



Instrukcja obsługi zewnętrznego modułu MOBILUS C-ZR BT IP44 H

Wersja 1.0PL, 250129

www.mobilus.pl

1. INFORMACJE OGÓLNE

Moduł **MOBILUS C-ZR BT IP44 H** jest zdalnie sterowanym modułem firmy **MOBILUS** pracującym w systemie **COSMO | 2WAY** do użycia w dowolnym miejscu, gdzie istnieje potrzeba sterowania żaluzjami z napędem ze złączami Hirschmann. Za jego pomocą można podnosić i opuszczać żaluzje, ustawiać kąt położenia lameli, zdalnie, drogą radiową przy pomocy dedykowanych kontrolerów z serii **COSMO | 2WAY**, **COSMO | 2WAY Ready**, za pomocą centralki domu inteligentnego **COSMO | GTW**. Moduł współpracuje z aplikacją **MOBILUS INSTALATOR**, umożliwiającą łatwą konfigurację wszystkich parametrów pracy.

1. WAŻNE INFORMACJE

- Przed użyciem należy dokładnie zapoznać się z instrukcją.
- Po rozpakowaniu urządzenia należy sprawdzić czy w transporcie nie wystąpiły na nim żadne uszkodzenia. Jeśli tak, należy niezwłocznie poinformować o tym dostawcę.
- Przed użyciem należy dokładnie przeczytać instrukcję obsługi.
- Moduł **MOBILUS C-ZR BT IP44 H** należy zasilac napięciem 230 V~, 50 Hz. Jego instalacja powinna być dokonywana wyłącznie przez osoby z uprawnieniami elektrycznymi wg załączonego schematu elektrycznego zgodnie ze wszelkimi obowiązującymi przepisami.
- Urządzenie należy zamontować tak, aby nie miały do niego dostępu dzieci.
- Moduł **MOBILUS C-ZR BT IP44 H** przeznaczony jest do współpracy ze wszystkimi pilotami serii **COSMO | 2WAY**, jednak jego pełną funkcjonalność zapewniają piloty **COSMO | HB**, **COSMO | HM**, **COSMO | HCT** oraz centralka domu inteligentnego **COSMO | GTW**.
- Zasięg sterowania radiowego ograniczony jest przez przepisy dotyczące maksymalnej mocy pilotów oraz warunki zabudowy urządzeń. Projektując rozmieszczenie pilotów należy uwzględnić ograniczenie zasięgu do około 20m przez 2 ściany.
- Deklaracja zgodności:
Deklarujemy z pełną odpowiedzialnością, że moduł **MOBILUS C-ZR IP44 H** spełnia następujące Dyrektywy Europejskie:
 1. 2014/53/UE Dyrektywa radiowa RED;
 2. 2014/30/UE Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej.

3. OPIS PRODUKTU



1. Zapinka złącza.
2. Gniazdo przyłączeniowe:
↑ - kierunek 1;
↓ - kierunek 2;
N - neutralne.



3. Wtyk przyłączeniowy:
N - neutralne;
L - faza / zasilanie.

4. DANE TECHNICZNE

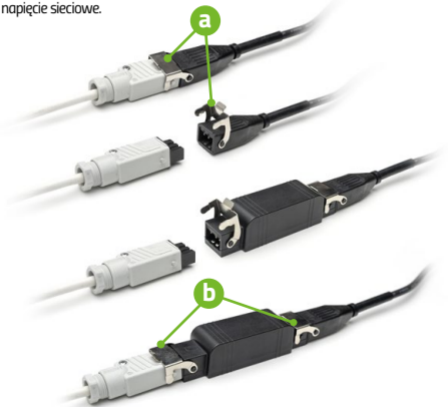


NAPIĘCIE ZASILANIA: 230 V~; 50 Hz.
PROTOKÓŁ RADIOWY: COSMO | 2WAY, COSMO |
2WAY Ready, BT
CZĘSTOTLIWOŚĆ RADIOWA: 868 MHz, 2,4GHz.
MOC SYGNAŁU RADIOWEGO: do 1 mW.

ZASIĘG DZIAŁANIA: do 40 m w terenie otwartym,
do 20 m w budynku (w zależności od typu bu-
downictwa, zastosowanych materiałów i roz-
mieszczenia jednostek).
TEMPERATURA PRACY: -30 °C do 70 °C.
STOPIEŃ OCHRONY: IP44
WYMIARY – 135 x 32 x 30(h) mm.

5. MONTAŻ URZĄDZENIA

1. Upewnij się, że napięcie sieciowe jest odłączone.
2. Rozłącz złącze pomiędzy napędem a przewodem sterującym rys. 5a.
3. Podłącz moduł MOBILUS C-ZR BT IP44 H do odpowiednich złączy przewodu sterującego i przewodu do napędu.
4. Upewnij się, że złącza są prawidłowo zapięte (zapewnia szczelność połączenia) rys. 5b.
5. Umieść moduł MOBILUS C-ZR BT IP44 H w odpowiednim miejscu, w skrzynce.
6. Włącz napięcie sieciowe.

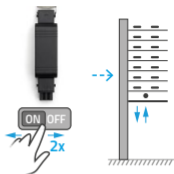


rys. 5

6. WEJŚCIE W TRYB PROGRAMOWANIA

2-krotnie wyłącz i włącz zasilanie modułu **MOBILUS C-ZR BT IP44 H** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra potwierdzając wejście modułu w **TRYB PROGRAMOWANIA**.

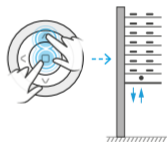
UWAGA! Jeżeli w ciągu 20 sek. nie zostanie wykonana żadna operacja moduł **MOBILUS C-ZR BT IP44 H** wyjdzie automatycznie z **TRYBU PROGRAMOWANIA**. Podłączony siłownik wykona jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra.



7. WCZYTYWANIE KODU MASTER-A* DO PAMIĘCI MODUŁU

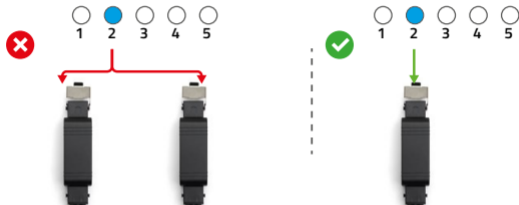
1. Wejść w **TRYB PROGRAMOWANIA** modułu **MOBILUS C-ZR BT IP44 H**.
2. Na pilocie wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony do modułu siłownik wykona jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra. Kod **MASTER-a** został wczytany do pamięci, a moduł przechodzi do **TRYBU PRACY**. Teraz przy pomocy pilota **MASTER** można obsługiwać siłownik lub wejść w **TRYB PROGRAMOWANIA** w celu wczytania kolejnych pilotów.

UWAGA! W przypadku pilota wielokanałowego wybrać tylko jeden kanał, który ma być **MASTER-em**.



7. WCZYTYWANIE KODU MASTER-A* DO PAMIĘCI MODUŁU C.D.

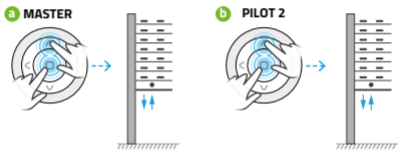
WSKAZÓWKA Ze względu na wygodę programowania zaleca się, aby każdy moduł MOBILUS C-ZR BT IP44 H miał własnego, oddzielnego pilota MASTER (oddzielny kanał w przypadku pilotów wielokanałowych). Należy unikać sytuacji, w której kilka modułów MOBILUS ZR BT IP44 H będzie miało wspólnego pilota (wspólny kanał) MASTER.



*MASTER - pilot lub kanał (w przypadku pilota wielokanałowego) wczytany jako pierwszy do pamięci modułu MOBILUS C-ZR BT IP44 H. Umożliwia programowanie kolejnych pilotów.

8. PROGRAMOWANIE DRUGIEGO I KAŻDEGO KOLEJNEGO PILOTA

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście modułu w **TRYB PROGRAMOWANIA** - rys. 8a.
2. Na drugim pilocie (w przypadku pilota wielokanałowego wybierz kanał, który chcesz zaprogramować), wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra. Pilot (kanał) został wczytany do pamięci modułu - rys. 8b.

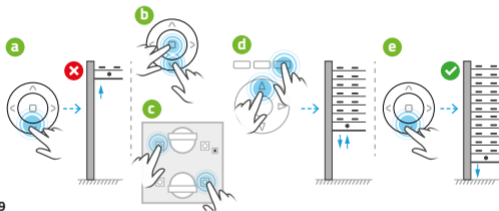


rys. 8

Powtarzając krok 2 można przystąpić do wczytania następnego pilota. Jeżeli jednak w ciągu 20 sek. żadna czynność programowania nie zostanie rozpoczęta moduł wraca automatycznie do **TRYBU PRACY**. Powrót do **TRYBU PRACY** może być również przeprowadzony ręcznie przy użyciu **MASTER-a**. W takiej sytuacji wciśnij jednocześnie i przytrzymaj powyżej 5 sek. przyciski **STOP** i **GÓRA** **MASTER-a**. W obu przypadkach powrót do **TRYBU PRACY** zostanie potwierdzony przez jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra podłączonego siłownika.

9. ZMIANA KIERUNKU PRACY SIŁOWNIKA

1. Jeżeli naciskamy na pilocie przycisk kierunku **GÓRA**, a pancierz jedzie w **DÓŁ** należy zmienić kierunek obrotu napędu. W tym celu równocześnie wciśnij i przytrzymaj:
 - a) na pilocie **COSMO | HM, | HB, | G3+, | WT9, | WT** przyciski **STOP** i **DÓŁ** - rys. 9b;
 - b) na pilocie **COSMO | L1, | L5**, przyciski **DÓŁ** i **GÓRA** - rys. 9c;
 - c) na pilocie **COSMO | HCT** przyciski **GÓRA** i **F3** - rys. 9d;do momentu, aż napęd wykona jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra.
2. Sprawdź poprawność działania przycisków **GÓRA /DÓŁ** - rys. 9e.



rys. 9

10. USUWANIE POSZCZEGÓLNYCH PILOTÓW (KANALÓW)

Istnieje możliwość wykasowania tylko jednego z zaprogramowanych pilotów (nie dotyczy pilota **MASTER**). W tym celu należy:

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu gdy podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście modułu w **TRYB PROGRAMOWANIA** - rys. 10a.
2. Na pilocie (kanale), który chcemy wykasować wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając usunięcie kodu pilota z pamięci siłownika - rys. 10b.



rys. 10

UWAGA! Powtarzając krok 2 można przystąpić do usuwania następnego pilota. Jeżeli jednak w ciągu 20 sek. żadna czynność programowania nie zostanie rozpoczęta moduł wraca automatycznie do **TRYBU PRACY**. Powrót do **TRYBU PRACY** może być również przeprowadzony ręcznie przy użyciu pilota **MASTER**. W takiej sytuacji wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** **MASTER**-a do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra. W obu przypadkach powrót do **TRYBU PRACY** zostanie przez jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra podłączonego siłownika.

11. FUNKCJA REPEATERA

REPEATER SYGNAŁU - funkcja ta umożliwia rozszerzenie pola zasięgu kontroli radiowej. Moduł **MOBILUS C-ZR BT IP44 H** z włączoną funkcją repeatera odbiera sygnały z kontrolera lub siłowników i przekazuje je dalej. Dzięki temu najdalej zlokalizowane odbiorniki, nie będące w zasięgu kontrolera, mogą odbierać i nadawać informacje poprzez moduły zlokalizowane pośrednio. Włączenie funkcji repeatera:

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście modułu w **TRYB PROGRAMOWANIA**.
2. Na pilocie naciśnij sekwencję przycisków: **GÓRA, STOP, DÓŁ, GÓRA, STOP, DÓŁ**. Aktywacja funkcji repeatera spowoduje wykonanie trzech sekwencji mikro ruchów **DÓŁ-GÓRA** przez siłownik.
3. W celu dezaktywacji funkcji repeatera powtórz punkt 1. Następnie na pilocie naciśnij sekwencję przycisków: **GÓRA, STOP, DÓŁ, GÓRA, STOP, DÓŁ** - potwierdzeniem dezaktywacji jest wykonanie dwóch sekwencji mikro ruchów **DÓŁ-GÓRA** przez podłączony siłownik.

UWAGA! *Funkcję repeatera sygnału należy włączać tylko w urządzeniach znajdujących się na granicy zasięgu sygnału. Ze względu na efektywną pracę zalecamy włączenie funkcji repeatera sygnału w maksymalnie trzech urządzeniach w obiekcie. Nieuzasadnione włączenie funkcji repeatera sygnału w wielu urządzeniach powodować może zakłócenia w pracy wszystkich urządzeń radiowych.*

12. DWUKIERUNKOWOŚĆ

Moduł **COSMO C-ZR BT IP44 H** dzięki dwukierunkowej komunikacji z pilotami umożliwia kontrolę stanu żaluzji (np. otwarte, zamknięty, poziom pośredni, wystąpienie przeciężenia).

Poprawne działanie komunikacji dwukierunkowej wymaga:

- stosowania pilotów z komunikacją dwukierunkową.

Piloty wspierające komunikację dwukierunkową: **MOBILUS COSMO | HCT, COSMO | G3+, COSMO | HM, COSMO | HB, COSMO | WT9, COSMO | WT.**

13. DWUKIERUNKOWOŚĆ - INFORMACJE O POŁOŻENIU ŻALUZJI/ROLETY

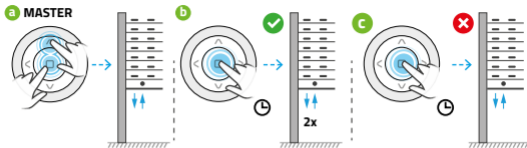
Moduł **COSMO C-ZR BT IP44 H** przekazuje informacje do pilotów o położeniu krańcowym żaluzji oraz położeniu pośrednim. Tryb jest włączony automatycznie - nie ma możliwości dezaktywacji.

14. DETEKcja PRZECIĘŻENIA

Moduł **COSMO C-ZR BT IP44 H** przekazuje informacje do pilotów o wystąpieniu przeciężenia - np. może to być związane z wystąpieniem blokady pancerza w momencie podnoszenia lub opuszczania. Tryb jest włączony fabrycznie - istnieje możliwość wyłączenia.

Włączenie / wyłączenie detekcji przeciężenia:

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście modułu w **TRYB PROGRAMOWANIA** - rys. 14a.
2. Na pilocie **MASTER** wciśnij przycisk **STOP** i trzymaj do momentu, aż podłączony do modułu **COSMO C-ZR BT IP44 H** siłownik wykona dwie sekwencje zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra. Detekcja przeciężenia aktywna - rys. 14b.
3. W celu wyłączenia detekcji przeciężenia powtórz punkt 1. Następnie na pilocie **MASTER** wciśnij przycisk **STOP** i trzymaj do momentu, aż podłączony do modułu **COSMO C-ZR BT IP44 H** siłownik wykona 1 sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra - rys. 14c.



rys. 14

15. ZMIANA TRYBU PRACY MODUŁU

Moduł **COSMO C-ZR BT IP44 H** umożliwia pracę w 6 predefiniowanych trybach. Należy ustawić odpowiedni tryb pracy w zależności od tego, do jakiego siłownika podłączony jest moduł.

Domyślnie moduł pracuje w III trybie. W celu zmiany trybu pracy należy:

1. Wejść w **TRYB PROGRAMOWANIA** modułu **COSMO C-ZR BT IP44 H**.
2. W **TRYBIE PROGRAMOWANIA** wciśnij przycisk DÓŁ na pilocie.
3. Podłączony siłownik wykona sekwencję ruchów góra/dół. Powtórzenie powyższej operacji zmieni tryb pracy modułu

I tryb pracy (1x sekwencja ruchów) Roleta.

II tryb pracy (2x sekwencja ruchów) Screen.

III tryb pracy (3x sekwencja ruchów) Żaluzja 90 stopni - tryb domyślnie ustawiony.

IV tryb pracy (4x sekwencja ruchów) Żaluzja 180 stopni.

V tryb pracy (5x sekwencja ruchów) Żaluzja 90 stopni - elektroniczne krańcówki.

VI tryb pracy (6x sekwencja ruchów) Żaluzja 180 stopni - elektroniczne krańcówki.

Szczegółowe ustawienia pracy modułu można wykonać w aplikacji **MOBILUS INSTALATOR**.

16. USTAWIANIE CZASU PRACY SIŁOWNIKA

W przypadku sterowania napędami z elektroniczną krańcówką wymagane może być ustawienie czasu pracy zwijania żaluzji.

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście odbiornika w **TRYB PROGRAMOWANIA** - rys. 16a.
2. Na pilocie **MASTER** wciśnij przycisk **GÓRA** - rys. 16b. Żaluzja zacznie się podnosić.
3. W momencie, kiedy użytkownik naciśnie klawisz **STOP** zostanie zapamiętany nowy czas działania przekaźnika - rys. 16c.



rys. 16

17. RESETOWANIE MODUŁU C-ZR - USTAWIENIA FABRYCZNE (+)

UWAGA! PRZYWRÓCENIE USTAWIEŃ FABRYCZNYCH kasuje z pamięci modułu COSMO C-ZR BT IP44 H wszystkie zaprogramowane piloty.

1. Wejść w **TRYB PROGRAMOWANIA** modułu.
2. W **TRYBIE PROGRAMOWANIA** wciśnij i przytrzymaj przyciski **STOP** i **DÓŁ** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów. Wszystkie wczytane wcześniej do modułu piloty zostały usunięte z jego pamięci, co potwierdza jedna sekwencja zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra podłączonego siłownika.

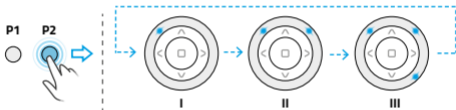
18. STEROWANIE POŁOŻENIEM ŻALUZJI I POCHYLENIEM LAMELI - PILOT

Użytkownik może kontrolować położenie (góra/dół) żaluzji za pomocą wszystkich pilotów z serii **COSMO | 2WAY**. Pełną kontrolę, wraz z możliwością ustawienia pochylenia lameli zapewniają tylko następujące piloty: **COSMO | HM, COSMO | HB, COSMO | HCT**.

Należy w nich ustawić odpowiedni tryb pracy.

Dla pilotów COSMO | HM, COSMO | HB.

1. Przyciskami **<** / **>** aktywuj pilot.
2. Wciśnij przycisk funkcyjny **P2** umieszczone w tylnej części kontrolera - rys. 18.
3. Ustaw II tryb pracy - zaświecą się dwie niebieskie diody.



rys. 18

Dla pilotów COSMO | HCT (dla oprogramowania od nr 2.4.0-4.0)

1. Wejść do zakładki USTAWIENIA -> ZARZĄDZANIE -> KANAŁY -> WYBIERZ KANAŁ NA KTÓRYM MA ZOSTAĆ ZMIENIONY TRYB -> ZMIENŃ TRYB -> TRYB ŻALUZJOWY.
2. Zapisz ustawienia.

Sterowanie położeniem żaluzji góra/dół. Krótkie naciśnięcie przycisku odpowiadającego kierunkowi **▲** / **▼** GÓRA/DÓŁ spowoduje opuszczanie lub podnoszenie żaluzji do odpowiednich położeń krańcowych. Zatrzymanie operacji następuje po krótkim naciśnięciu przycisku STOP **■**.

Sterowanie pochyleniem lameli. Długie przytrzymanie jednego z przycisków pilota **▲** / **▼** GÓRA/DÓŁ spowoduje powolne obracanie się lameli. Jeżeli lamela jest w wymaganym położeniu należy puścić przycisk.



MOBILUS MOTOR Spółka z o.o.

ul. Miętowa 37, 61-680 Poznań, PL

tel. +48 61 825 81 11, fax +48 61 825 80 52

VAT NO. PL9721078008

W1.1PL, 181128

230V~ 50Hz



www.mobilus.pl