



Instrukcja obsługi zewnętrznego modułu MOBILUS C-ZR IP44

Wersja 1.0PL, 240917

www.mobilus.pl

1. INFORMACJE OGÓLNE

Moduł **MOBILUS C-ZR IP44** jest zdalnie sterowanym modułem firmy **MOBILUS** pracującym w systemie **COSMO / COSMO | 2WAY** przeznaczonym w dowolnym miejscu, gdzie istnieje potrzeba sterowania żaluzjami. Za jego pomocą można podnosić i opuszczać żaluzje, ustawiać kąt położenia lameli, zdalnie drogą radiową przy pomocy dedykowanych kontrolerów z serii **COSMO / COSMO | 2WAY**, za pomocą centralki domu inteligentnego **COSMO | GTW** lub bezpośrednio z łącznika podłączonego do modułu.

1. WAŻNE INFORMACJE

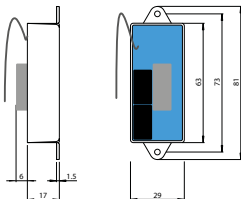
- Przed użyciem należy dokładnie zapoznać się z instrukcją.
- Po rozpakowaniu urządzenia należy sprawdzić czy w transporcie nie wystąpiły na nim żadne uszkodzenia. Jeśli tak, należy niezwłocznie poinformować o tym dostawcę.
- Przed użyciem należy dokładnie przeczytać instrukcję obsługi.
- Moduł **MOBILUS C-ZR IP44** należy zasilać 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 IP44** przeznaczony jest do współpracy ze wszystkimi pilotami serii **COSMO / 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** spełnia następujące Dyrektywy Europejskie:
 1. 2014/53/UE Dyrektywa radiowa RED;
 2. 2014/30/UE Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej.

3. OPIS PRODUKTU



1. Antena.
2. Przewody przyłączeniowe:
NIEBIESKI 1 - neutralne;
NIEBIESKI 2 - neutralne;
SZARY L - faza / zasilanie;
CZARNY L - faza - do napędu;
BRĄZOWY L - faza - do napędu;
Napęd podłączamy pod jeden z niebieskich (wspólny), czarny i brązowy przewód.
Nie ma znaczenia, który niebieski zasilą, a który idzie do silnika – oba są połączone wewnętrznie.

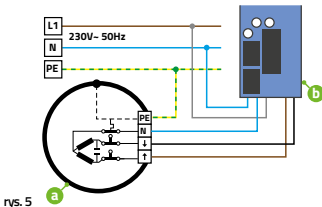
4. DANE TECHNICZNE



Napięcie zasilania: 230 V~; 50 Hz.
Protokół radiowy: COSMO | 2WAY, COSMO.
Częstotliwość radiowa: 868 MHz.
Moc sygnału radiowego: do 1 mW.
Zasięg działania: do 40 m w terenie otwartym,
do 20 m w budynku (w zależności od typu budownictwa, zastosowanych materiałów i rozmieszczenia jednostek).
Temperatura pracy: 0 °C – 40 °C.
Wymiary – 44 x 46 x 19 mm.

5. MONTAŻ URZĄDZENIA

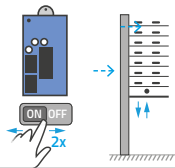
1. Upewnij się, że napięcie sieciowe jest odłączone.
2. Podłącz moduł **MOBILUS C-ZR IP44** zgodnie ze schematem - rys. 5.
3. Umieść moduł **MOBILUS C-ZR IP44** w miejscu, w skrzynce. Do montażu wykorzystaj dwa wystające uchwyty z otworami..
4. Odpowiednio ułóż antenę (w możliwie jak największej odległości od metalowych elementów).
5. Włącz napięcie sieciowe.



6. WEJŚCIE W TRYB PROGRAMOWANIA

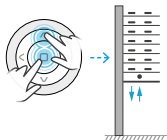
2-krotnie włącz i wyłącz zasilanie modułu **MOBILUS C-ZR IP44** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra potwierdzając wejście modułu w TRYB PROGRAMOWANIA.

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



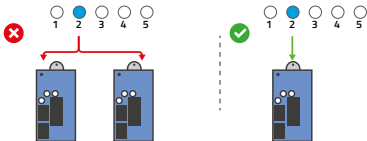
7. WCZYTYWANIE KODU MASTER-A* DO PAMIĘCI MODUŁU

1. Wejść w TRYB PROGRAMOWANIA modułu **MOBILUS C-ZR IP44**.
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**.

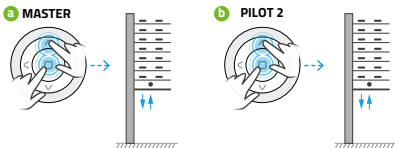
WSKAZÓWKĄ Ze względu na wygodę programowania zaleca się, aby każdy moduł **MOBILUS CM-R IP44** miał własnego, oddzielnego pilota **MASTER** (oddzielny kanał w przypadku pilotów wielokanałowych). Należy unikać sytuacji, w której kilka modułów **MOBILUS CM-R IP44** będzie miało wspólnego pilota (wspólny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



***MASTER** - pilot lub kanał (w przypadku pilota wielokanałowego) wczytany jako pierwszy do pamięci modułu **MOBILUS C-ZR IP44**. 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.

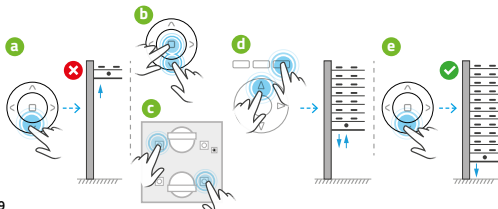


rys. 8

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 pancerz 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.

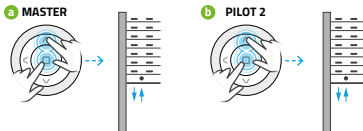


rys. 9

10. USUWANIE POSZCZEGÓLNYCH PILOTÓW (KANAŁÓW)

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

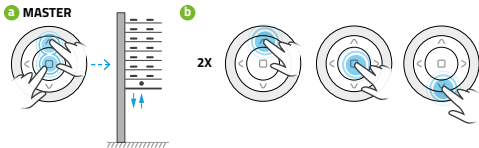
UWAGA! Powtarzając krok 2 można przystąpić do usuwania następnego pilota. Jeżeli jednak w ciągu 20 sek. żadna czynność programowania nie zostanie rozpoczęta moduł wraca automatycznie do TRYBU PRACY. Powrót do TRYBU PRACY może być również przeprowadzony ręcznie przy użyciu pilota **MASTER**. W takiej 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 **MO-BILUS C-ZR IP44** 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. Dodatkowo w tym trybie co 1 sek. miga dioda - rys. 11a
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 - rys. 11b
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.



rys. 11

12. DWUKIERUNKOWOŚĆ

Moduł **COSMO C-ZR IP44** dzięki dwukierunkowej komunikacji z pilotami umożliwia kontrolę stanu rolet (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 IP44** przekazuje informacje do pilotów o położeniu krańcowym rolety oraz położeniu pośrednim. Tryb jest włączony automatycznie - nie ma możliwości dezaktywacji.

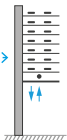
14. DETEKCJA PRZECIĄŻENIA

Moduł **COSMO C-ZR IP44** 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.

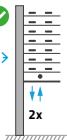
Włączenie / wyłączenie detekcji przeciężenia:

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. Dodatkowo w tym trybie co 1 sek. miga dioda.
2. Na pilocie **MASTER** wciśnij przycisk **STOP** i trzymaj do momentu, aż podłączony do modułu **COSMO C-MR** 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-MR** siłownik wykona 1 sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra - rys. 14c.

a MASTER



b



c



rys. 11



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

230 V~ 50 Hz



www.mobilus.pl