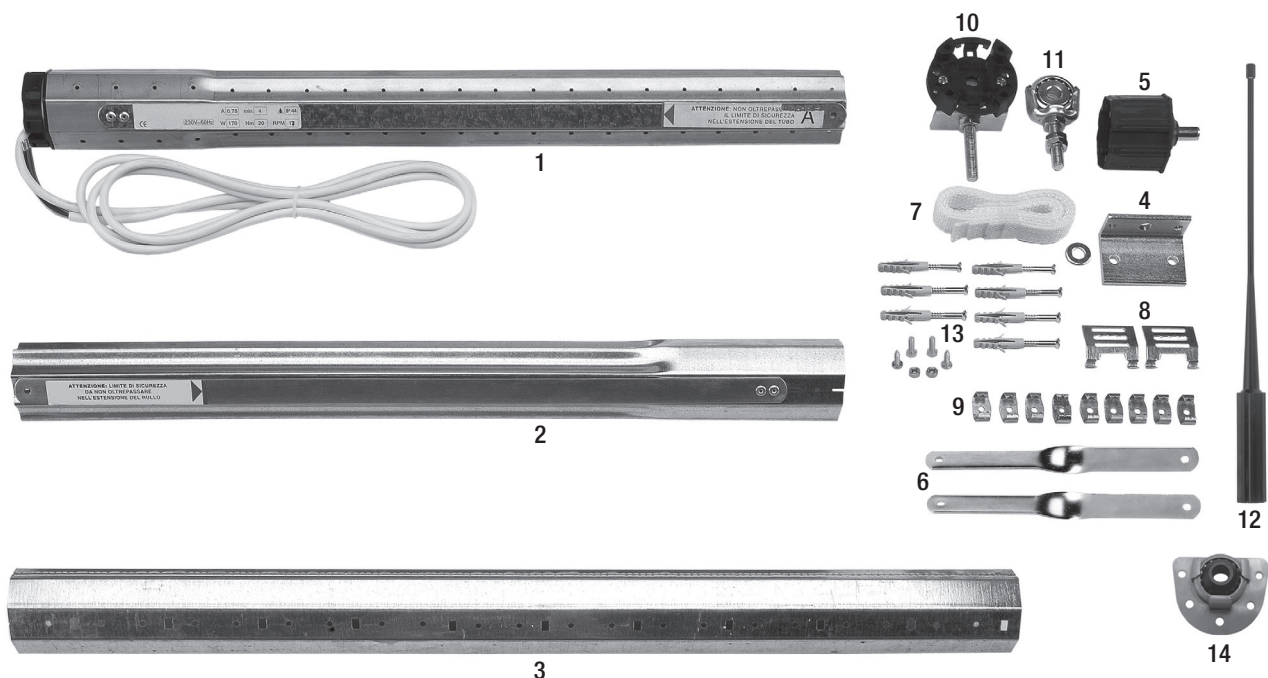


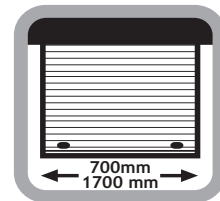
Fig. 1

1. Motorhülse (Stückz.: 1)
2. Hülse für Haube (Stückz.: 1)
3. Feststehende Welle (Stückz.: 1)
4. Winkelhalterung (Stückz.: 1)
5. Haube (Stückz.: 1)
6. Platten für die Befestigung der Motorhalterung (Stückz.: 2)
7. Band (Stückz.: 3)
8. Haken für Welle (Stückz.: 2)
9. Bandbefestigungsklammer (Stückz.: 6)
10. Verstellbare Motorhalterung (Stückz.: 1)
11. Verstellbare Haubenhalterung, komplett mit Lager (Stückz.: 1)
12. Werkzeug für Endschaltereinstellung (Stückz.: 1)
13. Verschiedenes Schraubenmaterial (7 Wanddübel, 2 selbstschneidende Schrauben, 2 Bolzen / Muttern / Unterlegscheiben M5)
14. Wandhaubenhalterung, komplett mit Lager (Stückz.: 1)

In der Version RADIO, das Kit enthält einen Motor mit integriertem Funkempfänger und Fernbedienung.



1.2 EINSATZGRENZEN



⚠ ACHTUNG: DIE EINSATZGRENZEN DÜRFEN NICHT ÜBERSCHRITTEN WERDEN

1.3 AUSWAHL DES MODELLS

ROLLPANZER AUS KUNSTSTOFF/ALUMINIUM

← L →	70-90 cm	90-110 cm	110-130 cm	130-150 cm	150-170 cm
270 cm				JACK 60	
250 cm				JACK 90	
230 cm					
210 cm	JACK 30				
190 cm					
170 cm					
150 cm					

ROLLPANZER AUS HOLZ, EISEN, STRANGGEPRESSTEM ALUMINIUM

← L →	70-90 cm	90-110 cm	110-130 cm	130-150 cm	150-170 cm
270 cm		JACK 60 - JACK 90			
250 cm		JACK 60 - JACK 90			
230 cm					
210 cm					
190 cm	JACK 30				
170 cm					
150 cm					

1.4 TECHNISCHE DATEN DES ROHRMOTORS

TYP	DREHMOMENT (Nm)	ANGEHOBBENES GEWICHT (Kg)	DREHZAHL (UpM)	FREQUENZ (Hz)	SPANNUNG (V ~)	LEISTUNG (W)	STROMSTÄRKE (A)	SCHUTZART (IP)
JACK 30	15	30	17	50	230	200	0,8	44
JACK 60	30	60	17	50	230	285	1,3	44
JACK 90	50	90	12	50	230	310	1,4	44

👉 ANMERKUNG: Der Rohrmotor befindet sich in der Motorhülle (Abb. 1, Bez. 1)

1.5 ABMESSUNGEN

👉 ANMERKUNG: Alle Maße sind in cm angegeben

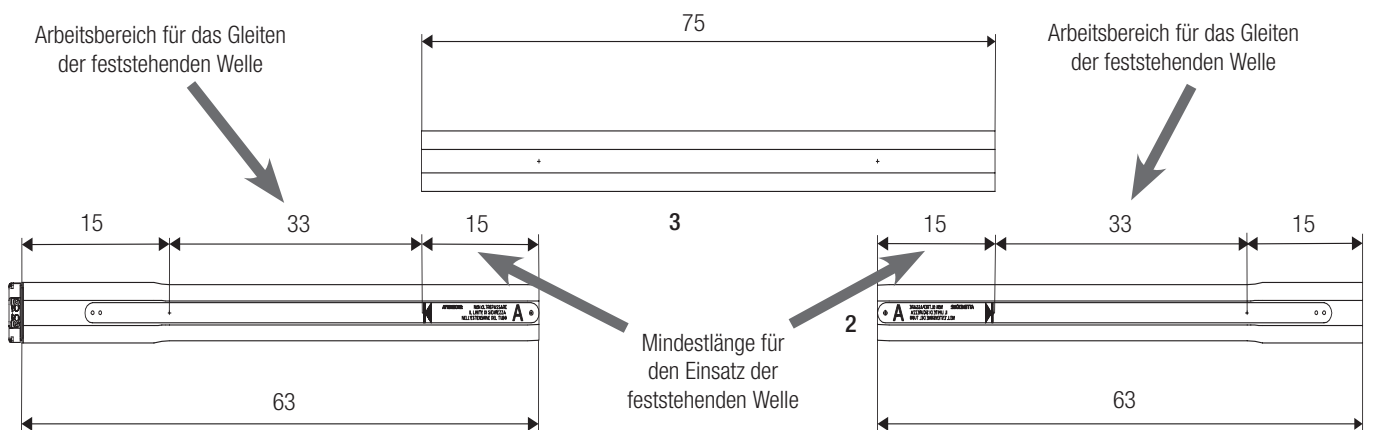


Abb. 2

2 ERSETZEN DER BESTEHENDEN WICKELWELLE

2.1 ROLLKASTEN MIT EINGEMAUERTEN BÜGELN ODER KLAMMERN

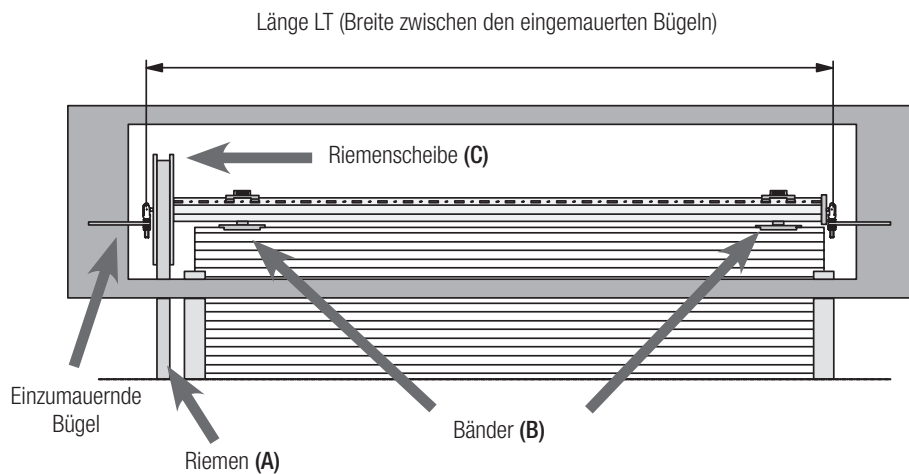


Abb. 3

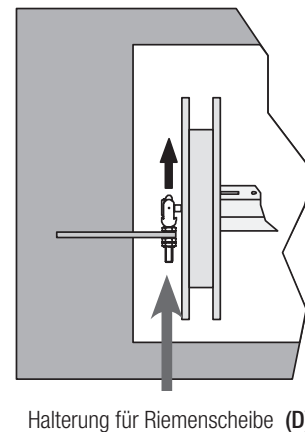


Abb. 4

ANMERKUNG: DIE LÄNGE „LT“ MUSS ZWISCHEN DEN BEIDEN ABSTÄNDEN DER BOHRUNGEN DER EINGEMAUERTEN BÜGEL GEMESSEN WERDEN

1. Den Rollpanzer vollkommen absenken.
2. Den Riemen (Abb. 3, Bez. A) aus der Riemenscheibe (Abb. 3, Bez. C) herausnehmen und die Bänder (Abb. 3, Bez. B) aus der bestehenden Welle lösen.
3. Die Riemenscheibenhalterung aus der Klammer (Abb. 4, Bez. D) nehmen
4. Die Welle aus dem Rollkasten herausziehen.

2.2 ROLLKASTEN MIT ANGESCHRAUBTEN HALTERUNGEN

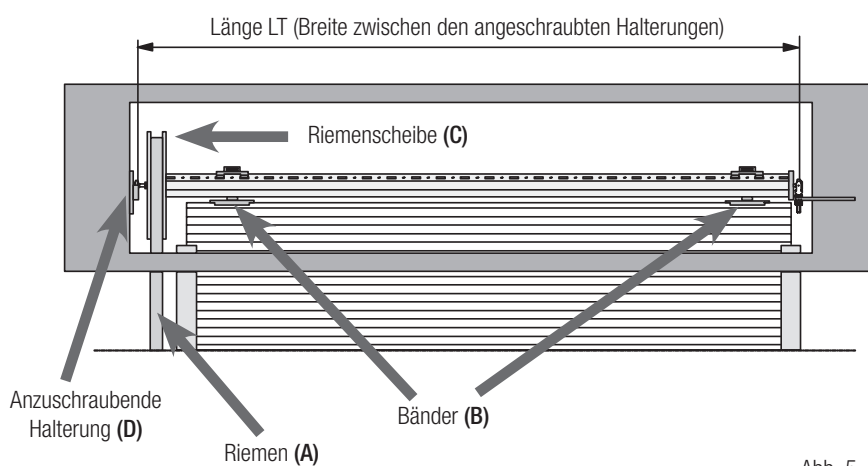


Abb. 5

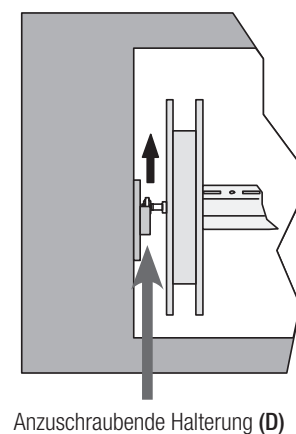


Abb. 6

ANMERKUNG: DIE LÄNGE „LT“ MUSS ZWISCHEN DEN BEIDEN ABSTÄNDEN DER BOHRUNGEN DER ANZUSCHRAUBENDEN HALTERUNGEN GEMESSEN WERDEN

1. Den Rollpanzer vollkommen absenken.
2. Den Riemen (Abb. 5, Bez. A) aus der Riemenscheibe (Abb. 5, Bez. C) herausnehmen und die Bänder (Abb. 5, Bez. B) aus der bestehenden Welle lösen.
3. Die Welle heben, aus der Halterung lösen und anschrauben (Abb. 6, Bez. D).
4. Die Welle aus dem Rollkasten herausziehen

3

MONTAGE DER TELESKOP-WELLE



- HINWEISE: 1) DER BAUSATZ FÜR DIE TELESKOP-WELLE JACK MUSS JE NACH LÄNGE „LT“ (ABB. 3 oder 5) ZUSAMMENGEBAUT WERDEN
 2) DIE LÄNGE „LT“ ÜBERSCHREITET DAS MASS DER ZU MONTIERENDEN TELESKOP-WELLE UM ETWA 4 - 6 cm.
 3) DIE OBERHALB VON MOTORHÜLSE UND HAUBE (Abb. 1, Bez. 1 - 2) MONTIERTEN PLATTEN (Abb. 7, Bez. A) MÜSSEN WÄHREND DER MONTAGE DER ELEKTROWELLE AUF DER AUSSENSEITE DER FESTSTEHENDEN WELLE LAUFEN.

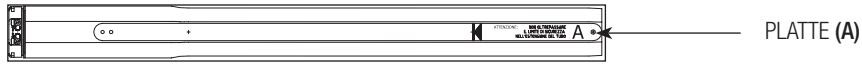


Abb. 7

3.1 BREITE LT ZWISCHEN 75 UND 95 cm

Bei Montagen mit einer Länge LT (Abb. 3-5) zwischen 95 (max.) und 75 (min.) cm ist die feststehende Welle (Abb. 1, Bez. 3) mit der intern eingesetzten Motorhülse (Abb. 1, Bez. 1) zu verwenden.

Zum Erzielen des Mindestwerts muss die Teleskopwelle mit einer Eisensäge auf 70 cm gekürzt werden. (Abb. 8)

Zum Erzielen des Höchstwerts die feststehende Welle bis zum Anschlag auf die Motorhülse schieben (Länge der Welle 90 cm).

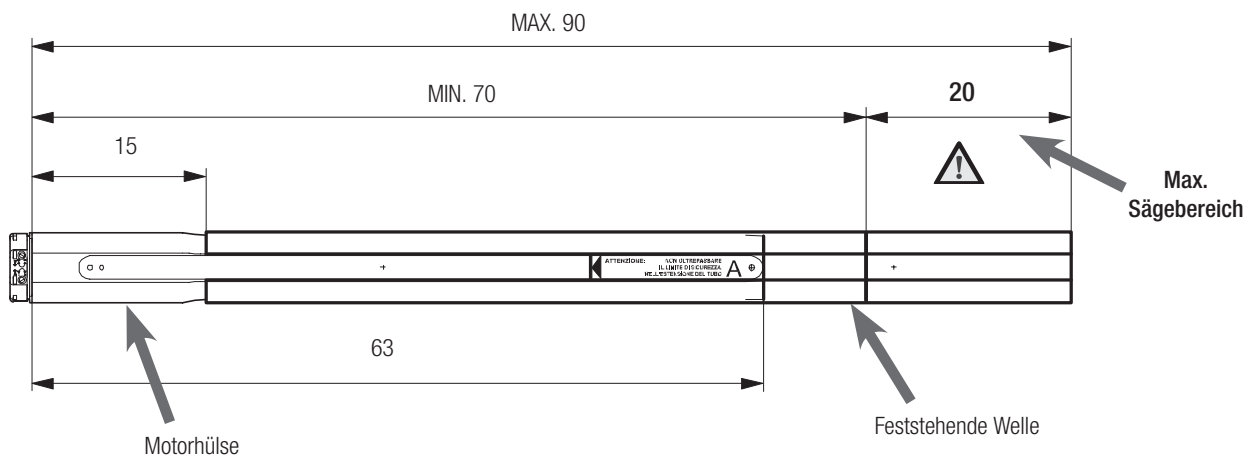


Abb. 8

3.2 BREITE LT ZWISCHEN 95 und 128 cm

Bei Montagen mit einer Länge LT (Abb. 3-5) zwischen 128 (max.) und 95 (min.) cm ist die feststehende Welle (Abb. 1, Bez. 3) mit der intern eingesetzten Motorhülse (Abb. 1, Bez. 1) zu verwenden.

Zum Erzielen des Mindestwerts die feststehende Welle bis zum Anschlag auf die Motorhülse schieben (Länge der Welle 90cm).

Zum Erzielen des Höchstwerts die feststehende Welle aus der Motorhülse bis zur auf der Platte markierten Sicherheitsgrenze herausziehen. (Abb. 9, Bez. A) (Länge der Welle 122 cm)

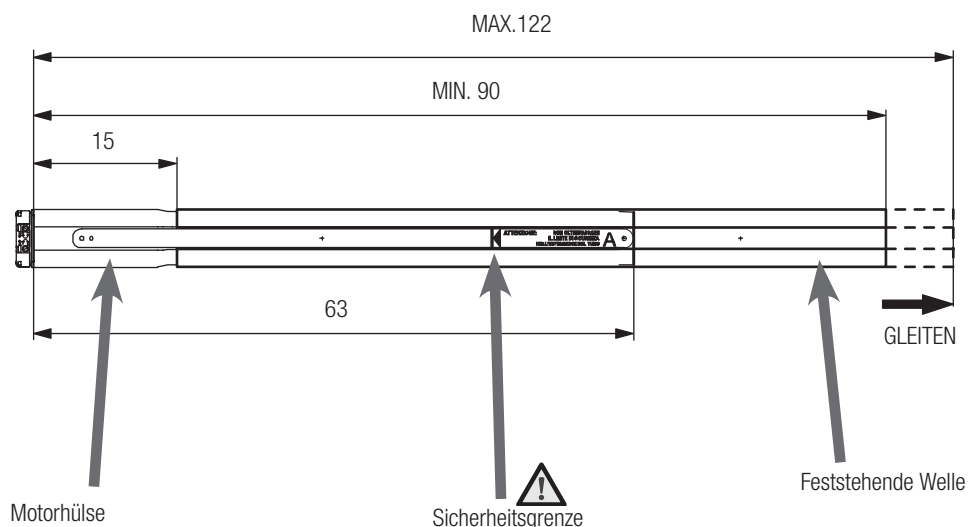


Abb. 9



BEIM SCHIEBEN DER MOTORHÜLSE ZUR AUSSENSEITE DER FESTSTEHENDEN WELLE DIE SICHERHEITSGRENZE NIEMALS ÜBERSCHREITEN (Abb. 9, Bez. A)

3.3 BREITE LT ZWISCHEN 131 und 175 cm

Bei Montagen mit einer Länge LT (Abb. 3-5) zwischen 175 (max.) und 131 (min.) cm sind die Hülsen von Motor und Haube (Abb. 1, Bez. 1 - 2) sowie die feststehende Welle (Abb. 1, Bez. 3) zu verwenden.

Zum Erzielen des Mindestwerts die beiden Hülsen (Abb. 10, Bez. A-C) vollständig in die feststehende Welle einsetzen (Abb. 10, Bez. B) (Länge der Welle 126 cm). Zum Erzielen des Höchstwerts die beiden Hülsen (Abb. 10, Bez. A-C) bis zur auf der Platte markierten Sicherheitsgrenze aus der Welle (Abb. 10, Bez. D) herausziehen (Länge der Welle 170 cm).

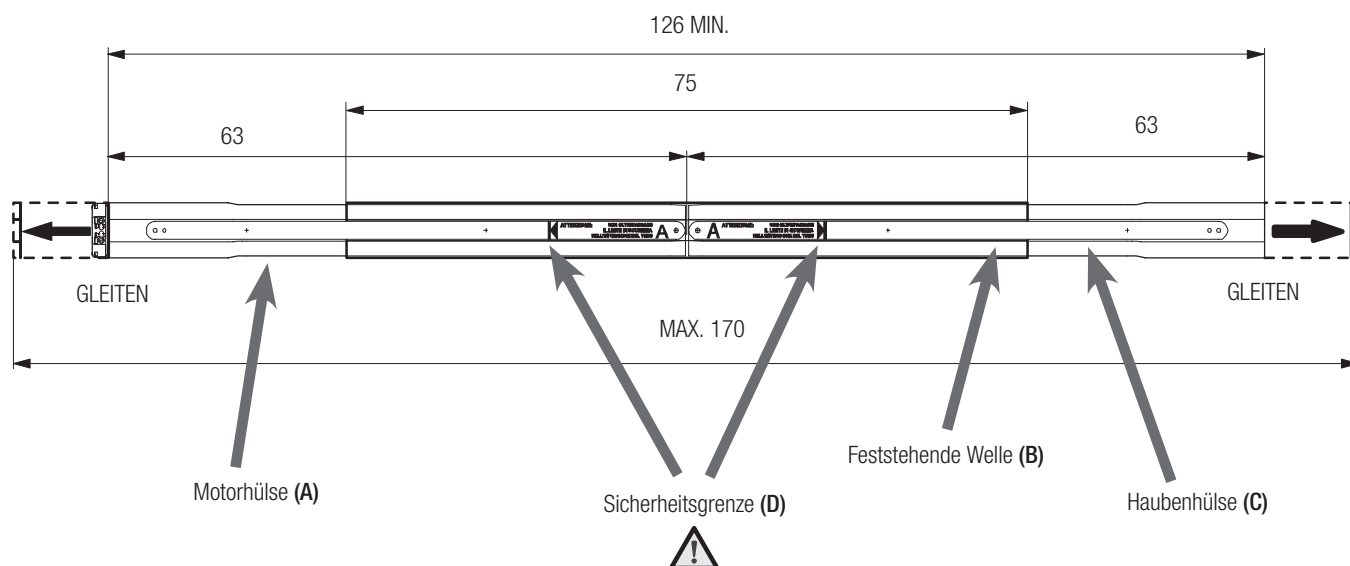


Abb. 10

! BEIM SCHIEBEN DER HÜLSEN ZUR AUSSENSEITE DER FESTSTEHENDEN WELLE DIE SICHERHEITSGRENZE NIEMALS ÜBERSCHREITEN (Abb. 10, Bez. D)

4 EINBAU DER HAUBE

Je nach Art der zuvor vorgenommenen und im Kapitel 3 beschriebenen Montage der Elektrowelle die Anweisungen in den nachfolgenden Abschnitten befolgen.

! ACHTUNG: FÜR DEN EINBAU DER HAUBE EINEN GUMMIHAMMER VERWENDEN (Abb. 11-12)

4.1 IN DEN KAPITELN 3.1 UND 3.2 BESCHRIEBENE MONTAGEARBEITEN (Abb. 8-9)

Die Haube (Abb. 1, Bez. 5) muss direkt auf die feststehende Welle montiert werden (Abb. 1, Bez. 3). Siehe Abbildung 11

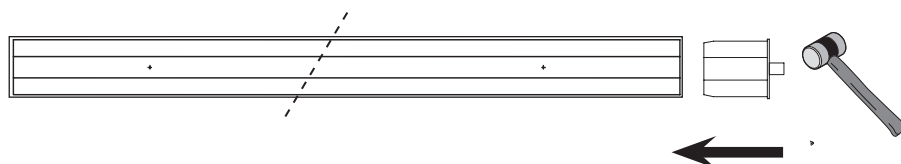


Abb. 11

4.2 IM KAPITEL 3.3 BESCHRIEBENE MONTAGEARBEITEN (Abb. 10)

Die Haube (Abb. 1, Bez. 5) muss in der Haubenhülse montiert werden (Abb. 1, Bez. 2). Siehe Abbildung 12

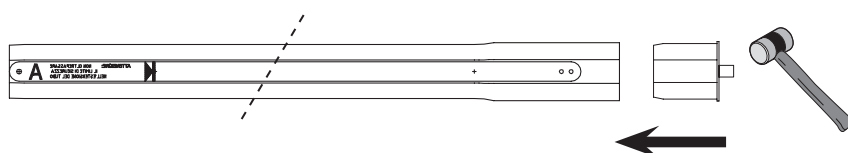


Abb. 12

5 MONTAGE DER IM LIEFERUMFANG DES BAUSATZES ENTHALTENEN HALTERUNGEN

5.1 HALTERUNGEN MIT EINZUMAUERNDEN BÜGELN

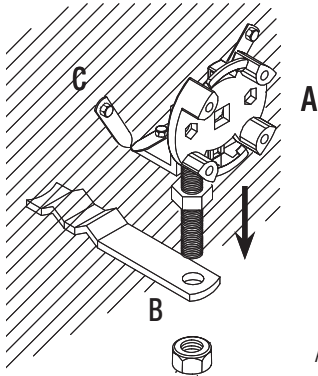


Abb 13

1. Die verstellbare Motorhalterung (Bez. **A**) an der Öffnung des eingemauerten Bügels befestigen (Bez. **B**), laut Abbildung 13.
2. Die Motorhalterung an den Platten C (Abb. 1, Bez. **6**) mit Hilfe von Bolzen/Muttern/Unterlegscheiben M5 (Abb. 1, Bez. **13**) befestigen.
3. Für die Höhenverstellung der Halterung und die Befestigung der Platten wird auf das Kapitel 6 verwiesen.

5.2 HALTERUNGEN MIT SCHRAUBWINKEL

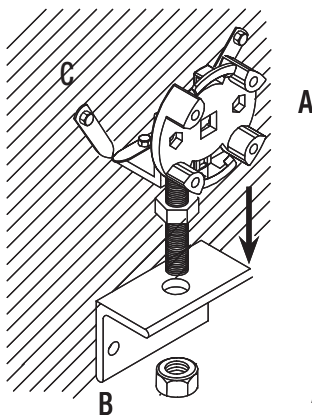


Abb. 14

Wenn kein einzumauernder Bügel zur Verfügung steht, kann der Schraubwinkel verwendet werden (Abb. 1, Bez. **4**):

1. Die Winkelhalterung (Bez. **B**) mit den entsprechenden Dübeln am Mauerwerk befestigen. (Abb. 1, Bez. **13**).
2. Die verstellbare Motorhalterung (Abb. 14, Bez. **A**) an der Öffnung des Winkeleisens befestigen (Bez. **B**), laut Abbildung 14.
3. Die Motorhalterung an den Platten C (Abb. 1, Bez. **6**) mit Hilfe von Bolzen/Muttern/Unterlegscheiben M5 (Abb. 1, Bez. **13**) befestigen.
4. Für die Höhenverstellung der Halterung und die Befestigung der Platten wird auf das Kapitel 6 verwiesen.

5.3 HALTERUNG DER HAUBE

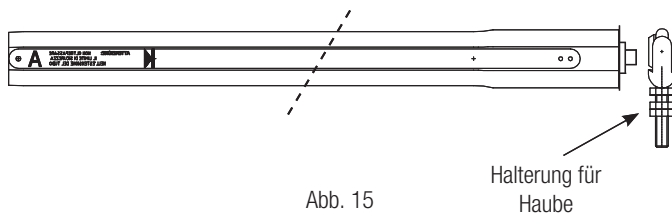


Abb. 15

Halterung für
Haube

Für den eventuellen Einbau der im Bausatz enthaltenen Halterung für die Haube (Abb. 1, Bez. **11**) wird auf die Anweisungen in den Abschnitten 5.1 und 5.2 verwiesen.

Das Verfahren für die Montage entspricht dem für die Motorhalterung mit dem einzigen Unterschied, dass die Platten nicht verwendet werden.

6 MONTAGE DER ELEKTROWELLE IM ROLLKASTEN

ANMERKUNG: Die Elektrowelle kann sowohl mit der Motorhülse nach rechts als auch nach links ausgerichtet montiert werden.

Nach der sachgerechten Montage der Halterungen entsprechend den Beschreibungen im Kap. 5 die zusammengebaute Elektrowelle im Rollkasten montieren:

1. Das Kopfteil des Motors in den auf der Motorhalterung befindlichen Schnellanschluss einsetzen (Abb. 16, Bez. **A**). Der Motor muss so ausgerichtet sein, dass alle Einstellschrauben der Endschalter zugänglich sind (Abb. 16, Bez. **B**).
2. Die Teleskop-Elemente der Elektrowelle so weit schieben, bis die Haube auf dem Lager in der Halterung eingesetzt ist (Abb. 16, Bez. **C**).
3. Sicherstellen, dass die Welle perfekt waagrecht positioniert ist und hierzu eventuell die Höhe der Halterungen (Abb. 16, Bez. **A-C**) über Mutter-Kontermutter ändern.
4. Die Platten der Motorhalterung mit den entsprechenden Dübeln (Abb. 1, Bez. **13**) am Mauerwerk (Abb. 13-14, Bez. **C**) befestigen.
5. An den Führungsöffnungen auf den Platten (Abb. 16, Bez. **D**) mit einem Eisenbohrer \varnothing 5 mm bohren,
6. Die im Lieferumfang enthaltenen selbstschneidenden Schrauben (Abb. 1, Bez. **13**) in die Bohrlöcher (Abb. 16, Bez. **D**) einschrauben und dadurch die Elemente der Welle fest miteinander verbinden.

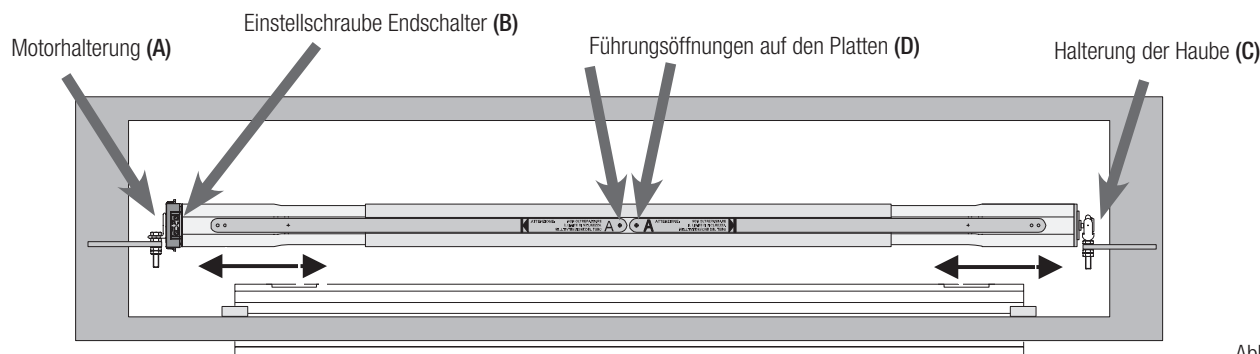


Abb. 16

7

ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE



- HINWEISE:** 1) Vor Arbeiten an der Anlage die Stromzufuhr unterbrechen.
2) Einen Sicherungsautomaten mit allpoliger Unterbrechung und Öffnungsabstand der Kontakte mindestens 3mm im Versorgungsnetz der Automation einbauen

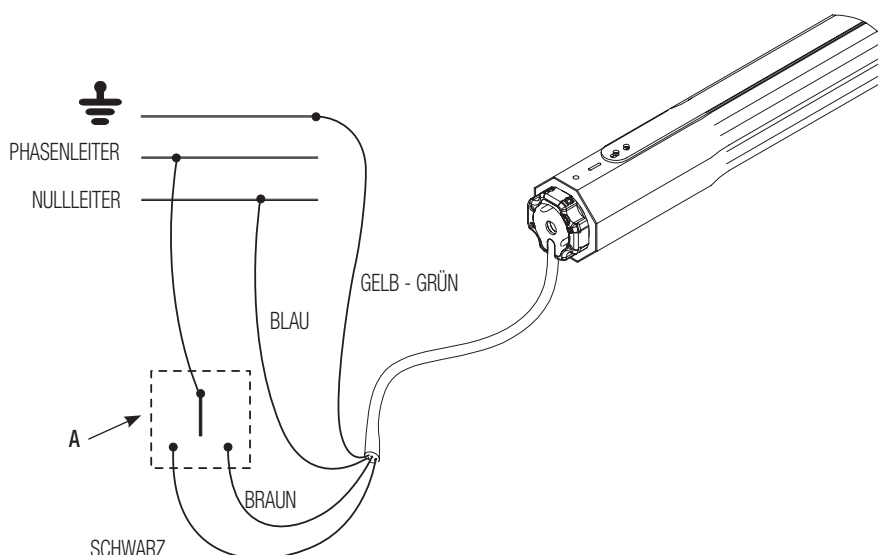


Abb. 17

1. Die Drähte der Elektrowelle an den doppel-Taster mit mechanischer Verriegelung entsprechend dem Plan in Abb. 17 anschließen
2. Den doppel-Taster mit mechanischer Verriegelung laut Abb. 17 an die Anlage anschließen.
3. Die Elektrowelle mit Strom versorgen.
4. Die AUF-Taste drücken und sicherstellen, dass die Welle sich in Wickelrichtung dreht.
5. Bei falscher Drehrichtung die Stromzufuhr unterbrechen, im doppel-Taster mit mechanischer Verriegelung (Abb. 17, Bez. A) den schwarzen mit dem braunen Draht vertauschen und dann den einwandfreien Betrieb prüfen.
6. Die AB-Taste so lange drücken, bis der Motor anhält (**MIT DER AUSFÜHRUNG DIESES VORGANGS WURDEN DIE ENDSCHALTER BEIM SCHLIESSEN BEREITS EINGESTELLT, SIEHE KAP. 9**).

8

BEFESTIGUNG DES ROLLPANZERS AN DER ELEKTROWELLE

Für die Befestigung des Rollpanzers an der Elektrowelle sind die Bänder (Abb. 1, Bez. 7), die Klammern für die Bandbefestigung (Abb. 1, Bez. 9) sowie eventuell die Wellenhaken (Abb. 1, Bez. 8) zu verwenden.



ACHTUNG: Für die Montage der Bänder auf keinen Fall Schrauben verwenden - der in der Welle integrierte Motor könnte beschädigt werden.

1. Das Band durch die Durchgangsöffnung im Rollpanzer ziehen (Abb. 18, Bez. A)
2. Die Schraube, mit der die Platte festgezogen ist, lockern (Abb. 16, Bez. D)
3. Das Band zuerst unter, dann über die Platte der Welle führen. (Abb. 18, Bez. A-B).
4. Die Klammern einsetzen und die Länge des Bands so einstellen, dass dieses leicht gespannt ist. (Abb. 18, Bez. B-C)
5. Die Klammern für die Bandbefestigung mit einer Zange festziehen (Abb. 18 Bez. C)
6. Die zuvor gelockerte Schraube auf der Platte wieder festziehen.
7. Sicherstellen, dass Elektrowelle/Rollpanzer korrekt und fest miteinander verbunden sind.



ANMERKUNG: Die Bänder sind an den Anschlüssen auf dem Rollpanzer zu positionieren (Abb. 18-19)

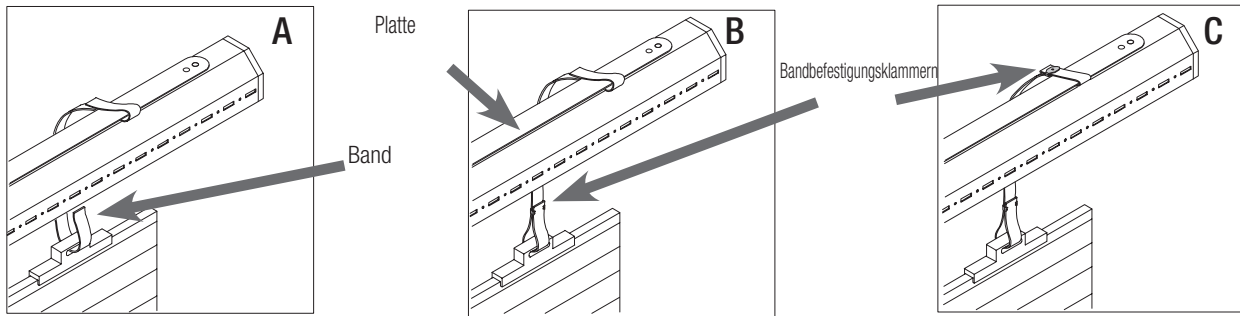


Abb. 18



ANMERKUNG: Wenn die Platte für die Befestigung der Bänder nicht verwendet werden kann, die Wellenhaken (Abb. 1, Bez. 8) benutzen und in die entsprechenden Aussparungen der feststehenden Welle laut Abbildung 19 einsetzen.

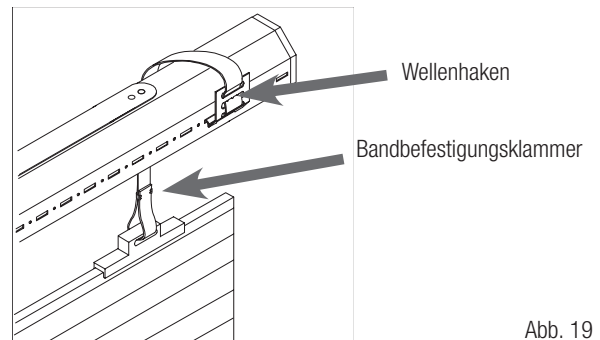


Abb. 19

9.1 ZUSAMMENHANG ZWISCHEN DREHRICHTUNG DER WELLE UND ENDSCHALTERPFEILEN

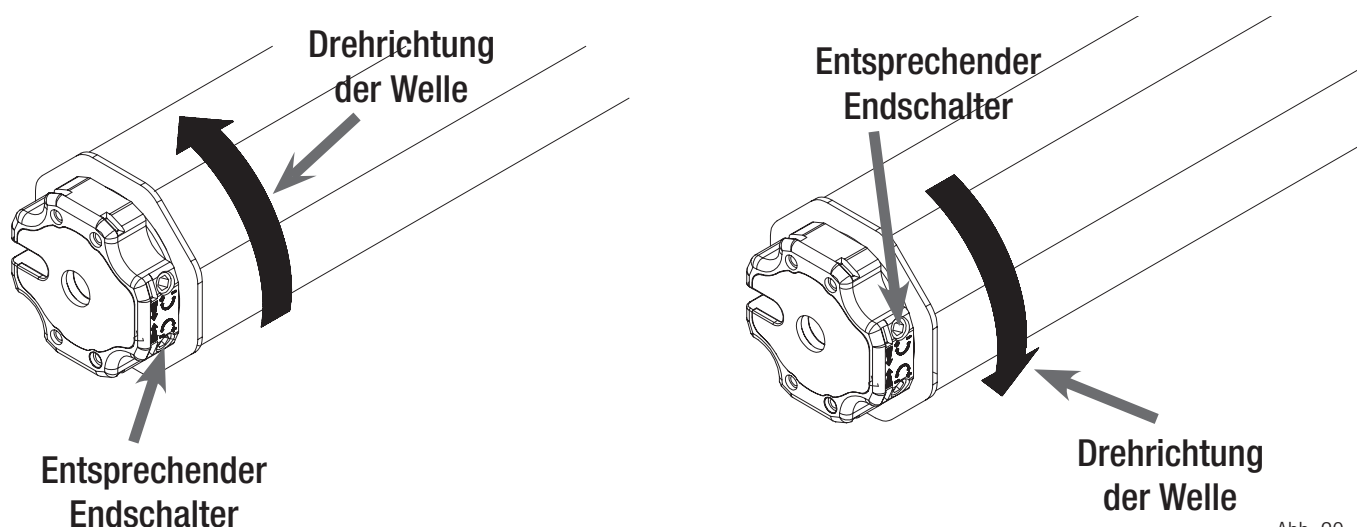


Abb. 20

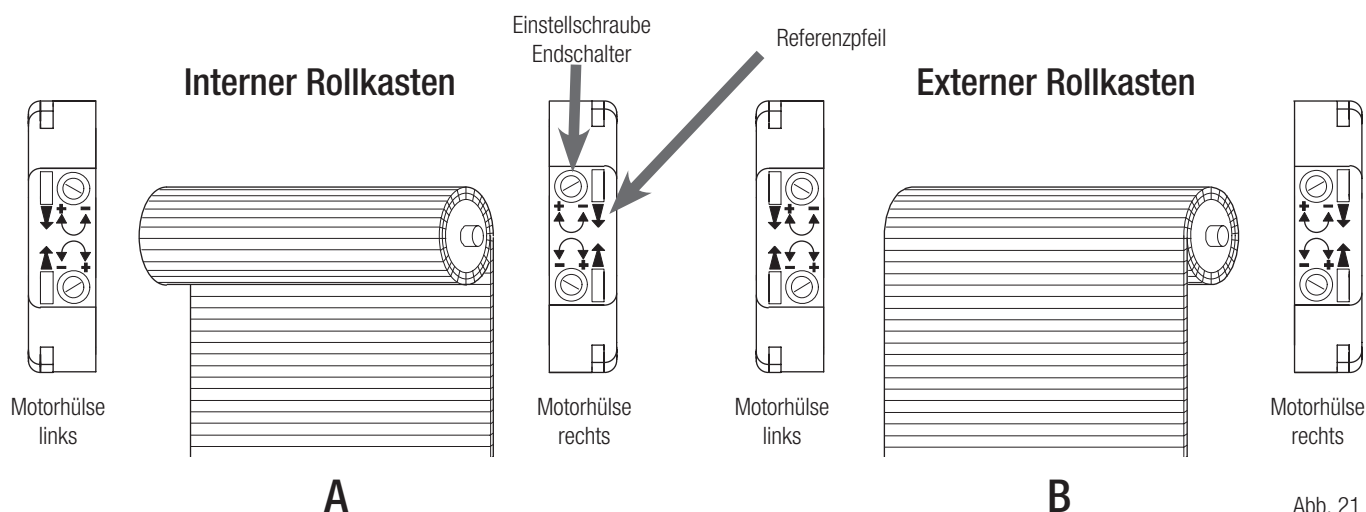


Abb. 21

9.2 KONFIGURATION MIT INTERNEM ROLLKASTEN (Abb. 21, Bez. A)

9.2.1 MOTOR LINKS ODER RECHTS

Einstellung des Endschalters beim Schließen: Die AB-Taste auf dem Doppel-Taster mit mechanischer Verriegelung gedrückt halten, mit dem Werkzeug für die Endschaltereinstellung (Abb. 1, Bez. 12) die entsprechende Einstellschraube am Pfeil nach oben drehen: zur Erhöhung des Hubwegs des Rollpanzers im Uhrzeigersinn, gegen den Uhrzeigersinn zur Verminderung des Hubwegs.

Einstellung des Endschalters beim Öffnen: Die AUF-Taste auf dem Doppel-Taster mit mechanischer Verriegelung gedrückt halten, mit dem Werkzeug für die Endschaltereinstellung (Abb. 1, Bez. 12) die entsprechende Einstellschraube am Pfeil nach unten drehen: zur Erhöhung des Hubwegs des Rollpanzers im Uhrzeigersinn, gegen den Uhrzeigersinn zur Verminderung des Hubwegs.

Nach den Einstellungen einen Test für Öffnung/Schließen durchführen, um die korrekte Einstellung der Endschalter zu überprüfen.

9.3 KONFIGURATION MIT EXTERNEM ROLLKASTEN (Abb. 21, Bez. B)

9.3.1 MOTOR LINKS ODER RECHTS

Einstellung des Endschalters beim Schließen: Die AB-Taste auf dem doppel-Taster mit mechanischer Verriegelung gedrückt halten, mit dem Werkzeug für die Endschaltereinstellung (Abb. 1, Bez. 12) die entsprechende Einstellschraube am Pfeil nach unten drehen: zur Erhöhung des Hubwegs des Rollpanzers im Uhrzeigersinn, gegen den Uhrzeigersinn zur Verminderung des Hubwegs.

Einstellung des Endschalters beim Öffnen: Die AUF-Taste auf dem doppel-Taster mit mechanischer Verriegelung gedrückt halten, mit dem Werkzeug für die Endschaltereinstellung (Abb. 1, Bez. 12) die entsprechende Einstellschraube am Pfeil nach oben drehen: zur Erhöhung des Hubwegs des Rollpanzers im Uhrzeigersinn, gegen den Uhrzeigersinn zur Verminderung des Hubwegs.

Nach den Einstellungen einen Test für Öffnung/Schließen durchführen, um die korrekte Einstellung der Endschalter zu überprüfen.

Der Rohrmotor JACK RADIO kann sowohl über die Fernsteuerung, als auch über eine Taste mit Schrittbetriebsteuerung gesteuert werden.

NUR ÜBER FERNSTEUERUNG GESTEUERTE AUTOMATION

Für diese Art der Konfiguration sind der blaue und der braune Draht des Motors an das Stromnetz und der gelbgrüne Draht an die Erdung anzuschließen. **Der schwarze Draht muss nicht angeschlossen werden.**

SOWOHL ÜBER FERNSTEUERUNG ALS AUCH ÜBER TASTE GESTEUERTE AUTOMATION

Für diese Art der Konfiguration den Motor entsprechend dem Schaltplan in Abb. 22 anschließen.

 Die Taste verfügt über eine Schrittbetriebsteuerungslogik und sendet bei jedem Tastendruck einen Impuls an den Motor (BEISPIEL: ERSTER IMPULS AUF - ZWEITER IMPULS STOPP - DRITTER IMPULS AB usw.). Nach einem AB- oder AUF Befehl läuft der Motor so lange, bis der entsprechende Endanschlag erreicht ist.

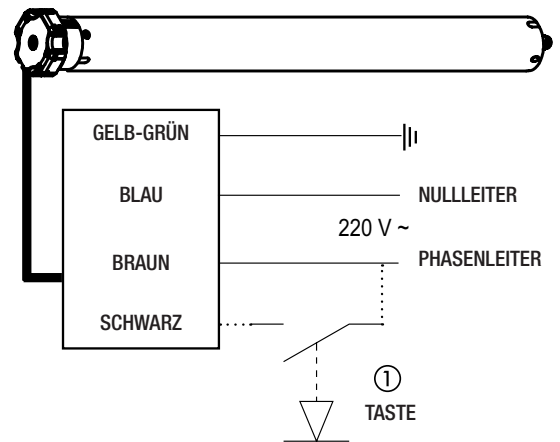


Abb. 22

10.1 VERWENDUNG DER FUNKSTEUERUNGEN

Bei der Fernsteuerung bewirkt jeder einzelne Druck der AUF- oder AB-Taste eine komplette Bewegung.

Zum Anhalten einer Bewegung ist die STOPP-Taste zu drücken, anderenfalls läuft der Motor, bis der entsprechende Endanschlag erreicht ist.

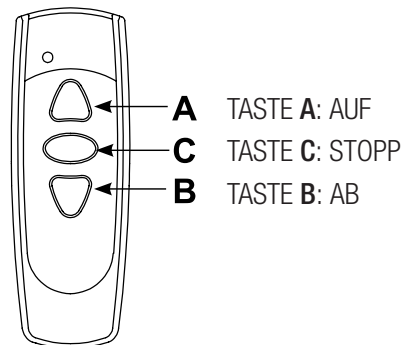


Abb. 23

10.2 EINSPEICHERUNG DES ERSTEN SENDERS

Je nach Konfiguration Ihrer Installation (Abb. 24) sind die in den nachfolgenden Abschnitten aufgeführten Anweisungen zu beachten.

TYP 1 und 4

1. Den Motor mit Strom versorgen. Der in den Motor integrierte Empfänger tritt in die Programmierungsphase ein und bewirkt, dass sich der Motor 1 Sekunde lang in beide Richtungen bewegt.
2. Die Taste **B** (AB) des Senders binnen 15 Sekunden drücken.
3. Zur Bestätigung der korrekten Programmierung bewegt sich der Motor erneut 1 Sekunde lang in beide Richtungen.
4. Einige kurze Bewegungen AUF, Stopp und AB schalten, um den einwandfreien Betrieb zu prüfen.

TYP 2 und 3

1. Den Motor mit Strom versorgen. Der in den Motor integrierte Empfänger tritt in die Programmierungsphase ein und bewirkt, dass sich der Motor 1 Sekunde lang in beide Richtungen bewegt.
2. Die Taste **A** (AUF) des Senders binnen 15 Sekunden drücken.
3. Zur Bestätigung der korrekten Programmierung bewegt sich der Motor erneut 1 Sekunde lang in beide Richtungen.
4. Einige kurze Bewegungen AUF, Stopp und AB schalten, um den einwandfreien Betrieb zu prüfen.

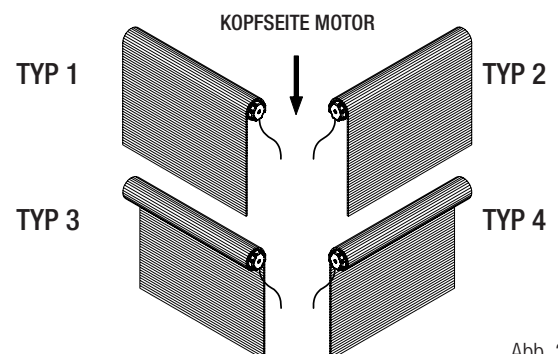


Abb. 24

 Wenn die Einspeicherung nicht erfolgreich abgeschlossen wird, einen Reset-Befehl geben (Kap. 10.4) und den Vorgang wiederholen.

10.3 HINZUFÜGEN VON WEITEREN FUNKSTEUERUNGEN

1. Die STOPP-Taste des bereits eingespeicherten Senders 5 Sekunden lang drücken. Der Motor läuft 1 Sekunde lang in beide Richtungen.
2. Die AUF-Taste innerhalb von 5 Sekunden und die AB-Taste innerhalb der nächsten 5 Sekunden drücken. Der Motor läuft 1 Sekunde lang in beide Richtungen.
3. Die AUF-Taste des NEUEN Senders binnen 5 Sekunden drücken. Wenn der neue Sender korrekt einprogrammiert wurde, läuft der Motor 1 Sekunde lang in beide Richtungen.
4. Wenn der Sender nicht erfolgreich eingespeichert wurde, den Vorgang wiederholen.



Auf jedem Empfänger können bis zu 32 Sender eingespeichert werden. Wenn der gesamte Speicherplatz des Empfängers besetzt ist, läuft der Motor 2 Mal in beide Richtungen.

10.4 SPEICHER DES INTERNEN EMPFÄNGERS LÖSCHEN (RESET)

1. Die Stromzufuhr zum Motor unterbrechen.
2. Den schwarzen Draht mit dem braunen Draht verbinden (Bei Taste mit Schrittbetriebsteuerung diese einfach drücken, ohne die Verbindung herzustellen).
3. Den Motor mit Strom versorgen.
4. Nach etwa 5 Sekunden läuft der Motor 1 Sekunde lang in beide Richtungen. Dadurch wird signalisiert, dass der Speicher vollständig gelöscht wurde.
5. Die Stromzufuhr zum Motor erneut unterbrechen.
6. Den schwarzen und den braunen Draht abklemmen (Bei Taste mit Schrittbetriebsteuerung die Taste loslassen).

10.5 SENDER TECHNISCHE DATEN

Spannungsvers.	1x 3V-Batterie, CR 2032
Stromaufnahme	10 mA
Frequenz	868,30 MHz
Modulation	FSK
Betriebstemperatur	-20°C / +55°C
Reichweite	im Freien: ca. 100 m im Gebäude: ca. 30 m
Abmessungen	110 x 38 x 14 mm (ohne Wandhalter)
Gewicht	37 g (inklusive Batterie, ohne Wandhalter)

KIT RODILLO ELÉCTRICO TELESCÓPICO JACK

1 DESCRIPCIÓN Y CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

1.1 COMPONENTES DEL KIT JACK

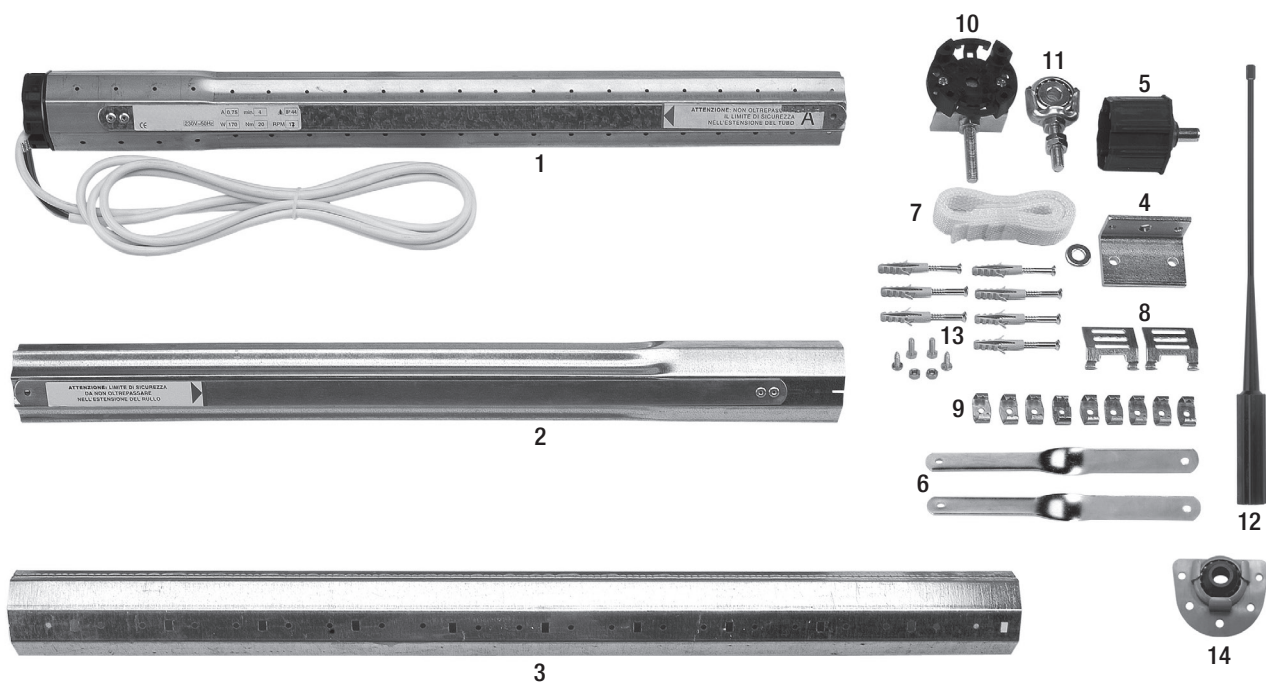


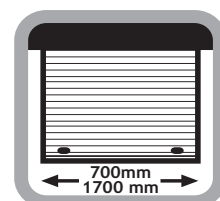
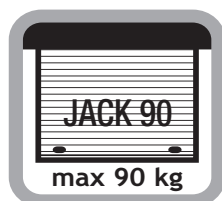
Fig. 1

1. Manguito motor (Cant. 1)
2. Manguito tapa (Cant. 1)
3. Rodillo fijo (Cant. 1)
4. Soporte de escuadra (Cant. 1)
5. Tapa (Cant. 1)
6. Placas para fijación del soporte motor (Cant. 2)
7. Cinta (Cant. 3)
8. Ganchos para rodillo (Cant. 2)
9. Grapa de sujeción de la cinta (Cant. 6)
10. Soporte motor regulable (Cant. 1)
11. Soporte tapa regulable provisto de cojinete (Cant. 1)
12. Útil de regulación de los finales de carrera (Cant. 1)
13. Tornillería (Cant. 7 tacos de pared, Cant. 2 tornillos autorroscantes, Cant. 2 pernos / tuercas / arandelas M5)
14. Soporte tapa de pared provisto de cojinete (Cant. 1)

En la versión RADIO el Kit contiene un motor con receptor incorporado y el mando a distancia.



1.2 LÍMITES DE UTILIZACIÓN



! ADVERTENCIAS: NO EXCEDA LOS LÍMITES DE USO

1.3 ELECCIÓN DEL MODELO

PERSIANAS DE PLÁSTICO / ALUMINIO

← L →	70-90 cm	90-110 cm	110-130 cm	130-150 cm	150-170 cm
270 cm				JACK 60	
250 cm				JACK 90	
230 cm					
210 cm	JACK 30				
190 cm					
170 cm					
150 cm					

PERSIANAS DE MADERA, HIERRO Y ALUMINIO EXTRUÍDO

← L →	70-90 cm	90-110 cm	110-130 cm	130-150 cm	150-170 cm
270 cm		JACK 60 - JACK 90			
250 cm		JACK 60 - JACK 90			
230 cm					
210 cm	JACK 30				
190 cm					
170 cm					
150 cm					

1.4 CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS DEL MOTOR TUBULAR

TIPO	PAR (Nm)	PESO ELEVADO (kg)	VELOCIDAD (Rpm)	FRECUENCIA (Hz)	TENSIÓN (V ~)	POTENCIA (W)	CORRIENTE (A)	ÍNDICE DE PROTECCIÓN (IP)
JACK 30	15	30	17	50	230	200	0,8	44
JACK 60	30	60	17	50	230	285	1,3	44
JACK 90	50	90	12	50	230	310	1,4	44

! NOTA: El motor tubular está situado en el interior del manguito motor (fig. 1 ref. 1)

1.5 DIMENSIONES

! NOTA: Todas las medidas están expresadas en centímetros

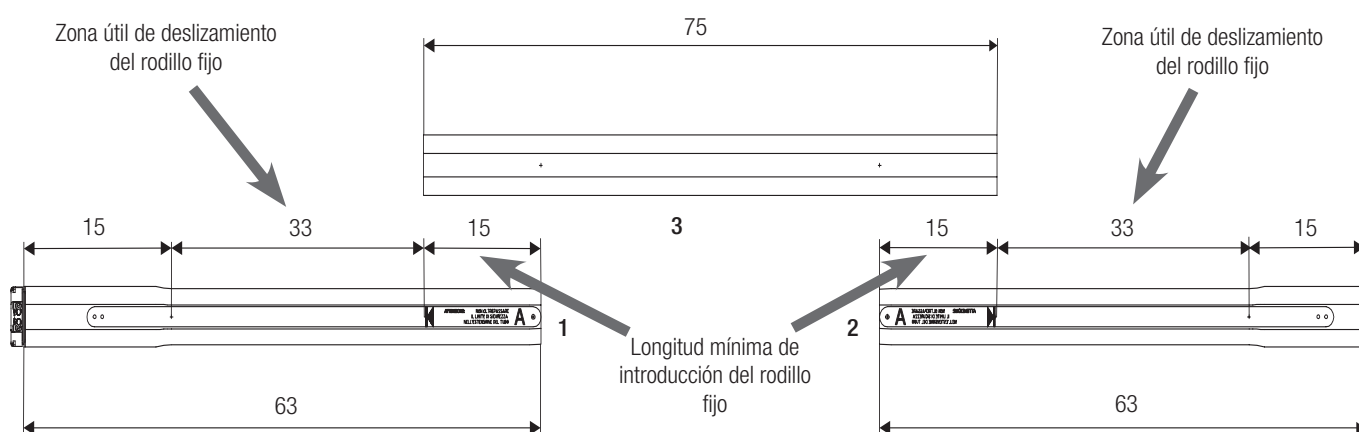


Fig. 2

2 SUSTITUCIÓN DEL RODILLO DE ENROLLADO EXISTENTE

2.1 CAJA CON BRIDAS O ANCLAJES EN OBRA

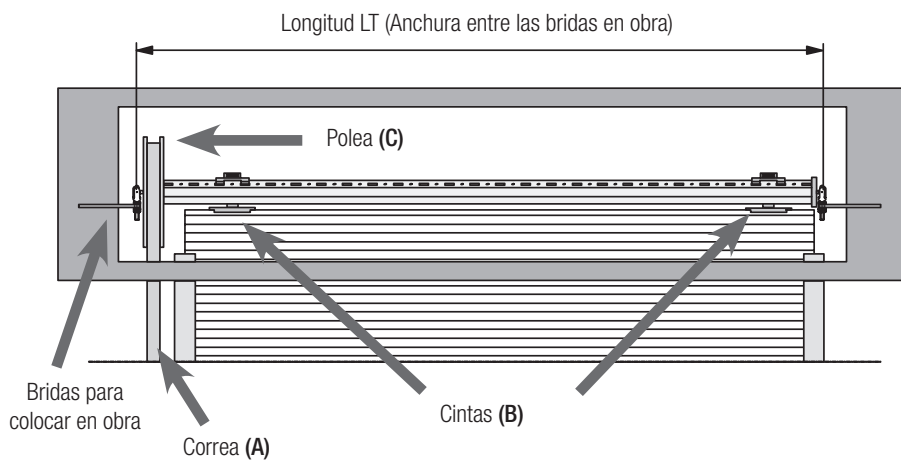


Fig. 3

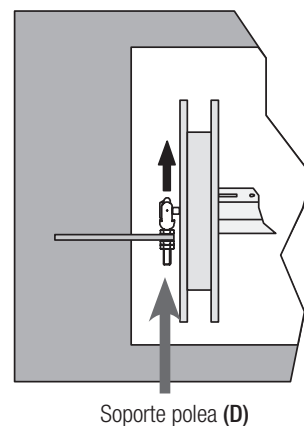


Fig. 4

NOTA: LA LONGITUD "LT" DEBE MEDIRSE ENTRE LOS DOS EJES DE LOS ORIFICIOS DE LAS BRIDAS COLOCADAS EN OBRA

1. Baje completamente la persiana.
2. Libere la correa (fig. 3 ref. A) de la polea (fig. 3 ref. C) y desenganche las cintas (fig. 3 ref. B) del rodillo existente.
3. Quite el soporte polea del anclaje (fig. 4 ref. D).
4. Extraiga el rodillo de la caja.

2.2 CAJA CON SOPORTES ATORNILLADOS

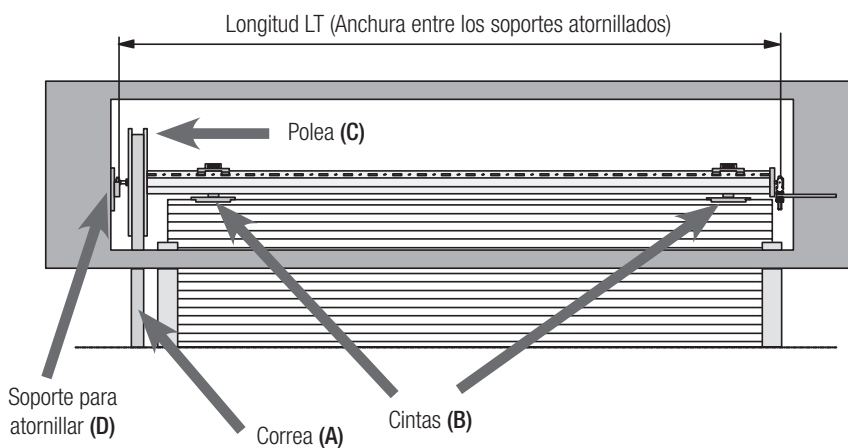


Fig. 5

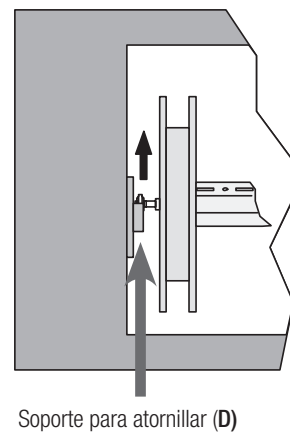


Fig. 6

NOTA: LA LONGITUD "LT" DEBE MEDIRSE ENTRE LOS DOS EJES DE LOS SOPORTES QUE SE HAN DE ATORNILLAR

1. Baje completamente la persiana.
2. Libere la correa (fig. 5 ref. A) de la polea (fig. 5 ref. C) y desenganche las cintas (fig. 5 ref. B) del rodillo existente.
3. Levante el rodillo para liberarlo del soporte que se ha de atornillar (fig. 6 ref. D).
4. Extraiga el rodillo de la caja.

3 ENSAMBLAJE DEL RODILLO TELESCÓPICO

- ADVERTENCIAS:**
- 1) EL KIT RODILLO TELESCÓPICO JACK DEBE ENSAMBLARSE EN FUNCIÓN DE LA LONGITUD "LT" (Fig. 3 ó 5)
 - 2) LA LONGITUD "LT" ES APROXIMADAMENTE 4/6 cm MÁS LARGA QUE LA MEDIDA DEL RODILLO TELESCÓPICO QUE SE HA DE ENSAMBLAR.
 - 3) LAS PLETINAS (Fig. 7 ref. A), MONTADAS ENCIMA DEL MANGUITO MOTOR Y TAPA (Fig. 1 ref. 1 - 2), DURANTE EL ENSAMBLAJE DEL RODILLO ELÉCTRICO DEBEN DESLIZARSE POR EL EXTERIOR DEL RODILLO FIJO.

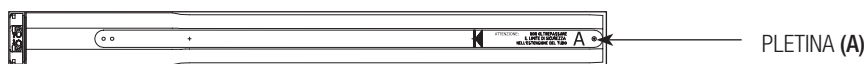


Fig. 7

3.1 ANCHURA LT COMPRENDIDA ENTRE 75 Y 95 cm

Para ensamblajes con longitud LT (Fig. 3-5) comprendida entre 95 cm (máxima) y 75 cm (mínima) hay que utilizar el rodillo fijo (fig. 1 ref. 3) que lleva incorporado en su interior el manguito motor (fig. 1 ref. 1).

Para obtener el valor mínimo corte con una sierra para hierro el rodillo telescópico a 70 cm (fig. 8).

Para obtener el valor máximo, introduzca el rodillo fijo hasta el tope en el manguito motor (Longitud del rodillo 90 cm).

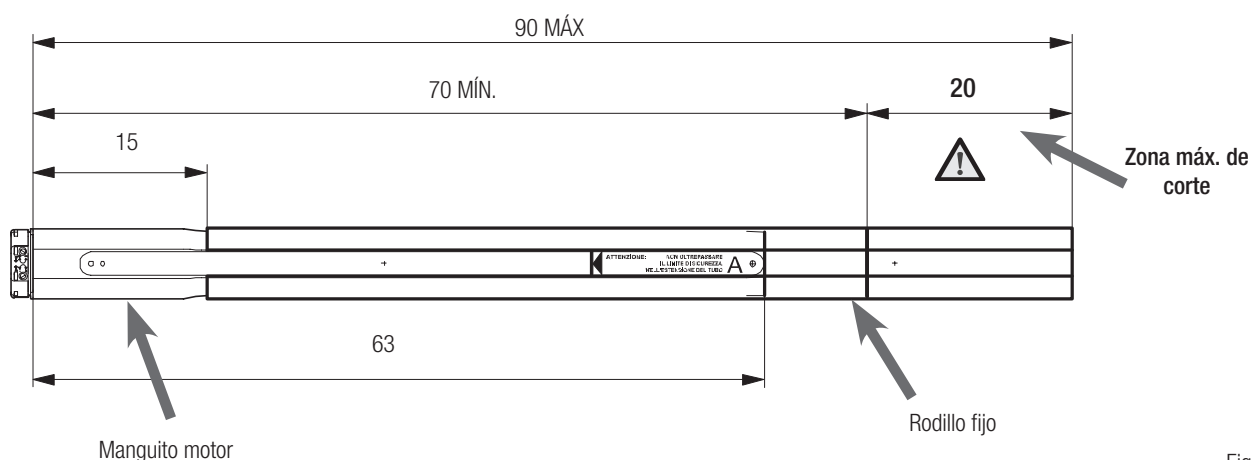


Fig. 8

3.2 ANCHURA LT COMPRENDIDA ENTRE 95 y 128 cm

Para ensamblajes con longitud LT (Fig. 3-5) comprendida entre 128 cm (máxima) y 95 cm (mínima) hay que utilizar el rodillo fijo (fig. 1 ref. 3) que lleva incorporado en su interior el manguito motor (fig. 1 ref. 1).

Para obtener el valor mínimo, introduzca el rodillo fijo hasta el tope en el manguito motor (Longitud del rodillo 90 cm).

Para obtener la medida máxima, extraiga el rodillo fijo del manguito motor hasta el límite de seguridad marcado en la pletina.

(Fig. 9 ref. A) (Longitud del rodillo 122 cm)

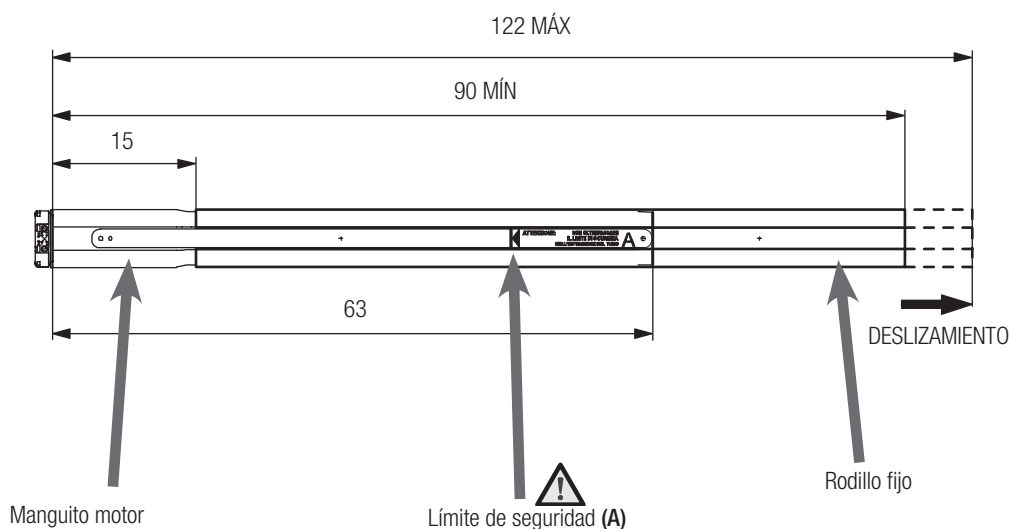


Fig. 9

ADVERTENCIA: CUANDO DESLICE EL MANGUITO MOTOR HACIA EL EXTREMO EXTERNO DEL RODILLO FIJO, PRESTE ATENCIÓN A NO SOBREPASAR NUNCA EL LÍMITE DE SEGURIDAD (Fig. 9 ref.A)

3.3 ANCHURA LT COMPRENDIDA ENTRE 131 y 175 cm

Para ensamblajes con longitud LT (Fig. 3-5) comprendida entre 175 cm (máxima) y 131 cm (mínima) hay que utilizar **los manguitos motor y tapa (Fig. 1 ref. 1 - 2) y el rodillo fijo (Fig. 1 ref. 3).**

Para obtener el valor mínimo introduzca completamente los 2 manguitos (Fig. 10 ref. **A-C**) en el interior del rodillo fijo (Fig. 10 ref. **B**) (Longitud del rodillo 126 cm). Para obtener el valor máximo extraiga los 2 manguitos (Fig. 10 ref. **A-C**) del rodillo, hasta el límite de seguridad marcado en la pletina (Fig. 10 ref. **D**) (Longitud del rodillo 170 cm).

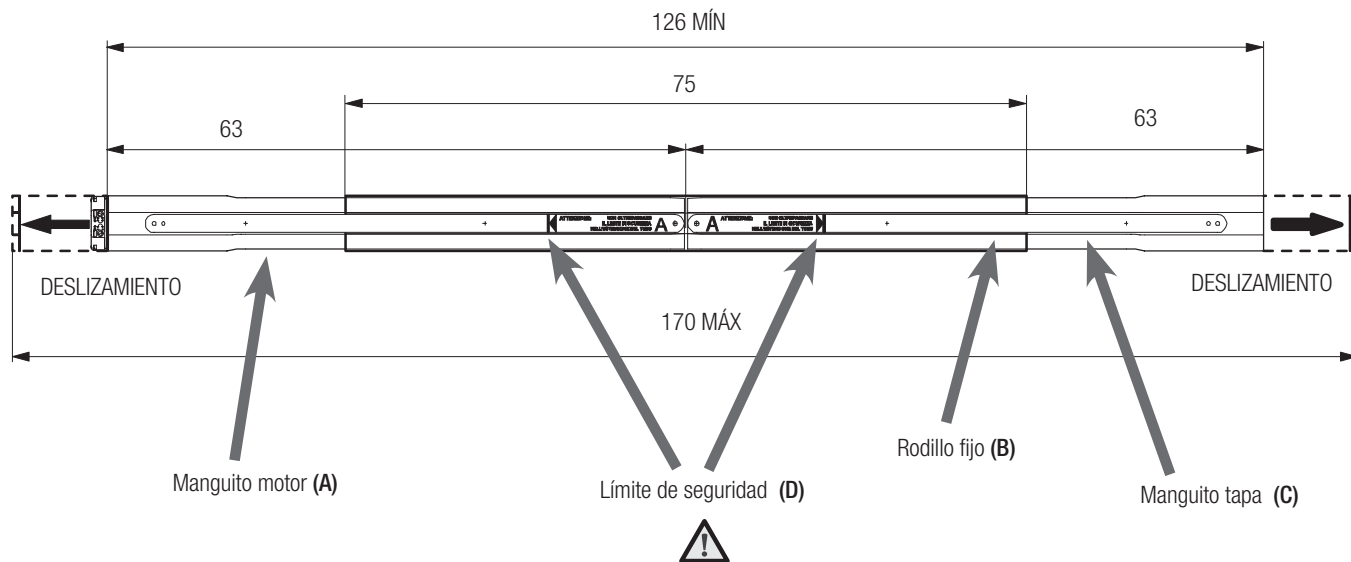


Fig. 10

⚠ CUANDO DESLICE LOS MANGUITOS HACIA LOS EXTREMOS EXTERNOS DEL RODILLO FIJO, PRESTE ATENCIÓN A NO SOBREPASAR NUNCA LOS LÍMITES DE SEGURIDAD (Fig. 10 ref. D)

4 MONTAJE DE LA TAPA

En función del tipo de ensamblaje del rodillo eléctrico realizado con anterioridad, y que se describe en el capítulo 3, proceda como se describe en los siguientes párrafos.

⚠ ATENCIÓN: PARA EL MONTAJE DE LA TAPA USE UN MARTILLO DE GOMA (Fig. 11-12)

4.1 ENSAMBLAJES DESCRITOS EN LOS CAPÍTULOS 3.1 Y 3.2 (Fig. 8-9)

La tapa (Fig. 1 ref. 5) debe montarse directamente en el rodillo fijo (Fig. 1 ref. 3). Véase figura 11

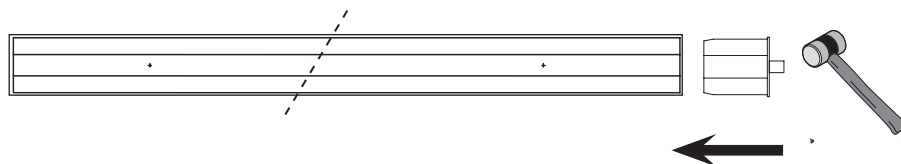


Fig. 11

La tapa (Fig. 1 ref. 5) debe montarse en el manguito tapa (Fig. 1 ref. 2). Véase figura 12

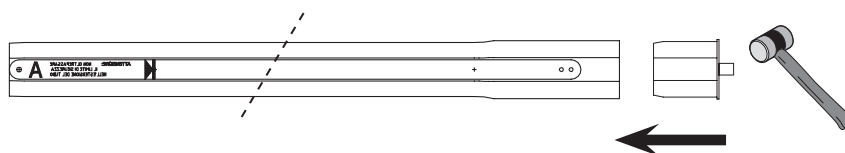


Fig. 12

5 MONTAJE DE LOS SOPORTES SUMINISTRADOS EN DOTACIÓN EN EL KIT

5.1 SOPORTES CON BRIDAS PARA COLOCAR EN OBRA

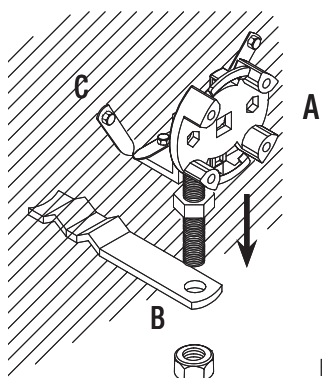


Fig. 13

1. Fije el soporte motor regulable (Ref. **A**) al orificio de la brida colocada en obra. (Ref. **B**), como se muestra en la figura 13.
2. Fije el soporte motor a las placas C (Fig. 1 ref. **6**) por medio de los pernos/tuercas/arandelas M5 (Fig. 1 ref. **13**).
3. Para regular la altura del soporte y la fijación de las placas, consulte el capítulo 6.

5.2 SOPORTES CON ESCUADRA PARA ATORNILLAR

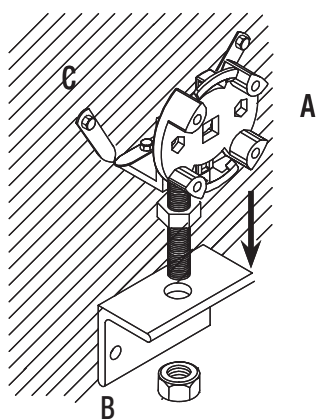


Fig. 14

Si no estuviera presente la brida para colocar en obra, se puede utilizar la escuadra para atornillar (Fig. 1 ref. **4**):

1. Fije a la pared el soporte de escuadra (Ref. **B**), con los tacos de pared a tal fin destinados. (Fig. 1 ref. **13**).
2. Fije el soporte motor regulable (Fig. 14 Ref. **A**) al orificio de la escuadra (Ref. **B**), como se muestra en la figura 14.
3. Fije el soporte motor a las placas C (Fig. 1 ref. **6**) por medio de los pernos/tuercas/arandelas M5 (Fig. 1 ref. **13**).
4. Para regular la altura del soporte y la fijación de las placas, consulte el capítulo 6.

5.3 SOPORTE TAPA

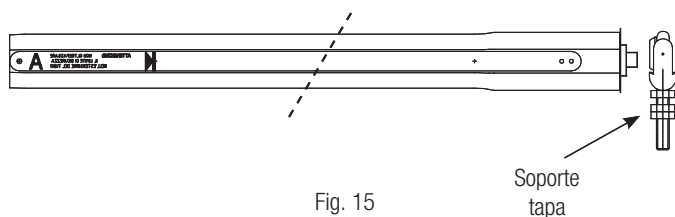


Fig. 15

Para instalar el soporte tapa presente en el kit (Fig.1 ref. **11**), remítase a las instrucciones de los párrafos 5.1 y 5.2.

El procedimiento para el montaje es el mismo que el descrito para el soporte motor, con la única diferencia de que no es necesario utilizar las placas.

6 MONTAJE DEL RODILLO ELÉCTRICO EN LA CAJA

NOTA: El rodillo eléctrico puede montarse con la parte del manguito motor orientada tanto hacia la derecha como hacia la izquierda.

Después de haber instalado correctamente los soportes, tal y como se describe en el capítulo 5, monte en la caja el rodillo eléctrico ensamblado:

1. Introduzca la culata del motor en el empalme rápido presente en el soporte motor (Fig. 16 ref. **A**). El motor debe estar orientado de modo tal que se pueda acceder a los tornillos de regulación de los finales de carrera (Fig. 16 ref. **B**).
2. Deslice los componentes telescópicos del rodillo eléctrico hasta que la tapa quede introducida en el cojinete presente en su soporte (Fig. 16 ref. **C**).
3. Compruebe que el rodillo esté colocado de modo perfectamente horizontal, si fuera necesario modifique la altura de los soportes (Fig. 16 ref. **A-C**) por medio del sistema tuerca-contratuerca.
4. Fije las placas del soporte en la pared (Fig. 13-14 Ref. **C**) por medio de los tacos (Fig. 1 Ref. **13**).
5. En coincidencia con los orificios de guía situados en las pletinas (Fig. 16 ref. **D**), taladre con una broca para hierro de $\varnothing 5$ mm.
6. En los orificios (Fig. 16 ref. **D**) atornille los tornillos autorroscantes suministrados en dotación (Fig. 1 Ref. **13**) fijando sólidamente entre sí los componentes del rodillo.

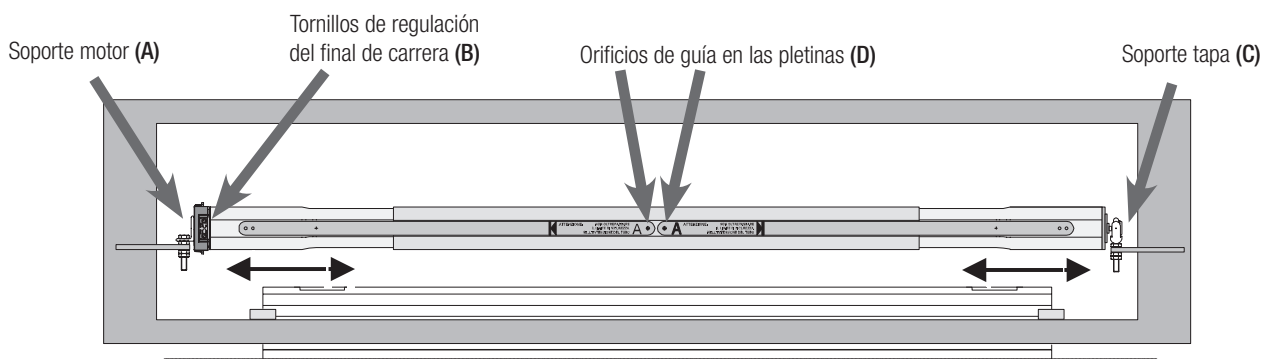


Fig. 16

7 CONEXIONES ELÉCTRICAS



ADVERTENCIAS:

- 1) Antes de efectuar cualquier intervención en el equipo, quite la alimentación eléctrica.
- 2) La red de alimentación de la automatización debe estar dotada de un interruptor omnipolar con una distancia de apertura de los contactos igual o superior a 3 mm.

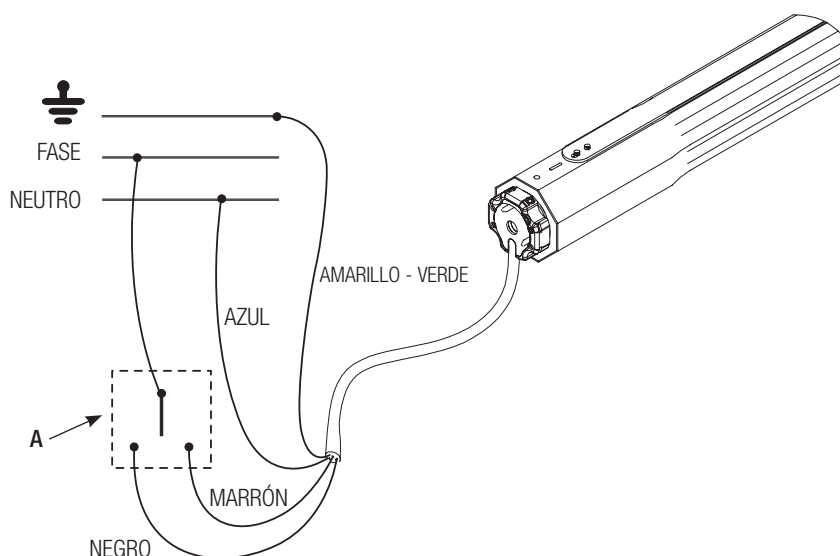


Fig. 17

1. Conecte los hilos del rodillo eléctrico al doble botón con enclavamiento mecánico como se indica en el esquema de la Fig. 17.
2. Conecte el doble botón con enclavamiento mecánico a la línea como se indica en la Fig. 17.
3. Alimente el rodillo eléctrico.
4. Presione el pulsador de subida y compruebe que el rodillo gire en la dirección de enrollado.
5. Si el sentido de rotación es incorrecto, quite la alimentación y, en el doble botón con enclavamiento mecánico (Fig. 17 ref. A) invierta el hilo negro con el marrón. Compruebe de nuevo el funcionamiento.
6. Presione el pulsador de bajada hasta que el motor se pare (**CON ESTA OPERACIÓN YA HEMOS REALIZADO LA REGULACIÓN DEL FINAL DE CARRERA EN CIERRE. VÉASE CAP. 9).**

8 FIJACIÓN DE LA PERSIANA AL RODILLO ELÉCTRICO

Para fijar la persiana al rodillo eléctrico hay que utilizar las cintas (Fig. 1 ref. 7), las grapas de sujeción de la cinta (Fig. 1 ref. 9) y, si fuera necesario, los ganchos para el rodillo (Fig. 1 ref. 8).



ATENCIÓN: Para el montaje de las cintas no use nunca tornillos, el motor situado en el interior del rodillo podría dañarse.

1. Pase la cinta a través del correspondiente paso presente en la persiana (Fig. 18 ref. A)
2. Afloje el tornillo que sujeta la pletina (Fig. 16 ref. D)
3. Pase la cinta primero por debajo y luego por encima de la pletina del rodillo. (Fig. 18 ref. A-B)
4. Introduzca las grapas y regule la longitud de la cinta de modo que quede ligeramente tensado (Fig. 18 ref. B-C)
5. Apriete las grapas de sujeción de la cinta con una pinza (Fig. 18 ref. C)
6. Apriete el tornillo de la pletina que anteriormente había aflojado.
7. Compruebe que el rodillo eléctrico y la persiana estén correctamente fijados y de modo sólido.

 **NOTA:** las cintas deben colocarse en coincidencia con los empalmes de la persiana (Fig. 18-19)

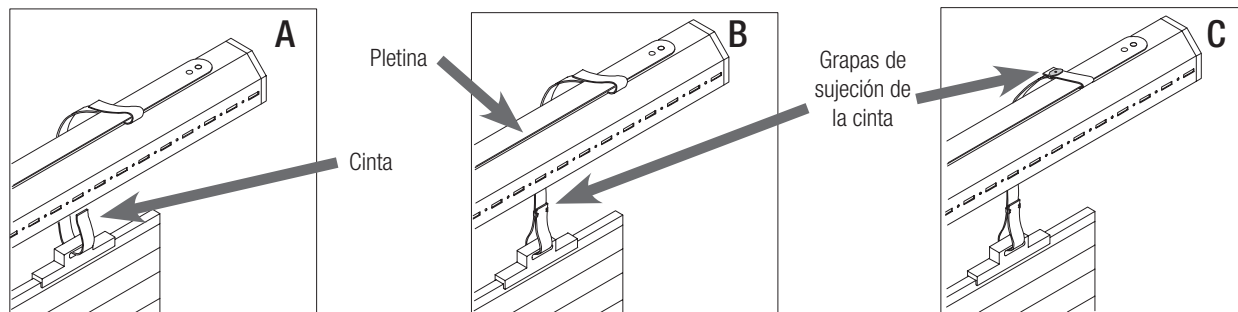



Fig. 18

 **NOTA:** Si no fuera posible utilizar la pletina para fijar las cintas, use los ganchos para rodillo (Fig. 1 ref. 8) e introdúzcalos en las correspondientes aperturas del rodillo fijo, tal y como se indica en la fig. 19.

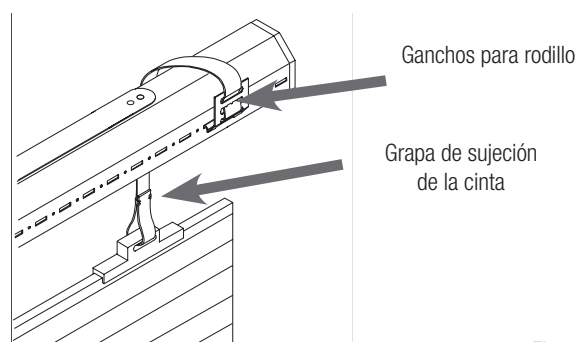


Fig. 19

9 REGULACIÓN DE LOS FINALES DE CARRERA

9.1 CORRELACIÓN ENTRE EL SENTIDO DE ROTACIÓN DEL RODILLO Y LAS FLECHAS DEL FINAL DE CARRERA

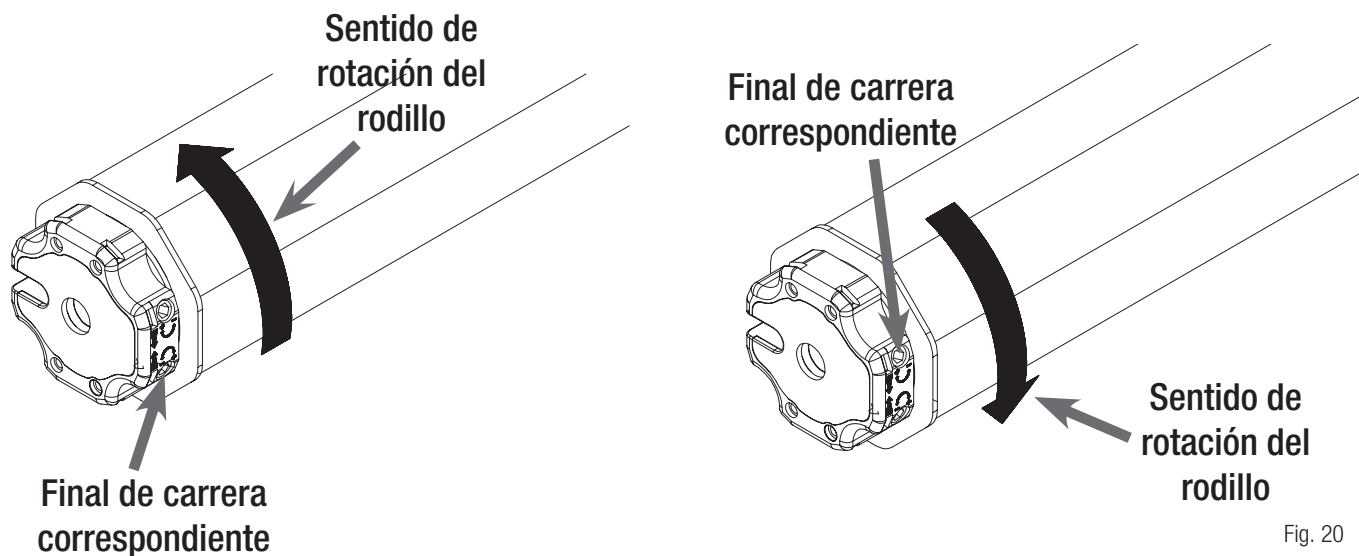


Fig. 20

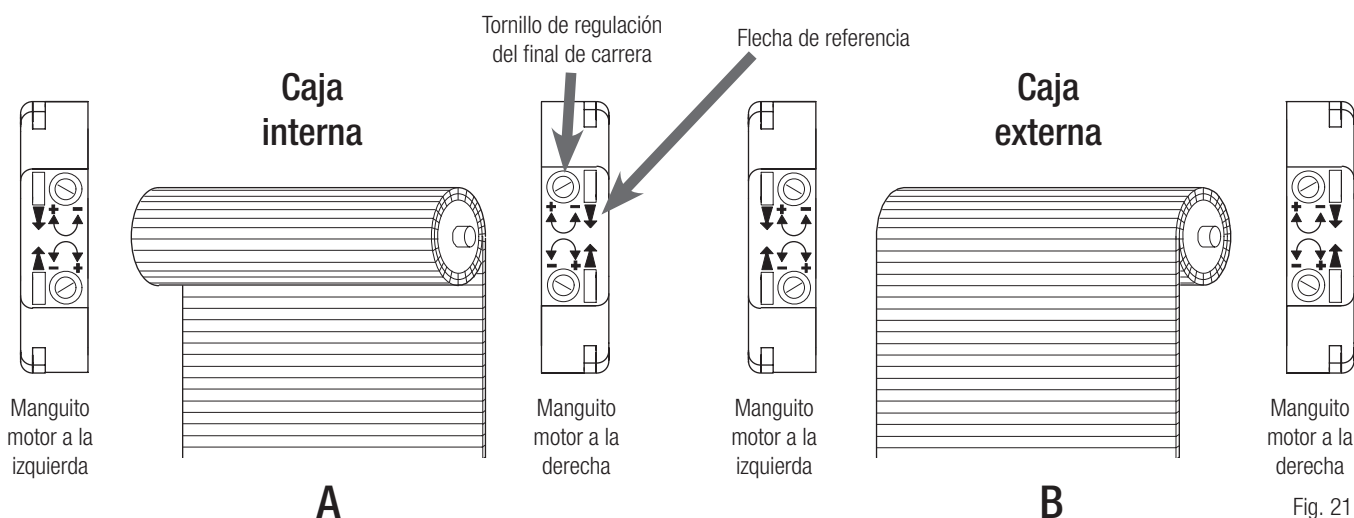


Fig. 21

9.2 CONFIGURACIÓN CON CAJA INTERNA (Fig. 21 ref. A)

9.2.1 MOTOR A LA IZQUIERDA O A LA DERECHA

Configuración del final de carrera en cierre: Mantenga presionada la tecla de bajada en el doble botón con enclavamiento mecánico, con el útil de regulación del final de carrera (Fig. 1 ref. 12), gire el tornillo de regulación correspondiente a la flecha hacia arriba: en sentido horario para aumentar la carrera de la persiana, y en sentido antihorario para disminuir la carrera

Configuración del final de carrera en apertura: Mantenga presionada la tecla de subida en el doble botón con enclavamiento mecánico, con el útil de regulación del final de carrera (Fig. 1 ref. 12), gire el tornillo de regulación correspondiente a la flecha hacia abajo: en sentido horario para aumentar la carrera de la persiana, y en sentido antihorario para disminuir la carrera.

Una vez finalizadas las regulaciones, efectúe una prueba de apertura/cierre para comprobar si los finales de carrera están correctamente configurados.

9.3 CONFIGURACIÓN CON CAJA EXTERNA (Fig. 21 ref. B)

9.3.1 MOTOR A LA IZQUIERDA O A LA DERECHA

Configuración del final de carrera en cierre: Mantenga presionada la tecla de bajada en el doble botón con enclavamiento mecánico, con el útil de regulación del final de carrera (Fig. 1 ref. 12), gire el tornillo de regulación correspondiente a la flecha hacia abajo: en sentido horario para aumentar la carrera de la persiana, y en sentido antihorario para disminuir la carrera.

Configuración del final de carrera en apertura: Mantenga presionada la tecla de subida en el doble botón con enclavamiento mecánico, con el útil de regulación del final de carrera (Fig. 1 ref. 12), gire el tornillo de regulación correspondiente a la flecha hacia arriba: en sentido horario para aumentar la carrera de la persiana, y en sentido antihorario para disminuir la carrera.

Una vez finalizadas las regulaciones, efectúe una prueba de apertura/cierre para comprobar si los finales de carrera están correctamente configurados.


El motor tubular JACK RADIO puede dirigirse tanto desde el telemando como a través un pulsador con lógica paso-paso.

AUTOMACIÓN DIRIGIDA SÓLO DESDE EL TELEMANDO

Para realizar este tipo de configuración, conecte el hilo azul y el hilo marrón del motor a la línea de alimentación de red, y el hilo amarillo-verde a tierra. **El hilo negro no debe conectarse.**

AUTOMACIÓN DIRIGIDA TANTO DESDE EL TELEMANDO COMO DESDE EL PULSADOR

Para utilizar este tipo de configuración, conecte el motor como se muestra en el esquema de la figura 22.

 El pulsador tiene una lógica "paso-paso", cada vez que se presiona la tecla manda un impulso al motor (EJEMPLO: PRIMER IMPULSO SUBIDA - SEGUNDO IMPULSO STOP - TERCER IMPULSO BAJADA-etc.). Después de un mando de bajada o subida, el motor permanece activo hasta que se alcanza el final de carrera correspondiente.

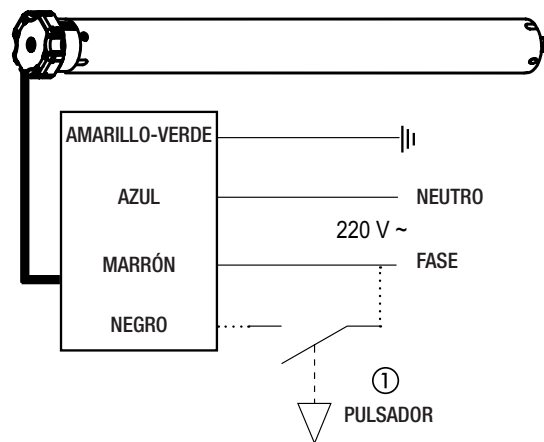


Fig. 22

10.1 USO DE LOS RADIOMANDOS

Cada vez que se presiona la tecla de subida o bajada del telemando, éste manda un movimiento completo.

Para detener una maniobra hay que presionar el pulsador de STOP, ya que de otro modo el motor permanece activo hasta que llega al final de carrera correspondiente.

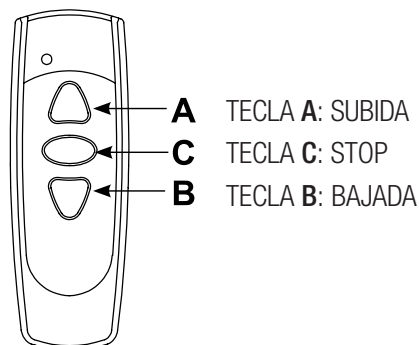


Fig. 23

10.2 CÓMO MEMORIZAR EL PRIMER TRANSMISOR


En función del tipo de configuración de su instalación (Fig. 24), siga las instrucciones indicadas en los siguientes párrafos.

TIPO 1 y 4

1. Alimente el motor. El receptor situado en el motor entrará en fase de programación y hará que se mueva el motor en ambas direcciones durante 1 segundo.
2. Presione antes de que transcurran 15 segundos la tecla **B** (BAJADA) del transmisor.
3. Para confirmar la correcta programación, el motor se moverá de nuevo en ambas direcciones durante 1 segundo.
4. Realice algunas breves maniobras de subida, stop y bajada para comprobar que el funcionamiento sea correcto.

TIPO 2 y 3

1. Alimente el motor. El receptor situado en el motor entrará en fase de programación y hará que se mueva el motor en ambas direcciones durante 1 segundo.
2. Presione antes de que transcurran 15 segundos la tecla **A** (SUBIDA) del transmisor.
3. Para confirmar la correcta programación, el motor se moverá de nuevo en ambas direcciones durante 1 segundo.
4. Realice algunas breves maniobras de subida, stop y bajada para comprobar que el funcionamiento sea correcto.

 Si la memorización no se ha realizado correctamente, realice un mando de RESTABLECIMIENTO (CAP. 10.4), y repita el procedimiento.

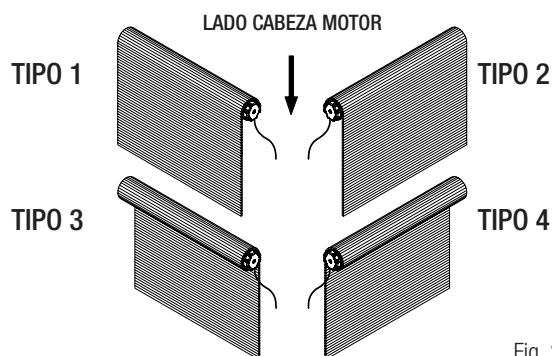


Fig. 24

10.3 CÓMO AÑADIR OTROS RADIOMANDOS

1. Presione y mantenga presionada durante 5 segundos la tecla STOP del transmisor ya memorizado; el motor se moverá durante 1 segundo en ambas direcciones.
2. Antes de que transcurran 5 segundos, presione la tecla de SUBIDA y en los 5 segundos siguientes presione la tecla de BAJADA; el motor se moverá durante 1 segundo en ambas direcciones.
3. Presione la tecla SUBIDA del NUEVO transmisor antes de que transcurran 5 segundos. Si el nuevo transmisor se ha memorizado correctamente, el motor se mueve en ambas direcciones durante 1 segundo.
4. Si la memorización no se ha realizado correctamente, repita el procedimiento.



En cada receptor pueden memorizarse hasta 32 transmisores. Si todas las memorias del receptor están ocupadas, el motor se mueve 2 veces en ambas direcciones.

10.4 BORRADO DE LA MEMORIA DEL RECEPTOR INTERNO (RESTABLECIMIENTO)

1. Quite la alimentación al motor.
2. Conecte el hilo negro con el hilo marrón (Si se dispone de un pulsador "paso-paso" basta mantenerlo pulsado sin efectuar la conexión).
3. Alimente el motor.
4. Transcurridos unos 5 segundos, el motor se mueve en ambas direcciones durante 1 segundo para indicar que la memoria se ha borrado completamente.
5. Quite de nuevo la alimentación al motor.
6. Desconecte el hilo negro y marrón (Suelte el pulsador si se dispone del pulsador "paso-paso").

10.5 DATOS TÉCNICOS RADIOMANDO

Suministro de tensión	1 batería de 3V, CR 2032
Consumo de corriente	10 mA
Frecuencia	868,30 MHz
Tipo de modulación	FSK
Temperatura de funcionamiento	-20°C / +55°C
Alcance	en espacio abierto ca. 100 m en espacio cerrado ca. 30 m
Tamaño	110 x 38 x 14 mm (sin montaje en pared)
Peso	37 g (incluyendo la batería, soporte de pared no incluido)

NOTES



Dichiarazione di incorporazione per le quasi-macchine - Direttiva Macchine 2006/42/CE, Allegato II., B
Déclaration d'incorporation pour les quasi-machines - Directive Machines 2006/42/CE, Annexe II, B
Declaration of incorporation for partly completed machinery - Machinery Directive 2006/42/EC, Annex II., B
Einbauerklärung für unvollständige Maschinen - Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, Anhang II, B
Declaración de incorporación de una cuasi máquina - Directiva de Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, B

R.I.B. S.r.l. - Via Matteotti, 162 - 25014 Castenedolo - Brescia - Italy
Tel. ++39.030.2135811 - www.ribind.it - ribind@ribind.it

Apparecchio modello : Modèle d'appareil : Apparatus model : Vorrichtung Modell : Modelo de aparato :	KIT JACK	Oggetto della dichiarazione : Objet de la déclaration : Object of the declaration : Gegenstand der Erklärung : Objeto de la declaración :	
--	-----------------	---	---

I seguenti requisiti essenziali della Direttiva Macchine (2006/42/CE) sono applicati e rispettati:

- La documentazione tecnica pertinente è stata compilata in conformità alla parte B dell'allegato VII; tale documentazione, o parti di essa, sarà trasmessa per posta o per via elettronica, in risposta ad una richiesta motivata da parte delle autorità nazionali competenti.
 - Questa quasi-macchina è conforme alle disposizioni delle seguenti altre direttive CE: **Direttive 2014/30/UE, 2014/35/UE e 2014/53/UE**
 - Sono stati applicati e rispettati tutti i requisiti essenziali pertinenti di cui all'allegato I della direttiva UE 2006/42/CE mediante il rispetto delle norme armonizzate applicate che conferiscono presunzione di conformità ai requisiti essenziali specifici delle Direttive applicabili da esse coperti.
- AVVERTENZA: Altri requisiti e altre Direttive UE possono essere applicabili ai prodotti oggetto di questa dichiarazione.

Les exigences essentielles suivantes de la Directive Machines (2006/42/CE) sont appliquées et satisfaites:

- La documentation technique pertinente est constituée conformément à la partie B de l'annexe VII; ces documents, ou des parties de celui-ci, seront envoyés par la poste ou par voie électronique, en réponse à une demande motivée des autorités nationales compétentes.
- Cette quasi-machine est en conformité avec les dispositions des autres directives CE suivantes: **Directives 2014/30/UE, 2014/35/UE et 2014/53/UE**
- Les exigences essentielles pertinentes indiquées dans l'annexe I de la Directive UE 2006/42/CE ont été appliquées, au moyen du respect des normes harmonisées donnant présomption de conformité aux exigences essentielles pertinentes spécifiques des

Directives Européennes, couvertes par de telles normes ou parties de celles-ci.

ATTENTION: On peut appliquer d'autres exigences et d'autres Directives Européennes aux produits couverts par cette déclaration.

The following essential requirements of the Machinery Directive (2006/42/EC) are abided by and applied:

- The relevant technical documentation is compiled in accordance with Part B of Annex VII; such documentation, or parts of it, will be sent by post or by electronic means, in response to a motivated request received from the qualified national authorities.
- This almost complete-machinery is conformed with the provisions of these others EC directives: **Directives 2014/30/UE, 2014/35/UE and 2014/53/UE.**
- All relevant essential requirements as given in Annex I of the EU Directive 2006/42/EC have been applied to the product. Compliance with the cited harmonized standards provides presumption of conformity with the specified essential requirements of the Directive covered by those Standards or parts thereof.

WARNING: Other requirements and other EU Directives may be applicable to the products falling within the scope of this Declaration

Die folgenden grundlegenden Anforderungen der Maschinenrichtlinie (2006/42/CE) angewendet werden und erfüllt:

- Die technischen Unterlagen gemäß Teil B des Anhangs VII zusammengestellt; Unterlagen, oder Teile davon, werden per Post oder auf elektronischem Wege übermittelt werden, in Reaktion auf einen begründeten Antrag bei den zuständigen nationalen Behörden.

· Diese unvollständige Maschine in Übereinstimmung mit den Bestimmungen der folgenden anderen CE-Richtlinien: **Richtlinien 2014/30/UE, 2014/35/UE und 2014/53/UE**

· Alle grundlegenden Anforderungen, gemäß Anhang I der Richtlinie UE 2006/42 /CE, angewendet wurden. Die Übereinstimmung mit den genannten harmonisierten Normen sieht die Vermutung der Übereinstimmung mit den festgelegten grundlegenden Anforderungen der Richtlinie vor, die unter diese Normen oder Teile davon fallen.

ACHTUNG: Weitere Anforderungen und andere EU-Richtlinien können für Produkte dieser Erklärung unterliegen angewendet werden.

Los siguientes requisitos esenciales de la Directiva de Máquinas (2006/42/CE) se cumplen y aplican:

· La documentación técnica correspondiente se elaborará de acuerdo con la Parte B del Anexo VII; dicha documentación, o partes de ésta, será enviada por correo o por medios electrónicos, en respuesta a una solicitud motivada de las autoridades nacionales competentes.

· Esta cuasi-máquina está conforme con las disposiciones de las siguientes otras directivas de la CE: **Directivas 2014/30/UE, 2014/35/UE y 2014/53/UE**

· Se han aplicado y se ha cumplido con todos los requisitos esenciales pertinentes del Anexo I de la Directiva de la UE 2006/42/CE mediante el cumplimiento de las normas armonizadas aplicadas que dan presunción de conformidad con los requisitos esenciales específicos de las directivas aplicables cubiertos por ellas.

ADVERTENCIA: Otros requisitos y otras Directivas de la UE pueden ser aplicables a los productos cubiertos por esta norma.

L'oggetto della dichiarazione di cui sopra è conforme alla pertinente normativa di armonizzazione dell'Unione:

L'objet de la déclaration décrit ci-dessus est en conformité avec la législation d'harmonisation de l'Union:

The object of the declaration described above is in conformity with the relevant Union harmonisation legislation:

Die Aufgabe der Erklärung oben beschrieben, ist in Übereinstimmung mit den einschlägigen EU-Harmonisierungsvorschriften:

El objeto de la declaración descrita anteriormente es conforme con la legislación de armonización de la Unión pertinente:

EN 301 489-1 V1.9.2
 EN 301 489-3 V1.6.1
 EN 300 220-2 V2.4.1
 EN 55014-1:2006+A1:2009+A2:2011

EN 55014-2:2012+A1:2014
 EN 60335-1:2016
 EN 60335-2-97:2006+A12:2015
 EN 61000-3-2:2014

EN 61000-3-3:2013
 EN 61000-6-1:2007
 EN 61000-6-2:2005
 EN 61000-6-3:2007+A1:2011

EN 61000-6-4:2007+A1:2011

- Il presente prodotto non può funzionare in modo indipendente ed è destinato ad essere incorporato in un impianto costituito da ulteriori elementi. Rientra perciò nell'Art. 6 paragrafo 2 della Direttiva 2006/42/CE (Macchine) e successive modifiche, per cui segnaliamo il divieto di messa in servizio prima che l'impianto sia stato dichiarato conforme alle disposizioni della Direttiva.
- Le présent dispositif ne peut fonctionner de manière indépendante, étant prévu pour être intégré à une installation constituée d'autres éléments. Aussi rentre-t-il dans le champ d'application de l'art. 6, paragraphe 2 de la Directive machines 2006/42/CEE et de ses modifications successives. Sa mise en service est interdite avant que l'installation ait été déclarée conforme aux dispositions prévues par la Directive.
- This product can not work alone and was designed to be fitted into a system made up of various other elements. Hence, it falls within Article 6, Paragraph 2 of the EC-Directive 2006/42 (Machines) and following modifications, to which respect we point out the ban on its putting into service before being found compliant with what is provided by the Directive.
- Dieses Produkt kann nicht allein funktionieren und wurde konstruiert, um in einen von anderen Bestandteilen zusammengesetzten System eingebaut zu werden. Das Produkt fällt deswegen unter Artikel 6, Paragraph 2 der EWG-Richtlinie 2006/42 (Maschinen) und folgenden.
- Este producto no puede funcionar de manera independiente y se tiene que incorporar en una instalación compuesta por otros elementos. Está incluido por lo tanto en el Art. 6 párrafo 2 de la Disposición 2006/42/CEE (Maquinaria) y sus siguientes modificaciones, por lo cual destacamos que está prohibido poner la instalación en marcha antes de que esté declarada conforme a la citada Disposición.


 (Bosio Stefano - Presidente)

Castenedolo, 01-01-2017

CE
MADE IN ITALY

- Questo prodotto è stato completamente progettato e costruito in Italia
- Ce produit a été complètement développé et fabriqué en Italie
- This product has been completely developed and built in Italy
- Dieses Produkt wurde komplett in Italien entwickelt und hergestellt
- Artículo totalmente proyectado y producido en Italia



AUTOMATISMI PER CANCELLI
 AUTOMATIC ENTRY SYSTEMS

**COMPANY WITH
 QUALITY SYSTEM
 CERTIFIED BY DNV GL
 = ISO 9001 =**