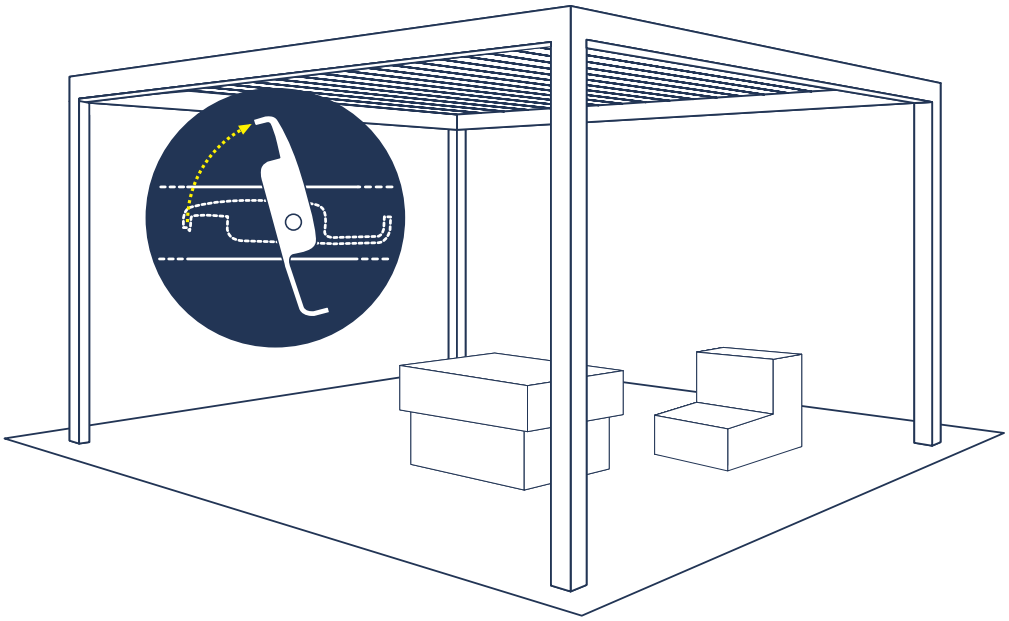
TELECO AUTOMATION SRL
Via dell'Artigianato, 16 - 31014 Colle Umberto (TV) ITALY
TELEPHONE: ++39.0438.388511 FAX: ++39.0438.388536 - www.telecoautomation.com

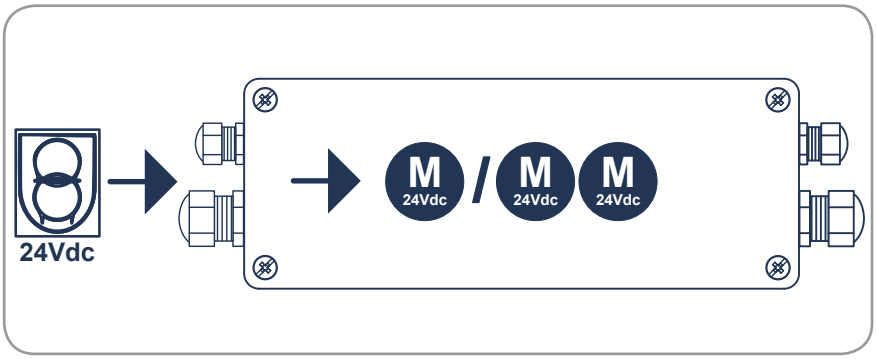
CE

EN **24VDC CONTROL UNIT WITH RADIO RECEIVER TO CONTROL ONE OR TWO 24VDC MOTORS WITH ENCODER FOR ADJUSTABLE SLATS**

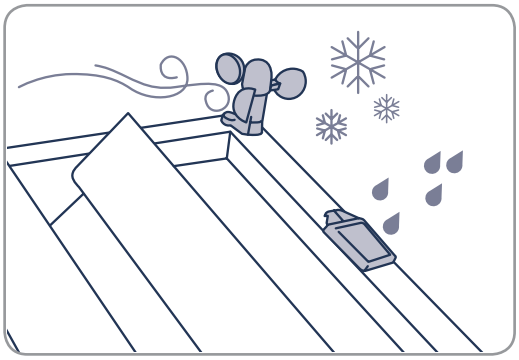
Product code

TVPLA868CC2EN *(h = 74mm, 868.3MHz)*
TVPLA868CC2ENB *(h = 50mm, 868.3MHz)*
TVPLA916CC2EN *(h = 74mm, 916MHz)*
TVPLA916CC2ENB *(h = 50mm, 916MHz)*



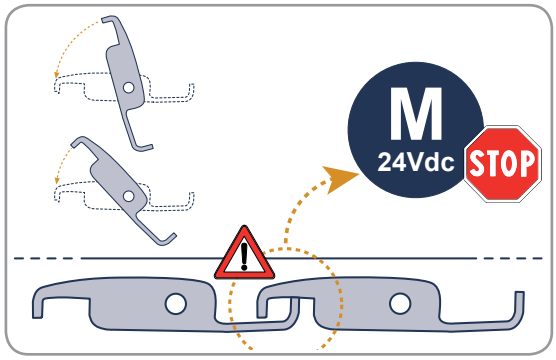


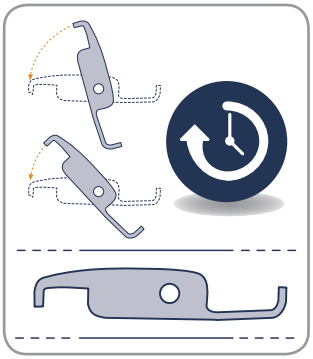
Independent or **synchronized** control of motor outputs.

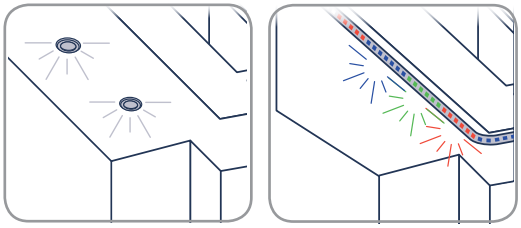


Inputs for **rain**, **wind** and **temperature** (for ice) sensors. Combination of rain and temperature sensors to detect **snow**.

Self-learning procedure for **limit switches** and **working times**.





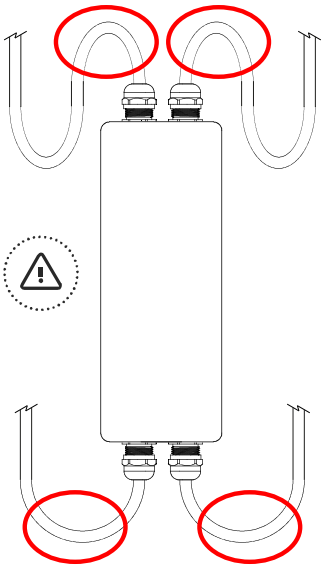


LED CARD (optional) to control the **1-colour**, **RGB** or **RGBW** 24V⎓ LED lights.

INDEX

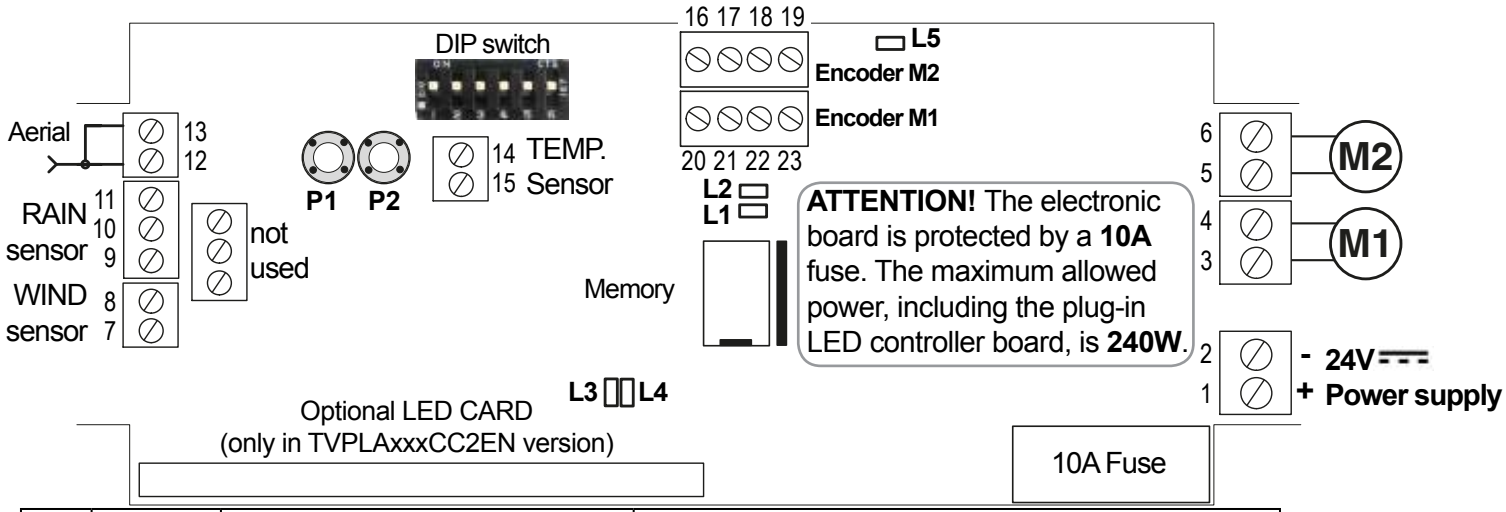
WARNINGS

The product at issue must be installed, commissioned and maintained only by licensed and authorised people, respecting the laws concerning the automatic covers. The system is powered by 24V ⎓. Before the connection to the power supply make sure that the sensors and motors are correctly connected. A faulty connection of the motors (polarity inversion) could damage them together with the connected mechanical elements. The power supply must supply the required voltage and current according to the characteristics of the system. The power supply must be compliant with IEC60950-1 and must be protected against the short-circuit and over-voltage. Use a 2x1.5mm cable to connect the motors and the control unit for length up to 6m, or 2x2.5mm cable for longer segments. PRODUCT DISPOSAL: at the end of this product's useful life, it must not be disposed of as domestic waste, but must be taken to a collection centre for waste electrical and electronic equipment. To prevent infiltration of water, wire the product as follows:



The manufacturer, Teleco Automation s.r.l, declares that the type of radio equipment is compliant with Directive 2014/53/EU. The full text of the EU compliance declaration is available at the following Internet address: www.telecoautomation.com/ce. In the view of a constant development of their products, the manufacturer reserves the right for changing technical data and features without prior notice.

1 CONNECTIONS, ADJUSTMENTS AND CONTROL UNIT WARNINGS



LED	COLOUR	STATUS	MEANING
L1	RED	**ON** until next manoeuvre	**MOTOR 1:** Limit switch or alarm
		Flashing during movement	**MOTOR 1** moving with encoder communication
L2	RED	**ON** until next manoeuvre	**MOTOR 2:** Limit switch or alarm
		Flashing during movement	**MOTOR 2** moving with encoder communication
L3	BLUE	**ON**	Synchronized mode activated
		***One** flash every second*	Synchronized mode activated (*during configuration*)
		***One** flash every 2 s*	Independent mode activated (*during configuration*)
L4	RED	***One** flash every 10 s*	Water draining alarm (par. **4.4**, page **12**)
		***Two** quick flashes every 10 s*	Rain alarm (par. **4.4**, page **12**)
		***Three** quick flashes every 10 s*	Ice / Snow alarm (par. **4.2 - 4.3**, pages **11-12**)
		***Four** quick flashes every 10 s*	Wind alarm (par. **4.1**, page **11**)
		***Five** quick flashes*	Unexpected absorption of one motor in synchronized mode
		***Six** quick flashes*	Built-in motor limit switch activated
		***Seven** quick flashes*	Motor stopped by current absorption over the threshold
		***Eight** quick flashes*	Safety limit switch
		***Nine** quick flashes*	Encoder signal error. The motor stops.
		***Ten** quick flashes*	One motor is short-circuited
		***Twelve** quick flashes*	Encoder signal disturbed. Abnormal motor operation.
		***One** flash every 2 s*	Rain sensor is deactivated
		***One** flash every 3 s*	Temperature sensor is deactivated
L5	RED	**ON**	Power ON

1	+24V ⎓ POWER SUPPLY
2	POWER SUPPLY GND
3	MOTOR 1 (OPEN)
4	MOTOR 1 (CLOSE)
5	MOTOR 2 (OPEN)
6	MOTOR 2 (CLOSE)
7	WIND SENSOR (BROWN)
8	WIND SENSOR (BLUE)
9	RAIN SENSOR (WHITE, +12V ⎓)
10	RAIN SENSOR (BLUE, SIGNAL)
11	RAIN SENSOR (YELLOW, GND)
12	AERIAL RF
13	AERIAL GND
14	TEMPERATURE SENSOR (BLACK)
15	TEMPERATURE SENSOR (WHITE)
16	ENCODER M2 (VDD)
17	ENCODER M2 (Signal A)
18	ENCODER M2 (Signal B)
19	ENCODER M2 (GND)
20	ENCODER M1 (GND)
21	ENCODER M1 (Signal B)
22	ENCODER M1 (Signal A)
23	ENCODER M1 (VDD)

DIP	MEANING
1 - 2 - 3	Setting of wind sensor threshold (see par. **4.1**, page **11**)
4 - 5	Motor control mode (see pages **4...7**)
6	Maximum motor current threshold set during configuration (see par. **2.4**, page **7**)

☐ = *It takes effect **DURING** configuration*

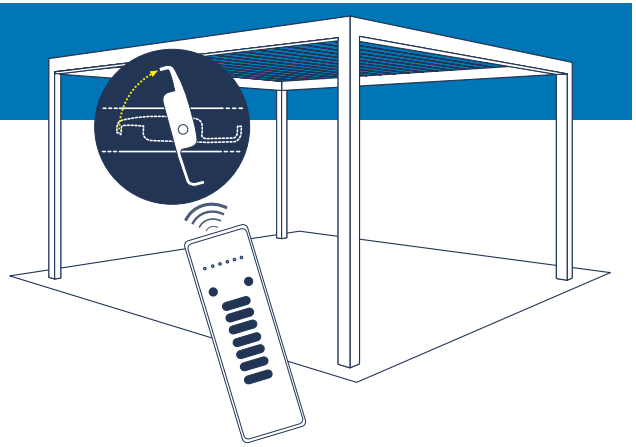
FIRST POWER ON: at first power-on, the system is waiting to be programmed with the memorization of at least one transmitter (par. **3**, page **8**) and the configuration of the motors and relative working time (see next pages).

☐ = *Weather sensor alarms (from LOW to HIGH priority)*

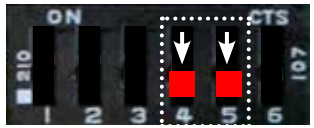
☐ = *MOTOR alarms*

MOTOR CONFIGURATION: Identify the correct product application from the 3 given below and follow the relative configuration procedure.
Attention: if the wrong application is selected, the configuration procedure must be repeated for the correct application.

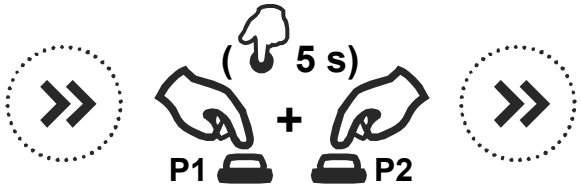
2.1 Pergola with 1 motor



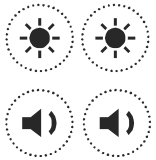
1. MOTOR CONFIGURATION



DIP4=**OFF**
DIP5=**OFF**



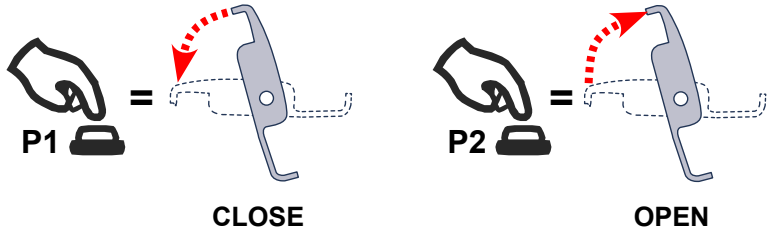
Press **P1** and **P2** simultaneously and hold for **5 s**



··· *L3 flashes*

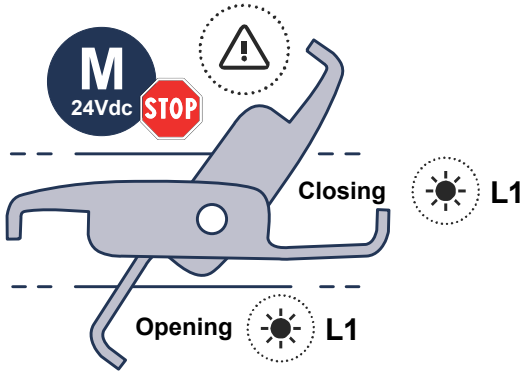
··· *Continuous sound*

DIRECTION



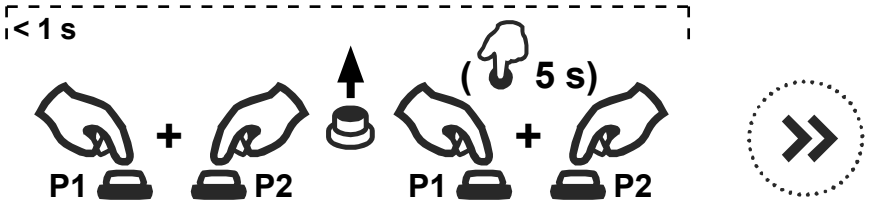
If the direction is wrong, invert the motor wires.

LIMIT SWITCHES

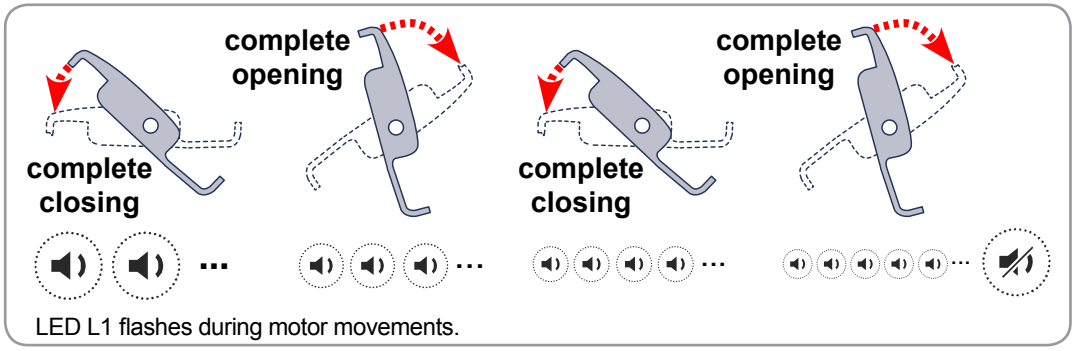


Check that movement stops when the limit switch is reached **(L1 ON)**
If it doesn't, change the threshold as per ***PAR 2.4*** (page **7**) and repeat.

2. SELF-LEARNING OF LIMIT SWITCHES *(start from and intermediate point of the run)*



Press **P1** and **P2** simultaneously **twice** in quick succession and hold them the second time for **5 s**



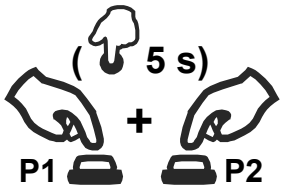
LED L1 flashes during motor movements.

DO NOT *change the DIP configuration. This change would be signalled by a new intermittent sound and the flashing of L3, and would require a new configuration procedure.*

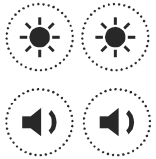
2.2 Pergola with 2 synchronized motors

1. MOTOR CONFIGURATION

DIP4=**OFF**
DIP5=**ON**



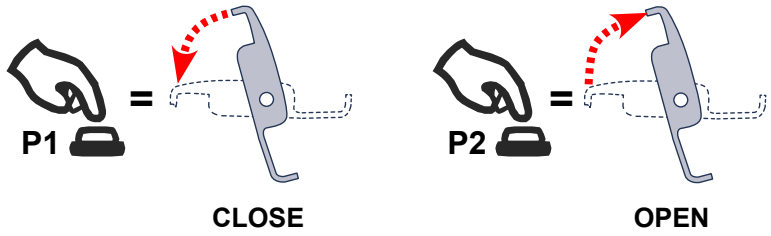
Press **P1** and **P2** simultaneously
and hold for **5 s**



··· *L3 flashes*

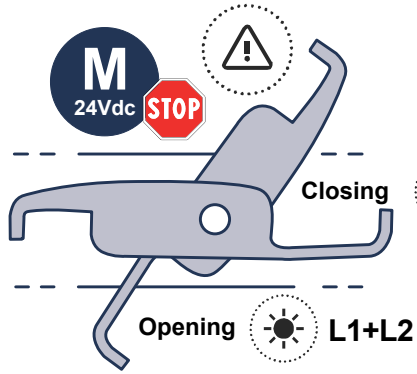
··· *Continuous sound*

DIRECTION



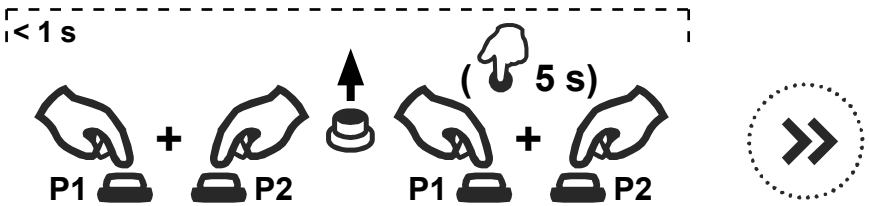
If the direction is wrong, invert the motor wires.

LIMIT SWITCHES



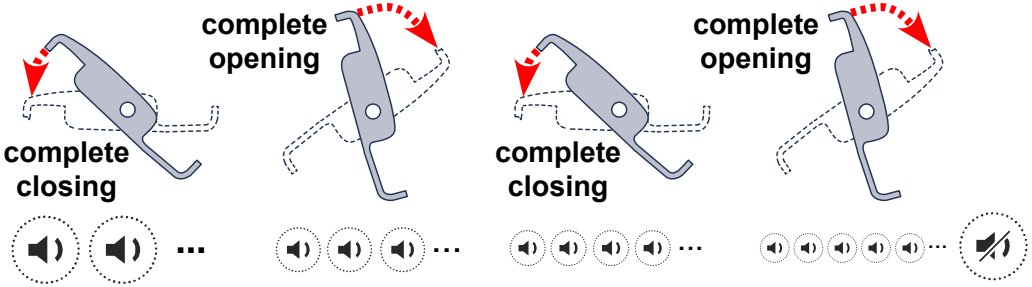
Check that movement stops when the limit switches are reached **(L1 and L2 ON)**
If it doesn't, change the threshold as per ***PAR 2.4*** (page **7**) and repeat.

2. SELF-LEARNING OF LIMIT SWITCHES *(start from and intermediate point of the run)*



Press **P1** and **P2** simultaneously **twice** in quick succession and hold them the second time for **5 s**

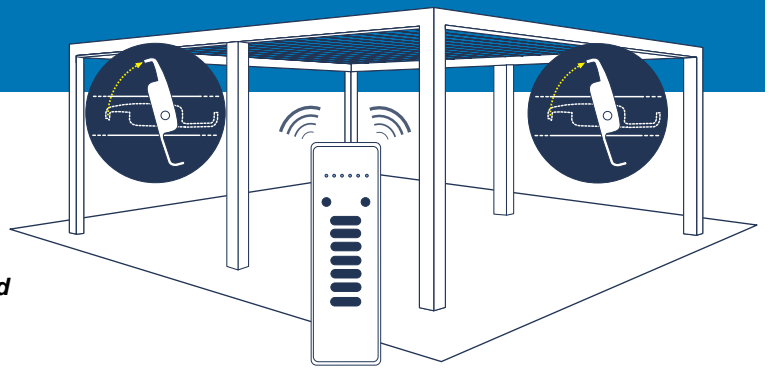
*Together **MOTOR 1** and **MOTOR 2***



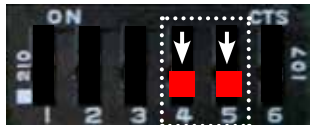
LEDs L1 and L2 flash during motor movements.

***DO NOT** change the DIP configuration. This change would be signalled by a new intermittent sound and the flashing of L3, and would require a new configuration procedure.*

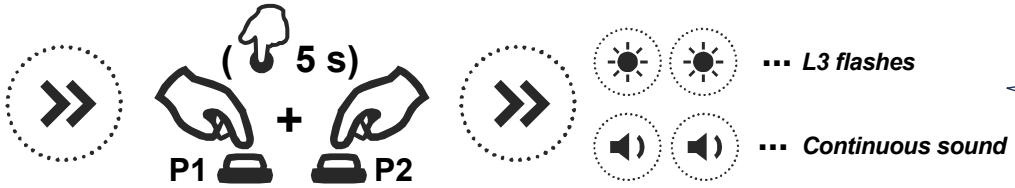
2.3 Pergola with 2 independent motors



1. MOTOR 1 CONFIGURATION



DIP4=**OFF**
DIP5=**OFF**

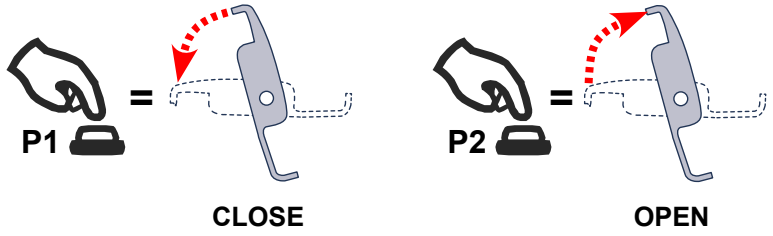


Press **P1** and **P2** simultaneously and hold for **5 s**

··· *L3 flashes*

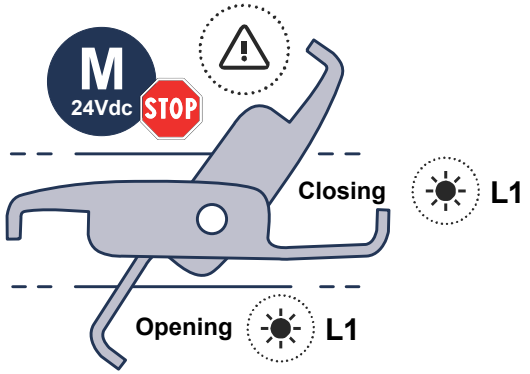
··· *Continuous sound*

DIRECTION



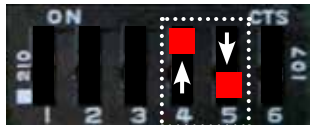
If the direction is wrong, invert the motor wires.

LIMIT SWITCHES



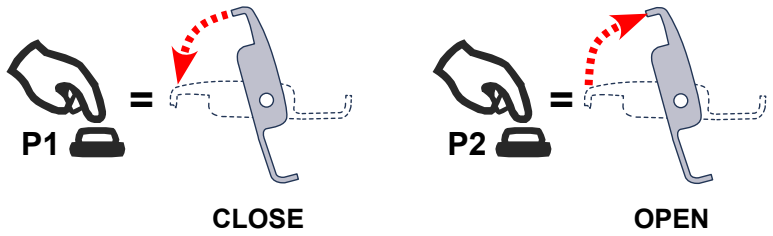
Check that movement stops when the limit switch is reached **(L1 ON)**
If it doesn't, change the threshold as per ***PAR 2.4*** (page **7**) and repeat.

2. MOTOR 2 CONFIGURATION



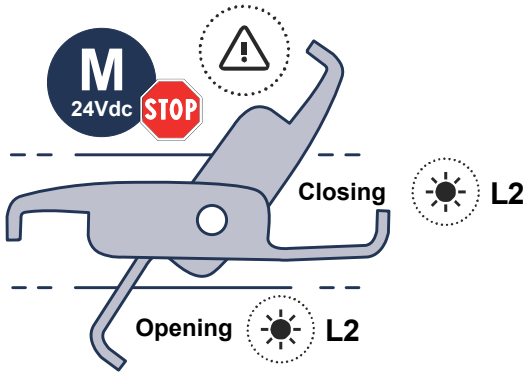
DIP4=**ON**
DIP5=**OFF**

DIRECTION



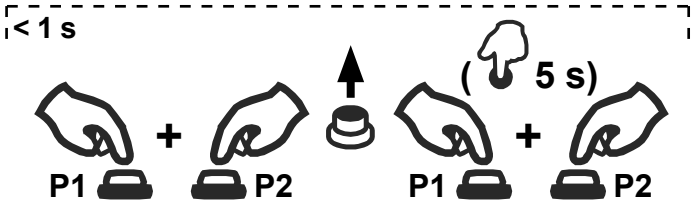
If the direction is wrong, invert the motor wires.

LIMIT SWITCHES



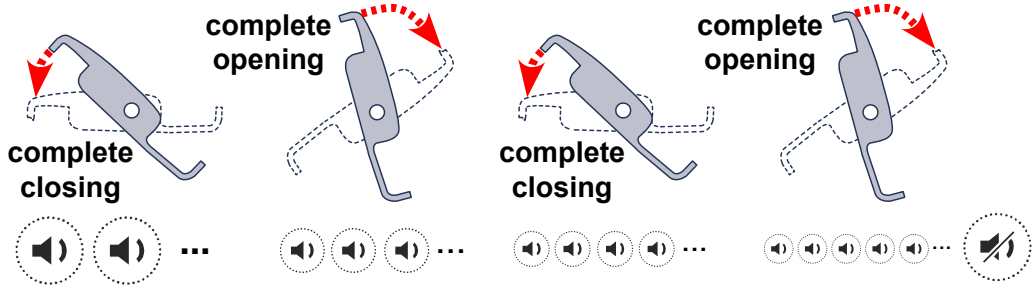
Check that movement stops when the limit switch is reached **(L2 ON)**
If it doesn't, change the threshold as per ***PAR 2.4*** (page **7**) and repeat.

3. SELF-LEARNING OF LIMIT SWITCHES *(start from and intermediate point of the run)*



Press **P1** and **P2** simultaneously **twice** in quick succession and hold them the second time for **5 s**

MOTOR 1** first, then **MOTOR 2

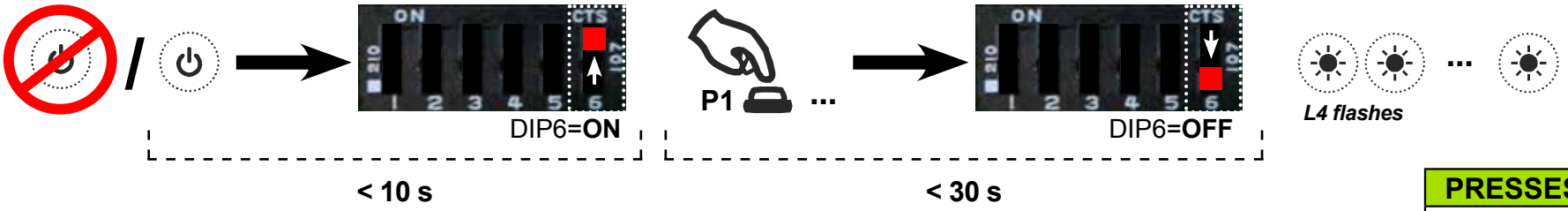


LEDs L1 and L2 flash during motor movements.

***DO NOT** change the DIP configuration. This change would be signalled by a new intermittent sound and the flashing of L3, and would require a new configuration procedure.*

2.4 SETTING OF THE CURRENT THRESHOLD DURING CONFIGURATION

The control unit uses a current threshold for motor stop. The thresholds may therefore be changed during configuration according to the selected mode (**DIP4-5**):



1. Turn the control unit OFF then ON again.
2. Within **10 seconds** from power ON, set **DIP6** to **ON**.

WITHIN 30 SECONDS:

3. Press **P1** as many times as the desired level, from **1** (minimum = 0.5 A) to **9** (maximum = 4.5 A).
4. Set **DIP6** to **OFF** to store the new value.

L4 will then flash as many times as the stored level. If **P1** is not pressed within 30 seconds,the procedure is automatically ended and the threshold remains unchanged.

***ATTENTION:** at the end of the procedure, DIP6 must be set to OFF and remain in that position during standard operation of the control unit.*

PRESSES	Threshold (A)
1	0.5
2	1.0
3	1.5
4	2.0
5	2.5
6	3.0
7	3.5
8	4.0
9	4.5

= ***default value, unless otherwise indicated on the technical label of the product.***

3 TRANSMITTERS

B
AUTOMATIC COMMANDS (2 or 3 BUTTONS)

7/42 channel transmitter

CH1	Open (STOP)
CH2	Close (STOP)
CH3	Open (STOP)
CH4	Close (STOP)
CH5	Open
CH6	STOP
CH7	Close

3/18 channel transmitter

CH5	Open
CH6	STOP
CH7	Close

2 channel transmitter

CH1	Open (STOP)
CH2	Close (STOP)

C
HOLD-TO-RUN COMMANDS (2 or 3 BUTTONS)

7/42 channel transmitter

CH1	Open (hold-to-run)
CH2	Close (hold-to-run)
CH3	Open (hold-to-run)
CH4	Close (hold-to-run)
CH5	Open (hold-to-run)
CH6	STOP
CH7	Close (hold-to-run)

3/18 channel transmitter

CH5	Open (hold-to-run)
CH6	STOP
CH7	Close (hold-to-run)

2 channel transmitter

CH1	Open (hold-to-run)
CH2	Close (hold-to-run)

A
7/42 CHANNEL TRANSMITTER

7/42 channel transmitter

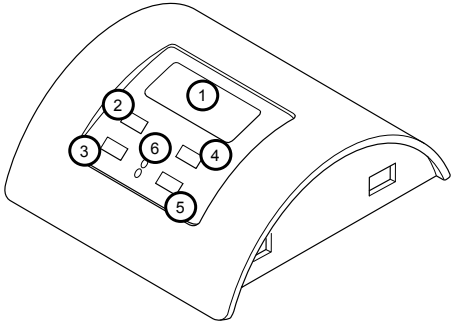
CH1	0 % (Closed)
CH2	33 %
CH3	66 %
CH4	100 % (Open)
CH5	Open (hold-to-run)
CH6	STOP
CH7	Close (hold-to-run)

E
7/42 CHANNEL TRANSMITTER (NO 0%)

7/42 channel transmitter

CH1	33 %
CH2	50 %
CH3	70 %
CH4	100 % (Open)
CH5	Open (hold-to-run)
CH6	STOP
CH7	Close (hold-to-run, minimum at 33%)

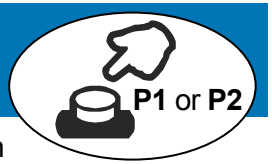
D
GREEN MOUSE SCREEN



Transmitter with **built-in light sensor**
(see product instructions for details)

1 - Light sensor
2 - OPEN button
3 - CLOSE button
4 - Light level memorization button
5 - Activation/deactivation light control
6 - Signal and programming LED

3.1 Radio codes memorization



If the system is configured as **pergola with 2 independent motors**, it associates memorization procedure using **P1** to *motor 1* and memorization procedure using **P2** to *motor 2*. **Note:** the same radio code can in any case be associated with both motors.
In the other configurations memorization is possible using either **P1** or **P2**.

TYPE OF MEMORIZATION (see description page **8**)		**P1** or **P2** **	HOLD — *continuous sound*		*intermittent sound*
A	**7/42 CHANNEL TRANSMITTER**	* 2x		Press any button of the 7/42 channel transmitter	
B	**AUTOMATIC COMMANDS (2 or 3 BUTTONS)**	* 3x		Press the button of the transmitter relative to the code to be memorized.	
C	**HOLD-TO-RUN COMMANDS (2 or 3 BUTTONS)**	* 4x		Press the button of the transmitter relative to the code to be memorized.	
D	**GREEN MOUSE SCREEN**	* 11x		Press the button **2** or **3** of Green Mouse Screen.	
E	**7/42 CHANNEL TRANSMITTER (NO 0%)**	* 12x		Press any button of the 7/42 channel transmitter	

Press **P1** or **P2** (**) as many times as required by the type of desired memorization and hold the last time. The buzzer emits a continuous sound.
Press the button of the transmitter relative to the code to be memorized. Successful memorization is indicated by the intermittent sound of the buzzer

** The buzzer will make a beep each time the button is pressed.* *** According to the motor control mode*

3.2 Radio code deletion

If the system is configured as **pergola with 2 independent motors**, use **P1** to delete associations with *motor 1* and **P2** for *motor 2*.
Carry out deletion with either **P1** and **P2** if the code is associated with both motors.
In the other configurations deletion is possible using either **P1** or **P2**.

TYPE OF DELETION	P1 or P2 **	HOLD		
SINGLE RADIO CODE	* 5x		Press the button of the transmitter relative to the code to be deleted.	*continuous sound*

Press **P1** or **P2** (**) **5 times** and hold. The buzzer emits an intermittent sound. Press the button of the transmitter relative to the code to be deleted within 10 seconds. Successful deletion is indicated by a continuous sound of the buzzer.

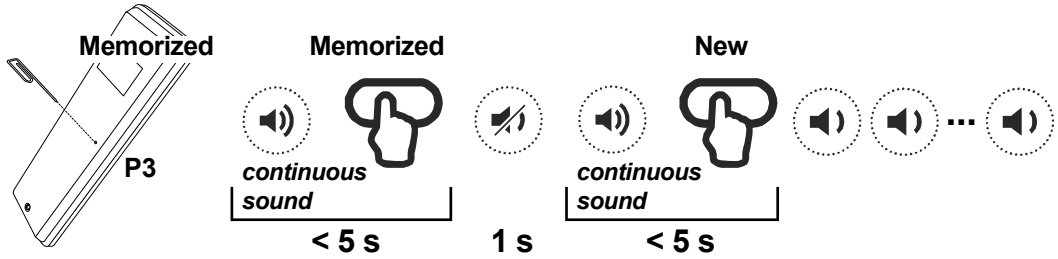
ALL THE RADIO CODES	* 6x	(10 s)	*intermittent sound*	*continuous sound*

Press **P1** or **P2 6 times** and the sixth time **hold for 10 seconds**. The buzzer emits a fast intermittent sound. Release when the sound becomes continuous.

** The buzzer will make a beep each time the button is pressed.* *** According to the motor control mode*

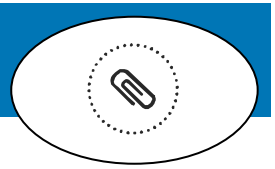
3.3 Remote memorization of other radio codes

Note: *The button P3 is located inside the transmitter. The added radio code will have the same functions as the code used for memorization. This procedure is compatible with any type of transmitter.*

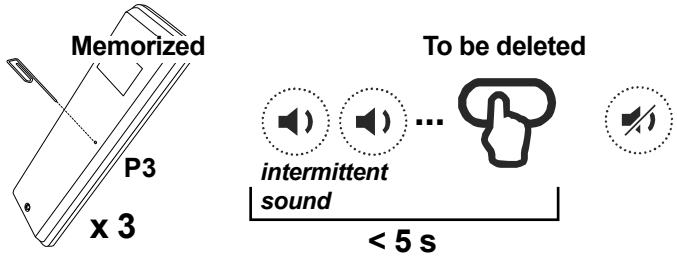


Press button **P3** of the **memorized** transmitter and hold. The buzzer emits a continuous sound. Press a button relative to an **already memorized** code. The buzzer stops for 1 second and then starts the continuous sound again. Press the button relative to the **new** code to be memorized. Successful memorization is indicated by the intermittent sound of the buzzer.

3.4 Remote deletion of a radio code



Note: *The button P3 is located inside the transmitter. If the radio code was associated with both motors, carry out the deletion twice.*



Press the button **P3** of the **memorized** transmitter **3 times** and hold. The buzzer emits a slow intermittent sound. Press a button relative to the code **to be deleted** within 5 seconds. Upon completion of deletion, the buzzer will stop.

4.1 WIND sensor

Alarm priority HIGH | **L4** | **Factory setting ACTIVATED**

WIND

The anemometer (**ANEM4**) detects wind speed, which the control unit compares with the threshold set through **DIPs 1-2-3** (see table).
The control unit is only compatible with anemometers generating 4 pulses per rev.

DIP1	DIP2	DIP3	Km/h
OFF	OFF	OFF	40
OFF	OFF	ON	45
OFF	ON	OFF	50
OFF	ON	ON	55
ON	OFF	OFF	60
ON	OFF	ON	65
ON	ON	OFF	70
ON	ON	ON	75

ALARM ACTIVATED when	What happens with ALARM ACTIVATED	ALARM NOT ACTIVE when
The detected speed is higher than the set threshold (see table at side).	The control unit tilts the pergola slats at **33%** of full opening. The control unit executes **no command**.	The sensor has detected a lower speed than the set threshold for 60 seconds.

4.2 TEMPERATURE sensor

Alarm priority MEDIUM | **L4** | **Factory setting DEACTIVATED**

TEMPERATURE

The temperature sensor (NTC 10K/3435K) activates whenever there is danger of ice forming.

ALARM ACTIVATED when	What happens with ALARM ACTIVATED	ALARM NOT ACTIVE when
The measured temperature is below 2 °C.	The control unit tilts the pergola slats to **66%** of full opening. The control unit only executes **hold-to-run commands**.	The measured temperature is above 3 °C.

Activation/deactivation of the TEMPERATURE sensor by means of P1 *

continuous sound 4 s

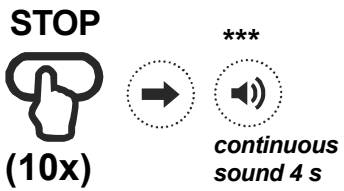
ACTIVATION ***
(only if the sensor is connected)

L4 flashes once every 3 s

DEACTIVATION ***

Activation/deactivation of the TEMPERATURE sensor by means of the transmitter *

Activation (only if the sensor is connected)
Press the "**STOP**" button of a memorized 7/42 or 3-channel transmitter **10 times** and hold the last time for **2 s.** The buzzer emits a continuous sound for **4 seconds**.



Deactivation
Press the "**STOP**" button of a memorized 7/42 or 3-channel transmitter **10 times** and hold the last time for **2 s.** The buzzer emits **2 beeps**. **L4** flashes once every **3 seconds**.

** The motors must be stopped. ** The buzzer will make a beep each time the button is pressed. *** The motors make short movements*

4.3 SNOW condition

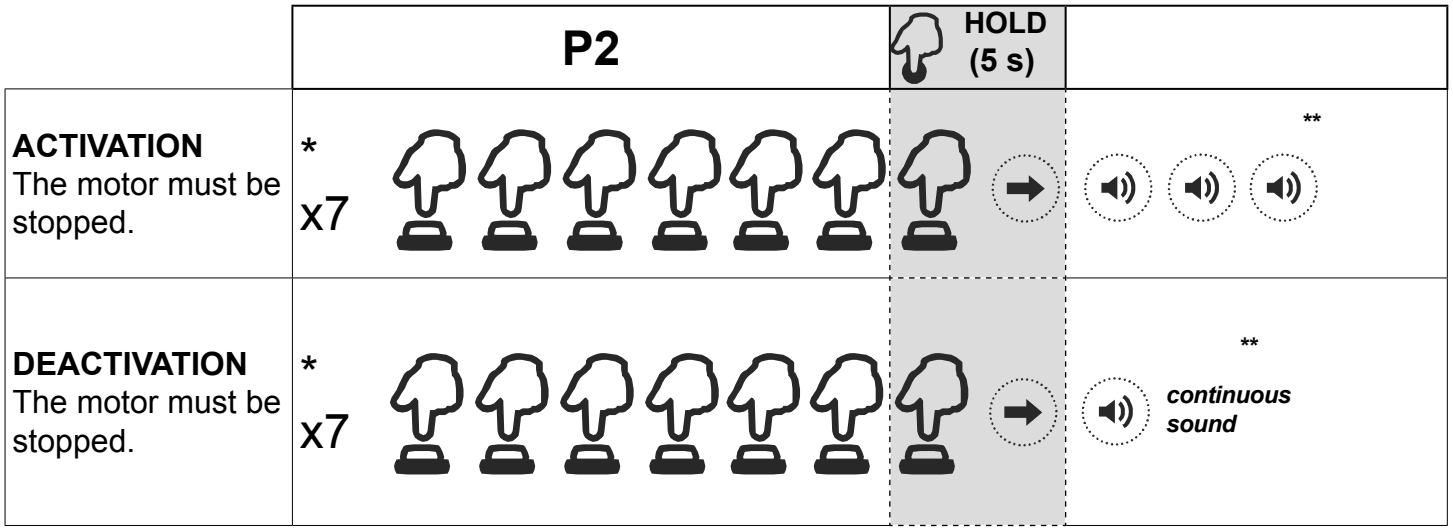
Alarm priority **MEDIUM** | **L4** | Factory setting **DEACTIVATED**

SNOW

To manage the alarm associated with snow, the temperature and the rain sensors must be combined.

ALARM ACTIVATED when	What happens with ALARM ACTIVATED	ALARM NOT ACTIVE when
The measured temperature is below 2 °C and rain has been detected (see par. **4.4**)	The control unit tilts the slats to **66%** of full opening. The control unit only executes **hold-to-run commands**.	The measured temperature is above 3 °C or rain is no longer detected.

Activation/Deactivation of SNOW condition with P2.



** The buzzer will make a beep each time the button is pressed.* *** The motors make short movements*

4.4 RAIN sensor

Alarm priority **LOW** | **L4** | Factory setting **ACTIVATED**

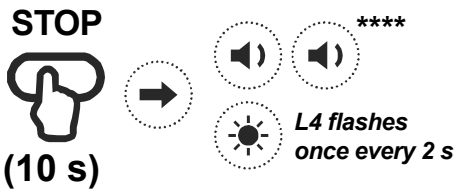
RAIN

ALARM ACTIVATED when	What happens with ALARM ACTIVATED	ALARM NOT ACTIVE when
The sensitive surface of the sensor detects drops of water.	The control unit completely **CLOSES** the pergola slats. The control unit executes **no command**.	The sensor doesn't detect any drop.

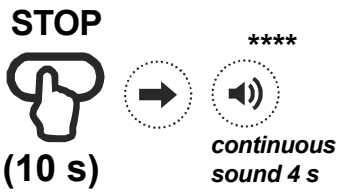
System operation AFTER rain alarm (draining of water): once the rain alarm has ended, for the following **6 hours** the control unit, upon receiving an automatic movement command from the transmitter, will tilt the pergola slats to **33%** to allow water to drain off. For **4 minutes** the control unit can only execute hold-to-run commands, thereby exiting from the alarm status.

Activation/deactivation of the RAIN sensor by means of the transmitter ***

Deactivation
Press the "**STOP**" button of a memorized 7/42 or 3-channel transmitter for **10 s.** The buzzer emits **2 beeps**. **L4** flashes once every **2 seconds**.

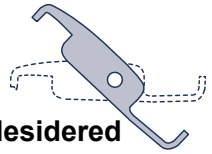


Activation
Press the "**STOP**" button of a memorized 7/42 or 3-channel transmitter for **10 s.** The buzzer emits a continuous sound for **4 seconds**.



4.5 Change of the automatic alarm angles

Use the following procedures to change the default angles of the pergola slats associated with the wind alarm (**33%**) or the temperature/snow alarm (**66%**).
The system must have been configured and at least one transmitter memorized.

		P1 o P2 **	HOLD (5 s)	
Wind alarm angle	 **desidered position** Put the slats to the desidered angle, then:	* x8		*continuous sound* 1 s
Temperature or Snow alarm angle		* x9		*continuous sound* 2 s
Reset default angles		* x10		*continuous sound* 3 s

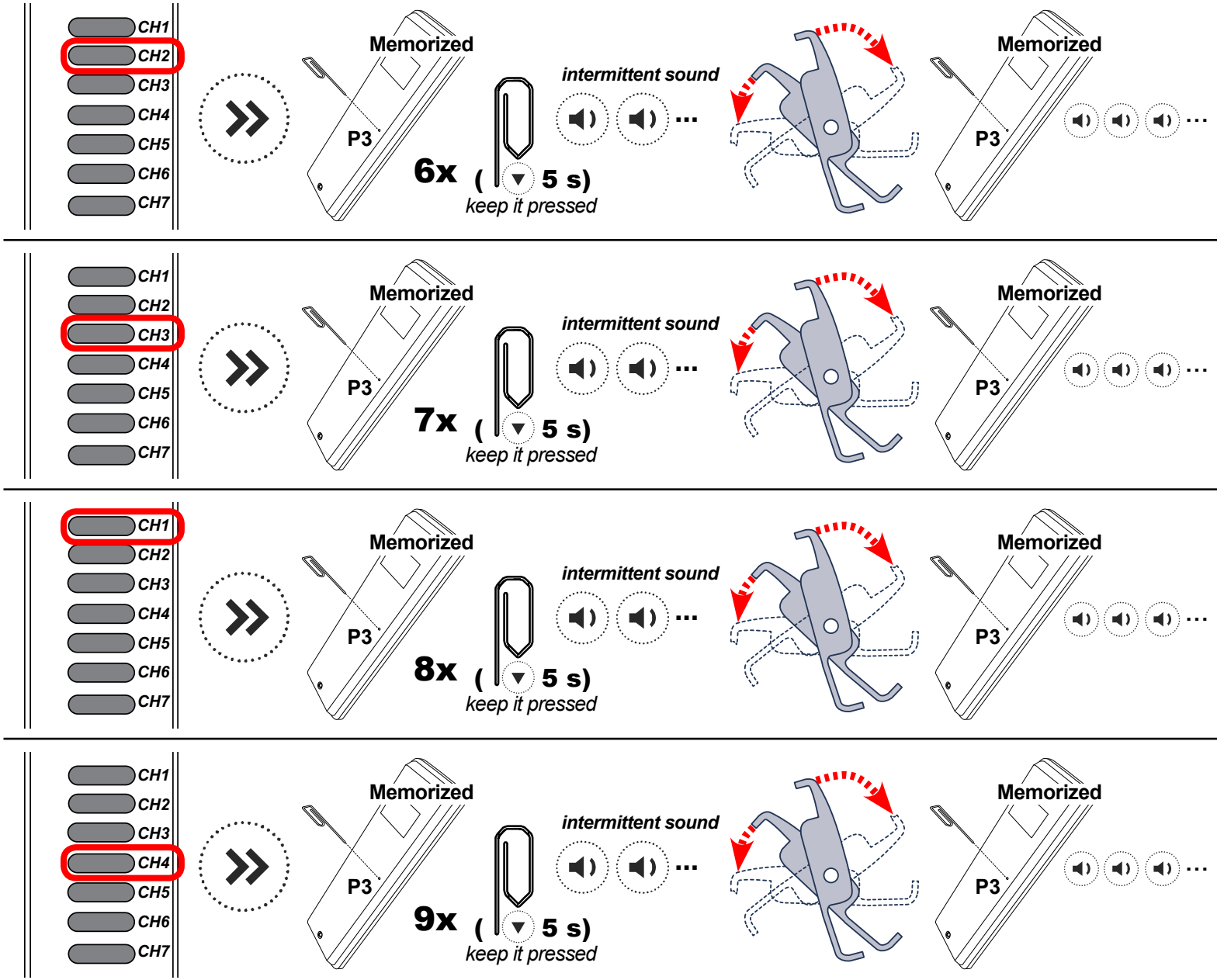
Press **P1** or **P2** (**) as many times as required by the type of desired memorization and hold the last time.
The buzzer emits a continuous sound.

** The buzzer will make a beep each time the button is pressed.* *** According to the motor control mode* **** The motor must be stopped* ***** The motors make short movements*

NOTE: *after a new configuration procedure the automatic alarm angles are always reset to default values.*

5 Change of the preset angles (associated to the buttons CH1..CH4 of a 7/42 channel transmitter)

Note: *The button P3 is located inside the transmitter.*



Press the button **P3** of the **memorized** transmitter **6 times** and hold for **5 sec**. The buzzer emits a slow intermittent sound. Put the slat to the desired angle then press the button **P3** again to confirm. Successful memorization is indicated by the fast intermittent sound of the buzzer.

Press the button **P3** of the **memorized** transmitter **7 times** and hold for **5 sec**. The buzzer emits a slow intermittent sound. Put the slat to the desired angle then press the button **P3** again to confirm. Successful memorization is indicated by the fast intermittent sound of the buzzer.

Press the button **P3** of the **memorized** transmitter **8 times** and hold for **5 sec**. The buzzer emits a slow intermittent sound. Put the slat to the desired angle then press the button **P3** again to confirm. Successful memorization is indicated by the fast intermittent sound of the buzzer.

Press the button **P3** of the **memorized** transmitter **9 times** and hold for **5 sec**. The buzzer emits a slow intermittent sound. Put the slat to the desired angle then press the button **P3** again to confirm. Successful memorization is indicated by the fast intermittent sound of the buzzer.

Attention: *use a transmitter associated only to the motor to be configured. After a new motor configuration procedure, the angles switch back to default values.*

6.1 TROUBLESHOOTING (what to do IF…)

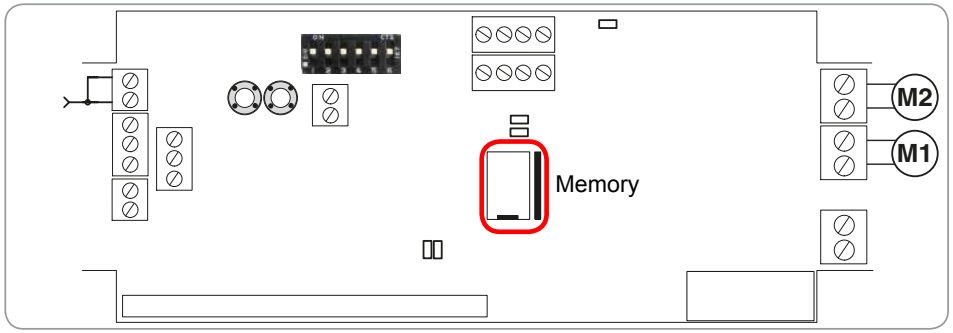
Problem	Solution
At power-on, the control unit does not move the motors and emits no warning.	The system needs to be programmed, see section **2**.
L3 flashes and an intermittent sound starts after configuration.	Repeat the procedure. At the end of it **DO NOT** change the **DIP4-5** setting.
The configuration procedure does not start upon pressing **P1** and **P2** twice.	**P1** and **P2** must be pressed simultaneously. There must be no more than 1 second between pressing the first and the second time.
During the manual movement test in the configuration procedure, the motors do not stop automatically at the limit stop.	Change the current threshold (section **2.4**) before continuing with configuration.
There's no continuous beep during transmitter memorization.	There must be no more than 1 second between pressing the buttons.
It is impossible to memorize a transmitter.	The radio code is already memorized or the memory is full.
After configuration, the engine stops and invert the direction.	Remove any obstacles that block the movement.
The motor stops or there is abnormal functioning of the motor.	Check the encoder signal wiring.

6.2 Replacing the control unit

In the event of a defective control unit, if the provided memory (see below) is still working and the revision of the board is > 9.x, it may be replaced without losing the configuration parameters.

To do this, the control unit must not be powered:

- insert the memory card of the defective control unit into the new one;
- set the DIP switches of the new control unit as they were in the old one;
- switch the system on.

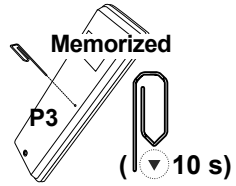


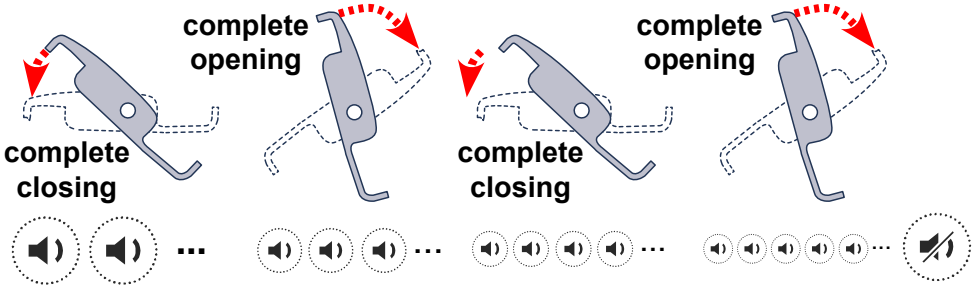
6.3 Quick learning of limit switch

If the following have been already programmed
- motor control mode
- the correct motor direction
- at least one transmitter for each of the independent motor output
- current threshold to be applied

it is possible to carry out the SELF-LEARNING OF LIMIT SWITCHES **without accessing the control unit**.

Test the movement and the direction of the motors by means of the memorized transmitter, after this keep the button **P3** of the transmitter pressed for **10 s**.

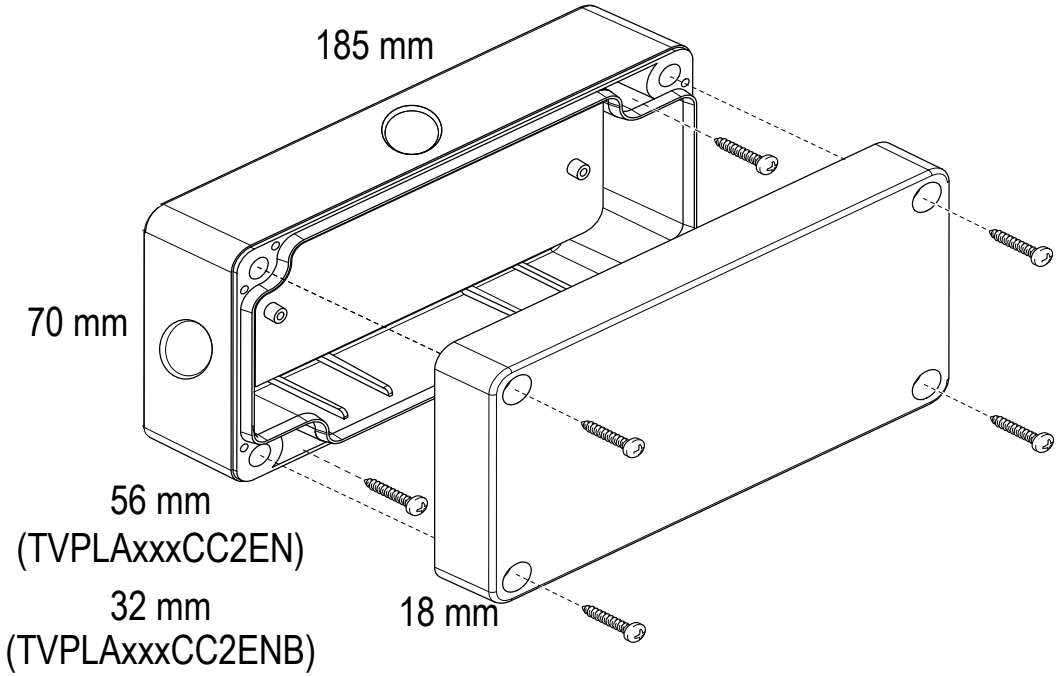


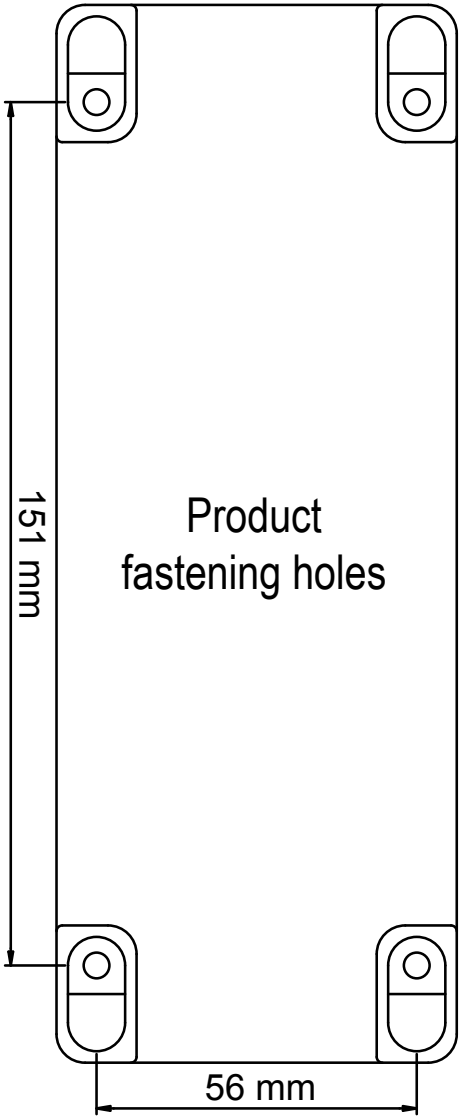


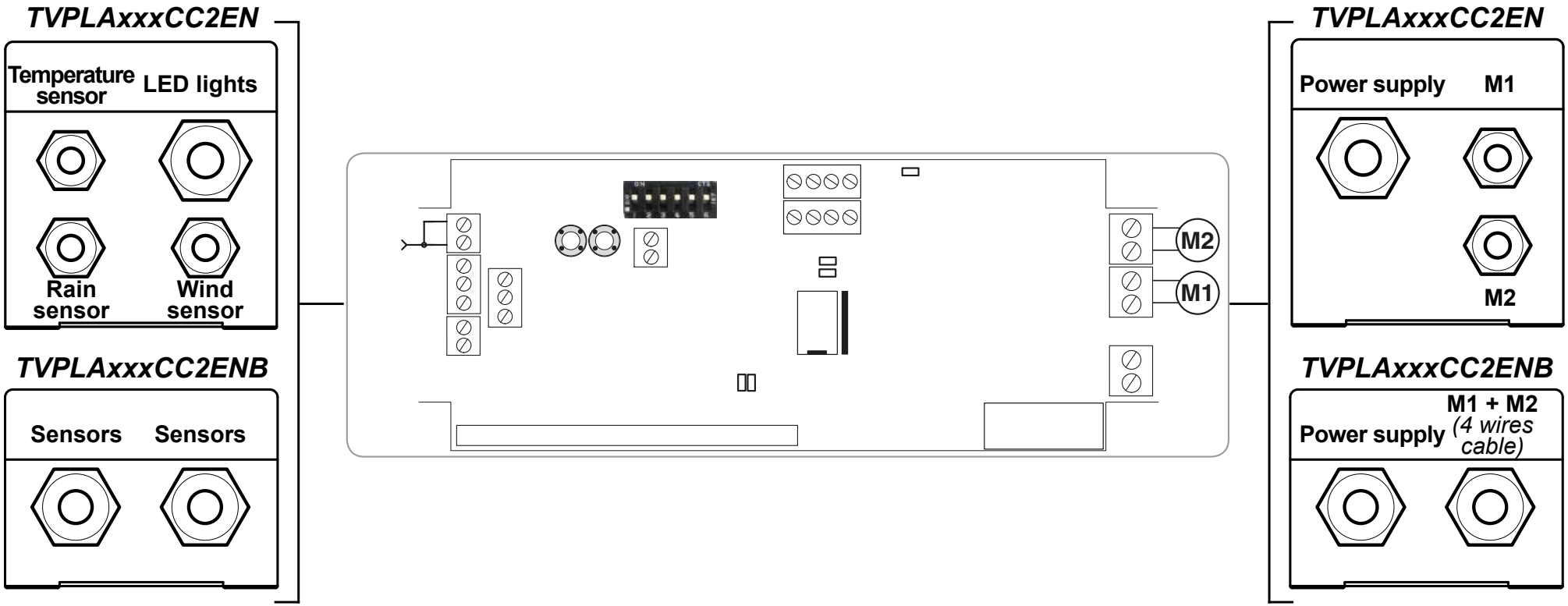
- Pergola with 2 synchronized motors: *Together **MOTOR 1** and **MOTOR 2***
- Pergola with 2 independent motors: ***MOTOR 1** first, then **MOTOR 2***

7 TECHNICAL SPECIFICATIONS

Power supply	**24V ⎓**
Max. power for each output	**4,5A**
Maximum power applicable to the board	**240W**
Fuse (blade)	**10A**
Operating temperature range	**-20° - +45°C**
Reception frequency	**868.3MHz / 916MHz**
Radio memory capability (transmitters)	**16**
Rain sensor power supply	**12V ⎓ (max.100mA)**
Anemometer	**4 pulses/rotation (ANEM4)**
Temperature probe	**NTC (R=10Kohm; B=3435K)**
Protection rating	**IP54**
Material of the box and its cover (Not suitable for direct UV exposure)	**Thermoplastic ABS**



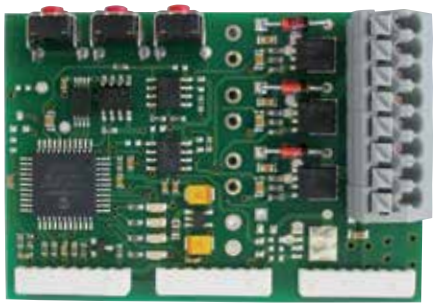



TVPLAxxxCC2EN
Temperature sensor
LED lights
Rain sensor
Wind sensor
TVPLAxxxCC2ENB
Sensors
Sensors
M2
M1
TVPLAxxxCC2EN
Power supply
M1
M2
TVPLAxxxCC2ENB
Power supply
M1 + M2
(4 wires cable)

Accessories

LED CARD to control the **1-colour**, **RGB** or **RGBW** 24V⎓ LED lights.

(optional only in TVPLAxxxCC2EN version)



TVSTRD00PSI24 - LED 1-colour
Independent or simultaneous control of 3 outputs.
24V⎓ power supply from the PLA control unit (60W per output).

TVRGB00PSI24 - LED RGB (red, green, blue)
24V⎓ power supply from the PLA control unit (60W per output).

TVRGBW00PSI24 - LED RGB+W (red, green, blue + white)
Independent control of RGB and WHITE outputs, by means of separate memorization of transmitter channels.
24V⎓ power supply from the PLA control unit (60W per output).

ATTENTION! *Maximum power of the system (motors and lights) is* ***240W****.*

ANEM4
(WIND sensor)

RAIN102
(RAIN sensor)

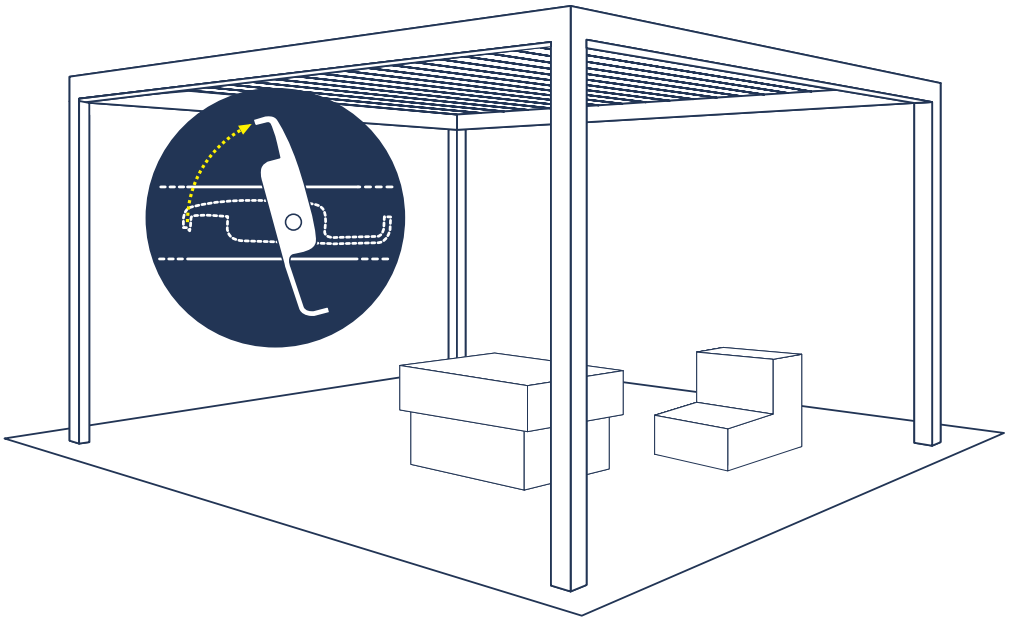
TMP150
(TEMPERATURE sensor)

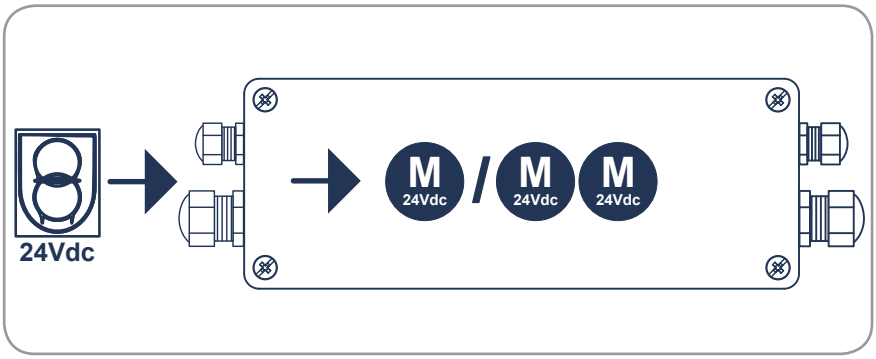
TELECO AUTOMATION SRL
Via dell'Artigianato, 16 - 31014 Colle Umberto (TV) ITALY
TELEPHONE: ++39.0438.388511 FAX: ++39.0438.388536 - www.telecoautomation.com

IT CENTRALE 24VDC CON RICEVITORE RADIO PER IL COMANDO DI 1 O 2 MOTORI 24VDC CON ENCODER PER PROFILI ORIENTABILI

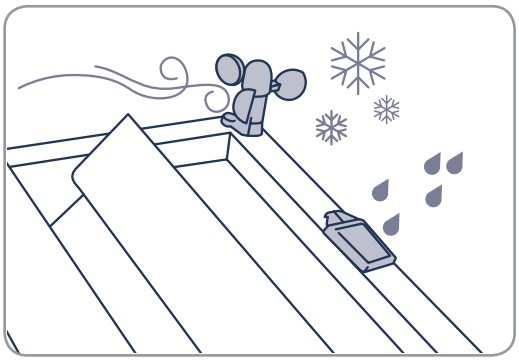
Codice prodotto

TVPLA868CC2EN *(h = 74mm, 868.3MHz)*
TVPLA868CC2ENB *(h = 50mm, 868.3MHz)*
TVPLA916CC2EN *(h = 74mm, 916MHz)*
TVPLA916CC2ENB *(h = 50mm, 916MHz)*



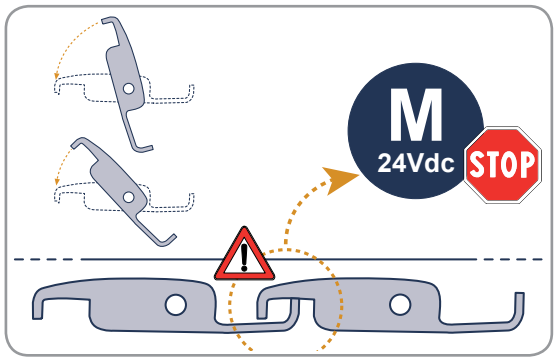


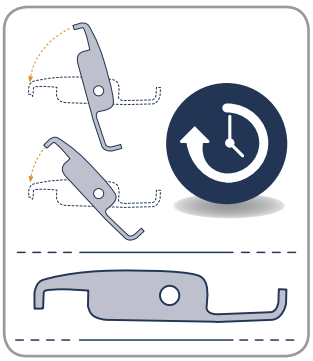
Comando **indipendente o simultaneo** delle uscite motore.

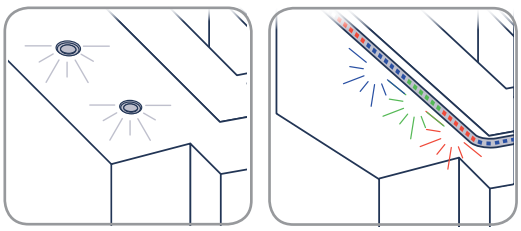


Ingressi per sensori **pioggia, vento, temperatura** (per il ghiaccio).
Combinazione di sensori per rilevare la **neve**.

Auto-apprendimento **finecorsa** e **tempi lavoro**.





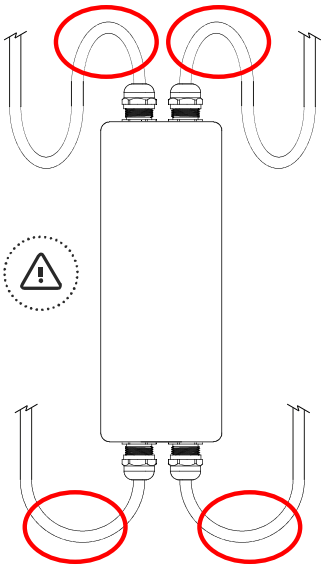


LED CARD (opzionale) per il controllo di luci LED 24V ⎓ **1-colore**, **RGB** o **RGBW**.

INDICE

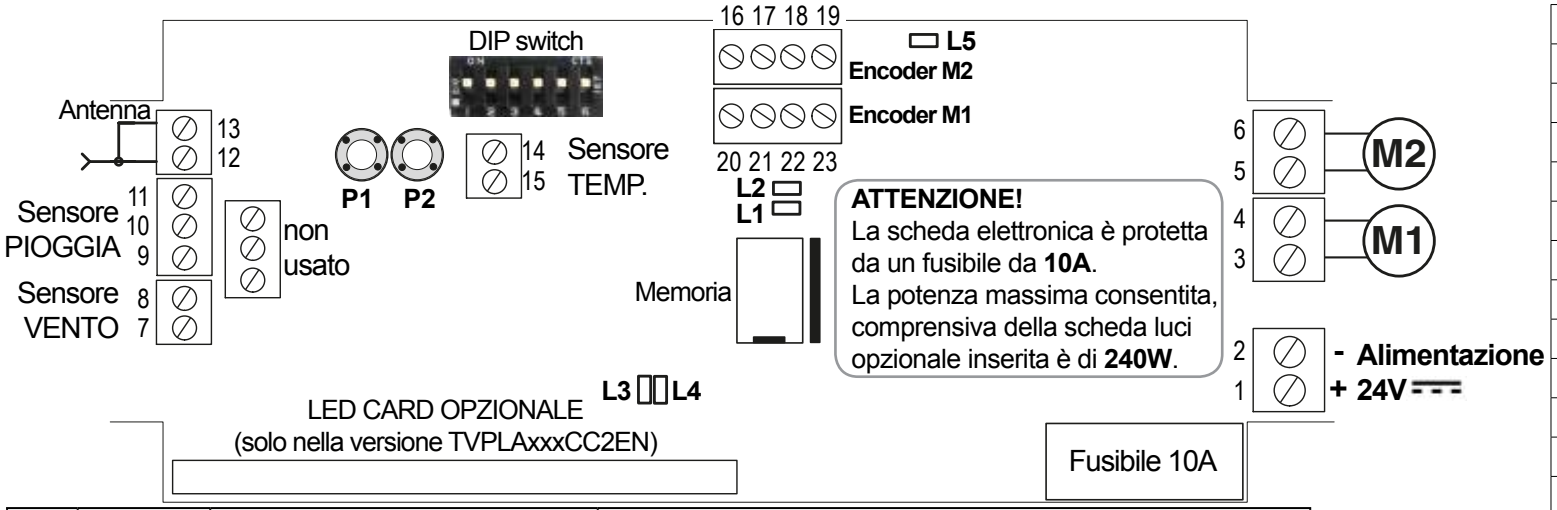
AVVERTENZE

Il prodotto in oggetto deve essere installato, messo in servizio e controllato periodicamente solo da personale tecnico qualificato nel rispetto delle normative vigenti riguardanti le coperture automatiche. Il sistema è alimentato a 24V ⎓. Prima di collegare l'alimentazione assicurarsi che i sensori e i motori siano collegati correttamente. Un errato collegamento (polarità discordi) potrebbe danneggiare i motori oltre che gli elementi meccanici ad essi collegati. L'alimentatore deve fornire la tensione e la corrente richiesta dal dispositivo e dai motori collegati. L'alimentatore deve essere conforme alla norma IEC60950-1 e protetto contro corto-circuiti e sovratensioni.Si consiglia l'uso di un cavo 2x1.5mm per collegare i motori al dispositivo per una lunghezza fino a 6m, mentre è opportuno un cavo 2x2.5mm per tratte superiori. SMALTIMENTO DEL PRODOTTO: alla fine dalla vita utile, l'apparecchio non deve essere smaltito come rifiuto domestico, ma conferito in un centro di raccolta rifiuti elettrici ed elettronici. Per evitare infiltrazioni d'acqua si consiglia di cablare il prodotto come segue:



Il fabbricante, Teleco Automation s.r.l , dichiara che il tipo di Apparecchiatura radio è conforme alla direttiva 2014/53/UE. Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile al seguente indirizzo Internet: www.telecoautomation.com/ce La dichiarazione di conformità può essere consultata sul sito: *www.telecoautomation.com/ce*. Nell'ottica di un continuo sviluppo dei propri prodotti, il produttore si riserva il diritto di apportare modifiche a dati tecnici e prestazioni senza preavviso.

1 COLLEGAMENTI, REGOLAZIONI E SEGNALAZIONI DELLA CENTRALE



LED	COLORE	STATO	SIGNIFICATO
L1	ROSSO	**ON** fino a manovra successiva	Finecorsa o allarme MOTORE 1
		Lampeggio durante la manovra	MOTORE 1 in movimento con comunicazione encoder
L2	ROSSO	**ON** fino a manovra successiva	Finecorsa o allarme MOTORE 2
		Lampeggio durante la manovra	MOTORE 2 in movimento con comunicazione encoder
L3	BLU	**ON**	Modalità di comando sincronizzato
		***Un** lampeggio ogni secondo*	Modalità di comando sincronizzato *(in configurazione)*
		***Un** lampeggio ogni 2 s*	Modalità di comando indipendente *(in configurazione)*
L4	ROSSO	***Un** lampeggio ogni 10 s*	Allarme scarico acqua piovana (par. **4.4**, pag. **12**)
		***Due** lampeggi veloci ogni 10 s*	Allarme pioggia (par. **4.4**, pag. **12**)
		***Tre** lampeggi veloci ogni 10 s*	Allarme ghiaccio / neve (par. **4.2 - 4.3**, pag. **11-12**)
		***Quattro** lampeggi veloci ogni 10 s*	Allarme vento (par. **4.1**, pag. **11**)
		***Cinque** lampeggi veloci*	Assorbimento anomalo di un motore in modalità sincronizzata
		***Sei** lampeggi veloci*	Attivato finecorsa integrato nel motore
		***Sette** lampeggi veloci*	Attivato finecorsa per assorbimento eccessivo del motore
		***Otto** lampeggi veloci*	Finecorsa di sicurezza
		***Nove** lampeggi veloci*	Errore segnale encoder. Il motore si ferma.
		***Dieci** lampeggi veloci*	Uno dei motori è in cortocircuito
		***Dodici** lampeggi veloci*	Segnale encoder disturbato. Funzionamento anomalo del motore.
		***Un** lampeggio ogni 2 s*	Sensore pioggia disattivato
		***Un** lampeggio ogni 3 s*	Sensore temperatura disattivato
L5	ROSSO	**ON**	Alimentazione presente

1	ALIMENTAZIONE (+24V ⎓)
2	ALIMENTAZIONE (GND)
3	MOTORE 1 (APRE)
4	MOTORE 1 (CHIUDE)
5	MOTORE 2 (APRE)
6	MOTORE 2 (CHIUDE)
7	SENSORE VENTO (MARRONE)
8	SENSORE VENTO (BLU)
9	SENSORE PIOGGIA (BIANCO, +12V ⎓)
10	SENSORE PIOGGIA (BLU, SEGNALE)
11	SENSORE PIOGGIA (GIALLO, GND)
12	ANTENNA RF
13	ANTENNA GND
14	SENSORE TEMPERATURA (NERO)
15	SENSORE TEMPERATURA (BIANCO)
16	ENCODER M2 (VDD)
17	ENCODER M2 (SEGNALE A)
18	ENCODER M2 (SEGNALE B)
19	ENCODER M2 (GND)
20	ENCODER M1 (GND)
21	ENCODER M1 (SEGNALE B)
22	ENCODER M1 (SEGNALE A)
23	ENCODER M1 (VDD)

DIP	SIGNIFICATO
1 - 2 - 3	Impostazione soglia sensore vento (vedi par. **4.1**, pag. **11**)
4 - 5	Modalità di controllo motori (vedi pag. **4..7**)
6	Impostazione della soglia di corrente massima dei motori **in configurazione** (vedi par. **2.4**, pag. **7**)

= *Ha effetto **DURANTE** la configurazione*

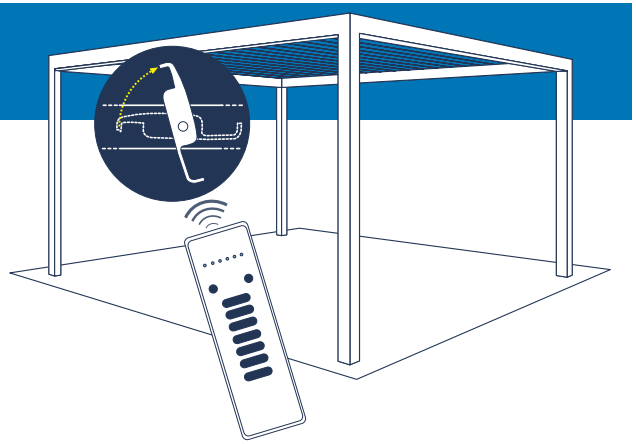
PRIMA ACCENSIONE: Alla prima accensione il sistema attende di essere programmato con la memorizzazione di almeno un trasmettitore (paragrafo **3**, pag.**8**) e la configurazione della corsa dei motori e del relativo tempo lavoro (vedi di seguito).

= *Allarmi sensori climatici (da priorità BASSA a ALTA)*

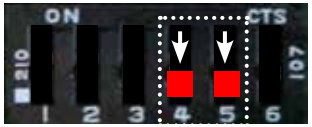
= *Allarmi MOTORE*

CONFIGURAZIONE MOTORI: Identificare la corretta applicazione del prodotto fra le 3 proposte di seguito e seguire la relativa procedura di configurazione.
Attenzione: nel caso in cui venga effettuata una errata scelta dell'applicazione sarà necessario ripetere la procedura corretta di configurazione.

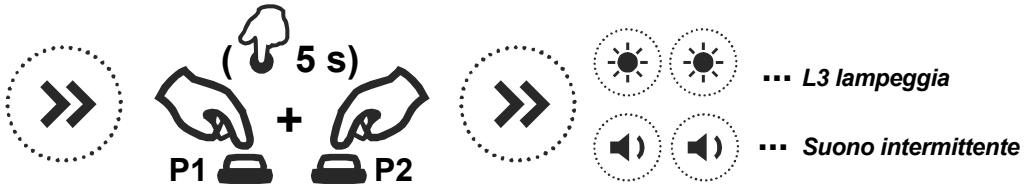
2.1 Pergola a 1 motore



1. CONFIGURAZIONE MOTORE



DIP4=**OFF**
DIP5=**OFF**

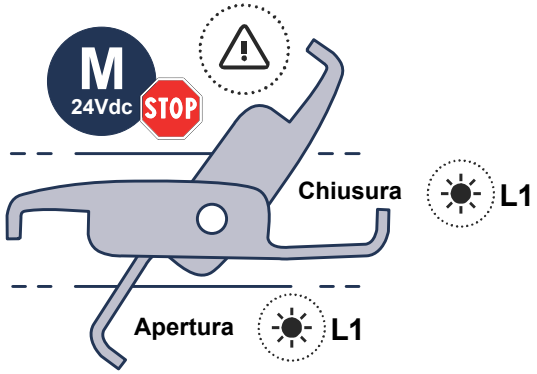


Premere insieme **P1** e **P2** per **5 s**

DIREZIONE

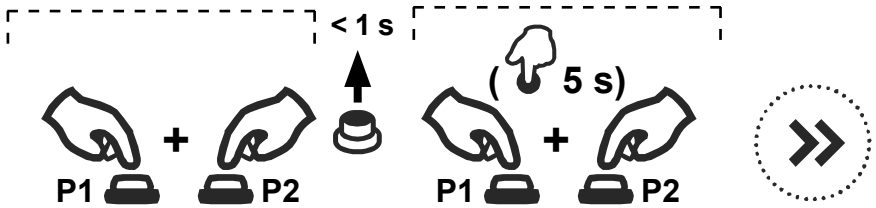
Se la direzione non risultasse corretta, invertire i fili di alimentazione del motore.

FINECORSA

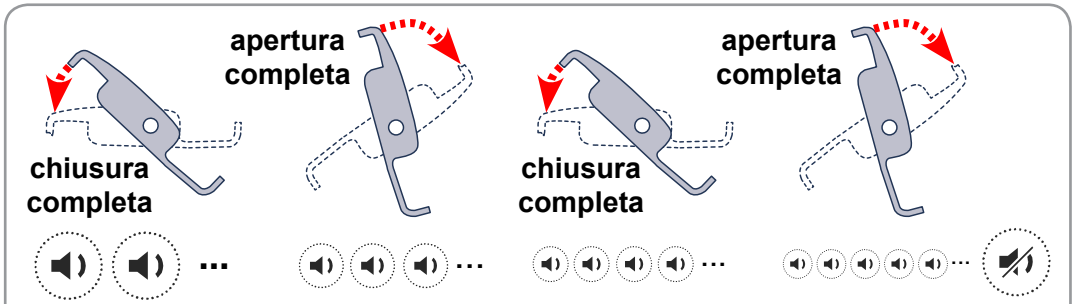


Controllare che il movimento si fermi a finecorsa raggiunto, accendendo **L1.**
Se ciò non accadesse, variare la soglia con il ***PAR 2.4*** (pag. **7**) e ripetere.

2. APPRENDIMENTO AUTOMATICO DEI LIMITI *(cominciare da una posizione intermedia della corsa)*



Premere insieme **P1** e **P2 due volte**, e tenere **premuto per 5 s**

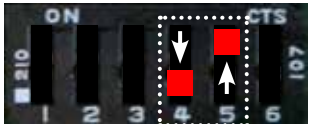


Il LED L1 lampeggia durante le movimentazioni del motore.

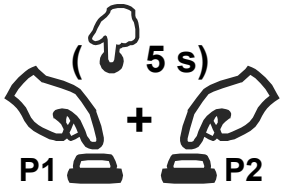
***NON** variare lo stato dei DIP impostato in fase di configurazione. Tale modifica verrebbe segnalata nuovamente da un suono intermittente e dal lampeggio di L3, e si dovrebbe ripetere la procedura di configurazione.*

2.2 Pergola a 2 motori sincronizzati

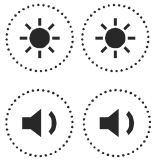
1. CONFIGURAZIONE MOTORI



DIP4=**OFF**
DIP5=**ON**



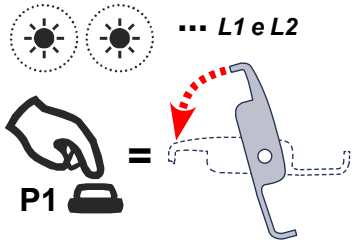
Premere insieme **P1** e **P2** per **5 s**

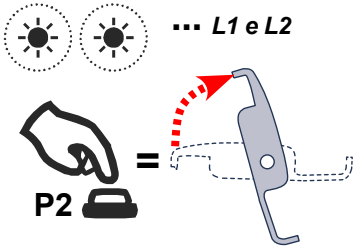


··· *L3 lampeggia*

··· *Suono intermittente*

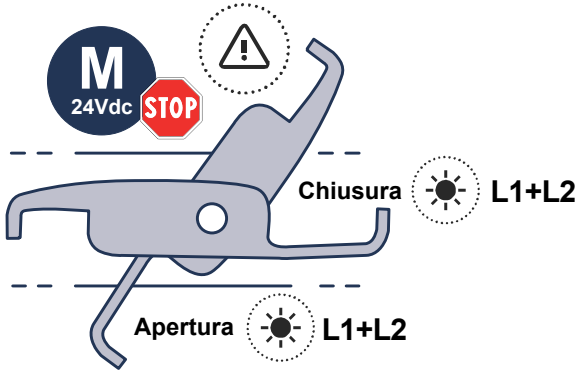
DIREZIONE





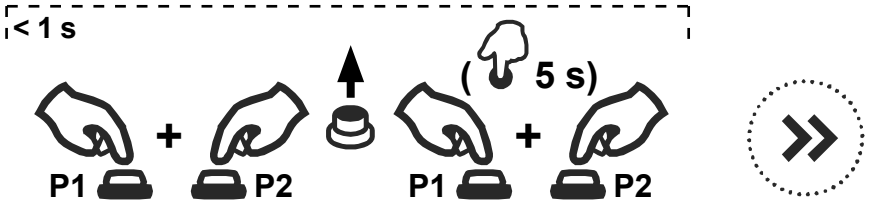
Se la direzione non risultasse corretta, invertire i fili di alimentazione del motore.

FINECORSA



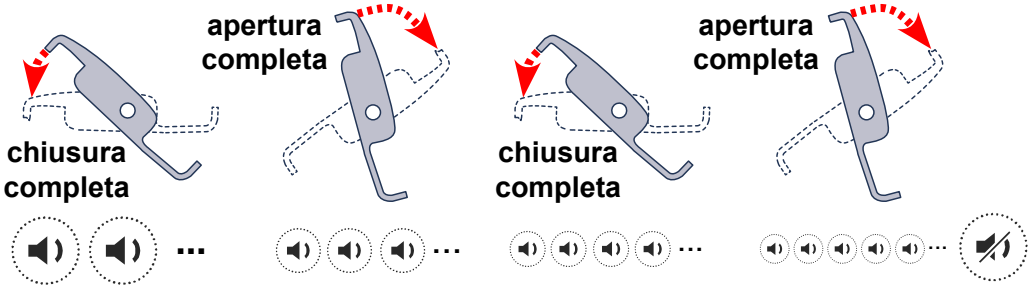
Controllare che il movimento si fermi a finecorsa raggiunto, accendendo L1 e L2.
Se ciò non accadesse, variare la soglia con il ***PAR 2.4*** (pag. **7**) e ripetere.

2. APPRENDIMENTO AUTOMATICO DEI LIMITI *(cominciare da una posizione intermedia della corsa)*



Premere insieme **P1** e **P2 due volte**, e tenere **premuto per 5 s**

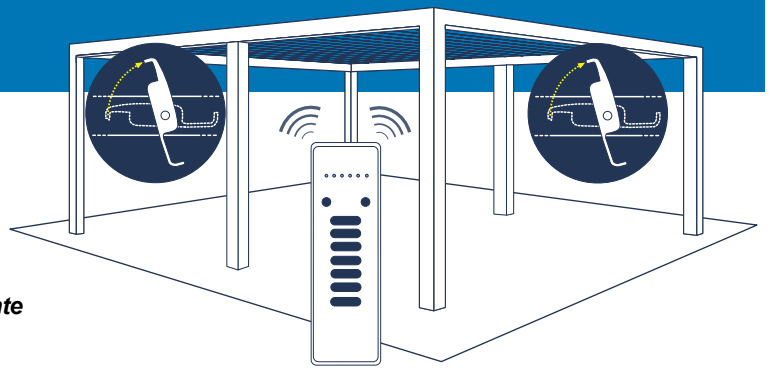
MOTORE 1 *e* ***MOTORE 2*** *insieme*



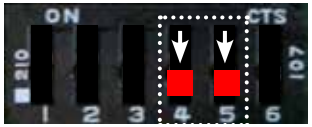
I LED L1 e L2 lampeggiano durante le movimentazioni dei rispettivi motori.

NON *variare lo stato dei DIP impostato in fase di configurazione. Tale modifica verrebbe segnalata nuovamente da un suono intermittente e dal lampeggio di L3, e si dovrebbe ripetere la procedura di configurazione.*

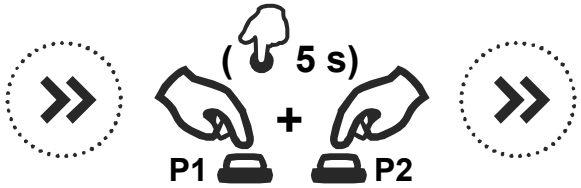
2.3 Pergola a 2 motori indipendenti



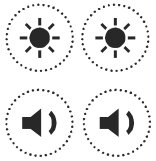
1. CONFIGURAZIONE MOTORE 1



DIP4=**OFF**
DIP5=**OFF**



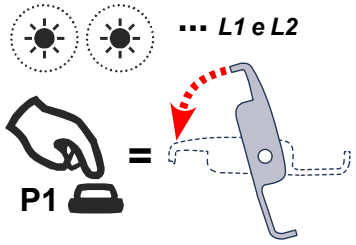
Premere insieme **P1** e **P2** per **5 s**

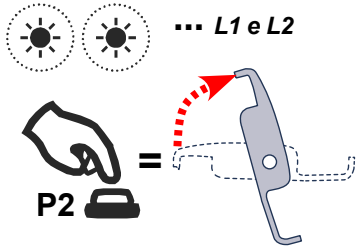


··· *L3 lampeggia*

··· *Suono intermittente*

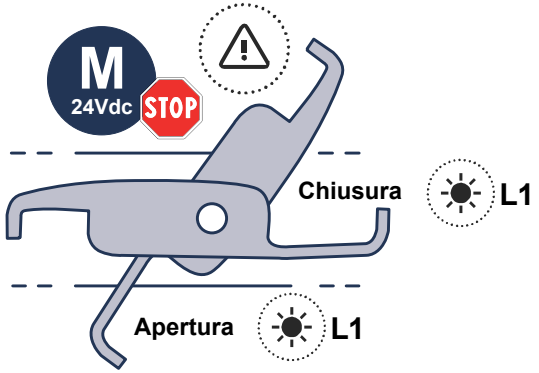
DIREZIONE





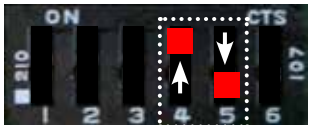
Se la direzione non risultasse corretta, invertire i fili di alimentazione del motore.

FINECORSA



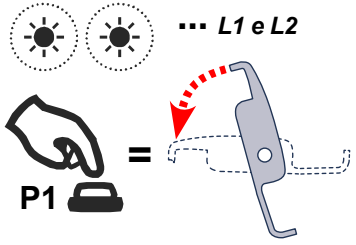
Controllare che il movimento si fermi a finecorsa raggiunto, accendendo **L1.**
Se ciò non accadesse, variare la soglia con il ***PAR 2.4*** (pag. **7**) e ripetere.

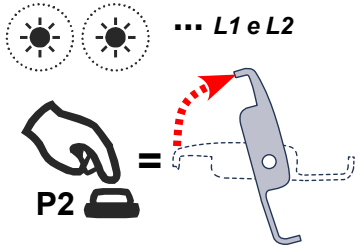
2. CONFIGURAZIONE MOTORE 2



DIP4=**ON**
DIP5=**OFF**

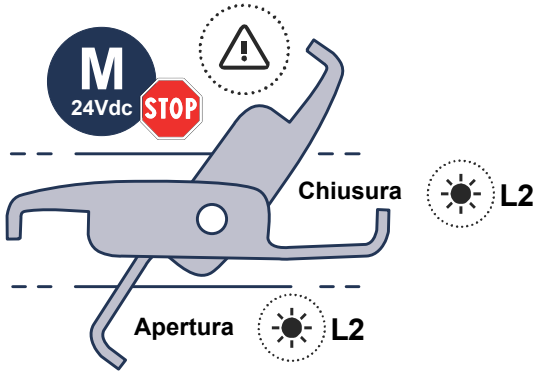
DIREZIONE





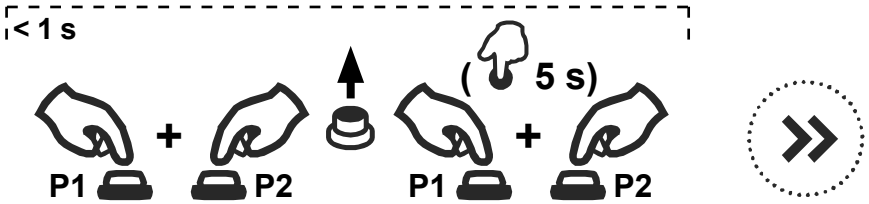
Se la direzione non risultasse corretta, invertire i fili di alimentazione del motore.

FINECORSA



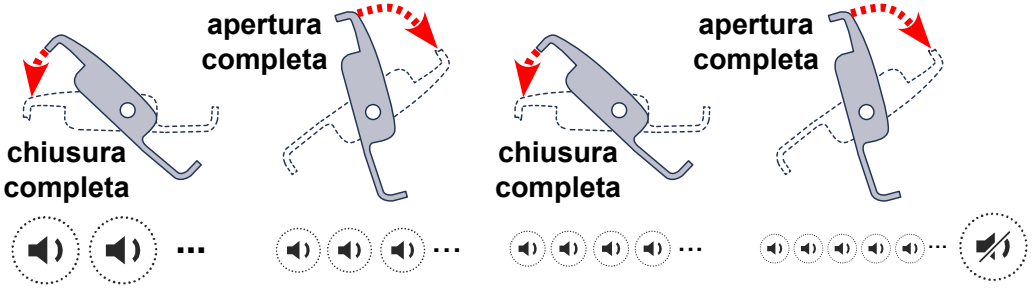
Controllare che il movimento si fermi a finecorsa raggiunto, accendendo **L2.**
Se ciò non accadesse, variare la soglia con il ***PAR 2.4*** (pag. **7**) e ripetere.

3. APPRENDIMENTO AUTOMATICO DEI LIMITI *(cominciare da una posizione intermedia della corsa)*



Premere insieme **P1** e **P2 due volte**, e tenere **premuto per 5 s**

*Prima **MOTORE 1**, poi **MOTORE 2** ...*

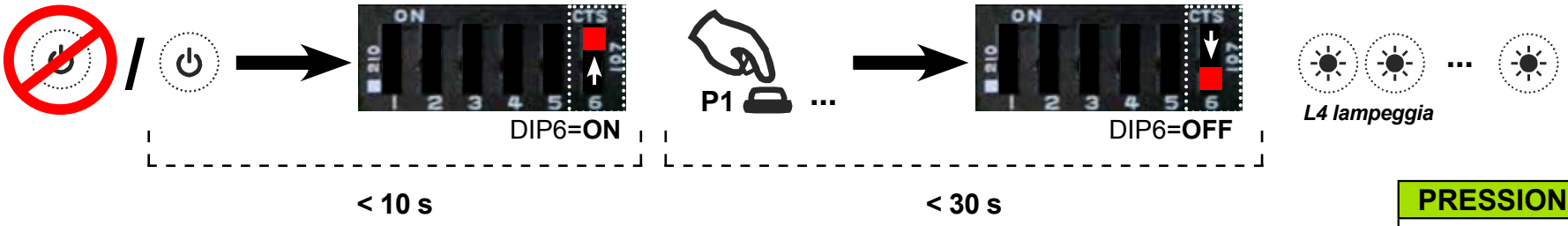


I LED L1 e L2 lampeggiano durante le movimentazioni dei rispettivi motori.

***NON** variare lo stato dei DIP impostato in fase di configurazione. Tale modifica verrebbe segnalata nuovamente da un suono intermittente e dal lampeggio di L3, e si dovrebbe ripetere la procedura di configurazione.*

2.4 VARIAZIONE DELLA SOGLIA DI CORRENTE IN CONFIGURAZIONE

La centrale utilizza una soglia di corrente per il blocco dei motori**.** È possibile variare tale soglia in fase di configurazione, in funzione della modalità selezionata (**DIP4-5**):



1. Togliere e dare alimentazione alla centrale.
2. Spostare **DIP6** su **ON entro 10 secondi dall'accensione**.

ENTRO 30 SECONDI:

3. Premere **P1** un numero di volte pari alla soglia da impostare, da **1** (minima = 0.5 A) a **9** (massima = 4.5 A).
4. Spostare **DIP6** su **OFF** per memorizzare il nuovo valore.

L4 lampeggerà un numero di volte pari alla soglia memorizzata. Se non si effettuano pressioni entro 30 secondi la procedura viene conclusa automaticamente, mantenendo la soglia invariata.

***Attenzione:** al termine della procedura il DIP6 deve essere posizionato su OFF, e rimanere in tale posizione durante il normale funzionamento della centrale.*

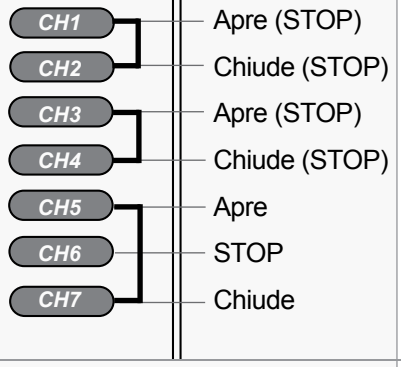
PRESSIONI	SOGLIA (A)
1	0.5
2	1.0
3	1.5
4	2.0
5	2.5
6	3.0
7	3.5
8	4.0
9	4.5

= valore predefinito, se non diversamente indicato sull'etichetta tecnica del prodotto.

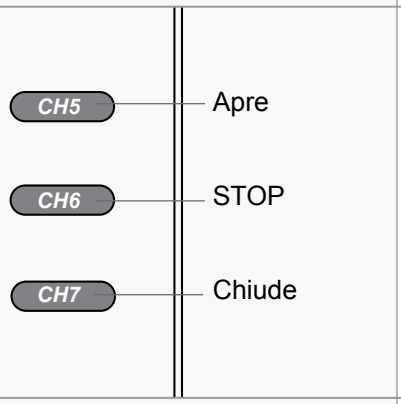
3 TRASMETTITORI

B
COMANDI AUTOMATICI (2 o 3 TASTI)

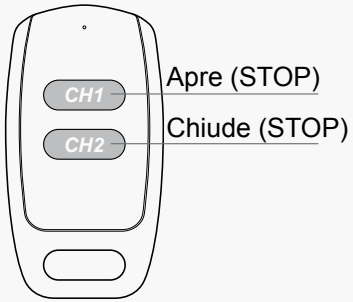
Trasmettitore **7/42 canali**



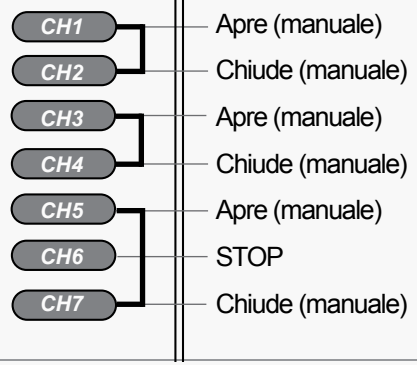
Trasmettitore **3/18 canali**

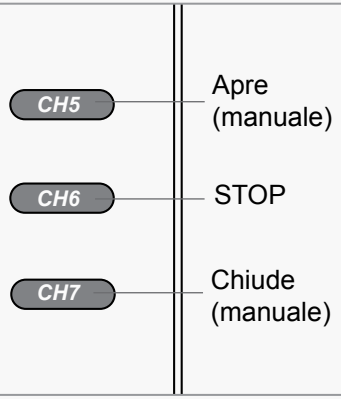


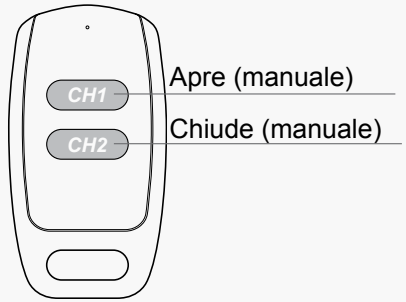
Trasmettitore **2 canali**



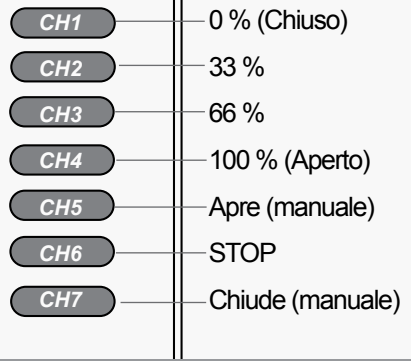
C
COMANDI MANUALI (2 o 3 TASTI)



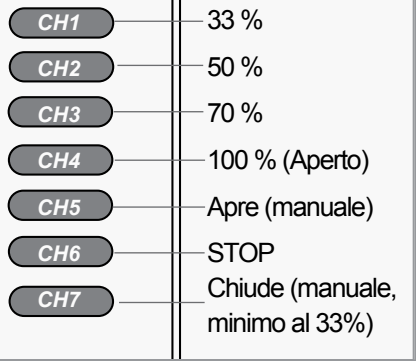




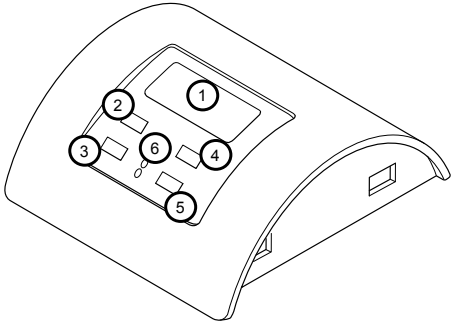
A
TRASMETTITORE 7/42 CANALI



E
TRASMETTITORE 7/42 CANALI (NO 0%)



D
GREEN MOUSE SCREEN



Trasmettitore con **sensore luce integrato**
(vedere le istruzioni del prodotto per dettagli)

1 - Sensore luce
2 - Tasto APRE
3 - Tasto CHIUDE
4 - Memorizzazione del livello
5 - Attivazione/disattivazione controllo
6 - LED di segnalazione/programmazione

3.1 Memorizzazione codici radio

Se configurato come **pergola a 2 motori indipendenti** il sistema associa la memorizzazione con il tasto **P1** al *motore 1* e la memorizzazione con il tasto **P2** al *motore 2*. **Nota:** lo stesso codice radio può essere comunque associato ad entrambi i motori.
Nelle altre configurazioni la memorizzazione può avvenire sia premendo il tasto **P1** che **P2**.

TIPO DI MEMORIZZAZIONE (vedere descrizione pag. **8**)		**P1** o **P2** **	tenuto — *suono continuo*		*suono intermittente*
A	**TRASMETTITORE 7/42 CANALI**	* 2x		Premere un tasto qualsiasi del trasmettitore 7/42 canali.	
B	**COMANDI AUTOMATICI (2 o 3 TASTI)**	* 3x		Premere il tasto del trasmettitore relativo al codice da memorizzare.	
C	**COMANDI MANUALI (2 o 3 TASTI)**	* 4x		Premere il tasto del trasmettitore relativo al codice da memorizzare.	
D	**GREEN MOUSE SCREEN**	* 11x		Premere il tasto **2 o 3** di Green Mouse Screen.	
E	**TRASMETTITORE 7/42 CANALI (NO 0%)**	* 12x		Premere un tasto qualsiasi del trasmettitore 7/42 canali.	

Premere il tasto **P1** o **P2** (**) tante volte quante richieste dal tipo di memorizzazione desiderata e tenere premuto. Il buzzer emette un suono continuo.
Premere il tasto del trasmettitore relativo al codice da memorizzare. All'avvenuta memorizzazione il buzzer emette un suono intermittente veloce.

** Il buzzer emette un bip ad ogni pressione.* *** A seconda della modalità di gestione dei motori prescelta*

3.2 Cancellazione codici radio

Se il sistema è configurato come **pergola a 2 motori indipendenti** il tasto **P1** elimina le associazioni al *motore 1*, il tasto **P2** elimina le associazioni al *motore 2.* Effettuare la cancellazione sia con **P1** che con **P2** se il codice è associato ad entrambi i motori.
Nelle altre configurazioni la cancellazione può essere effettuata sia premendo il tasto **P1** che **P2**.

TIPO DI CANCELLAZIONE	**P1** o **P2** **	TENUTO		
SINGOLO CODICE RADIO	* x5		Premere un tasto del trasmettitore relativo al codice da cancellare	***suono continuo***

Premere **5 volte** il tasto **P1** o **P2** (**) e tenere premuto. Il buzzer emette un suono intermittente. Premere un tasto del trasmettitore relativo al codice da cancellare entro 10 secondi. All'avvenuta cancellazione il buzzer emette un suono continuo.

TUTTI I CODICI RADIO	* x6	(10 s)	***suono intermittente***	***suono continuo***

Premere **6 volte** il tasto **P1** o **P2** e tenere **premuto per 10 secondi**. Il buzzer emette un suono intermittente veloce. Rilasciare quando il suono diventa costante.

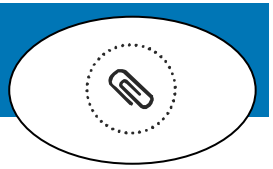
** Il buzzer emette un bip ad ogni pressione.* *** A seconda della modalità di gestione dei motori prescelta*

3.3 Memorizzazione remota di ulteriori codici radio

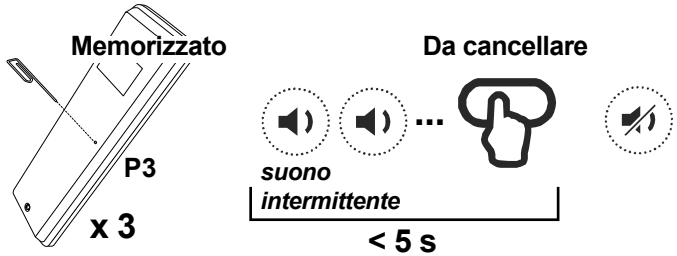
Nota: *Il tasto P3 si trova all'interno del trasmettitore. Il codice radio aggiunto avrà le stesse funzioni del codice usato per l'inserimento. La procedura è compatibile con qualsiasi tipo di trasmettitore.*

Premere il tasto **P3** del trasmettitore **già memorizzato** e tenere premuto. Il buzzer emette un suono continuo. Premere un tasto relativo a un codice **già memorizzato**. Il buzzer si ferma per 1 secondo e riprende il suono continuo. Premere il tasto relativo al codice **da memorizzare** del nuovo trasmettitore.
All'avvenuta memorizzazione il buzzer emette un suono intermittente veloce.

3.4 Cancellazione remota di un codice radio



Nota: *Il tasto P3 si trova all'interno del trasmettitore. Se il codice radio era associato ad entrambi i motori, eseguire la cancellazione due volte.*



Premere **3 volte** il tasto **P3** del trasmettitore **già memorizzato** e tenere premuto. Il buzzer emette un suono intermittente lento. Premere un tasto relativo al codice **da cancellare** entro 5 secondi.
All'avvenuta cancellazione il buzzer smetterà di suonare.

4.1 Sensore VENTO

Priorità allarme **ALTA** | **L4** ☀ ☀ ☀ ☀ | **Condizione di fabbrica** **ATTIVATO** | VENTO

L'anemometro (**ANEM4**) rileva la velocità del vento e la centrale la confronta con la soglia impostata tramite i **DIP 1-2-3** (vedi tabella).
La centrale è compatibile solamente con anemometri a 4 impulsi/giro.

DIP1	DIP2	DIP3	Km/h
OFF	OFF	OFF	40
OFF	OFF	ON	45
OFF	ON	OFF	50
OFF	ON	ON	55
ON	OFF	OFF	60
ON	OFF	ON	65
ON	ON	OFF	70
ON	ON	ON	75

ALLARME PRESENTE quando
La velocità rilevata è superiore alla soglia impostata (vedi a fianco).

Cosa fa quando ALLARME PRESENTE
La centrale orienta i profili della pergola al **33%** dell'intera apertura. La centrale **non esegue alcun comando.**

ALLARME NON PRESENTE quando
Il sensore rileva per 60 secondi una velocità inferiore alla soglia impostata.

4.2 Sensore TEMPERATURA

Priorità allarme **MEDIA** | **L4** ☀ ☀ ☀ | **Condizione di fabbrica** **DISATTIVATO** | TEMPERATURA t°

Il sensore temperatura (NTC 10K/3435K) interviene qualora ci sia il pericolo di formazione di ghiaccio.

ALLARME PRESENTE quando
La temperatura misurata è al di sotto di 2°C.

Cosa fa quando ALLARME PRESENTE
La centrale orienta i profili della pergola al **66%** dell'intera apertura.
La centrale esegue solo **comandi a uomo presente.**

ALLARME NON PRESENTE quando
La temperatura misurata è al di sopra di 3°C.

Attivazione/disattivazione sensore TEMPERATURA con P1 *

7x ** P1 (5 s) → *suono continuo 4 s* — **ATTIVAZIONE *** ** (solo se il sensore è collegato)

→ *suono* *suono* *L4 lampeggia ogni 3 s* — **DISATTIVAZIONE *****

Attivazione/disattivazione sensore TEMPERATURA con il trasmettitore memorizzato *

Attivazione (solo se il sensore è collegato):
Premere **10 volte** il tasto con funzione **"STOP"** di un trasmettitore memorizzato (7/42 o 3 canali) e tenerlo l'ultima volta per **2 s**. Il buzzer emette un suono continuo per **4 secondi**.

STOP (10x) → *** *suono continuo 4 s*

Disattivazione
Premere **10 volte** il tasto con funzione **"STOP"** di un trasmettitore memorizzato (7/42 o 3 canali) e tenerlo l'ultima volta per **2 s**. Il buzzer emette **2 bip**. **L4** lampeggia ogni **3 secondi**.

STOP (10x) → *** *L4 lampeggia ogni 3 s*

** I motori devono essere fermi. **Il buzzer emette un bip ad ogni pressione. *** I motori eseguono brevi movimenti.*

4.2 Condizione NEVE

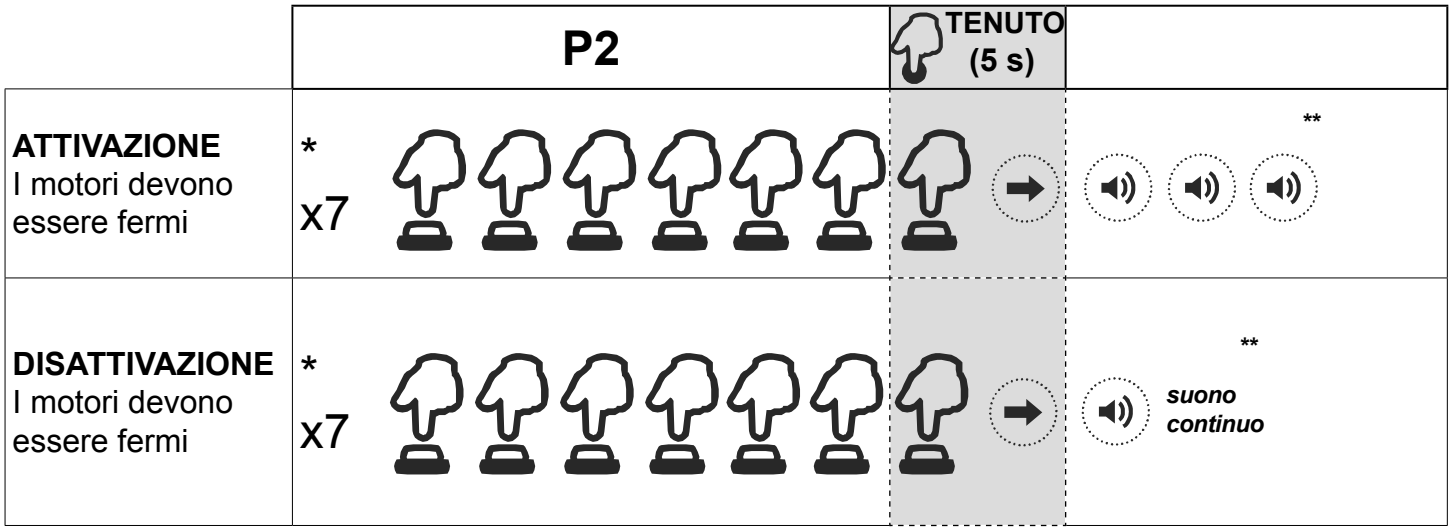
Priorità allarme MEDIA | **L4** | **Condizione di fabbrica** DISATTIVATO

NEVE

Per poter gestire l'allarme associato alla condizione di neve è necessario siano attivi il sensore di temperatura ed il sensore pioggia.

ALLARME PRESENTE quando	Cosa fa quando ALLARME PRESENTE	ALLARME NON PRESENTE quando
La temperatura misurata è al di sotto di 2°C ed è stata rilevata pioggia (vedi par. **4.4**).	La centrale orienta i profili della pergola al **66%** dell'intera apertura. La centrale esegue solo **comandi a uomo presente**.	La temperatura misurata è al di sopra di 3°C oppure non viene più rilevata la pioggia.

Attivazione/Disattivazione condizione NEVE con P2



** Il buzzer emette un bip ad ogni pressione. **I motori eseguono brevi movimenti*

4.4 Sensore PIOGGIA

Priorità allarme BASSA | **L4** | **Condizione di fabbrica** ATTIVATO

PIOGGIA

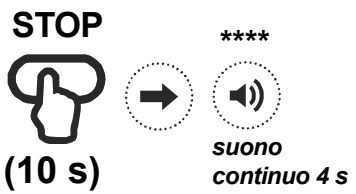
ALLARME PRESENTE quando	Cosa fa quando ALLARME PRESENTE	ALLARME NON PRESENTE quando
La superficie sensibile del sensore rileva gocce d'acqua.	La centrale orienta i profili della pergola in completa **CHIUSURA**. La centrale **non esegue alcun comando**.	Il sensore non rileva la pioggia.

Funzionamento del sistema DOPO l'allarme pioggia (scarico acqua piovana): una volta terminato l'allarme pioggia, per le successive **6 ore**, alla ricezione di un comando di movimentazione automatica da trasmettitore la centrale porterà i profili della pergola al **33%**, per permettere lo scarico dell'acqua piovana accumulata. Per **4 minuti** la centrale potrà eseguire solo comandi a uomo presente, uscendo così dallo stato di allarme.

Attivazione/disattivazione sensore PIOGGIA ***

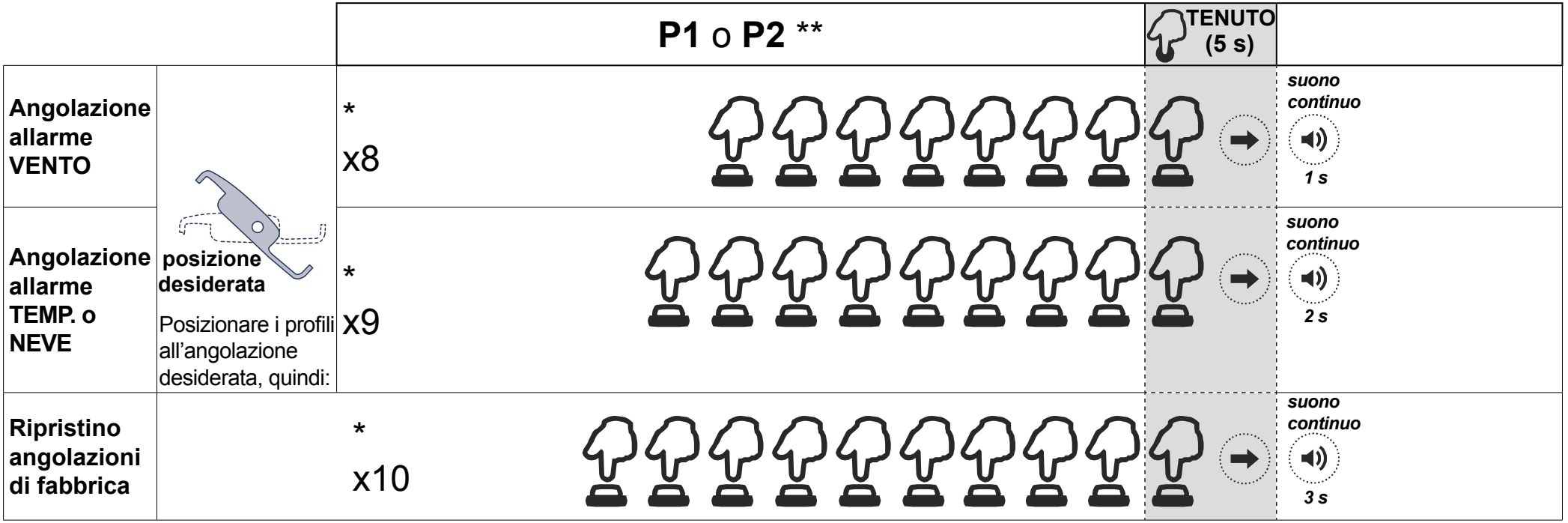
Disattivazione
Premere per **10 secondi** il tasto con funzione **"STOP"** di un trasmettitore memorizzato (7/42 o 3 canali). Il buzzer emette **2 bip**. **L4** lampeggia ogni **2 secondi**.

Attivazione:
Premere per **10 secondi** il tasto con funzione **"STOP"** di un trasmettitore memorizzato (7/42 o 3 canali). Il buzzer emette un suono continuo per **4 secondi**.



4.5 Modifica delle angolazioni automatiche di allarme

Usare le seguenti procedure se si desidera variare le angolazioni di fabbrica associate all'allarme vento (**33%**) o all'allarme temperatura/neve (**66%**).
È necessario aver configurato il sistema ed avere memorizzato almeno un trasmettitore.



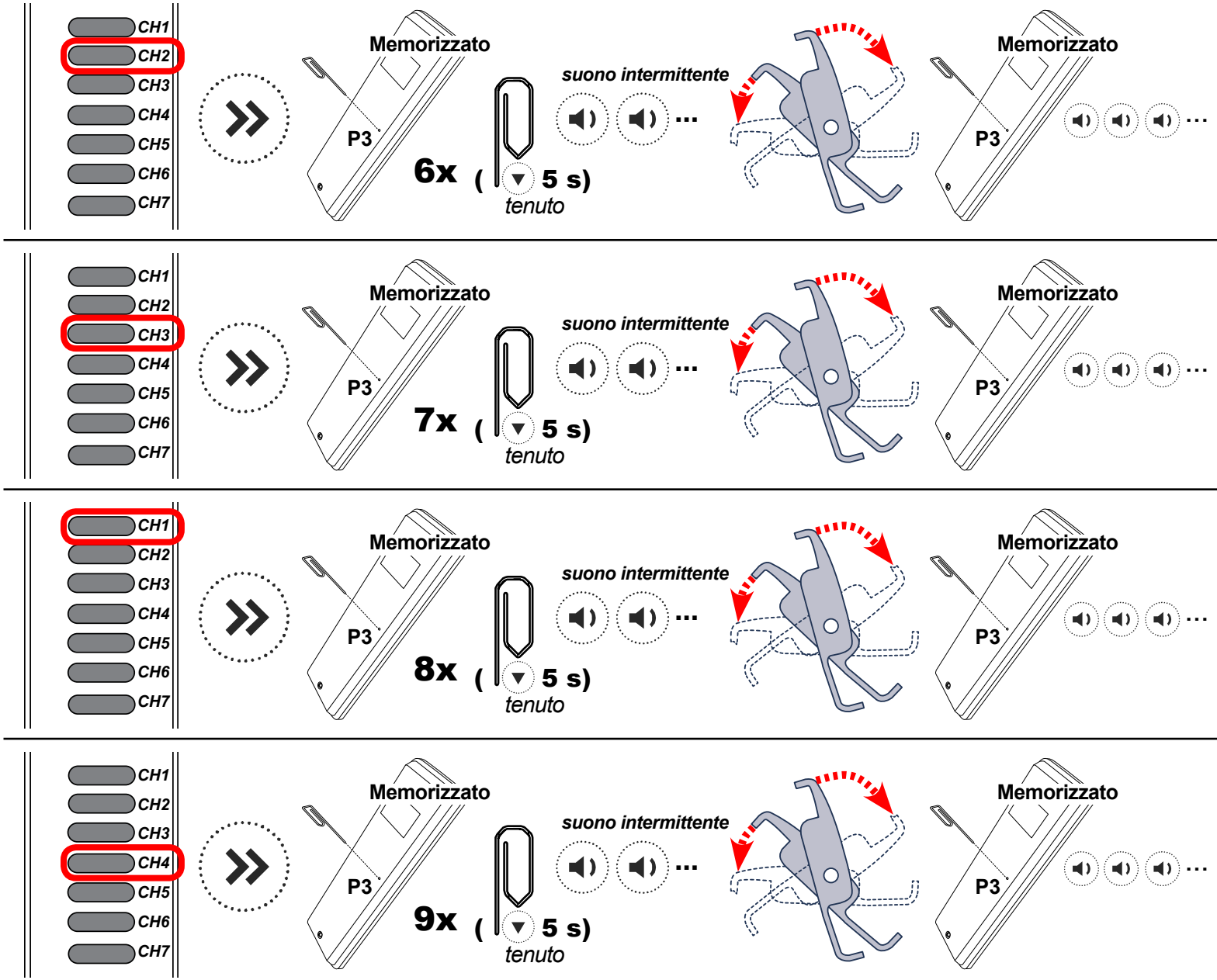
Premere il tasto **P1** o **P2** (**) tante volte quante richieste dal tipo di memorizzazione desiderata e tenere premuto.
Il buzzer emette un suono continuo.

** Il buzzer emette un bip ad ogni pressione.* *** A seconda della modalità di gestione dei motori prescelta* ****I motori devono essere fermi* *****I motori eseguono brevi movimenti*

Attenzione: *dopo una nuova procedura di configurazione dei motori, le angolazioni associate agli allarmi tornano alle condizioni di fabbrica.*

5 Modifica delle angolazioni preset (associate ai tasti CH1..CH4 di un trasmettitore 7/42 canali)

Nota: *Il tasto P3 si trova all'interno del trasmettitore.*



Attenzione: *usare un trasmettitore associato solamente al motore da configurare. Dopo una nuova procedura di configurazione dei motori, le angolazioni tornano alle condizioni di fabbrica.*

6.1 RISOLUZIONE DEI PROBLEMI (cosa fare SE...)

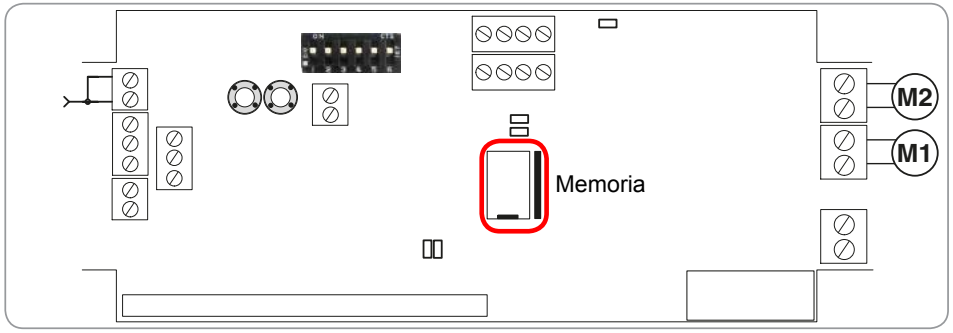
Problema	Soluzione
All'accensione la centrale non comanda i motori e non emette alcun avviso.	La centrale necessita di essere programmata, vedere **paragrafo 2**.
Dopo la configurazione **L3** lampeggia e comincia un suono intermittente.	Ripetere la procedura. Al termine **NON** variare la posizione dei **DIP4-5**.
Premendo due volte **P1** e **P2** non è possibile far partire la configurazione.	La pressione di **P1** e **P2** deve essere contemporanea. Fra la prima e la seconda pressione non deve passare più di 1 secondo.
Durante la configurazione, nella movimentazione manuale i motori non si fermano autonomamente in corrispondenza del fermo meccanico.	Prima di continuare la configurazione, variare la soglia di corrente (**par. 2.4**).
Non si sente il bip continuo durante la memorizzazione di un trasmettitore.	Fra la pressione di un tasto e quella successiva non deve passare più di 1 secondo.
Non è possibile memorizzare un trasmettitore.	Il codice radio è già presente o la memoria è piena.
Dopo la configurazione, il motore si ferma e inverte il senso di marcia.	Rimuovere eventuale ostacolo che blocca il movimento.
Il motore si blocca o si riscontra un funzionamento anomalo dello stesso.	Controllare i cablaggi dei segnali dell'encoder.

6.2 Sostituzione della centrale

In caso di guasto della centrale, se la memoria (vedere di seguito) è ancora funzionante e la revisione della scheda è > 9.x, è possibile operare la sostituzione mantenendo i parametri di configurazione.

Per fare questo è strettamente necessario operare ad alimentazione assente:

- inserire la scheda di memoria della vecchia centrale nella nuova.
- impostare i DIP switch della nuova centrale con la stessa configurazione della vecchia.
- ridare alimentazione.



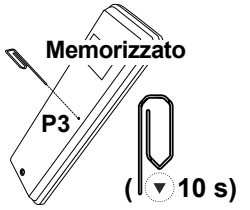
6.3 Apprendimento rapido dei limiti

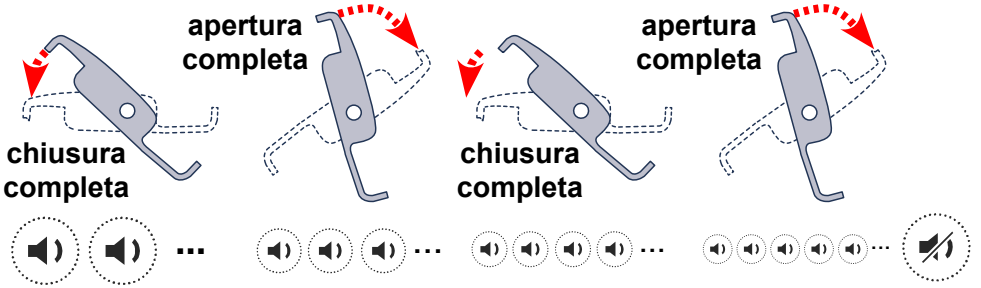
Qualora siano già stati configurati precedentemente:

- la modalità di gestione dei motori
- la corretta direzione di motori
- almeno un trasmettitore per ogni uscita indipendente della centrale
- la soglia di corrente da applicare

è possibile effettuare l'apprendimento automatico dei limiti **senza dover accedere alla centrale**.

Provare il movimento e la direzione dei motori per mezzo di un trasmettitore già memorizzato, quindi tenere premuto per **10 s** il tasto **P3** del trasmettitore.

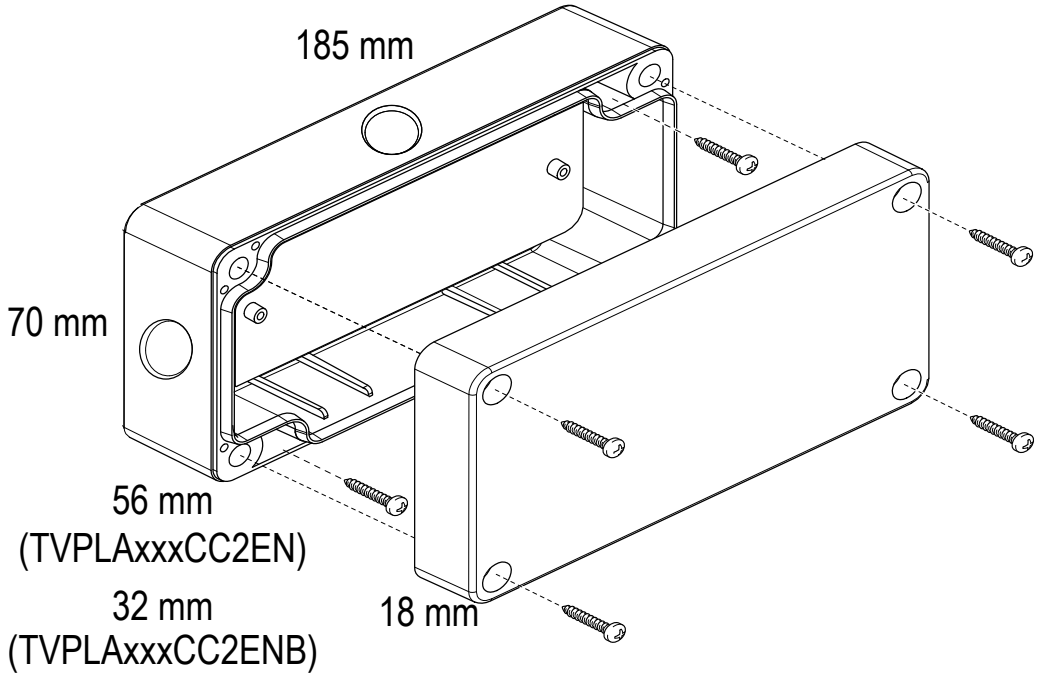


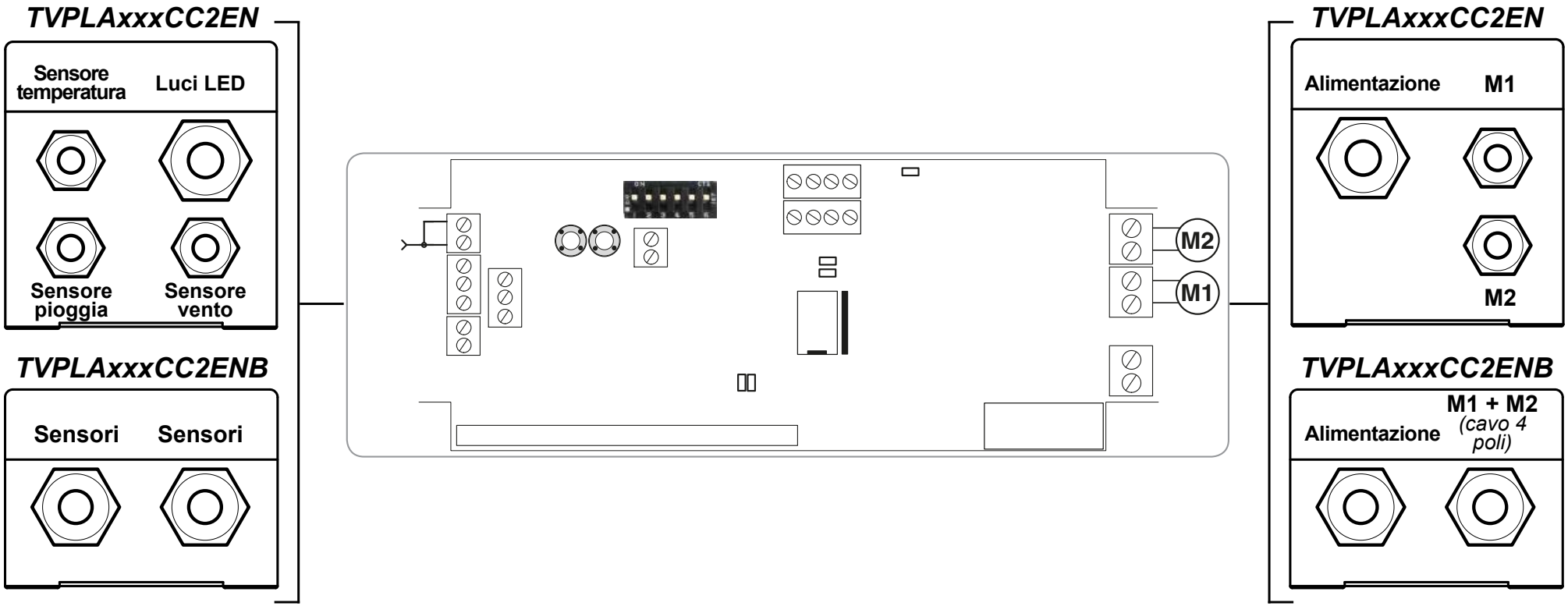


- Pergola a 2 motori sincronizzati: ***MOTORE 1*** *e* ***MOTORE 2*** *insieme*
- Pergola a 2 motori indipendenti: *Prima* ***MOTORE 1****, poi* ***MOTORE 2***

7 SPECIFICHE TECNICHE

Alimentazione	**24V ⎓**
Potenza massima per uscita	**4,5A**
Potenza massima applicabile alla scheda	**240W**
Fusibile (a lama)	**10A**
Temperatura di funzionamento	**-20° - +45°C**
Frequenza ricezione	**868.3MHz / 916MHz**
Capacità memoria radio (trasmettitori)	**16**
Alimentazione sensore pioggia	**12V ⎓ (max.100mA)**
Anemometro	**4 impulsi/giro (ANEM4)**
Sonda temperatura	**NTC (R=10Kohm; B=3435K)**
Grado di protezione	**IP54**
Materiale scatola e coperchio (non adatto all'esposizione diretta dei raggi UV)	**Thermoplastic ABS**

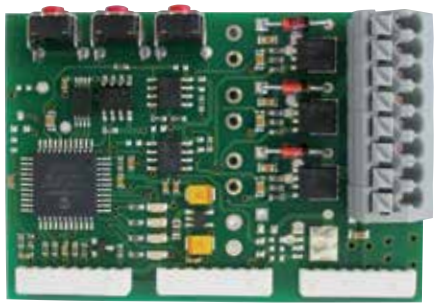



TVPLAxxxCC2EN
Sensore temperatura
Luci LED
Sensore pioggia
Sensore vento
TVPLAxxxCC2ENB
Sensori
Sensori
M2
M1
TVPLAxxxCC2EN
Alimentazione
M1
M2
TVPLAxxxCC2ENB
Alimentazione
M1 + M2
(cavo 4 poli)

Accessori

LED CARD per il controllo di luci LED 24V ⎓ **1-colore**, **RGB** o **RGBW**.

(opzionale solo nella versione TVPLAxxxCC2EN)



TVSTRD00PSI24 - LED 1-colore
Controllo indipendente o simultaneo della 3 uscite.
Alimentazione 24V ⎓ dalla centrale PLA (60W per uscita).

TVRGB00PSI24 - LED RGB (red, green, blue)
Alimentazione 24V ⎓ dalla centrale PLA (60W per uscita).

TVRGBW00PSI24 - LED RGB+W (red, green, blue + white)
Controllo indipendente delle uscite RGB e WHITE, grazie alla memorizzazione separata dei canali del trasmettitore.
Alimentazione 24V ⎓ dalla centrale PLA (60W per uscita).

ATTENZIONE! *La potenza massima applicabile al sistema (motori e luci) è* ***240W****.*

ANEM4
(Sensore VENTO)

RAIN102
(Sensore PIOGGIA)

TMP150
(Sonda di TEMPERATURA)

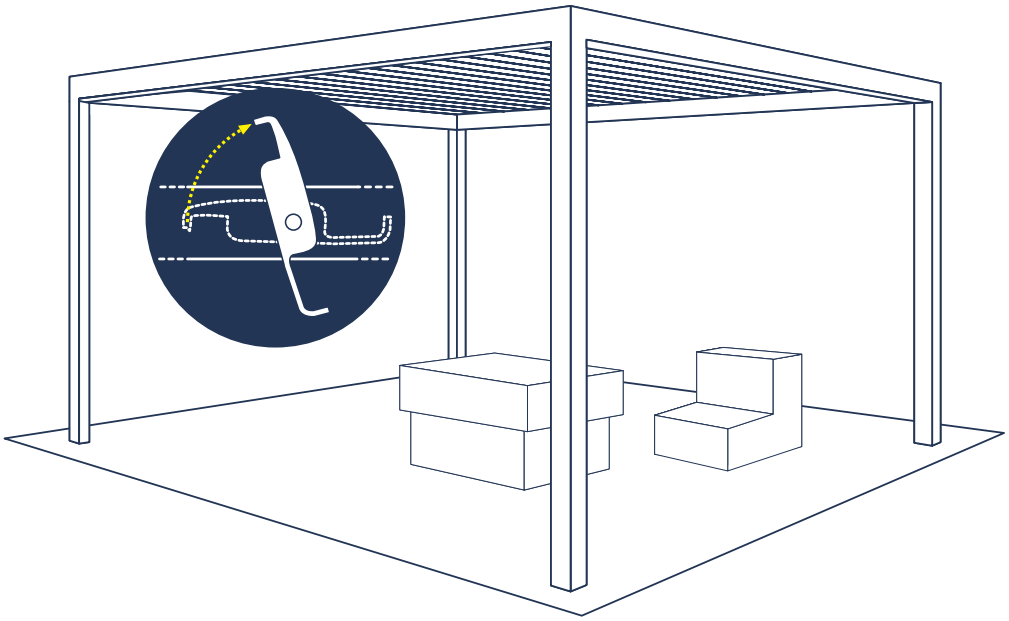
TELECO AUTOMATION SRL
Via dell'Artigianato, 16 - 31014 Colle Umberto (TV) ITALY
TELEPHONE: ++39.0438.388511 FAX: ++39.0438.388536 - www.telecoautomation.com

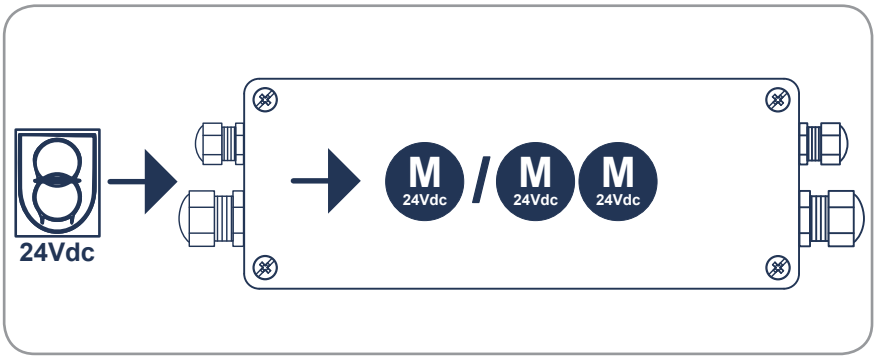
CE

FR CENTRALE 24VDC AVEC RÉCEPTEUR RADIO POUR LA COMMANDE DE 1 OU 2 MOTEURS 24VDC AVEC ENCODER POUR LAMES ORIENTABLES

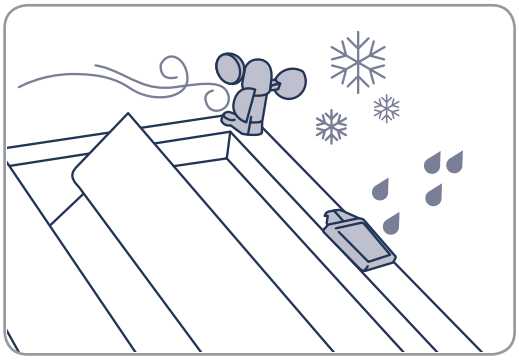
Code du produit

TVPLA868CC2EN *(h = 74mm, 868.3MHz)*
TVPLA868CC2ENB *(h = 50mm, 868.3MHz)*
TVPLA916CC2EN *(h = 74mm, 916MHz)*
TVPLA916CC2ENB *(h = 50mm, 916MHz)*



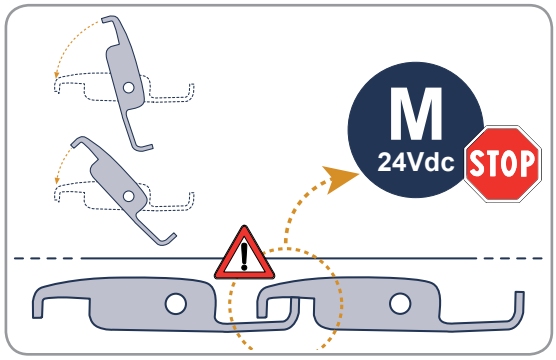


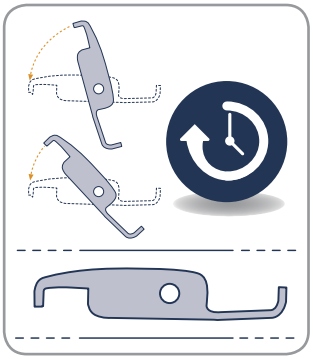
Sorties moteurs **indépendantes** ou **synchronisées**.

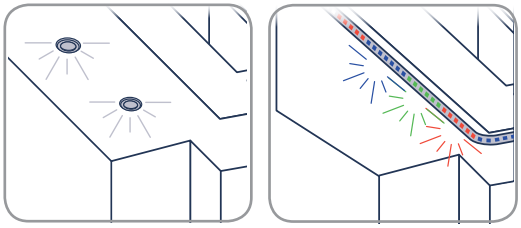


Entrées pour capteurs de **pluie**, **vent** et **température** (pour le gel). Combinaison de capteurs pour détecter la **neige**.

Auto-apprentissage des **fins de course** et **temps de travail**.





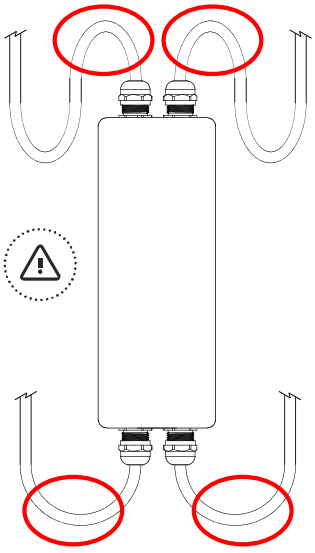


LED CARD (en option) pour la commande de l'éclairage LED 24V ⎓ **monochrome**, **RGB** ou **RGBW.**

INDEX

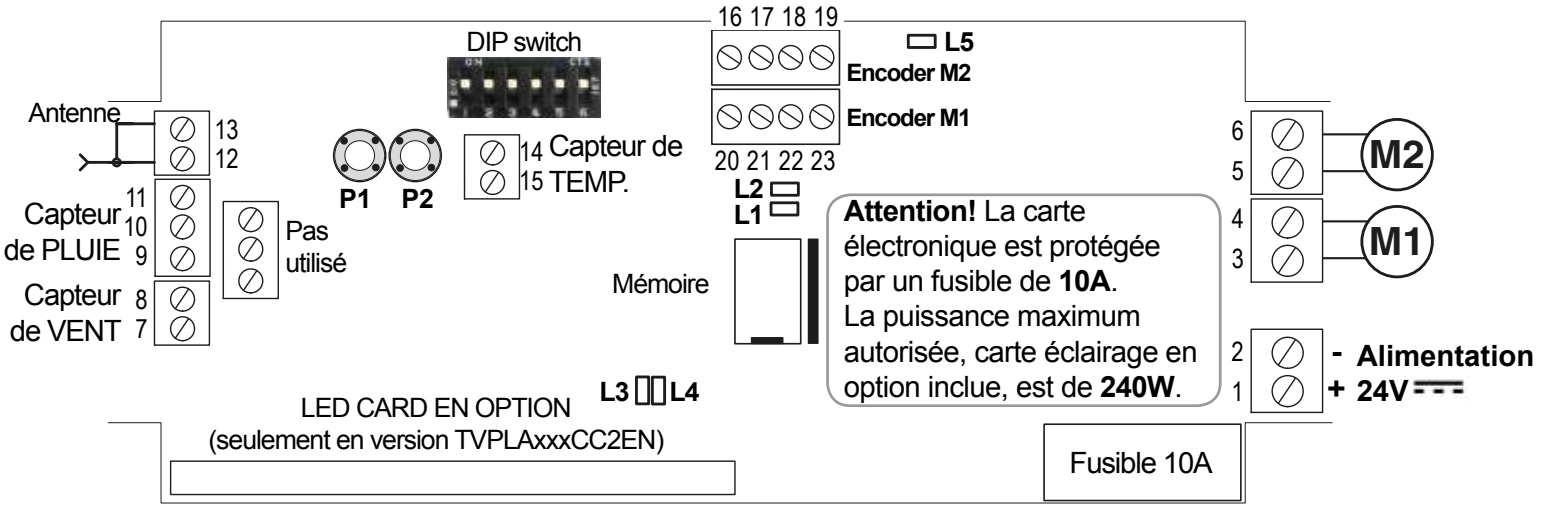
AVERTISSEMENTS

Le produit en objet doit être installé, mis en service et vérifié périodiquement seulement par des techniciens qualifiés, conformément aux normes en vigueur pour les appareillages électriques. Le système est alimenté en 24V ⎓. Avant la mise sous tension, s'assurer que les capteurs ainsi que le(s) moteur(s) sont raccordés de manière correcte. Un mauvais branchement du ou des moteurs peut entrainer leur endommagement ainsi que celui de la structure. L'alimentation doit pouvoir fournir la puissance nécessaire à l'ensemble des éléments. En outre, elle doit être conforme à la norme IEC60950-1 ainsi qu'être protégée contre les court-circuits et les surtensions. Pour le raccordement du ou des moteurs à la centrale, utiliser un câble de 2x1,5mm² jusqu'à 6m, au delà, utiliser un câble 2x2,5mm². ÉLIMINATION DU PRODUIT: à la fin de la durée de vie utile de ce produit, il ne doit pas être éliminé comme tout autre déchet domestique. Pour éviter les infiltrations d'eau, il est conseillé de câbler le produit comme indiqué ci-dessous:



Le fabricant, Teleco Automation s.r.l, déclare que le type d'équipement radio est conforme avec la directive 2014/53/EU. Le texte intégral de la déclaration de conformité EU est disponible à l'adresse internet suivante: www.telecoautomation.com/ce. Dans l'optique d'un développement constant de ses produits, le fabricant se réserve le droit de modifier les données techniques ou les fonctionnalités sans préavis.

1 BRANCHEMENTS, RÉGLAGES ET SIGNALISATIONS DE LA CENTRALE



1	ALIMENTATION (+24V ⎓)
2	MASSE ALIMENTATION
3	MOTEUR 1 (OUVERTURE)
4	MOTEUR 1 (FERMETURE)
5	MOTEUR 2 (OUVERTURE)
6	MOTEUR 2 (FERMETURE)
7	ANÉMOMÈTRE (MARRON)
8	ANÉMOMÈTRE (BLEU)
9	CAPTEUR DE PLUIE (BLANC, +12V ⎓)
10	CAPTEUR DE PLUIE (BLEU, SIGNAL)
11	CAPTEUR DE PLUIE (JAUNE, GND)
12	ANTENNE RF
13	MASSE ANTENNE
14	CAPTEUR DE TEMPÉRATURE (NOIR)
15	CAPTEUR DE TEMPÉRATURE (BLANC)
16	ENCODER M2 (VDD)
17	ENCODER M2 (SIGNAL A)
18	ENCODER M2 (SIGNAL B)
19	ENCODER M2 (GND)
20	ENCODER M1 (GND)
21	ENCODER M1 (SIGNAL B)
22	ENCODER M1 (SIGNAL A)
23	ENCODER M1 (VDD)

LED	COULEUR	ÉTAT	SIGNIFICATION
L1	ROUGE	**ON** jusqu'à la prochaine manœuvre	Fin de course activée ou alarme MOTEUR 1
		Clignotement pendant le mouvement	Moteur 1 en mouvement avec communication encoder
L2	ROUGE	**ON** jusqu'à la prochaine manœuvre	Fin de course activée ou alarme MOTEUR 2
		Clignotement pendant le mouvement	Moteur 2 en mouvement avec communication encoder
L3	BLEU	**ON**	Mode de commande synchronisé activé
		***Un** clignotement chaque seconde*	Mode de commande synchronisé activé *(pendant la configuration)*
		***Un** clignotement toutes les 2 s*	Mode de commande indépendant activé *(pendant la configuration)*
L4	ROUGE	***Un** clignotement toutes les 10 s*	Alarme évacuation eau de pluie (§ **4.4**, page **12**)
		***Deux** clignotements rapides toutes les 10 s*	Alarme pluie (§ **4.4**, page **12**)
		***Trois** clignotements rapides toutes les 10 s*	Alarme gel ou neige (§ **4.2 - 4.3**, pages **11-12**)
		***Quatre** clignotements rapides toutes les 10 s*	Alarme vent (§ **4.1**, page **11**)
		***Cinq** flashes rapides*	Seuil courant dépassé par un moteur en mode synchronisé
		***Six** clignotements rapides*	Activation de la fin de course intégrée au moteur
		***Sept** clignotements rapides*	Arrêt du moteur suite au dépassement du seuil courant
		***Huit** clignotements rapides*	Fin de course de sécurité
		***Neuf** clignotements rapides*	Erreur signal encodeur. Le moteur s'arrête.
		***Dix** clignotements rapides*	Un des moteurs est en court-circuit
		***Douze** clignotements rapides*	Signal encodeur perturbé. Mauvais fonctionnement du moteur
		***Un** clignotement toutes les 2 s*	Capteur de pluie désactivé
		***Un** clignotement toutes les 3 s*	Capteur de température désactivé
L5	ROUGE	**ON**	Présence alimentation

DIP	SIGNIFICATION
1 - 2 - 3	Réglage du seuil d'intervention du capteur de vent (§ **4.1**, page **11**)
4 - 5	Mode de fonctionnement des moteurs (voir pages **4** …**7**)
6	Réglage du seuil de courant maximum des moteurs en configuration (§ **2.4**, page **7**)

= *Il produit son effet **PENDANT** la configuration*

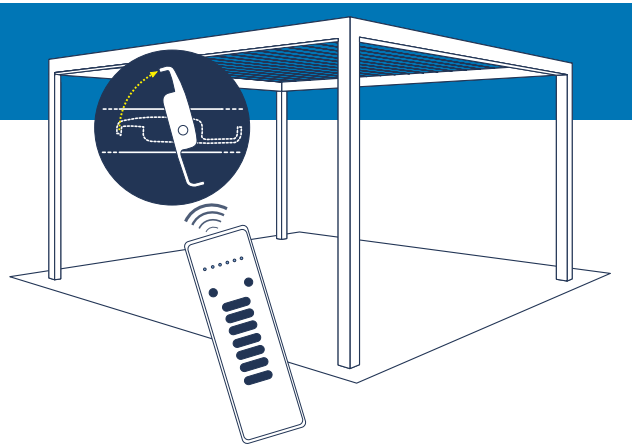
PREMIÈRE MISE SOUS TENSION: à la première mise sous tension, il est nécessaire de programmer le système en mémorisant au moins un émetteur (§ **3** page **8**) et en réglant la course des moteurs et le relatif temps de travail (voir par la suite).

= *Alarmes capteurs climatiques (de priorité BASSE à HAUTE)*

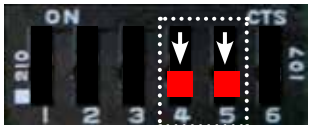
= *Alarmes MOTEUR*

CONFIGURATION DES MOTEURS: repérer le type d'installation qui convient en choisissant parmi les trois propositions indiquées ci-après et suivre le relatif procédé de configuration. **Attention:** Dans le cas où le mauvais type d'installation serait sélectionné, il sera nécessaire de refaire toute la procédure.

2.1 Pergola à 1 moteur



1. CONFIGURATION DU MOTEUR



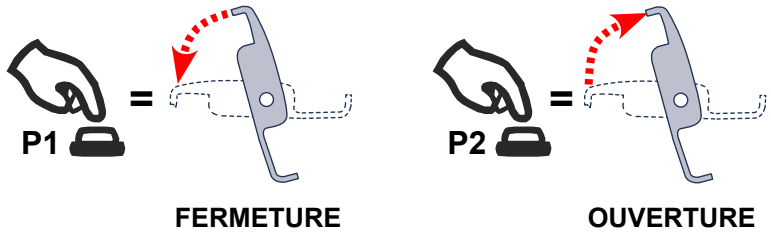
DIP4=OFF
DIP5=OFF

Appuyer simultanément sur **P1** et **P2** pendant **5 s**

··· *L3 clignote*

··· *Son intermittent*

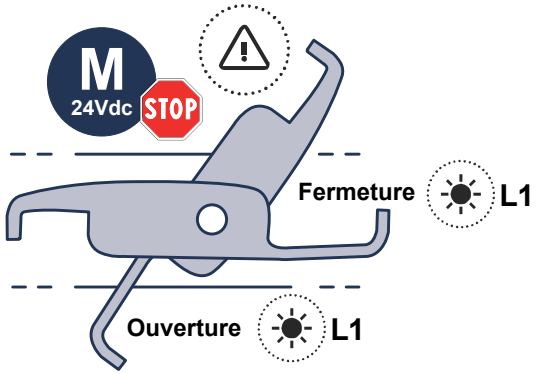
SENS



FERMETURE **OUVERTURE**

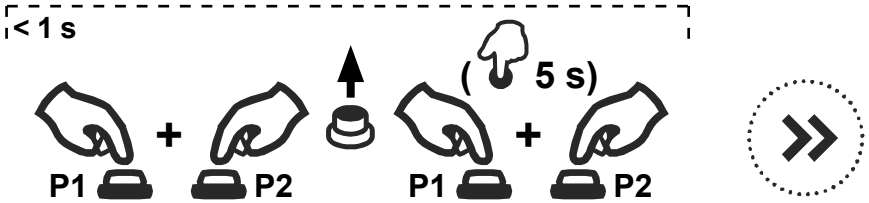
Si problème de sens, inverser les fils d'alimentation du moteur.

FIN DE COURSE

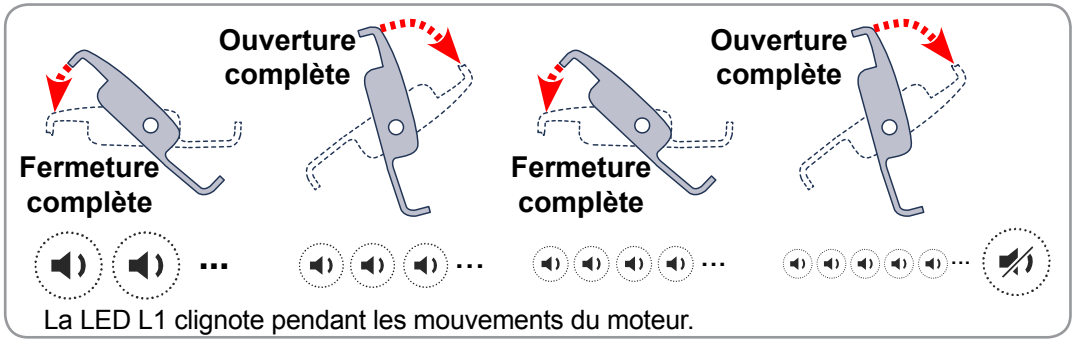


Vérifier que la manœuvre s'arrête à la butée de fin de course (**L1 allumé**).
Sinon, modifier le seuil de courant en suivant la procédure au **§2.4** (page **7**) et recommencer.

2. AUTO-APPRENTISSAGE DES FINS DE COURSE *(commencer d'un point intermédiaire du démarrage)*



Appuyer **2 fois** simultanément sur **P1** et **P2** et les maintenir appuyés pendant **5 s**



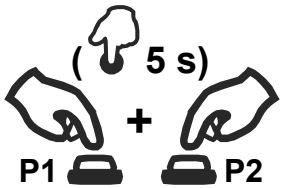
La LED L1 clignote pendant les mouvements du moteur.

***NE PAS** modifier la position des DIPS qui ont été réglés en phase de configuration. Une éventuelle modification déclencherait de nouveau un son intermittent et le clignotement de L3. Dans ce cas, il faudrait répéter la procédure de configuration.*

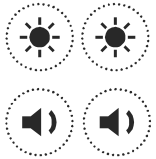
2.2 Pergola à 2 moteurs synchronisés

1. CONFIGURATION DES MOTEURS

DIP4=**OFF**
DIP5=**ON**



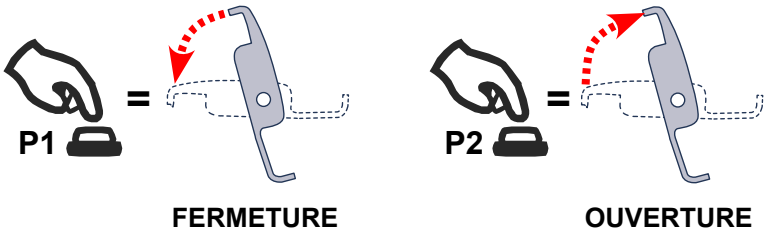
Appuyer simultanément sur **P1** et **P2** pendant **5 s**



··· *L3 clignote*

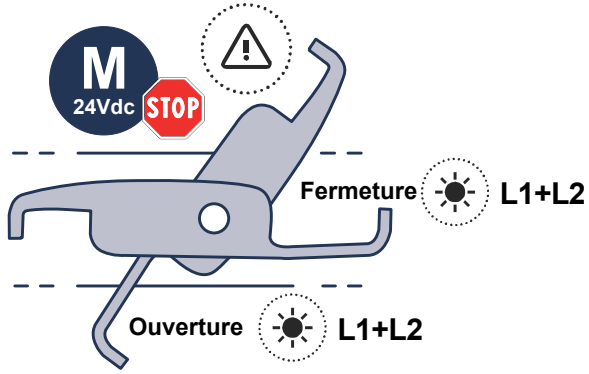
··· *Son intermittent*

SENS



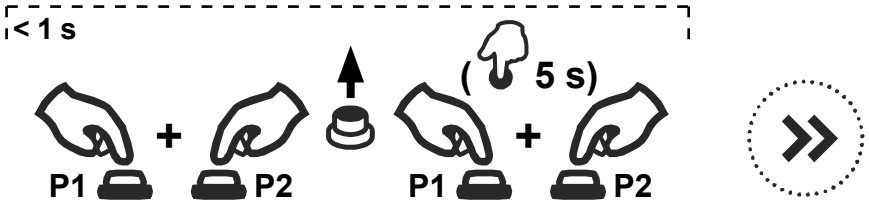
Si problème de sens, inverser les fils d'alimentation du moteur.

FIN DE COURSE



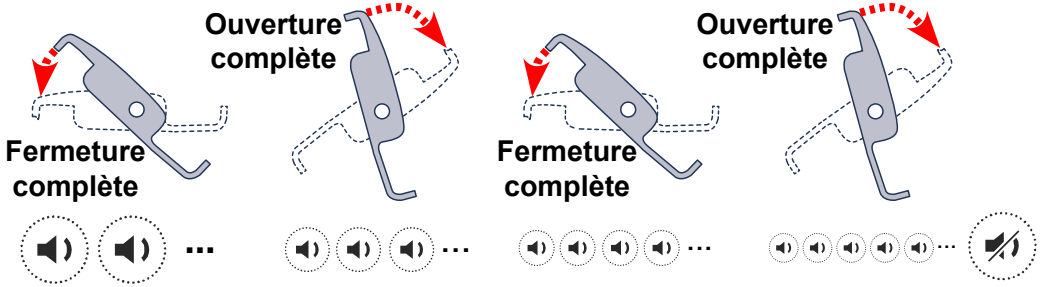
Vérifier que la manœuvre s'arrête à la butée de fin de course (**L1** et **L2** allumé).
Sinon, modifier le seuil de courant en suivant la procédure au **§2.4** (page **7**) et recommencer.

2. AUTO-APPRENTISSAGE DES FINS DE COURSE *(commencer d'un point intermédiaire du démarrage)*



Appuyer **2 fois** simultanément sur **P1** et **P2** et les maintenir appuyés pendant **5 s**

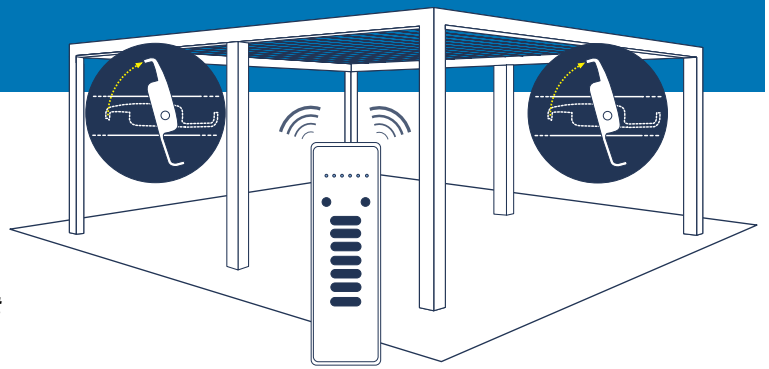
***MOTEUR 1** et **MOTEUR 2** simultanément*



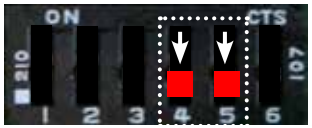
Les LED L1 et L2 clignotent pendant les mouvements des moteurs correspondants.

***NE PAS** modifier la position des DIPS qui ont été réglés en phase de configuration. Une éventuelle modification déclencherait de nouveau un son intermittent et le clignotement de L3. Dans ce cas, il faudrait répéter la procédure de configuration.*

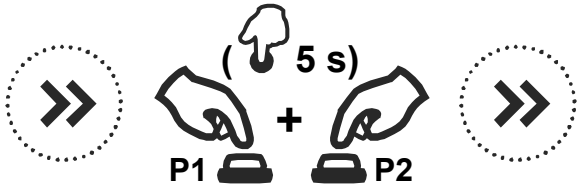
2.3 Pergola à 2 moteurs indépendants



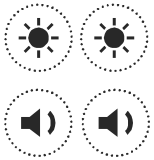
1. CONFIGURATION DU MOTEUR 1



DIP4=**OFF**
DIP5=**OFF**



Appuyer simultanément sur **P1** et **P2** pendant **5 s**



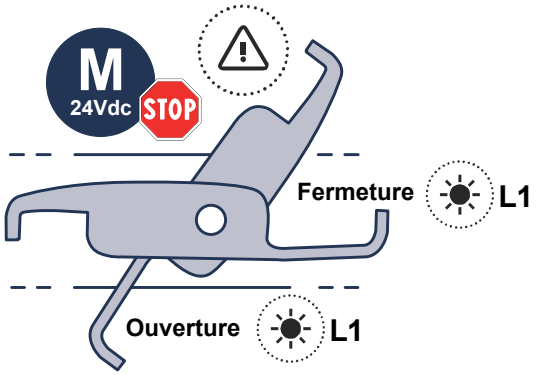
··· *L3 clignote*

··· *Son intermittent*

SENS

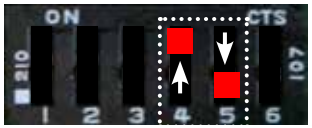
Si problème de sens, inverser les fils d'alimentation du moteur.

FIN DE COURSE



Vérifier que la manœuvre s'arrête à la butée de fin de course (**L1 allumé**).
Sinon, modifier le seuil de courant en suivant la procédure au **§2.4** (page **7**) et recommencer.

2. CONFIGURATION DU MOTEUR 2

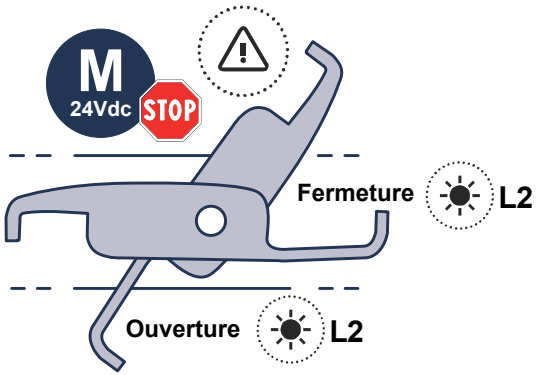


DIP4=**ON**
DIP5=**OFF**

SENS

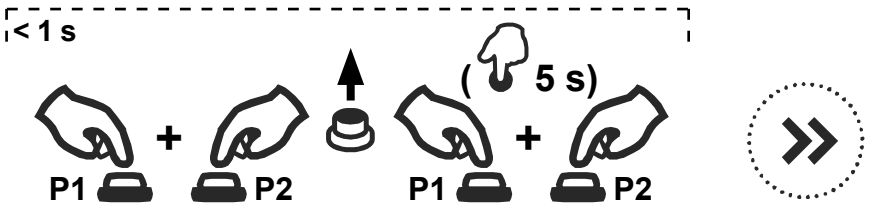
Si problème de sens, inverser les fils d'alimentation du moteur.

FIN DE COURSE



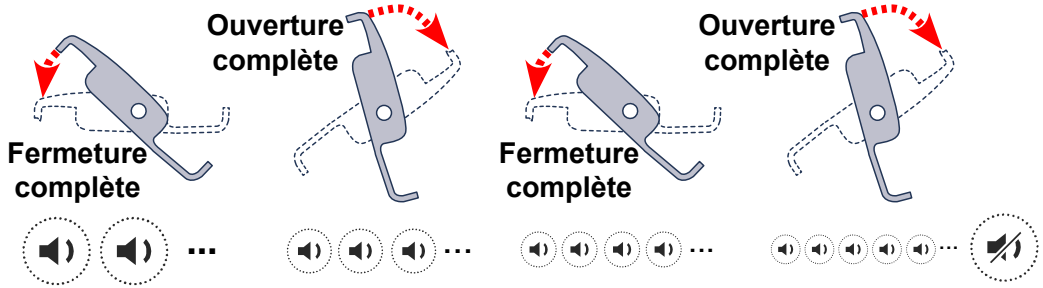
Vérifier que la manœuvre s'arrête à la butée de fin de course (**L2 allumé**).
Sinon, modifier le seuil de courant en suivant la procédure au **§2.4** (page **7**) et recommencer.

3. AUTO-APPRENTISSAGE DES FINS DE COURSE *(commencer d'un point intermédiaire du démarrage)*



Appuyer **2 fois** simultanément sur **P1** et **P2** et les maintenir appuyés pendant **5 s**

*Avant tout **MOTEUR 1**, puis **MOTEUR 2***

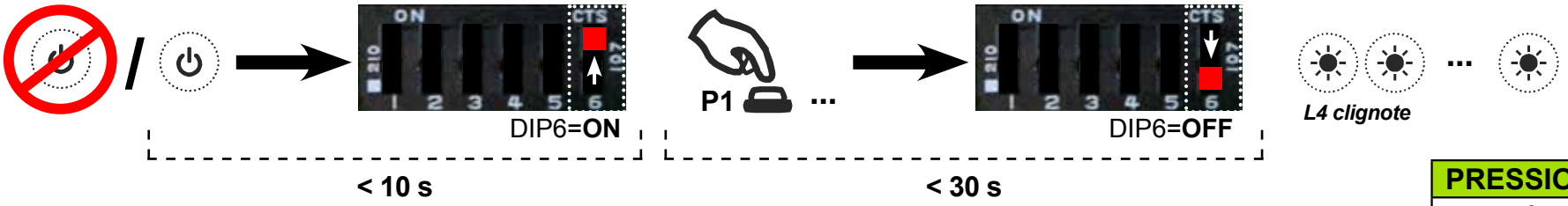


Les LED L1 et L2 clignotent pendant les mouvements des moteurs correspondants.

***NE PAS** modifier la position des DIPS qui ont été réglés en phase de configuration. Une éventuelle modification déclencherait de nouveau un son intermittent et le clignotement de L3. Dans ce cas, il faudrait répéter la procédure de configuration.*

2.4 MODIFICATION DU SEUIL DE COURANT LORS DE LA PHASE D'APPRENTISSAGE

La centrale utilise un seuil de courant pour le blocage des moteurs. Il est possible de modifier ce seuil selon la configuration du système (**DIP4-5**) :



1. Débrancher puis rebrancher la centrale.
2. Dans les **10 s** qui suivent la mise sous tension, placer le **DIP6** sur **ON**.

DANS LES 30 SECONDES:

3. Appuyer sur **P1** le nombre de fois nécessaire pour régler le seuil qui convient, de **1 fois** (min = 0,5A) à **9 fois** (max = 4,5A).
4. Placer le **DIP6** sur **OFF** pour mémoriser la nouvelle valeur.

L4 clignotera le nombre de fois qui correspond au niveau sélectionné. Si l'on n'appuie pas sur **P1** dans les 30 secondes, la procédure prend fin automatiquement en maintenant le seuil tel quel.

***Attention:** à la fin de la procédure, le DIP6 doit être placé sur OFF et doit rester dans cette position pendant le fonctionnement normal de la centrale.*

PRESSIONS	SEUIL (A)
1	0.5
2	1.0
3	1.5
4	2.0
5	2.5
6	3.0
7	3.5
8	4.0
9	4.5

= valeur prédéfinie, à moins d'indication contraire sur l'étiquette technique du produit.

3 ÉMETTEURS

B
COMMANDES AUTOMATIQUES (2 ou 3 BOUTONS)

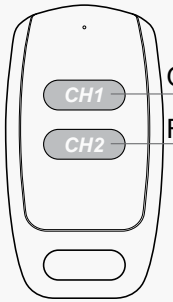
Émetteur **7/42 canaux**

CH1	Ouverture (STOP)
CH2	Fermeture (STOP)
CH3	Ouverture (STOP)
CH4	Fermeture (STOP)
CH5	Ouverture
CH6	STOP
CH7	Fermeture

Émetteur **3/18 canaux**

CH5	Ouverture
CH6	STOP
CH7	Fermeture

Émetteur **2 canaux**



CH1	Ouverture (STOP)
CH2	Fermeture (STOP)

C
COMMANDES MAINTENUES (2 ou 3 BOUTONS)

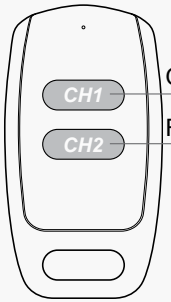
Émetteur **7/42 canaux**

CH1	Ouverture (maintenue)
CH2	Fermeture (maintenue)
CH3	Ouverture (maintenue)
CH4	Fermeture (maintenue)
CH5	Ouverture (maintenue)
CH6	STOP
CH7	Fermeture (maintenue)

Émetteur **3/18 canaux**

CH5	Ouverture (maintenue)
CH6	STOP
CH7	Fermeture (maintenue)

Émetteur **2 canaux**



CH1	Ouverture (maintenue)
CH2	Fermeture (maintenue)

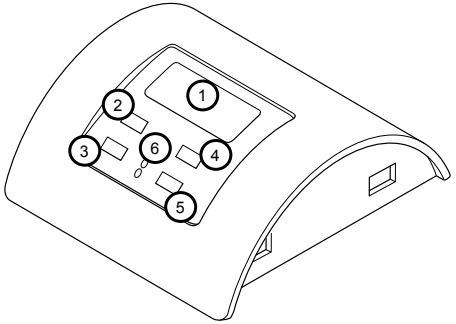
A
ÉMETTEUR À 7/42 CANAUX

CH1	0 % (FERMETURE)
CH2	33 %
CH3	66 %
CH4	100 % (OUVERTURE)
CH5	Ouverture (maintenue)
CH6	STOP
CH7	Fermeture (maintenue)

E
ÉMETTEUR À 7/42 CANAUX (NO 0%)

CH1	33 %
CH2	50 %
CH3	70 %
CH4	100 % (OUVERTURE)
CH5	Ouverture (maintenue)
CH6	STOP
CH7	Fermeture (maintenue, minimum 33%)

D
GREEN MOUSE SCREEN



Émetteur avec **capteur de lumière intégré**
(voir la notice du produit pour plus d'informations)

1 - Capteur de lumière
2 - Bouton OUVRE
3 - Bouton FERME
4 - Bouton de mémorisation du niveau
5 - Bouton d'activation/désactivation du contrôle
6 - LED de signalisation/programmation

3.1 Mémorisation des codes radio

Si l'installation est configurée comme p**ergola avec 2 moteurs indépendants**, le bouton de mémorisation du *moteur 1* sera **P1**, et celui du *moteur 2* sera **P2**. **Note:** le même code radio peut être associé aux deux moteurs.
Pour les autres configurations, la mémorisation est faisable en utilisant soit **P1** soit **P2**.

TYPE DE MÉMORISATION (voir description page **8**)		**P1** ou **P2** **	maintenue + ***Son continu***		***son intermittent***
A	**ÉMETTEUR À 7/42 CANAUX**	* 2x		Appuyer sur un quelconque bouton de l'émetteur 7/42 canaux.	
B	**COMMANDES AUTOMATIQUES (2 ou 3 BOUTONS)**	* 3x		Appuyer sur le bouton de l'émetteur concernant le code à mémoriser.	
C	**COMMANDES MAINTENUES (2 ou 3 BOUTONS)**	* 4x		Appuyer sur le bouton de l'émetteur concernant le code à mémoriser.	
D	**GREEN MOUSE SCREEN**	* 11x		Appuyer sur le bouton **2** ou **3** du Green Mouse Screen.	
E	**ÉMETTEUR À 7/42 CANAUX (NO 0%)**	* 12x		Appuyer sur un quelconque bouton de l'émetteur 7/42 canaux.	

Appuyer sur le bouton **P1** ou **P2** (**) le nombre de fois requis par le type de mémorisation et le maintenir appuyé. L'avertisseur sonore émet un son continu.
Appuyer sur le bouton de l'émetteur concernant le code à mémoriser. La mémorisation est confirmée par des bips rapides.

** L'avertisseur sonore émet un bip à chaque pression.* *** En fonction du mode de gestion choisi pour les moteurs.*

3.2 Suppression des codes radio

Si l'installation est configurée comme **pergola avec 2 moteurs indépendants**, utiliser **P1** pour supprimer les émetteurs qui commandent le *moteur 1*, **P2** pour le *moteur 2*. La suppression peut être effectuée aussi bien avec P1 que P2 si le code est associé aux deux moteurs.
Dans les autres cas, la suppression est possible en utilisant **P1** ou **P2**.

TYPE DE SUPPRESSION	**P1** ou **P2** **			
		maintenue		
UN SEUL CODE RADIO	* 5x		Appuyer sur un bouton de l'émetteur concernant le code à supprimer.	***Son continu***

Appuyer **5 fois** de suite sur le bouton **P1** ou **P2** (**) et le maintenir appuyé. L'avertisseur sonore émet un son intermittent. Dans les 10 secondes qui suivent, appuyer sur un bouton de l'émetteur concernant le code à supprimer. La suppression est confirmée par un son continu.

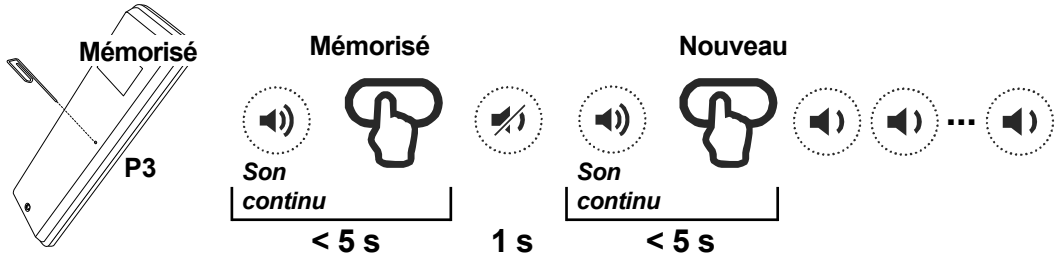
TOUS LES CODES RADIO	* 6x	(10 s)	***son intermittent***	***Son continu***

Appuyer **6 fois** de suite sur le bouton **P1** ou **P2** et le maintenir appuyé **pendant 10 s**. L'avertisseur sonore émet des bips rapides. Lorsque l'avertisseur sonore émet un son continu, relâcher le bouton.

** L'avertisseur sonore émet un bip à chaque pression.* *** En fonction du mode de gestion choisi pour les moteurs*

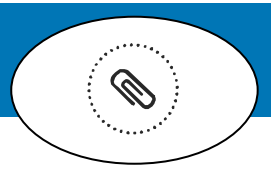
3.3 Mémorisation à distance d'autres codes radio

Note: *Le bouton P3 se trouve à l'intérieur de l'émetteur. Le code radio ajouté aura les mêmes fonctions que le code utilisé pour la mémorisation. La procédure est compatible avec n'importe quel type d'émetteur.*

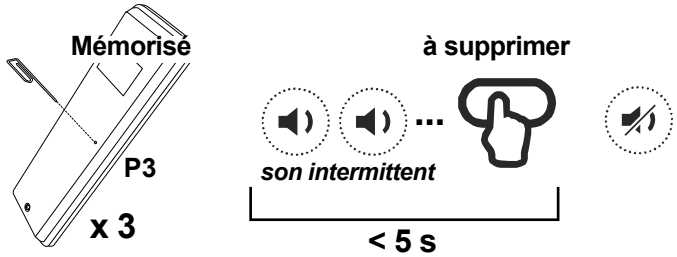


Appuyer sur le bouton **P3** de l'émetteur **déjà mémorisé** et le maintenir appuyé. L'avertisseur sonore émet un son continu. Appuyer sur un bouton concernant un code **déjà mémorisé**. L'avertisseur s'arrête un instant avant d'émettre de nouveau un son continu. Appuyer sur le bouton concernant le code **à mémoriser** du nouvel émetteur. La mémorisation est confirmée par des bips rapides.

3.4 Suppression à distance d'un code radio



Note: *Le bouton P3 se trouve à l'intérieur de l'émetteur. Si le code radio a été attribué aux deux moteurs, il est nécessaire de le supprimer deux fois.*



Appuyer **trois fois** de suite sur le bouton **P3** de l'émetteur **déjà mémorisé** et le maintenir appuyé. L'avertisseur émet des bips lents. Appuyer dans l'espace de 5 secondes sur le bouton concernant le code **à supprimer**. Dès que la suppression a été effectuée, l'avertisseur sonore s'arrête de sonner.

4.1 Capteur de VENT

Priorité alarme HAUTE | **L4** ☀☀☀☀ | **Réglage d'usine ACTIVÉ**

VENT

L'anémomètre (**ANEM4**) détecte la vitesse du vent et la centrale la compare au seuil réglé au moyen des **DIPS 1-2-3** (voir tableau).
La centrale est compatible seulement avec les anémomètres à 4 impulsions/tour.

L'ALARME SE DÉCLENCHE quand	**Que fait-il quand l'ALARME SE DÉCLENCHE**	**L'ALARME NE SE DÉCLENCHE PAS quand**
La vitesse détectée est supérieure au seuil réglé (voir ci-contre).	La centrale intervient en faisant pivoter les lames de la pergola à **33%** de l'ouverture complète. La centrale **n'accepte aucune commande.**	Le capteur détecte pendant 60 secondes une vitesse inférieure au seuil réglé.

DIP1	DIP2	DIP3	Km/h
OFF	OFF	OFF	40
OFF	OFF	ON	45
OFF	ON	OFF	50
OFF	ON	ON	55
ON	OFF	OFF	60
ON	OFF	ON	65
ON	ON	OFF	70
ON	ON	ON	75

4.2 Capteur de TEMPÉRATURE

Priorité alarme MOYENNE | **L4** ☀☀☀ | **Réglage d'usine DÉSACTIVÉ**

TEMPÉRATURE t°

Le capteur de température (NTC 10K/3435K) intervient en cas de risque de formation de glace.

L'ALARME SE DÉCLENCHE quand	**Que fait-il quand l'ALARME SE DÉCLENCHE**	**L'ALARME NE SE DÉCLENCHE PAS quand**
La température relevée est sous 2°C.	La centrale intervient en faisant pivoter les lames de la pergola à **66%** de l'ouverture complète. La centrale n'**accepte que les commandes maintenues.**	La température relevée est supérieure à 3°C.

Activation/désactivation du capteur de TEMPÉRATURE au moyen de P1 *

7x (**) P1 (5 s)

→ *Son continu 4 s* — **ACTIVATION *** ** (seulement si le capteur est branché)

→ *L4 clignote toutes les 3 s* — **DÉSACTIVATION *****

Activation/désactivation du capteur de TEMPÉRATURE au moyen de l'émetteur mémorisé *

Activation (seulement si le capteur est branché)
Appuyer **10 fois** sur le bouton «**STOP**» d'un émetteur mémorisé (7/42 ou 3 canaux) et le garder appuyé la dernière fois pendant 2s. L'avertisseur sonore émet un son continu pendant **4 secondes**.

STOP (10x) → *** *Son continu 4 s*

Désactivation:
Appuyer **10 fois** sur le bouton «**STOP**» d'un émetteur mémorisé (7/42 ou 3 canaux) et le garder appuyé la dernière fois pendant 2s. L'avertisseur émet **2 bips**. **L4** clignote toutes les **3 secondes**.

STOP (10x) → *** *L4 clignote toutes les 3 s*

** Les moteurs doivent être arrêtés.* *** L'avertisseur sonore émet un bip à chaque pression* **** Les moteurs effectuent des mouvements courts.*

4.3 Sécurité NEIGE

Priorité alarme **MOYENNE** | **L4** | **Réglage d'usine** **DÉSACTIVÉ** | NEIGE

Afin de gérer efficacement la détection de neige, il est nécessaire de combiner les capteurs de température et de pluie.

L'ALARME SE DÉCLENCHE quand	Que fait-il quand l'ALARME SE DÉCLENCHE	L'ALARME NE SE DÉCLENCHE PAS quand
La température relevée est sous 2°C et de la pluie a été détectée (voir § **4.4**).	La centrale intervient en faisant pivoter les lames de la pergola à **66%** de l'ouverture complète. La centrale **n'accepte que les commandes maintenues**.	La température relevée est supérieure à 3°C ou il n'y a pas de détection de pluie.

Activation/désactivation de la sécurité NEIGE au moyen du bouton P2

	P2	maintenue (5 s)	
ACTIVATION Les moteurs doivent être arrêtés	* x7		**
DÉSACTIVATION Les moteurs doivent être arrêtés	* x7		** *Son continu*

** L'avertisseur sonore émet un bip à chaque pression. ** Les moteurs effectuent des mouvements courts.*

4.4 Capteur de PLUIE

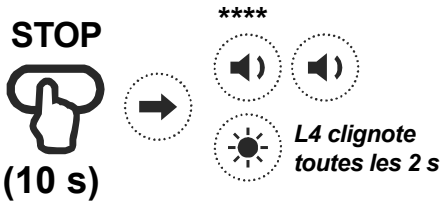
Priorité alarme **BASSE** | **L4** | **Réglage d'usine** **ACTIVÉ** | PLUIE

L'ALARME SE DÉCLENCHE quand	Que fait-il quand l'ALARME SE DÉCLENCHE	L'ALARME NE SE DÉCLENCHE PAS quand
La surface sensible du capteur détecte des gouttes d'eau.	La centrale intervient en faisant pivoter les lames de la pergola jusqu'à la **FERMETURE** complète. La centrale **n'accepte aucune commande.**	Le capteur ne détecte pas de pluie.

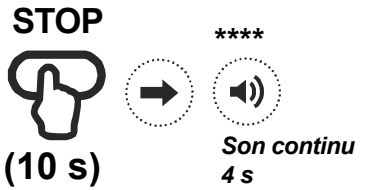
Fonctionnement APRÈS l'alarme pluie (évacuation de l'eau résiduelle): Si l'on délivre une commande d'ouverture automatique au moyen de l'émetteur pendant les **6 heures** qui suivent la fin de l'alarme pluie, les lames se positionnent à **33%** pour permettre l'évacuation de l'eau de pluie qui s'est accumulée. Pendant **4 minutes**, la centrale n'accepte que les commandes maintenues, quittant ainsi l'état d'alarme.

Activation/désactivation du capteur de PLUIE au moyen de l'émetteur mémorisé ***

Désactivation:
Appuyer pendant **10 s** sur le bouton «**STOP**» d'un émetteur mémorisé (7/42 ou 3 canaux). L'avertisseur émet **2 bips**. **L4** clignote toutes les **2 secondes**.

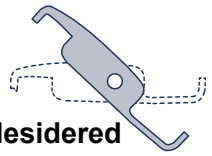


Activation:
Appuyer pendant **10 s** sur le bouton «**STOP**» d'un émetteur mémorisé (7/42 ou 3 canaux). L'avertisseur sonore émet un son continu pendant **4 secondes**.



4.5 Modification des angles d'alarme automatiques

La procédure suivante permet de modifier le réglage d'usine des angles correspondant aux positions vent (33%) et température/neige (66%).
Il est nécessaire d'avoir configuré le système et d'avoir mémorisé au moins un émetteur.

		P1 o P2 **	maintenue (5 s)	
Angle alarme VENT	 **desidered position** Put the slats to the desidered angle, then:	* x8		*son continu* 1 s
Angle alarme Température ou Neige		* x9		*son continu* 2 s
Retour à la configuration d'usine des angles		* x10		*son continu* 3 s

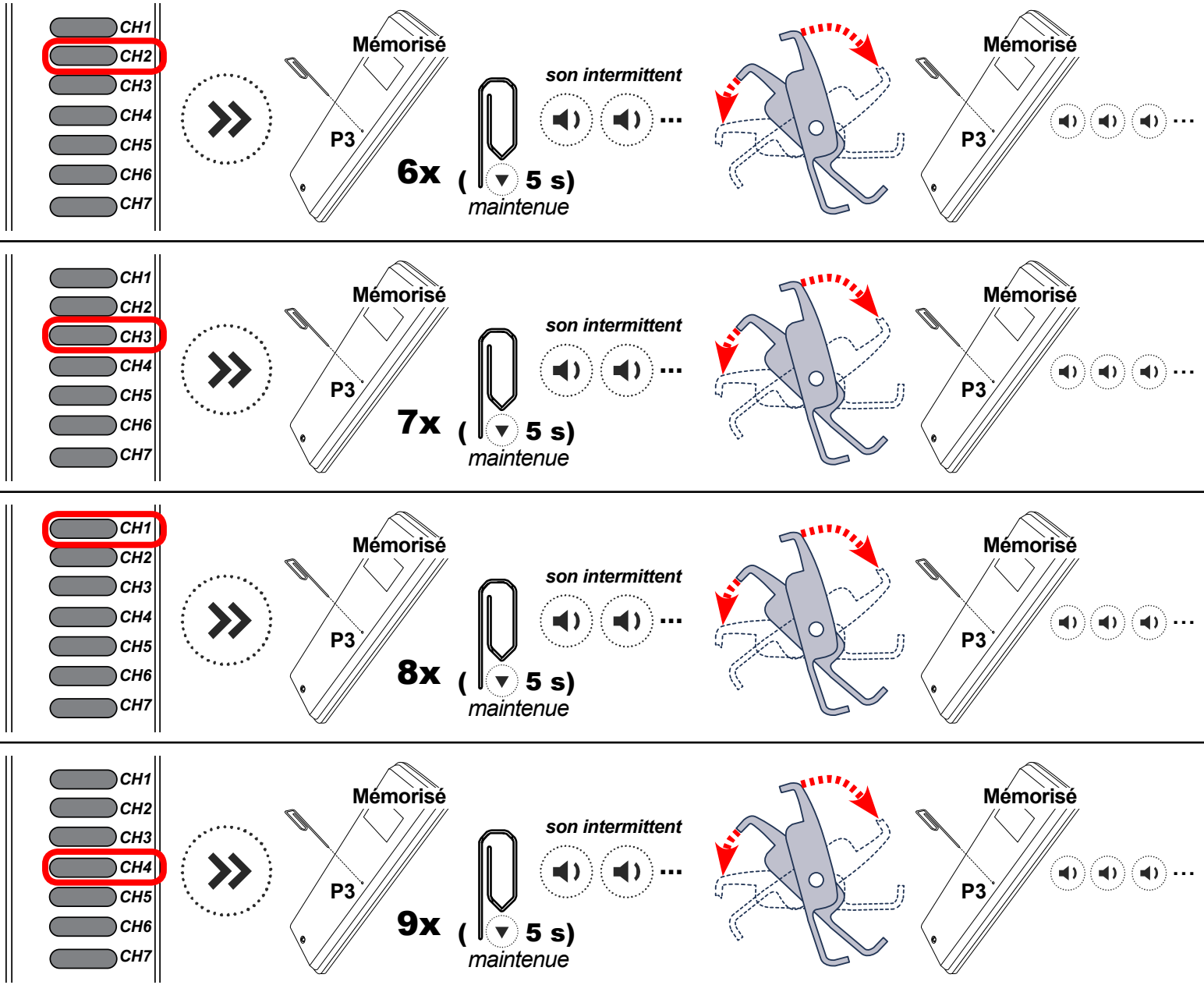
Appuyer sur le bouton **P1** ou **P2** (**) le nombre de fois requis par le type de mémorisation et le maintenir appuyé.
L'avertisseur sonore émet un son continu.

** L'avertisseur sonore émet un bip à chaque pression. ** En fonction du mode de gestion choisi pour les moteurs. *** Les moteurs doivent être arrêtés. **** Les moteurs effectuent des mouvements courts.*

***Attention :** après une nouvelle procédure de configuration des moteurs, les angles associés aux alarmes retournent aux réglages d'usine.*

5 Modification des angles prédéfinie (concernant les boutons CH1..4 de l'émetteur à 7/42 canaux)

Note: *Le bouton P3 se trouve à l'intérieur de l'émetteur.*



Appuyer **6 fois** sur le bouton **P3** d'un émetteur déjà mémorisé et le garder appuyé pendant **5 sec**. L'avertisseur sonore émettra un bip à chaque pression et après il émettra un son intermittent. Amener l'application à la position d'ouverture souhaitée, ensuite appuyer brièvement sur **P3**. L'avertisseur sonore émettra un son intermittent rapide pour signaler que la mémorisation a été faite.

Appuyer **7 fois** sur le bouton **P3** d'un émetteur déjà mémorisé et le garder appuyé pendant **5 sec**. L'avertisseur sonore émettra un bip à chaque pression et après il émettra un son intermittent. Amener l'application à la position d'ouverture souhaitée, ensuite appuyer brièvement sur **P3**. L'avertisseur sonore émettra un son intermittent rapide pour signaler que la mémorisation a été faite.

Appuyer **8 fois** sur le bouton **P3** d'un émetteur déjà mémorisé et le garder appuyé pendant **5 sec**. L'avertisseur sonore émettra un bip à chaque pression et après il émettra un son intermittent. Amener l'application à la position d'ouverture souhaitée, ensuite appuyer brièvement sur **P3**. L'avertisseur sonore émettra un son intermittent rapide pour signaler que la mémorisation a été faite.

Appuyer **9 fois** sur le bouton **P3** d'un émetteur déjà mémorisé et le garder appuyé pendant **5 sec**. L'avertisseur sonore émettra un bip à chaque pression et après il émettra un son intermittent. Amener l'application à la position d'ouverture souhaitée, ensuite appuyer brièvement sur **P3**. L'avertisseur sonore émettra un son intermittent rapide pour signaler que la mémorisation a été faite.

Attention: *Utilisez uniquement un émetteur associé au moteur à configurer. Après une nouvelle procédure de configuration des moteurs, les angles retournent aux réglages d'usine.*

6.1 DÉPANNAGE (que faire SI……)

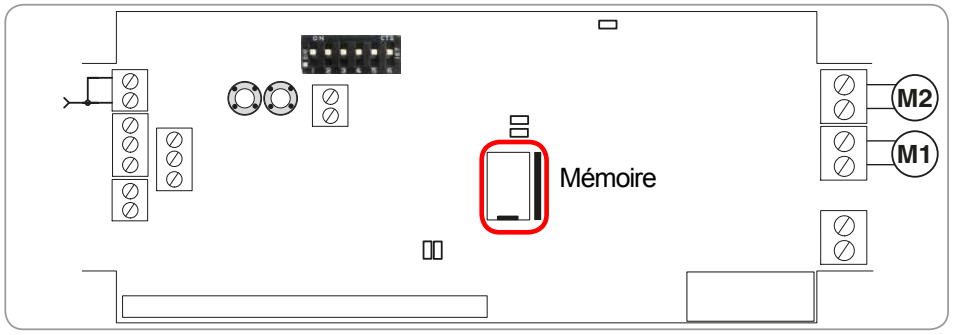
Problème	Solution
À la mise sous tension, la centrale ne fonctionne pas et n'émet aucun signal d'avertissement.	La centrale doit être programmée. Voir **paragraphe 2**.
Après la configuration, **L3** clignote et un bip retentit.	Recommencer la procédure. **NE PAS** déplacer les **DIPS 4-5** après la configuration.
La procédure de configuration ne débute pas après avoir appuyé 2 fois sur **P1** et **P2**.	**P1** et **P2** doivent être appuyés en même temps, et le temps entre la 1ère pression et la deuxième doit être inférieur à 1 seconde.
Pendant la configuration, les moteurs ne s'arrêtent pas tout seuls à la butée de fin de course mécanique pendant la manœuvre manuelle.	Avant de continuer la configuration, il est nécessaire de modifier le seuil de courant (**§ 2.4**).
On n'entend pas de son continu pendant la mémorisation d'un émetteur.	Le temps entre la 1ère pression et la deuxième sur le bouton doit être inférieur à 1 s.
Il n'est pas possible de mémoriser un émetteur.	Le code radio a déjà été mémorisé ou la mémoire est pleine.
Apres la configuration, le moteur s'arrête et inverse le sens de rotation.	Enlever un éventuel obstacle qui peut bloquer le mouvement.
Le moteur s'arrête ou on note un mauvais fonctionnement.	Vérifier les câblages des signaux de l'encodeur.

6.2 Remplacement de la centrale

Si la centrale est défectueuse mais le module de mémoire fonctionne encore (voir ci-dessous) et la révision de la platine est > 9.x il est possible de la remplacer en conservant tous les paramètres réglés.

Avant de remplacer la centrale, couper impérativement l'alimentation électrique. Ensuite, procéder de la façon suivante:

- insérer le module de mémoire de l'ancienne centrale dans la nouvelle;
- régler les DIPS de la nouvelle centrale en les plaçant comme sur l'ancienne;
- remettre sous tension.



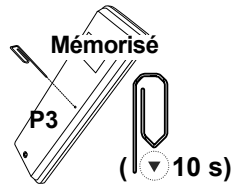
6.3 Apprentissage rapide des fins de course

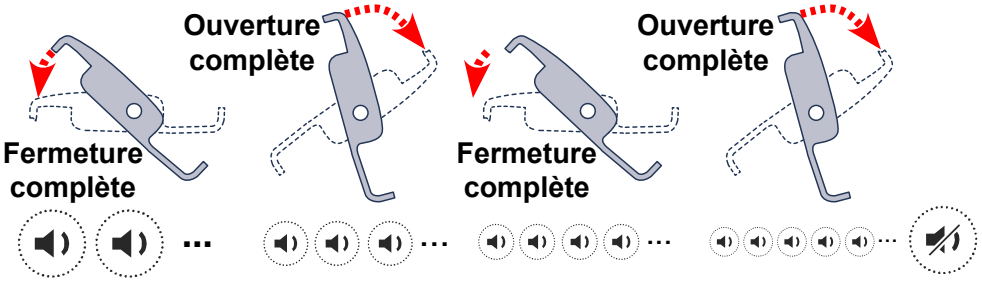
Si les points suivants ont été validés

- mode de gestion du moteur
- sens de rotation correct du moteur
- au moins un émetteur mémorisé pour chaque sortie moteur
- seuil de courant à appliquer

Il est alors possible d'effectuer l'auto-apprentissage des fins de course **sans nécessiter l'accès à la centrale.**

Faire un essai de mouvement et de sens grâce à l'émetteur déjà mémorisé, puis appuyer pendant **10s** sur le bouton **P3** de l'émetteur mémorisé.

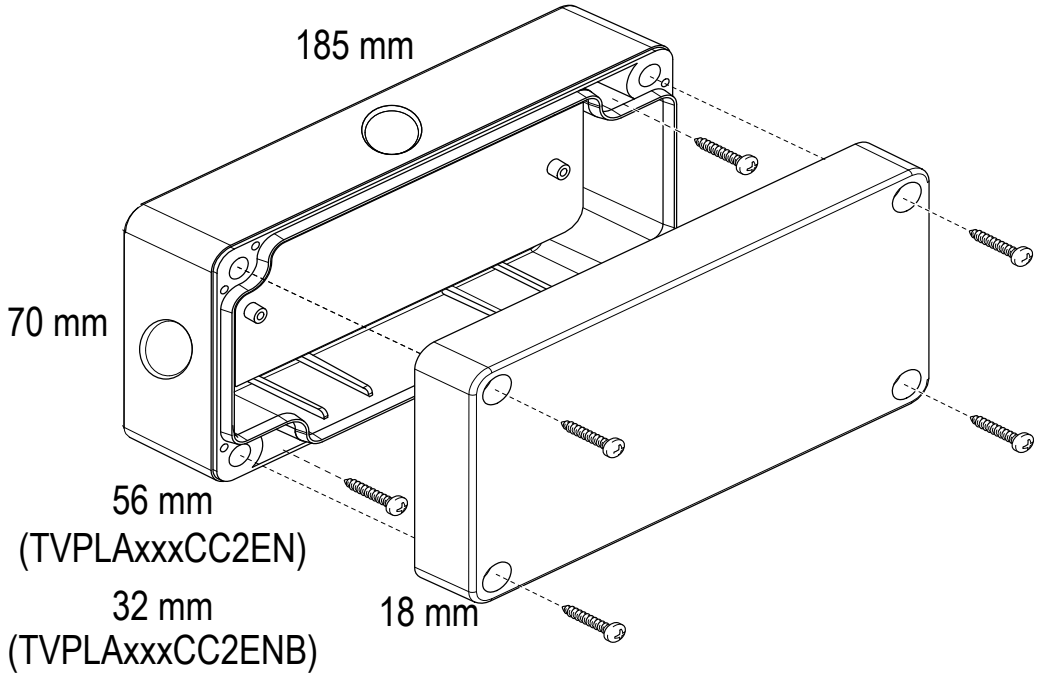


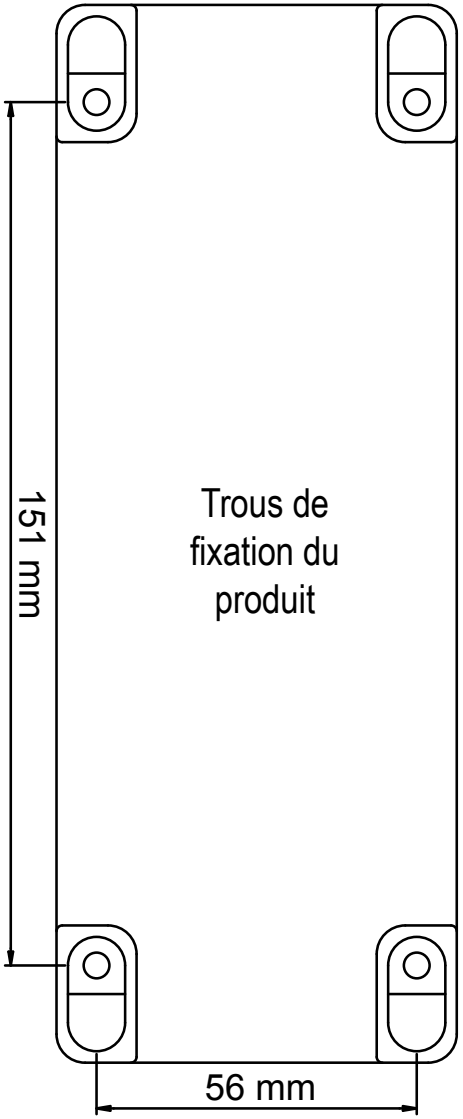


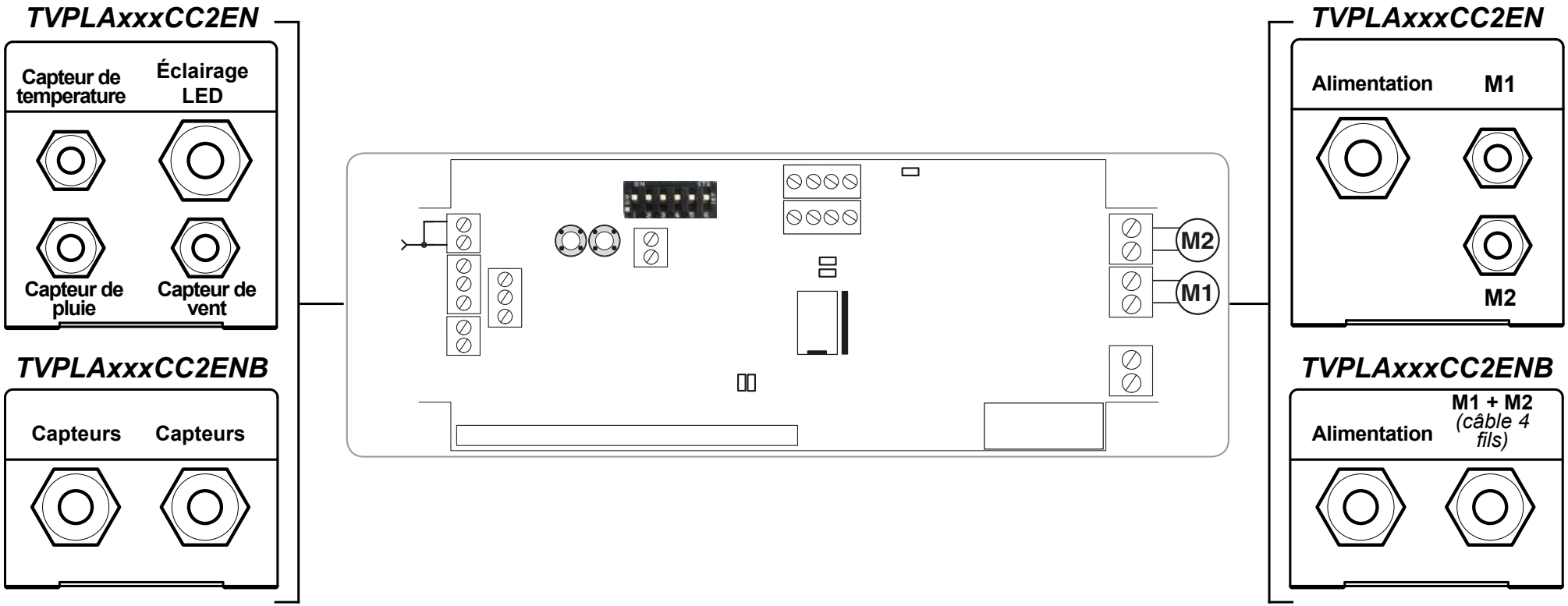
- Pergola à 2 moteurs synchronisés: ***MOTEUR 1*** *et* ***MOTEUR 2*** *simultanément*
- Pergola à 2 moteurs indépendants: *avant tout* ***MOTEUR 1****, puis* ***MOTEUR 2***

7 SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

Alimentation	**24V ⎓**
Puissance maximale par sortie	**4,5A**
Puissance max. applicable à la carte	**240W**
Fusible (à lame)	**10A**
Température de fonctionnement	**-20° - +45°C**
Fréquence de réception	**868.3MHz / 916MHz**
Capacité mémoire radio (émetteurs)	**16**
Alimentation du capteur de pluie	**12V ⎓ (max.100mA)**
Anémomètre	**4 impulsions/tour (ANEM4)**
Sonde de température	**NTC (R=10Kohm; B=3435K)**
Degré de protection	**IP54**
Matière du boîtier et du couvercle (pas d'exposition directe aux UV)	**Thermoplastique ABS**



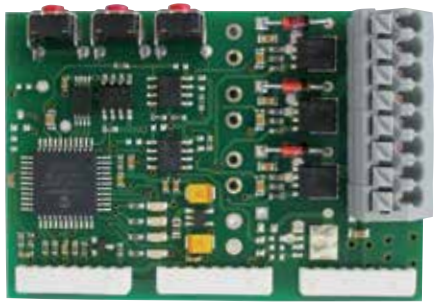



TVPLAxxxCC2EN
Capteur de temperature
Éclairage LED
Capteur de pluie
Capteur de vent
TVPLAxxxCC2ENB
Capteurs
Capteurs
M2
M1
TVPLAxxxCC2EN
Alimentation
M1
M2
TVPLAxxxCC2ENB
Alimentation
M1 + M2 (câble 4 fils)

Accessoires

LED CARD pour la commande de l'éclairage LED 24V⎓ **monochrome**, **RGB** ou **RGBW.**

(en option seulement en version TVPLAxxxCC2EN)



TVSTRD00PSI24 - LED monochrome
3 sorties indépendantes ou simultanées.
Alimentation 24V⎓ de la centrale PLA (60W/sortie).

TVRGB00PSI24 - LED RGB (rouge, vert, bleu)
Alimentation 24V⎓ de la centrale PLA (60W/sortie).

TVRGBW00PSI24 - LED RGB+W (rouge, vert, bleu et blanc)
Sorties RGB et monochrome indépendantes, grâce à la mémorisation séparée des canaux de l'émetteur.
Alimentation 24V⎓ de la centrale PLA (60W/sortie)

ATTENTION! *La puissance maximale applicable au système (moteurs + éclairages) est de* ***240 W****.*

ANEM4
(Capteur de VENT)

RAIN102
(Capteur de PLUIE)

TMP150
(Capteur de TEMPÉRATURE)

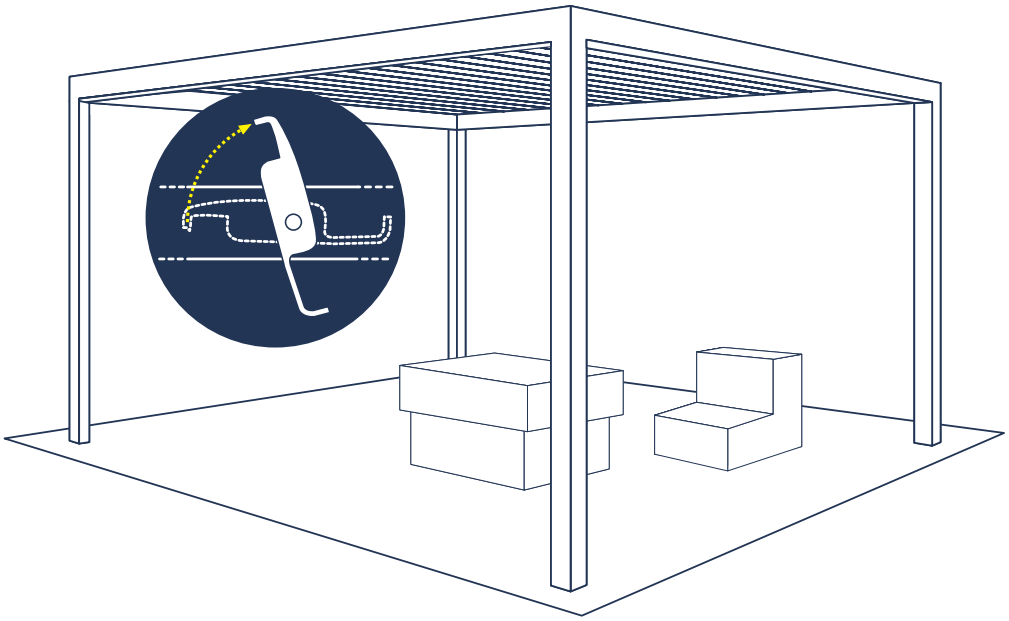
TELECO AUTOMATION SRL
Via dell'Artigianato, 16 - 31014 Colle Umberto (TV) ITALY
TELEPHONE: ++39.0438.388511 FAX: ++39.0438.388536 - www.telecoautomation.com

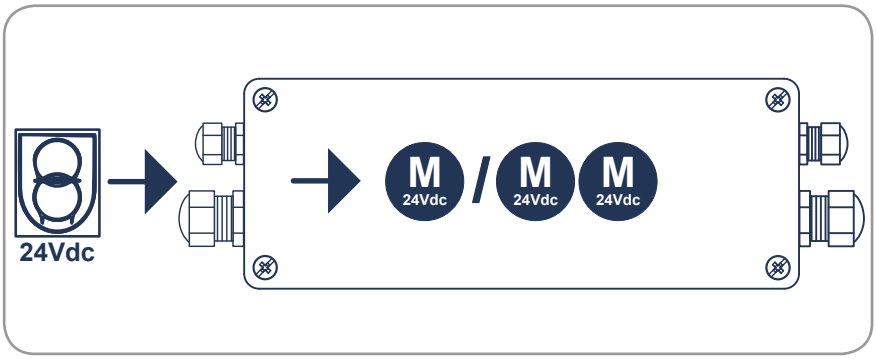
CE

DE **24VDC STEUEREINHEIT MIT FUNKEMPFÄNGER FÜR DIE STEUERUNG VON 1 ODER 2 GLEICHSTROM-MOTOREN MIT ENCODER FÜR VERSTELLBARE LAMELLEN**

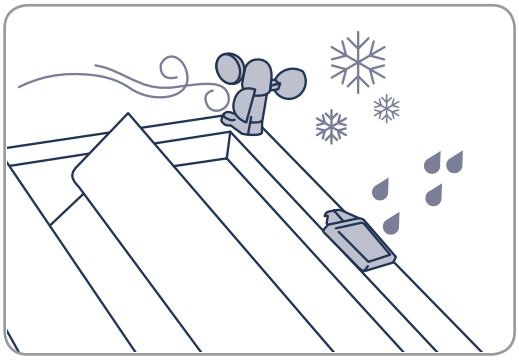
Artikelnummer

TVPLA868CC2EN *(h = 74mm, 868.3MHz)*
TVPLA868CC2ENB *(h = 50mm, 868.3MHz)*
TVPLA916CC2EN *(h = 74mm, 916MHz)*
TVPLA916CC2ENB *(h = 50mm, 916MHz)*



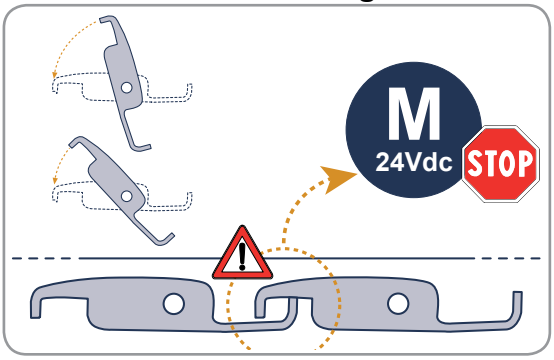


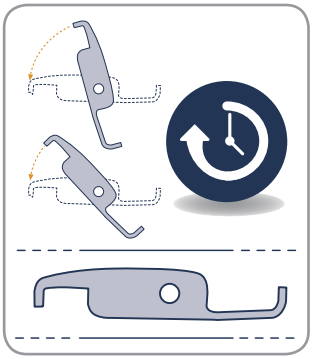
Unabhängige oder **synchronisierte** Steuerung der Motorausgänge.

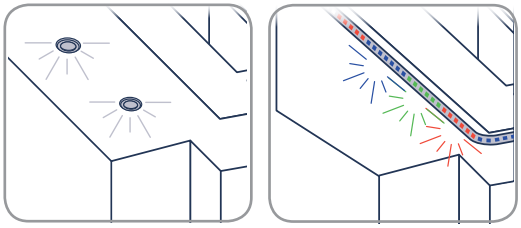


Eingänge für **Regen-** und **Temperatursensor** (für Eisgefahr) und **Windwächter**. Sensoren-Kombination für Schneewarnung.

Selbstlernen von **Anschlag-** und **Betriebszeiten**.





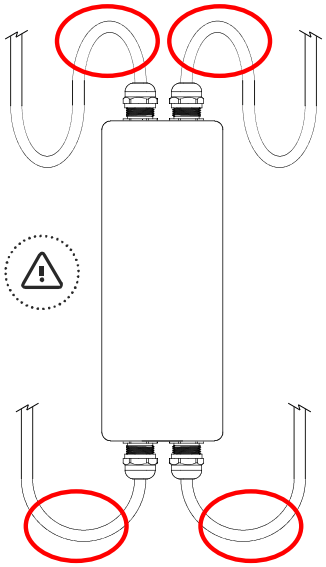


STECKKARTE (optional) zur Steuerung der LED-Leuchten: 24V ⎓, **einfarbig**, **RGB** oder RGBW.

INHALT

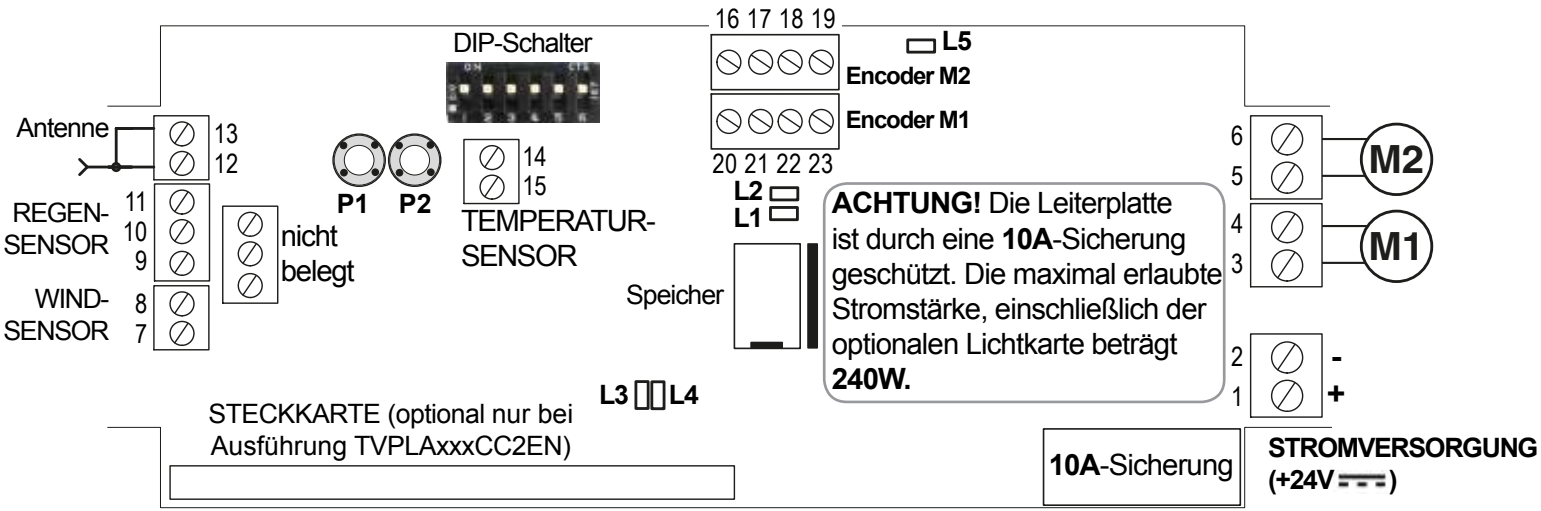
WARNHINWEISE

Das Produkt darf nur von qualifiziertem technischen Personal unter Einhaltung der geltenden Gesetze installiert werden die automatische Abdeckungen betreffen. Das System wird mit 24V⎓ betrieben. Vergewissern Sie sich vor dem Anschließen des Geräts an das Stromnetz, dass die Sensoren und die Motoren korrekt verbunden sind. Bei einer falschen Verbindung (vertauschte Polarität) können die Motoren und die daran angeschlossenen mechanischen Teile beschädigt werden. Die Stromversorgung des Geräts muss auf die zulässigen Spannungs- und Strombereiche des Geräts und der verbundenen Motoren ausgelegt sein. Die Stromversorgung muss der Norm IEC60950-1 entsprechen und gegen Kurzschluss und Überspannung geschützt sein. Für den Anschluss der Motoren an das Gerät bis zu einer Länge von 6 m wird ein 2x1.5mm Kabel empfohlen, während bei einer größeren Länge ein 2x2.5 mm Kabel empfohlen wird. ENTSORGUNG DES GERÄTS: nach dem Ablauf der Nutzungszeit des Gerätes darf es nicht ohne Weiteres im Hausmüll entsorgt werden, sondern muss zu einer entsprechenden Entsorgungsstelle für elektronische Geräte gebracht werden. Zur Vermeidung von Wasserinfiltrationen wird empfohlen, das Produkt folgendermaßen zu verkabeln:



Der Hersteller, Teleco Automation S.r.l., erklärt hiermit dass die Funk- Produktart der Richtlinie 2014/53/UE entspricht. Die EU Konformitätserklärung kann auf der folgenden Internetseite abgefragt werden: www.telecoautomation.com/ce. Im Zuge einer kontinuierlichen Weiterentwicklung der Produkte behält sich der Hersteller das Recht vor technische Daten und Funktionen ohne vorherige Ankündigung zu ändern.

1 ANSCHLÜSSE, EINSTELLUNGEN UND MELDUNGEN DES STEUERGERÄTS



1	STROMVERSORGUNG (+24V ⎓)
2	STROMVERSORGUNG (GND)
3	MOTOR 1 (AUF)
4	MOTOR 1 (ZU)
5	MOTOR 2 (AUF)
6	MOTOR 2 (ZU)
7	WINDSENSOR (BLAU)
8	WINDSENSOR (BRAUN)
9	REGENSENSOR (WEISS, 12V ⎓)
10	REGENSENSOR (BLAU, Signal)
11	REGENSENSOR (GELB, GND)
12	RF ANTENNE
13	GND ANTENNE
14	TEMPERATURSENSOR (SCHWARZ)
15	TEMPERATURSENSOR (WEISS)
16	ENCODER M2 (VDD)
17	ENCODER M2 (Signal A)
18	ENCODER M2 (Signal B)
19	ENCODER M2 (GND)
20	ENCODER M1 (GND)
21	ENCODER M1 (Signal B)
22	ENCODER M1 (Signal A)
23	ENCODER M1 (VDD)

LED	FARBE	STATUS	BEDEUTUNG
L1	ROT	**EIN** bis zum darauffolgenden Betrieb	**MOTOR 1:** Übermäßige Stromaufnahme oder Alarm
		Blinken während der Bewegung	**MOTOR 1** in Bewegung mit Encoder Kommunikation
L2	ROT	**EIN** bis zum darauffolgenden Betrieb	**MOTOR 2:** Übermäßige Stromaufnahme oder Alarm
		Blinken während der Bewegung	**MOTOR 2** in Bewegung mit Encoder Kommunikation
L3	BLAU	**EIN**	Synchronisierter Befehlsmodus
		Einmal *Blinken pro Sek.*	Synchronisierter Befehlsmodus *(während der Konfiguration)*
		Einmal *Blinken alle 2 Sek.*	Unabhängiger Befehlsmodus *(während Konfiguration)*
L4	ROT	***Einmal*** *Blinken alle 10 Sek.*	Alarm Regenwasserabfluss (Abs. **4.4**, S. **12**)
		Zweimal *schnelles Blinken alle 10 Sek.*	Alarm Regen (Abs. **4.4**, S. **12**)
		Dreimal *schnelles Blinken alle 10 Sek.*	Alarm Eis/Schnee (Abs. **4.2 - 4.3**, S. **11**-**12**)
		Viermal *schnelles Blinken alle 10 Sek.*	Alarm Wind (Abs. **4.1**, S. **11**)
		Fünfmal *schnelles Blinken*	Abnormale Stromaufnahme eines Motors in Synchron-Modus
		Sechsmal *schnelles Blinken*	Im Motor integrierter Endschalter aktiviert
		Siebenmal *schnelles Blinken*	Endschalter aktiviert aufgrund übermäßiger Stromaufnahme des Motors
		Achtmal *schnelles Blinken*	Sicherheitsendschalter
		Neun *Mal schnelles Blinken*	Fehler Encoder Signal. Der Motor stoppt.
		Zehnmal *schnelles Blinken*	Einer der Motoren hat einen Kurzschluss
		Zwölf *Mal schnelles Blinken*	Encoder Signal gestört. Nicht normaler Betrieb des Motors.
		Einmal *Blinken alle 2 Sek.*	Regensensor deaktiviert
		Einmal *Blinken alle 3 Sek.*	Temperatursensor deaktiviert
L5	ROT	**EIN**	Stromversorgung vorhanden

DIP	BEDEUTUNG
1-2-3	Schwellenwert-Einstellung Windwächter (Abs. **4.1**, S. **11**)
4-5	Motorsteuerungs-Modus (S. **4..7**)
6	Einstellung des maximalen Stromschwellenwerts der Motoren während der Konfiguration (Abs. **2.4**, S. **7**)

☐ *Wirkt sich WÄHREND der Konfiguration aus*

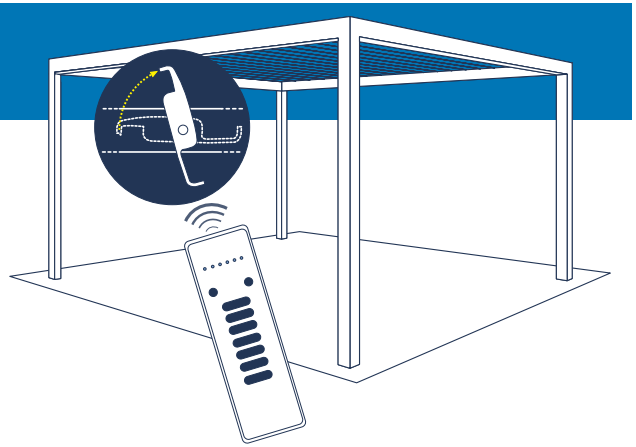
ERSTES EINSCHALTEN: Beim ersten Einschalten erwartet das System, mit der Speicherung zumindest eines Senders (Abs. **3**, Seite **8**) und der Konfiguration des Gesamtweges der Motoren sowie der entsprechenden Betriebszeit programmiert zu werden (s. unten).

☐ *Wettersensor-Alarme (von NIEDRIG nach HOHER Priorität)*

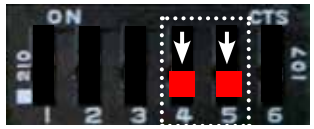
■ *Motor-Alarme*

KONFIGURATION MOTOREN: Unter den folgenden drei Varianten die korrekte Applikation des Produkts ausmachen und die entsprechende Konfigurationsprozedur befolgen. **Achtung:** sollte die falsche Applikation ausgewählt werden, muss die korrekte Konfigurationsprozedur wiederholt werden.

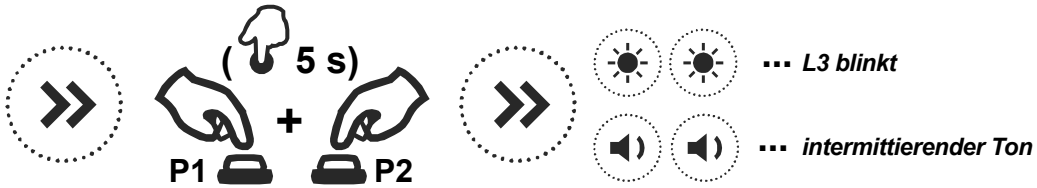
2.1 Pergola mit einem 1 Motor



1. KONFIGURATION DES MOTORS



DIP4=**AUS**
DIP5=**AUS**

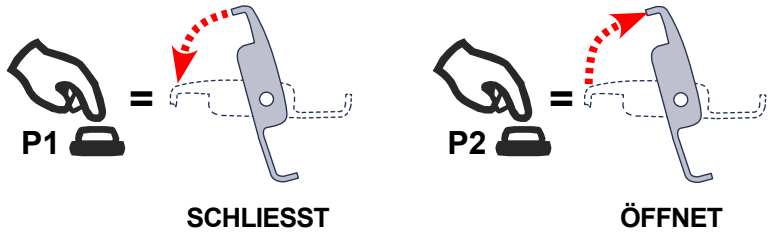


Gleichzeitig **5 Sek.** lang **P1** und **P2** drücken

··· *L3 blinkt*

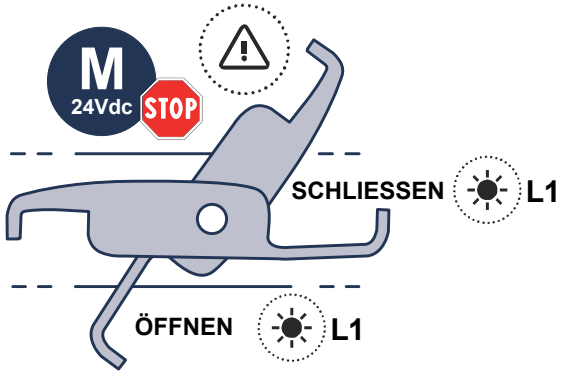
··· *intermittierender Ton*

RICHTUNG



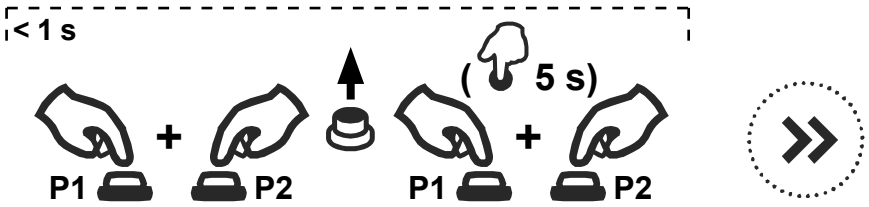
Ist die Richtung nicht korrekt, müssen die Stromkabel des Motors vertauscht werden.

ENDSCHALTER

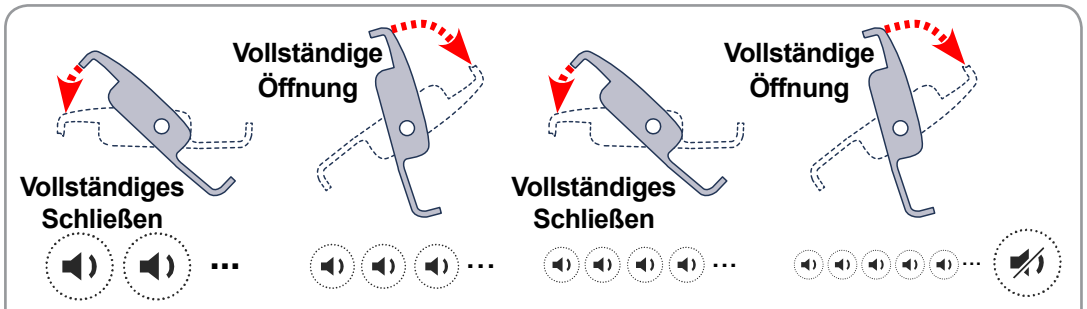


Durch Einschalten der **L1** überprüfen, dass die Bewegung am Anschlag stoppt.
Sollte dies nicht geschehen, den Schwellenwert wie in Abs. **2.4** (S. **7**) beschrieben ändern und das Ganze wiederholen.

2. AUTOMATISCHES SELBSTLERNEN DER GRENZEN *(In einer mittleren Ausfahrposition beginnen)*



P1 und **P2** zweimal gleichzeitig drücken und **5 Sekunden** lang gedrückt halten.

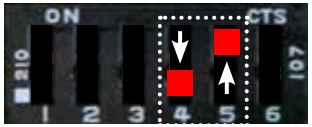


LED L1 blinkt während der Bewegungen des Motors.

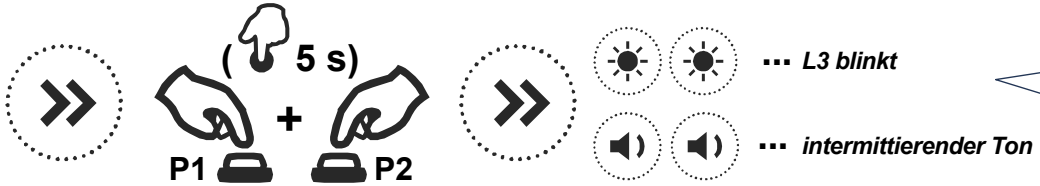
NICHT die DIP-Schalter-Konfiguration ändern. Diese Änderung würde mit einem erneuten intermittierenden Ton und dem Blinken von L3 signalisiert werden; außerdem müsste die Konfigurationsprozedur wiederholt werden.

2.2 Pergola mit zwei synchronisierten Motoren

1. KONFIGURATION DER MOTOREN



DIP4=**AUS**
DIP5=**EIN**



Gleichzeitig **5 Sek.** lang **P1** und **P2** drücken

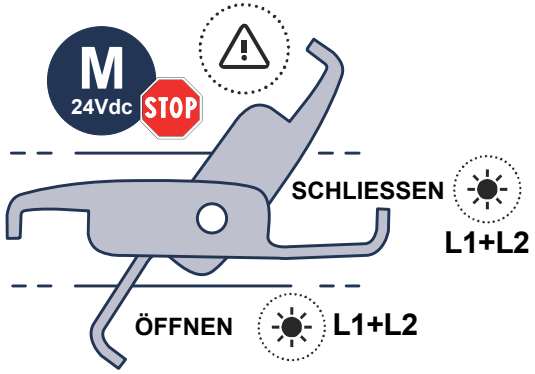
··· *L3 blinkt*

··· *intermittierender Ton*

RICHTUNG

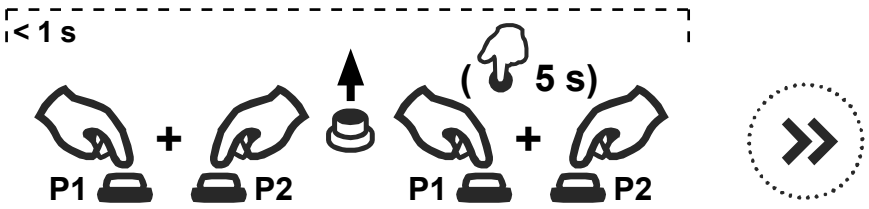
Ist die Richtung nicht korrekt, müssen die Stromkabel des Motors vertauscht werden.

ENDSCHALTER



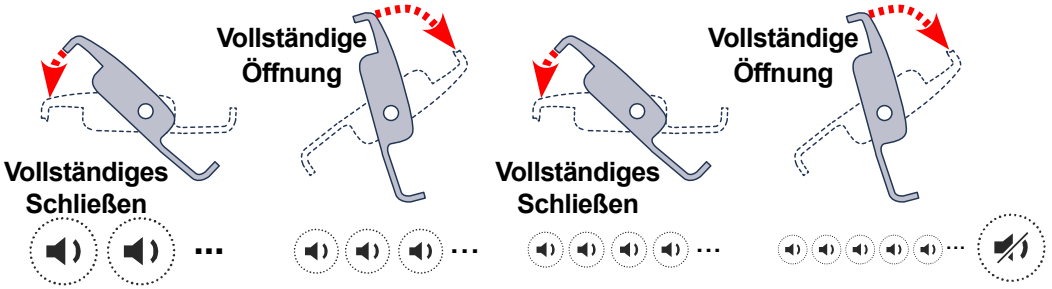
Durch Einschalten der **L1+L2** überprüfen, dass die Bewegung am Anschlag stoppt.
Sollte dies nicht geschehen, den Schwellenwert wie in Abs. **2.4** (S. **7**) beschrieben ändern und das Ganze wiederholen.

2. AUTOMATISCHES SELBSTLERNEN DER GRENZEN *(In einer mittleren Ausfahrposition beginnen)*



P1 und **P2** zweimal gleichzeitig drücken und **5 Sekunden** lang gedrückt halten.

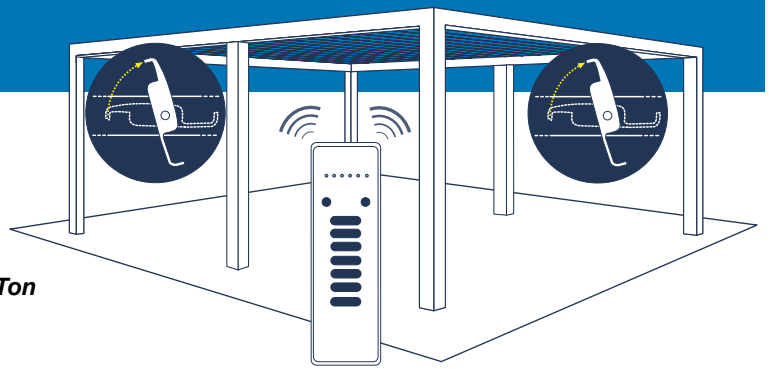
MOTOR 1** UND **MOTOR 2



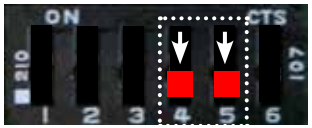
LED L1 und L2 blinken während der Bewegungen der jeweiligen Motoren.

NICHT die DIP-Schalter-Konfiguration ändern. Diese Änderung würde mit einem erneuten intermittierenden Ton und dem Blinken von L3 signalisiert werden; außerdem müsste die Konfigurationsprozedur wiederholt werden.

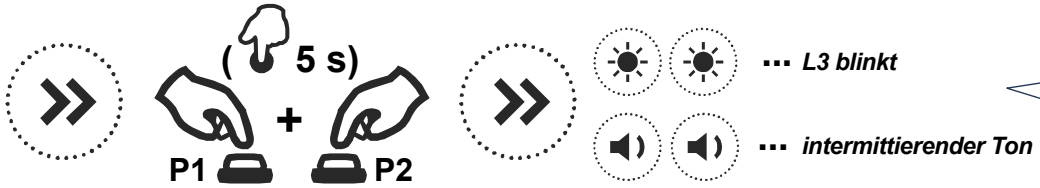
2.3 Pergola mit zwei unabhängigen Motoren



1. KONFIGURATION DES MOTORS 1



DIP4=**AUS**
DIP5=**AUS**

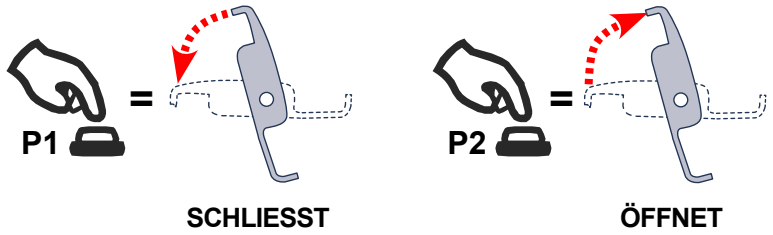


Gleichzeitig **5 Sek.** lang **P1** und **P2** drücken

··· *L3 blinkt*

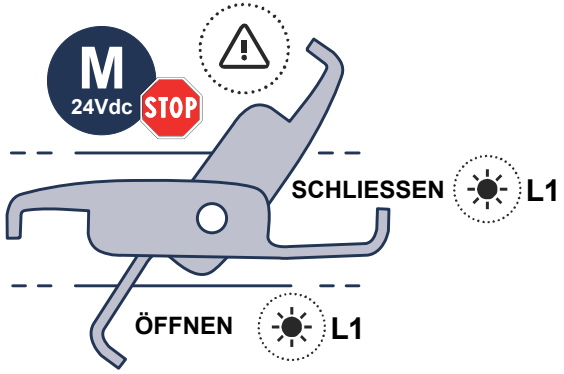
··· *intermittierender Ton*

RICHTUNG



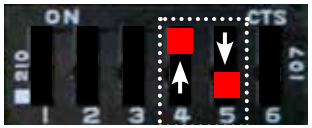
Ist die Richtung nicht korrekt, müssen die Stromkabel des Motors vertauscht werden.

ENDSCHALTER



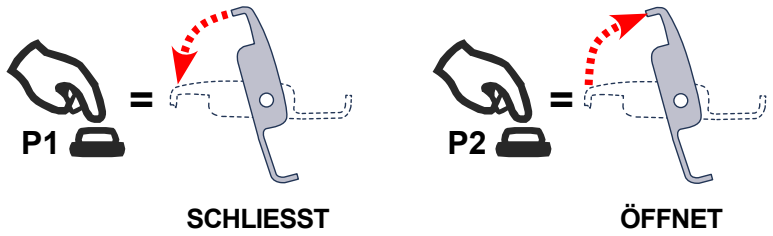
Durch Einschalten der **L1** überprüfen, dass die Bewegung am Anschlag stoppt.
Sollte dies nicht geschehen, den Schwellenwert wie in Abs. **2.4** (S. **7**) beschrieben ändern und das Ganze wiederholen.

2. KONFIGURATION DES MOTORS 2



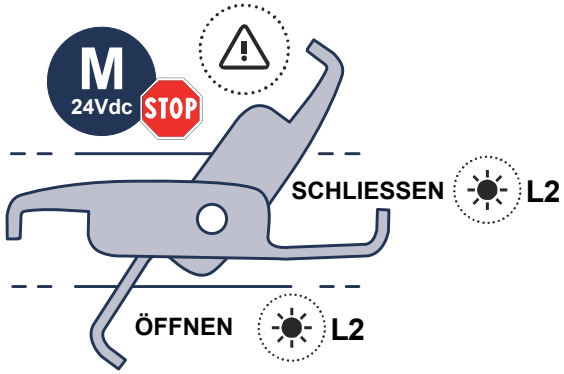
DIP4=**EIN**
DIP5=**AUS**

RICHTUNG



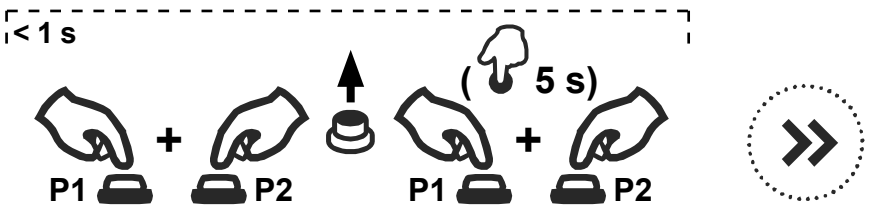
Ist die Richtung nicht korrekt, müssen die Stromkabel des Motors vertauscht werden.

ENDSCHALTER



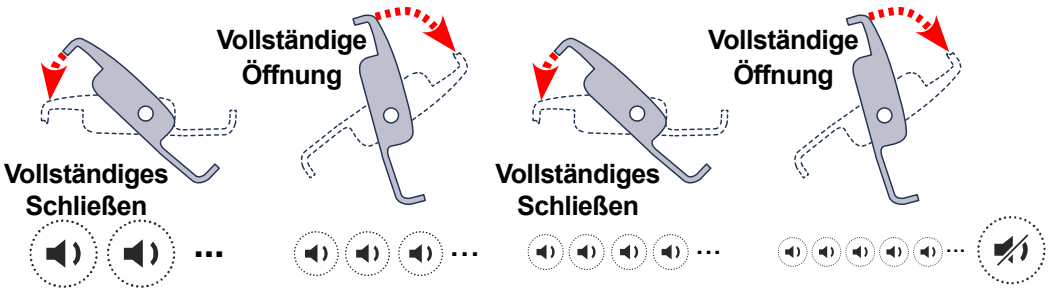
Durch Einschalten der **L2** überprüfen, dass die Bewegung am Anschlag stoppt.
Sollte dies nicht geschehen, den Schwellenwert wie in Abs. **2.4** (S. **7**) beschrieben ändern und das Ganze wiederholen.

3. AUTOMATISCHES SELBSTLERNEN DER GRENZEN *(In einer mittleren Ausfahrposition beginnen)*



P1 und **P2** zweimal gleichzeitig drücken und **5 Sekunden** lang gedrückt halten.

*Zuerst **Motor 1**, danach **Motor 2***

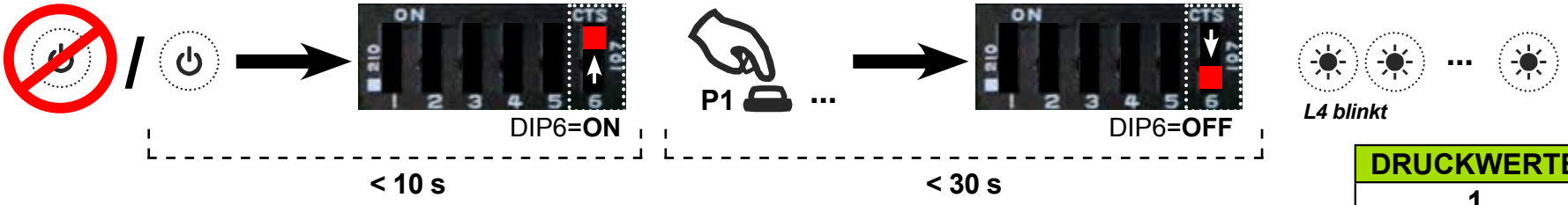


LED L1 und L2 blinken während der Bewegungen der jeweiligen Motoren.

NICHT die DIP-Schalter-Konfiguration ändern. Diese Änderung würde mit einem erneuten intermittierenden Ton und dem Blinken von L3 signalisiert werden; außerdem müsste die Konfigurationsprozedur wiederholt werden.

2.4 EINSTELLUNG DES STROMSCHWELLENWERTS WÄHREND DER KONFIGURATION

Das Steuergerät verwendet für den Motorstopp einen Strom-Schwellenwert. Es besteht daher die Möglichkeit den Schwellenwert während der Konfiguration entsprechend des gewählten Modus zu ändern (**DIP4-5**):



L4 blinkt

1. Das Steuergerät aus- und dann wieder einschalten.
2. **Innerhalb von 10 Sek. nach dem Einschalten den DIP6 auf ON verschieben.**

INNERHALB VON 30 SEK.:

3. Die Taste P1 so oft drücken, bis der gewünschte Schwellenwert erreicht ist, von einmal drücken (Minimum = 0.5 A) bis neunmal drücken (Maximum = 4.5 A).
4. **DIP6** auf **OFF** schalten, um den neuen Wert zu speichern.

Bei Erfolg blinkt L4 mit einer dem eingestellten Schwellenwert entsprechenden Anzahl auf. Falls innerhalb von 30 Sekunden keinen Tasten gedrückt werden, wird die Prozedur automatisch beendet und der Schwellenwert bleibt unverändert gespeichert.

***ACHTUNG:** am Ende der Prozedur muss DIP6 auf OFF geschaltet werden und während der normalen Funktionsweise des Steuergeräts in dieser Position bleiben.*

DRUCKWERTE	SCHWELLE(A)
1	0.5
2	1.0
3	1.5
4	2.0
5	2.5
6	3.0
7	3.5
8	4.0
9	4.5

☐ ***= Standardwert, wenn nicht anders auf dem technischen Produktaufkleber angegeben.***

3 SENDER

B
AUTOMATISCHE BEFEHLE (2 oder 3 Tasten)

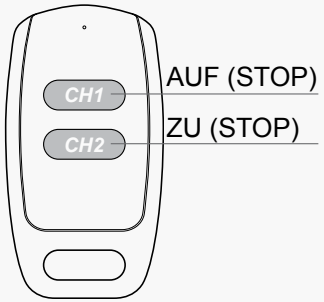
7/42-Kanal Sender

CH1	AUF (STOP)
CH2	ZU (STOP)
CH3	AUF (STOP)
CH4	ZU (STOP)
CH5	AUF
CH6	STOP
CH7	ZU

3/18-Kanal Sender

CH5	AUF
CH6	STOP
CH7	ZU

2-Kanal Sender



CH1	AUF (STOP)
CH2	ZU (STOP)

C
MANUELLE BEFEHLE (2 oder 3 Tasten)

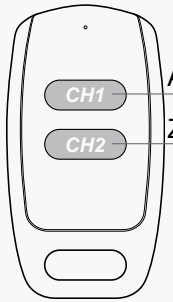
7/42-Kanal Sender

CH1	AUF (Manuelle Befehle)
CH2	ZU (Manuelle Befehle)
CH3	AUF (Manuelle Befehle)
CH4	ZU (Manuelle Befehle)
CH5	AUF (Manuelle Befehle)
CH6	STOP
CH7	ZU (Manuelle Befehle)

3/18-Kanal Sender

CH5	AUF (Manuelle Befehle)
CH6	STOP
CH7	ZU (Manuelle Befehle)

2-Kanal Sender



CH1	AUF (hold-to-run)
CH2	ZU (hold-to-run)

A
7/42-KANAL SENDER

7/42-Kanal Sender

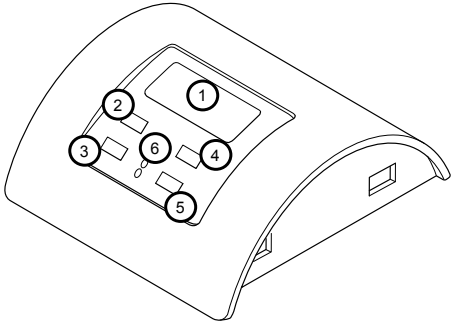
CH1	0% (ZU)
CH2	33 %
CH3	66 %
CH4	100% (AUF)
CH5	AUF (Manuelle Befehle)
CH6	STOP
CH7	ZU (Manuelle Befehle)

E
7/42-KANAL SENDER (KEIN 0%)

7/42-Kanal Sender

CH1	33%
CH2	50 %
CH3	70 %
CH4	100% (AUF)
CH5	AUF (Manuelle Befehle)
CH6	STOP
CH7	ZU (Manuelle Befehle, minimum 33%)

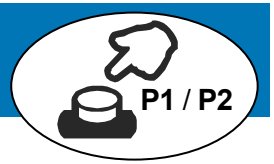
D
GREEN MOUSE SCREEN



Sender mit integriertem Lichtsensor
(Für Einzelheiten siehe Produktanleitungen).

1 - Lichtsensor
2 - Taste AUF
3 - Taste ZU
4 - Taste Level-Speicherung
5 - Taste Aktivierung/ Deaktivierung Lichtsteuerung
6 - Signalisierungs- und Programmierungs-LED

3.1 Funkcode-Speicherung



Wenn das System als **Pergola mit zwei unabhängigen Motoren** konfiguriert wurde, wird die Speicherung mit der Taste **P1** dem *Motor 1* zugeordnet und die Speicherung mit Taste **P2** dem *Motor 2*. **Anmerkung:** Derselbe Funkcode kann jedenfalls beiden Motoren zugeordnet werden. In den anderen Konfigurationen kann die Speicherung sowohl durch Drücken der Taste **P1** als auch durch Taste **P2** erfolgen.

SPEICHERUNGSART (siehe Beschreibung S.8)		**P1** or **P2** **	***Dauerton*** **gedrückt halten**		***intermittierender Ton***
A	**7/42-KANAL SENDER**	* 2x		Eine beliebige Taste des Senders mit 7/42 Kanälen drücken.	
B	**AUTOMATISCHE BEFEHLE (2 oder 3 Tasten)**	* 3x		Die Sendertaste drücken, die auf den zu speichernden Code bezogen ist.	
C	**MANUELLE BEFEHLE (2 oder 3 Tasten)**	* 4x		Die Sendertaste drücken, die auf den zu speichernden Code bezogen ist.	
D	**GREEN MOUSE SCREEN**	* 11x		Taste **2** oder **3** auf dem Green Mouse Screen drücken.	
E	**7/42-KANAL SENDER (KEIN 0%)**	* 12x		Eine beliebige Taste des Senders mit 7/42 Kanälen drücken.	

Die Taste **P1** oder **P2** (**) so oft drücken, wie bei der jeweiligen Speicherungsart gefordert ist und dann gedrückt halten. Der Summer erzeugt einen Dauerton. Die Taste des Senders drücken, die dem zu speichernden Code entspricht. Der Summer bestätigt die erfolgreiche Speicherung durch einen schnellen intermittierenden Ton.

** Das Gerät quittiert jeden Druck mit einem Ton. ** je nach ausgewähltem Motoreinstellungsmodus*

3.2 Löschung von Funkcodes

Wenn das System als **Pergola mit 2 unabhängigen Motoren** konfiguriert wurde, löscht die Taste **P1** die dem *Motor 1* zugeordneten Sender und die Taste **P2** die dem *Motor 2* zugeordneten Sender. Die Löschung sowohl mit Taste **P1** als auch mit Taste **P2** durchführen, wenn der Code mit beiden Motoren assoziiert wurde. In den anderen Konfigurationen ist die Löschung sowohl mit Taste **P1** als auch mit Taste **P2** möglich.

LÖSCHUNGSART	**P1** o **P2** **	gedrückt halten		
EINZELNER FUNKCODE	* 5x		Die Sendertaste drücken, die sich auf den zu löschenden Code bezieht.	***Dauerton***

Fünfmal die Taste **P1** oder **P2** (**) drücken und gedrückt halten. Der Summer gibt einen intermittierenden Ton ab. Innerhalb von 10 Sekunden eine Taste des Senders drücken, die dem zu löschenden Code zugeordnet ist. Die erfolgreiche Löschung wird vom Summer durch einen Dauerton bestätigt.

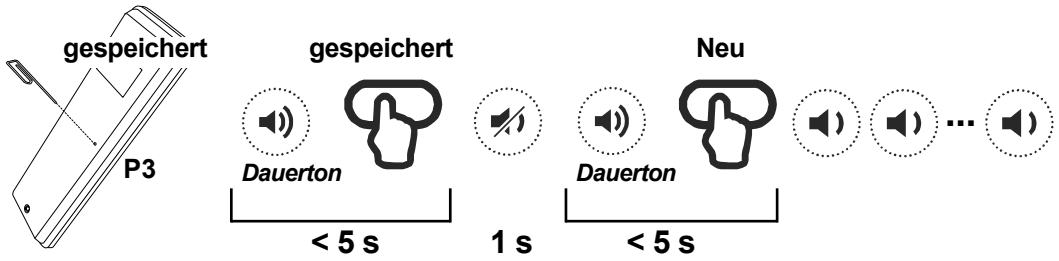
ALLE FUNKCODES	* 6x	(10 s)	***intermittierender Ton***	***Dauerton***

Sechsmal die Taste **P1** oder **P2** drücken und 10 Sekunden lang gedrückt halten. Der Summer gibt einen schnell intermittierenden Ton ab. Die Taste loslassen, wenn das Summen in einen Dauerton übergeht.

** Das Gerät quittiert jeden Druck mit einem Ton. ** je nach ausgewähltem Motoreinstellungsmodus*

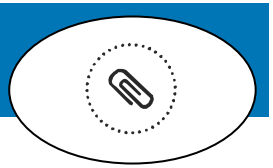
3.3 Fern-Speicherung weiterer Funkcodes

Hinweis: *Die Taste **P3** befindet sich im Inneren des Senders. Der hinzugefügte Funkcode wird dieselben Funktionen haben, wie der Code, der für die Eingabe verwendet wurde. Dieses Verfahren ist mit allen Arten von Sendern kompatibel.*

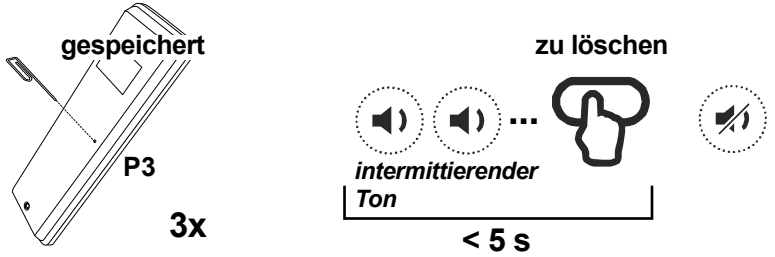


Die Taste **P3** des bereits **gespeicherten** Senders drücken und gedrückt halten. Der Summer erzeugt einen Dauerton. Eine Taste drücken, die mit einem bereits **gespeicherten** Code assoziiert ist. Der Summer unterbricht sich für 1 Sekunde und gibt dann weiter seinen Dauerton ab. Die Taste drücken, die mit dem zu speichernden Code des **neuen** Codes assoziiert ist. Die erfolgreiche Speicherung wird vom Summer durch einen schnell intermittierenden Ton bestätigt.

3.4 Fern-Löschung eines Funkcodes



Hinweis: *Die Taste **P3** befindet sich im Inneren des Senders.*



Dreimal die Taste **P3** des bereits **gespeicherten** Senders drücken und gedrückt halten. Der Summer erzeugt einen langsam intermittierenden Ton. Innerhalb von 5 Sekunden eine auf den **zu löschenden** Code bezogene Taste drücken. Bei erfolgter Löschung schaltet sich der Summer ab.

4.1 WINDWÄCHTER

Alarmpriorität **HOCH** | **L4** | **Werkseinstellung** **AKTIVIERT** | WIND

Der Windwächter (**ANEM4**) ermittelt die Windgeschwindigkeit und das Steuergerät vergleicht den Wert mit der mittels **DIP 1-2-3** vorgegebenen Schwelle (s. Tabelle). Das Steuergerät ist nur kompatibel mit Windmessern mit 4 Impulsen/Umdrehung.

DIP1	DIP2	DIP3	Km/h
OFF	OFF	OFF	40
OFF	OFF	ON	45
OFF	ON	OFF	50
OFF	ON	ON	55
ON	OFF	OFF	60
ON	OFF	ON	65
ON	ON	OFF	70
ON	ON	ON	75

ALARM AUSGELÖST, wenn
Die gemeldete Windgeschwindigkeit ist höher als die eingestellte Schwelle (s. nebenstehende Abb.)

Was macht er bei ALARM AUSGELÖST
Das Steuergerät stellt die Lamellen der Pergola auf **33%** der Vollöffnung ein. Das Steuergerät führt **keinerlei Befehl** aus.

ALARM NICHT AUSGELÖST wenn
Der Sensor misst über 60 Sekunden eine Geschwindigkeit unterhalb der eingestellten Schwelle.

4.2 TEMPERATURSENSOR

Alarmpriorität **MITTEL** | **L4** | **Werkseinstellung** **DEAKTIVIERT** | TEMPERATUR t°

Der Temperatursensor (NTC 10K/3435K) greift ein, wenn die Gefahr der Eisbildung besteht.

ALARM AUSGELÖST, wenn
Die gemessene Temperatur liegt unter 2 °C.

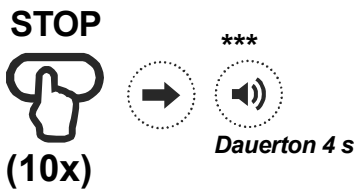
Was macht er bei ALARM AUSGELÖST
Das Steuergerät stellt die Lamellen der Pergola auf **66%** der Vollöffnung ein. Das Steuergerät führt nur manuelle Befehle aus.

ALARM NICHT AUSGELÖST wenn
Die gemessene Temperatur liegt oberhalb von 3 °C.

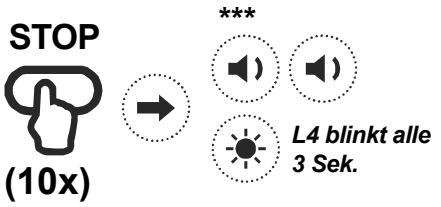
Aktivierung/Deaktivierung des Temperatursensors mit P1 *

Aktivierung/Deaktivierung des Temperatursensors mit dem gespeicherten Sender *

Aktivierung (nur bei angeschlossenem Sensor)
10 mal die "**STOP**"-Taste eines gespeicherten Senders drücken (7/42 o 3 Kanäle) und halte es das letzte Mal für 2 Sekunden gedrück. Der Summer gibt **4 Sekunden lang** einen Dauerton ab.



Deactivation
10 mal die "**STOP**"-Taste eines gespeicherten Senders drücken (7/42 o 3 Kanäle) und halte es das letzte Mal für 2 Sekunden gedrück. Der Summer erzeugt **2 kurze Töne**. **L4** leuchtet alle **3 Sekunden** auf.



** Der Motor muss still stehen.* *** Das Gerät quittiert jeden Druck mit einem Ton.* **** Der Motor führt kurze Bewegungen aus.*

4.3 SCHNEEFALLBEDINGUNGEN

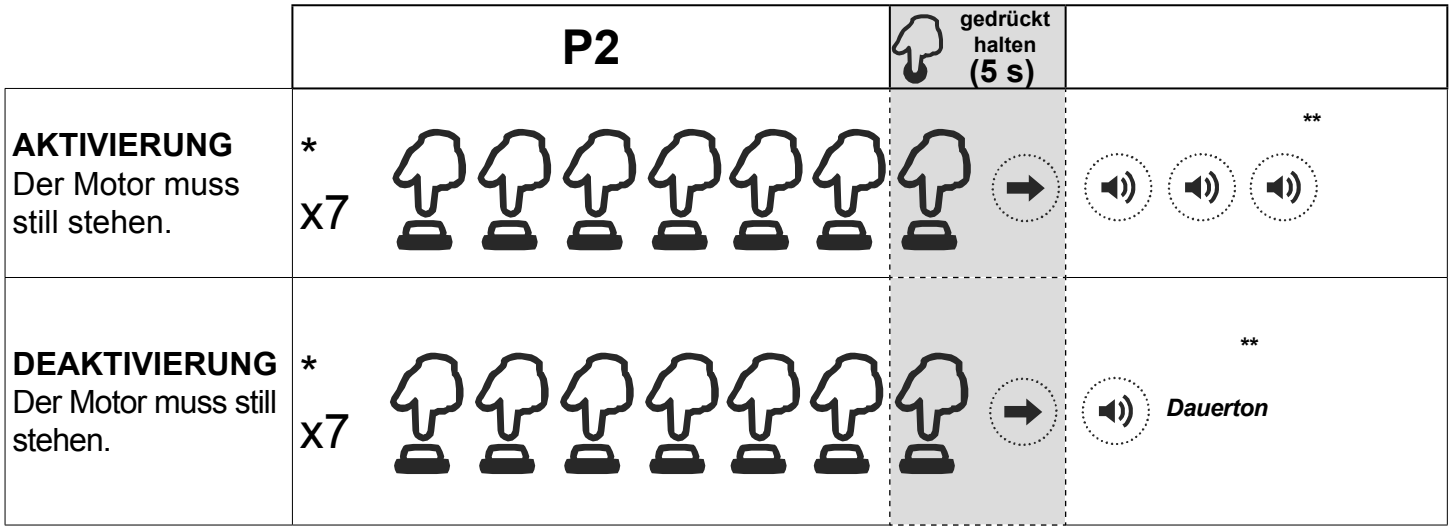
Alarmpriorität **MITTEL** | **L4** | **Werkseinstellung** **DEAKTIVIERT**

SCHNEEFALL

Um den Schneefall-Alarm verwalten zu können, müssen Temperatursensor und Regensensor kombiniert werden.

ALARM AUSGELÖST, wenn	**Was macht er bei ALARM AUSGELÖST**	**ALARM NICHT AUSGELÖST wenn**
Die gemessene Temperatur liegt unter 2 °C und Regen wurde ermittelt (s. Abs. **4.4**).	Das Steuergerät stellt die Lamellen der Pergola auf **66%** der Vollöffnung ein. Das Steuergerät führt nur **manuelle Befehle** aus.	Die gemessene Temperatur liegt oberhalb von 3 °C und es wird kein Regen mehr ermittelt.

Aktivierung/ Deaktivierung SCHNEEFALLBEDINGUNGEN mit P2



** Das Gerät quittiert jeden Druck mit einem Ton. ** Der Motor führt kurze Bewegungen aus.*

4.4 REGENSENSOR

Alarmpriorität **NIEDRIG** | **L4** | **Werkseinstellung** **AKTIVIERT**

REGEN

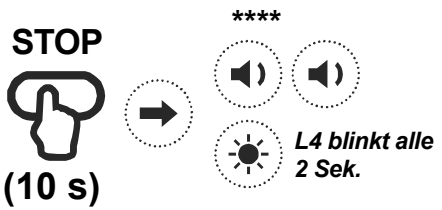
ALARM AUSGELÖST, wenn	**Was macht er bei ALARM AUSGELÖST**	**ALARM NICHT AUSGELÖST wenn**
Die Benetzung des Sensors durch Regentropfen wird erfasst.	Das Steuergerät stellt die Lamellen der Pergola auf VOLLSCHLIESSUNG ein. Das Steuergerät führt keinerlei Befehl aus.	Der Sensor erfasst keinen Regen.

Funktionsweise des Systems NACH Regen- Alarm (Regenwasserabfluss): Sobald sich der Regen- Alarm ausschaltet, reguliert die Steuerung für die darauffolgenden **6 Stunden** nach Erhalt eines automatischen Befehls mittels Sender die Lamellen mit einem Neigungswinkel von **33%**, damit der Regenwasserabfluss ermöglicht wird. Die Steuerung wird **4 Minuten lang** nur manuelle Befehle ausführen können, und dadurch den Alarm-Status beenden.

Aktivierung/Deaktivierung des Regensensors mit dem gespeicherten Sender ***

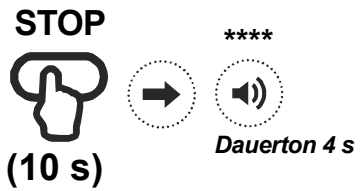
Deaktivierung

10 Sek. lang die "**STOP**"-Taste eines gespeicherten Senders drücken (7/42 o 3 Kanäle). Der Summer erzeugt **2 kurze Töne**. **L4** leuchtet alle 2 Sekunden auf.



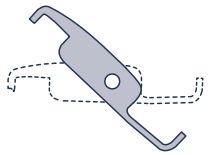
Aktivierung

10 Sek. lang die "**STOP**"-Taste eines gespeicherten Senders drücken (7/42 o 3 Kanäle). Der Summer gibt **4 Sekunden lang** einen Dauerton ab.



4.5 Änderung der automatischen, durch Alarm ausgelösten Neigungswinkeleinstellungen

Folgendes Verfahren einhalten, um die Werkeinstellungen der Neigungswinkel bezogen auf den Windalarm (33%) oder den Temperatur-/Schnee-Alarm (66%) zu ändern. Das System muss konfiguriert sein und mindestens einen Sender gespeichert haben.

		P1 oder **P2** **	gedrückt halten (5 s)	
Neigungs-winkel WIND-Alarm	 **gewünschte Position** Die Lamellen mit dem gewünschten Neigungswinkel einstellen, also:	* x8		*Dauerton* 1 s
Neigungswin-kel TEMPE-RATUR-Alarm		* x9		*Dauerton* 2 s
Zurücksetzen auf Werks-einstellungen		* x10		*Dauerton* 3 s

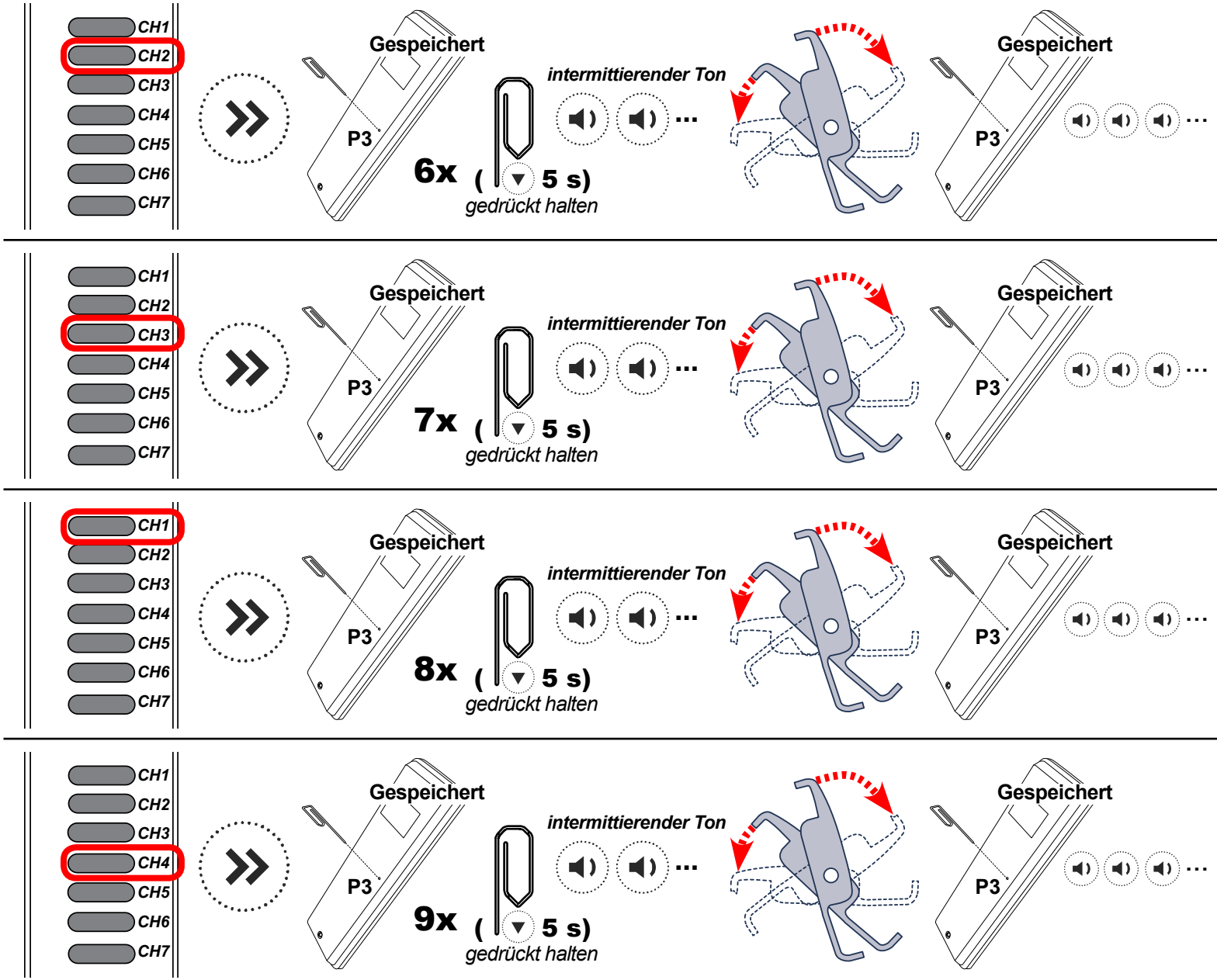
Die Taste **P1** oder **P2** (**) so oft drücken, wie bei der jeweiligen Speicherungsart gefordert ist und dann gedrückt halten.
Der Summer erzeugt einen Dauerton.

** Das Gerät quittiert jeden Druck mit einem Ton. ** je nach ausgewähltem Motoreinstellungsmodus *** Der Motor muss still stehen. **** Der Motor führt kurze Bewegungen aus.*

Achtung: *nach einer neuen Konfigurierungsprozedur der Motoren, kehren die Neigungswinkel zu den Werkseinstellungen zurück.*

5 Änderung der vorprogrammierten Winkel (zugeordnet zu den Tasten CH1..CH4 eines 7/42 Kanal Senders)

Hinweis: *Die Taste **P3** befindet sich im Inneren des Senders.*



Drücken Sie **6-Mal** die Taste **P3** des **eingelernten** Senders und halten Sie **5 Sek.** lang gedrückt. Der Summer gibt einen langsamen intermittierenden Ton aus. Bringen Sie die Lamellen in den gewünschten Winkel und drücken Sie wieder die Taste **P3** zur Bestätigung. Die erfolgreiche Einlernung wird durch einen schnellen und intermittierenden Ton des Summers angezeigt.

Drücken Sie **7-Mal** die Taste **P3** des **eingelernten** Senders und halten Sie **5 Sek.** lang gedrückt. Der Summer gibt einen langsamen intermittierenden Ton aus. Bringen Sie die Lamellen in den gewünschten Winkel und drücken Sie wieder die Taste **P3** zur Bestätigung. Die erfolgreiche Einlernung wird durch einen schnellen und intermittierenden Ton des Summers angezeigt.

Drücken Sie **8-Mal** die Taste **P3** des **eingelernten** Senders und halten Sie **5 Sek.** lang gedrückt. Der Summer gibt einen langsamen intermittierenden Ton aus. Bringen Sie die Lamellen in den gewünschten Winkel und drücken Sie wieder die Taste **P3** zur Bestätigung. Die erfolgreiche Einlernung wird durch einen schnellen und intermittierenden Ton des Summers angezeigt.

Drücken Sie **9-Mal** die Taste **P3** des **eingelernten** Senders und halten Sie **5 Sek.** lang gedrückt. Der Summer gibt einen langsamen intermittierenden Ton aus. Bringen Sie die Lamellen in den gewünschten Winkel und drücken Sie wieder die Taste **P3** zur Bestätigung. Die erfolgreiche Einlernung wird durch einen schnellen und intermittierenden Ton des Summers angezeigt.

Achtung: *verwenden Sie einen Sender der nur dem zu konfigurieren Motor zugeordnet ist. Nach einer neuen Konfigurierungsprozedur der Motoren, kehren die Neigungswinkel zu den Werkseinstellungen zurück.*

6.1 PROBLEMLÖSUNGEN (Was tun, wenn...)

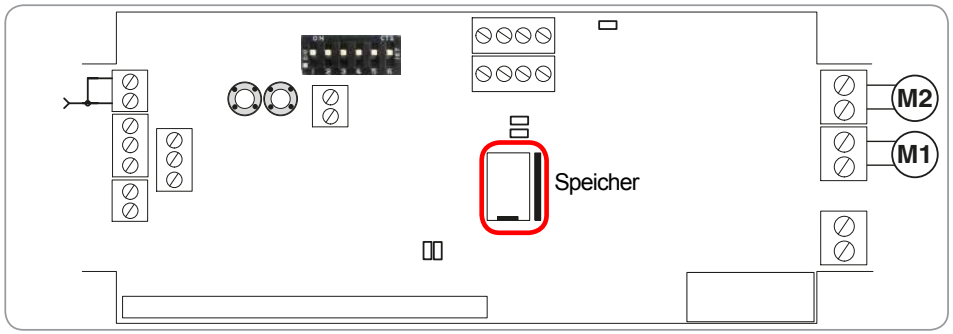
Problem	Lösung
Beim Einschalten gibt die Steuerung keine Befehle an die Motoren und gibt keinerlei Meldung.	Die Steuerung muss konfiguriert werden, siehe **Abs. 2**.
Nach der Konfiguration blinkt **L3** und ein intermittierender Ton setzt ein.	Die Konfigurationsprozedur wiederholen und die Position der **DIP4-5** am Ende **NICHT** verändern.
Durch zweimaligem Drücken der Tasten **P1** und **P2** ist es nicht möglich die Konfiguration zu starten.	Die Tasten **P1** und **P2** müssen gleichzeitig gedrückt werden. Zwischen dem ersten und dem zweiten Druck darf nicht mehr als 1 Sek. vergehen.
Während der Konfigurationsprozedur stoppen die Motoren während des manuellen Bewegungstests nicht automatisch an der mechanischen Sperre.	Bevor mit der Konfiguration fortgefahren wird, muss der Strom-Schwellenwert verändert werden (**Abs. 2.4**).
Während der Speicherung eines Senders ist der Dauerton nicht hörbar.	Zwischen dem Drücken einer Taste und der nächsten darf nicht mehr als 1 Sek. vergehen.
Speicherung eines Senders ist nicht möglich.	Der Funkcode ist bereits vorhanden oder der Speicher ist voll.
Nach der Konfigurierung stoppt der Motor und die Bewegungsrichtung wird umgekehrt.	Entfernen Sie das eventuelle Hindernis welches die Bewegung blockiert.
Der Motor ist blockiert oder es wird ein nicht normaler Betrieb festgestellt.	Überprüfen Sie die Kabel der Signale des Encoders.

6.2 Austausch des Steuergeräts

Sollte die Steuereinheit beschädigt werden, kann das Gerät unter Beibehaltung der Konfigurationsparameter ersetzt werden, wenn der Speicher (s. unten) noch funktioniert und der Revisionstand der Platine > 9.x ist.

Hierfür ist es unbedingt erforderlich, bei mit abgeschalteter Stromzufuhr zu arbeiten:

- Die Speicherkarte des alten in das neue Steuergerät umstecken.
- Die DIP-Switches des neuen Steuergeräts mit der gleichen Konfiguration wie bei dem alten Gerät einstellen.
- Die Stromversorgung wieder herstellen.



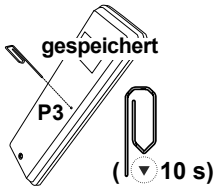
6.3 Schnelles selbstlernen der grenzen

Es besteht die Möglichkeit das automatische Lernen der Grenzen **ohne Zugang zu der Steuerung** auszuführen wenn

- die Modalität der Motorenverwaltung
- die korrekte Richtung der Motoren
- mindestens ein Sender für jeden unabhängigen Ausgang der Steuerung
- die anzuwendende Stromschwelle

vorher konfiguriert wurden.

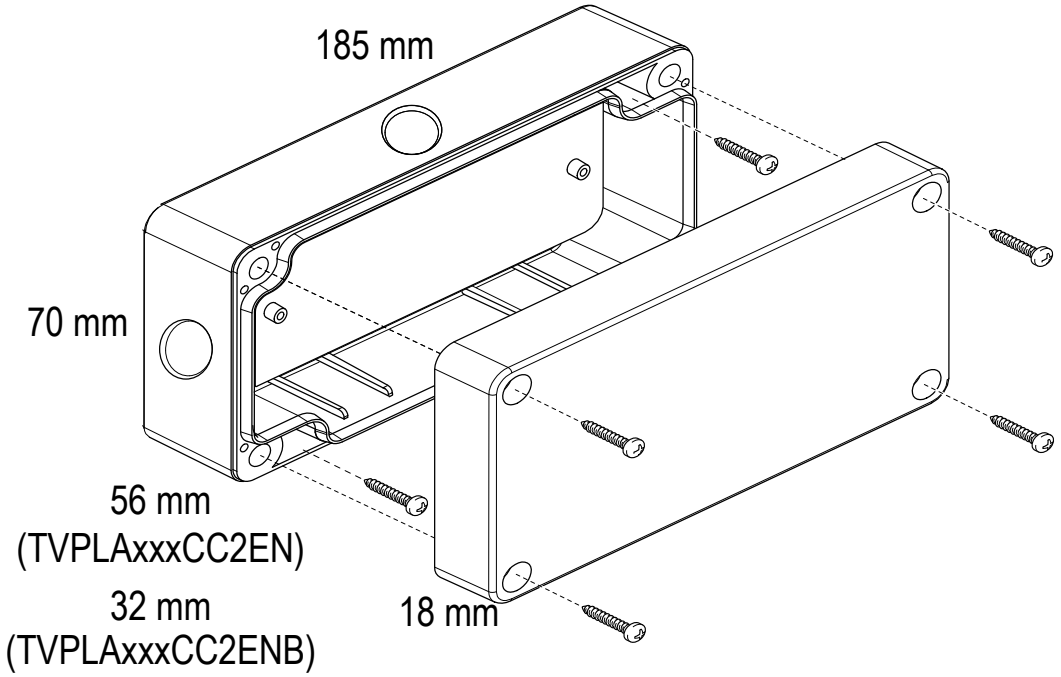
Testen Sie die Bewegung und die Richtung der Motoren mittels bereits eingelernten Sender, halten Sie dann **10 Sek**. lang die Taste **P3** des Senders gedrückt.

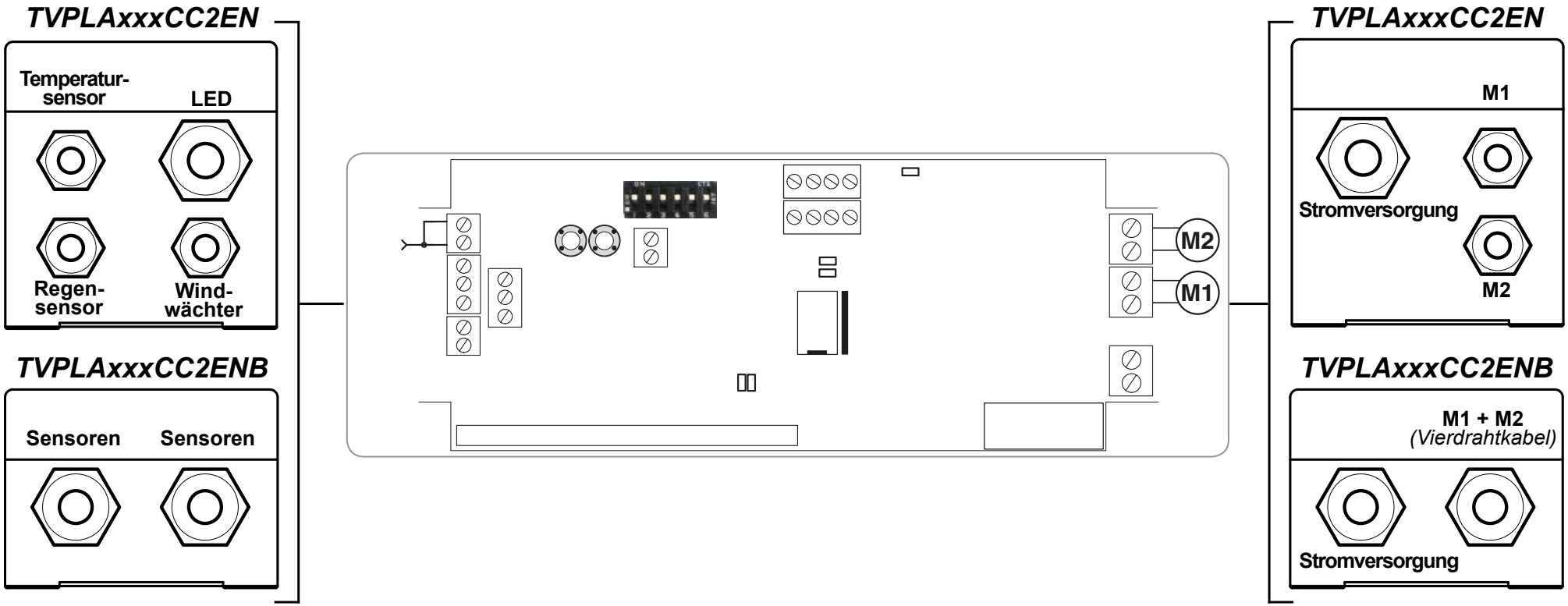


- Pergola mit zwei synchronisierten Motoren: ***MOTOR 1*** *UND* ***MOTOR 2***
- Pergola mit zwei unabhängigen Motoren: *Zuerst* ***Motor 1****, danach* ***Motor 2***

7 TECHNISCHE DATEN

Stromversorgung	**24V ⎓**
Max. Leistung für Ausgänge	**4,5A**
Maximaler Strom an Platine	**240W**
Sicherung (Flachsicherung)	**10A**
Umgebungstemperatur im Betrieb	**-20° - +45°C**
Empfangsfrequenz	**868.3MHz / 916MHz**
Speicherbare Sender	**16**
Regensensor Stromversorgung	**12V ⎓ (max.100mA)**
Windwächter	**4 Impulse/Umdrehung (ANEM4)**
Temperatursensor	**NTC (R=10Kohm; B=3435K)**
Schutzart	**IP54**
Material Gehäuse und Deckel (nicht geeignet für direkte Aussetzung von UV-Strahlung)	**Thermoplastic ABS**

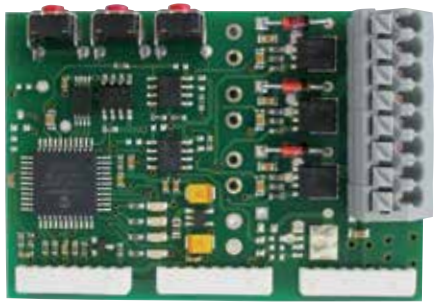



TVPLAxxxCC2EN
Temperatur-sensor
LED
Regen-sensor
Wind-wächter
TVPLAxxxCC2ENB
Sensoren
Sensoren
M2
M1
TVPLAxxxCC2EN
M1
Stromversorgung
M2
TVPLAxxxCC2ENB
M1 + M2
(Vierdrahtkabel)
Stromversorgung

Zubehör

STECKKARTE zur Steuerung der LED-Leuchten: 24V ⎓, **einfarbig**, **RGB** oder RGBW.

(Nur bei Ausführung TVPLAxxxCC2EN).



TVSTRD00PSI24 - Einfarbige LED
Unabhängige oder simultane Steuerung der 3 Ausgänge.
24V ⎓ Stromversorgung von der PLA-Zentrale.
(60 W je Ausgang)

TVRGB00PSI24 - RGB-LED (rot, grün, blau)
24V ⎓ Stromversorgung von der PLA-Zentrale
(60 W je Ausgang).

TVRGBW00PSI24 - RGBW-LED (rot, grün, blau + weiß)
Unabhängige Steuerung der Ausgänge RGB und WEISS dank separater Speicherung der Senderkanäle.
24V ⎓ Stromversorgung von der PLA-Zentrale
(60 W je Ausgang).

***ACHTUNG!** Die maximale für das System anwendbare Stromstärke (Motoren und Lichter) beträgt **240W**.*

ANEM4
Windwächter

RAIN102
Regensensor

TMP150
Temperatursensor

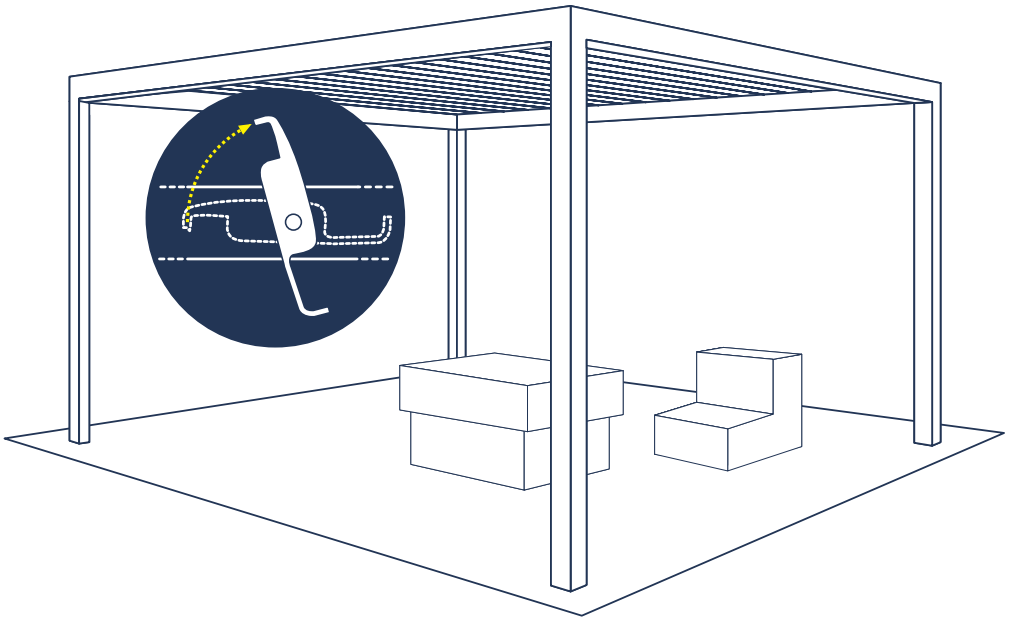
TELECO AUTOMATION SRL
Via dell'Artigianato, 16 - 31014 Colle Umberto (TV) ITALY
TELEPHONE: ++39.0438.388511 FAX: ++39.0438.388536 - www.telecoautomation.com

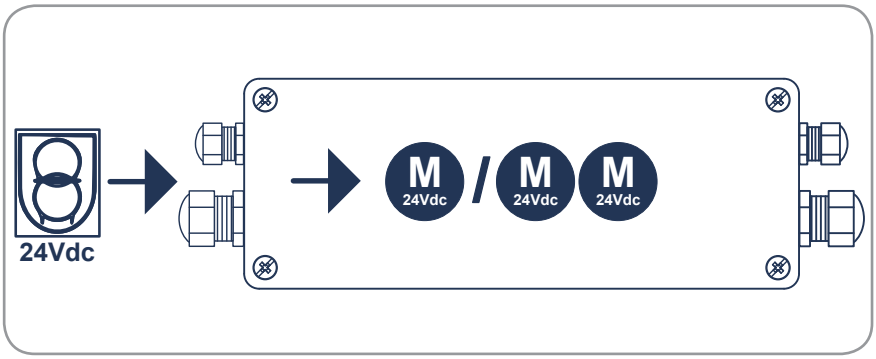
CE

ES DISPOSITIVO DE MANDO 24VDC CON RADIO RECEPTOR PARA CONTROLAR UNO O DOS MOTORES 24VDC CON ENCODER PARA LAMAS REGULABLES

Código del Producto

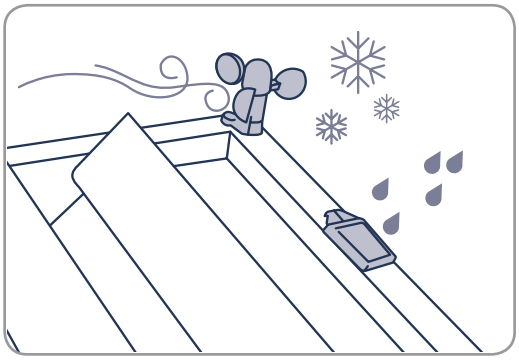
TVPLA868CC2EN *(h = 74mm, 868.3MHz)*
TVPLA868CC2ENB *(h = 50mm, 868.3MHz)*
TVPLA916CC2EN *(h = 74mm, 916MHz)*
TVPLA916CC2ENB *(h = 50mm, 916MHz)*



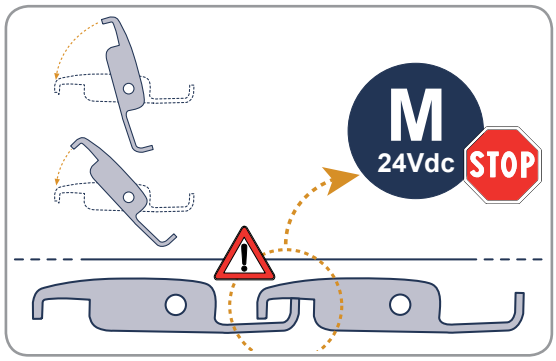


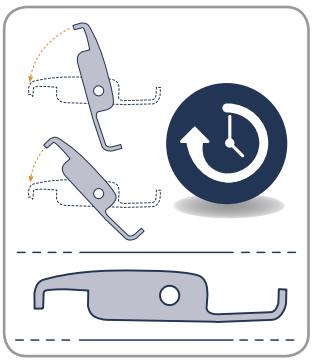
Control **independiente** o **sincronizado** de los motores.

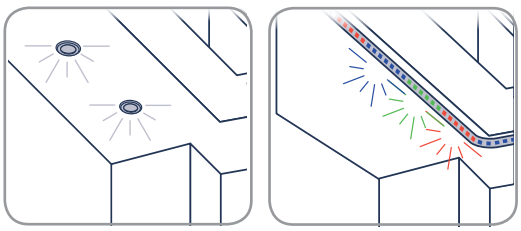
Procedimientos de autoaprendizaje para **finales de carrera** y **tiempos de funcionamiento**.



Entradas para los sensores de **lluvia**, **viento** y **temperatura** (para el hielo). Combinación de sensores de lluvia y temperatura para detectar **nieve**.





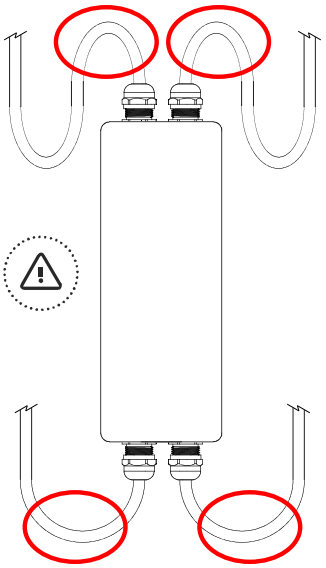


TARJETA LED (opcional) para regular las luces LED de **1-color**, **RGB** o **RGBW** 24V ⎓.

ÍNDICE

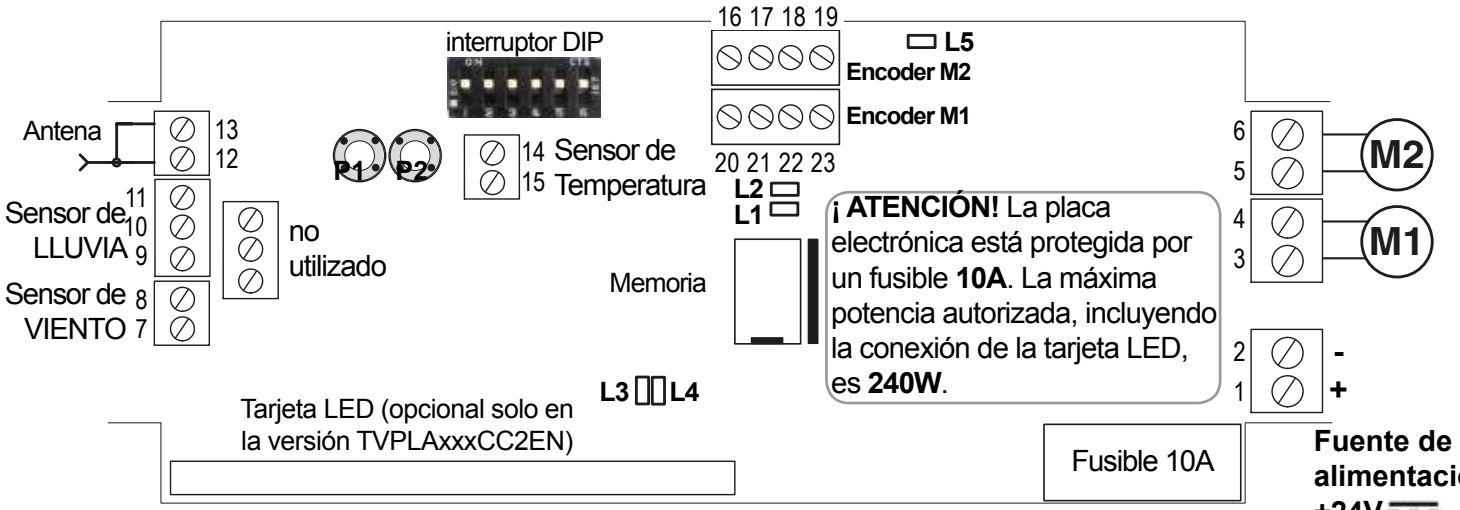
AVISOS

El producto en cuestión debe ser instalado, puesto en marcha y mantenido solamente por personas autorizadas y con licencia, respetando la normativa sobre cubiertas automáticas. Este sistema funciona con 24V ⎓. Antes de conectarlo a la fuente de alimentación, asegúrese de que los sensores y los motores están conectados correctamente. Una conexión de los motores defectuosa (inversión de polaridad) podría dañarlos junto con los elementos mecánicos conectados. La fuente de alimentación debe suministrar el voltaje y la corriente requeridos según las características del sistema. La fuente de alimentación debe cumplir con IEC60950-1 y debe estar protegida de cortocircuitos y sobrecarga de voltaje. Utilice un cable 2x1.5 mm para conectar los motores y el dispositivo de mando para abarcar la largura de 6m, o un cable de 2x2.5mm para los segmentos más largos. ELIMINACIÓN DEL PRODUCTO: cuando termine la vida útil de este producto, no debe desecharse como si fuese un desperdicio doméstico, sino que debe llevarse a un centro de recogida de residuos de equipos eléctricos y electrónicos. Para prevenir infiltraciones de agua, conecte el equipo como se indica a continuación:



Le fabricant, Teleco Automation s.r.l, déclare que le type d'équipement radio est conforme avec la directive 2014/53/EU. Le texte intégral de la déclaration de conformité EU est disponible à l'adresse internet suivante: www.telecoautomation.com/ce. Para conseguir un desarrollo constante de sus productos, los fabricantes se reservan el derecho a modificar la información y las características técnicas sin previo aviso.

1 CONEXIONES, AJUSTES Y AVISOS DEL DISPOSITIVO DE MANDO



1	FUENTE DE ALIMENTACIÓN +24V ⎓
2	FUENTE DE ALIMENTACIÓN GND
3	MOTOR 1 (ABRIR)
4	MOTOR 1 (CERRAR)
5	MOTOR 2 (ABRIR)
6	MOTOR 2 (CERRAR)
7	SENSOR DE VIENTO (MARRÓN)
8	SENSOR DE VIENTO (AZUL)
9	SENSOR DE LLUVIA (BLANCO, +12V ⎓)
10	SENSOR DE LLUVIA (AZUL, SEÑAL)
11	SENSOR DE LLUVIA (AMARILLO, GND)
12	ANTENA RF
13	ANTENA GND
14	SENSOR DE TEMPERATURA (NEGRO)
15	SENSOR DE TEMPERATURA (BLANCO)
16	ENCODER M2 (VDD)
17	ENCODER M2 (Señal A)
18	ENCODER M2 (Señal B)
19	ENCODER M2 (GND)
20	ENCODER M1 (GND)
21	ENCODER M1 (Señal B)
22	ENCODER M1 (Señal A)
23	ENCODER M1 (VDD)

LED	COLOR	ESTADO	SIGNIFICADO
L1	ROJO	**Encendido** hasta la siguiente maniobra	**MOTOR 1**: Interruptor de final de carrera o alarma
		Parpadeo durante el movimiento	**MOTOR 1** en movimiento con comunicación encoder
L2	ROJO	**Encendido** hasta la siguiente maniobra	**MOTOR 2**: Interruptor de final de carrera o alarma
		Parpadeo durante el movimiento	**MOTOR 2** en movimiento con comunicación encoder
L3	AZUL	**ON**	Modo sincronizado activado
		***Un** destello por segundo*	Modo sincronizado activado (*durante la configuración*)
		***Un** destello cada 2 segundos*	Modo independiente activado (*durante la configuración*)
L4	ROJO	***Un** destello cada 10 segundos*	Alarma de evacuación de agua (par. **4.4**, p. **12**)
		***Dos** destellos breves cada 10 segundos*	Alarma de lluvia (par. **4.4**, p. **12**)
		***Tres** destellos breves cada 10 segundos*	Alarma de hielo/nieve (par. **4.2 - 4.3**, p. **11-12**)
		***Cuatro** destellos breves cada 10 segundos*	Alarma de viento (par. **4.1**, p. **11**)
		***Cinco** destellos breves*	Motor parado debido a una absorción de corriente superior al límite en modalidad sincronizada.
		***Seis** destellos breves*	Final de carrera del motor integrado activado
		***Siete** destellos breves*	Motor parado debido a una absorción de corriente superior al límite.
		***Ocho** destellos breves*	Final de carrera de seguridad
		***Nueve** destellos breves*	Error de la señal del encoder. El motor se para.
		***Diez** destellos breves*	Un motor ha sufrido un cortocircuito
		***Doce** destellos breves*	Señal encoder perturbado. Funcionamiento anormal del motor.
		***Un** destello cada 2 segundos*	El sensor de lluvia está desactivado
		***Un** destello cada 3 segundos*	El sensor de temperatura está desactivado
L5	ROJO	**ON**	Alimentación presente

DIP	SIGNIFICADO
1 - 2 - 3	Establecer el umbral del sensor de viento (par. **4.1**, p. **11**)
4 - 5	Modo de control de motor (ver páginas **4…7**).
6	Umbral máximo de corriente del motor establecido (ver página **7**).

☐ *surte efecto durante **la configuración.***

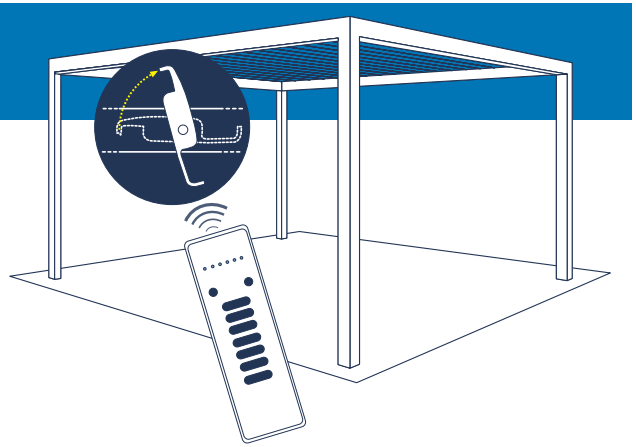
PRIMER ENCENDIDO: con el primer encendido, el sistema debe ser programado con la memorización de al menos un transmisor (par. **3**, página **8**) y la configuración de los motores y el tiempo de funcionamiento correspondiente (ver abajo).

☐ *Alarmas de sensores de condiciones climáticas (desde una prioridad BAJA a una ALTA)*

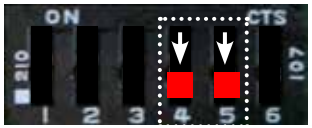
■ *Alarmas de MOTOR*

CONFIGURACIÓN DEL MOTOR: Establecer la correcta aplicación del producto de los 3 dados abajo y seguir el procedimiento de configuración correspondiente. **Atención:** Si se selecciona la aplicación incorrecta, el procedimiento de configuración debe repetirse para una correcta utilización.

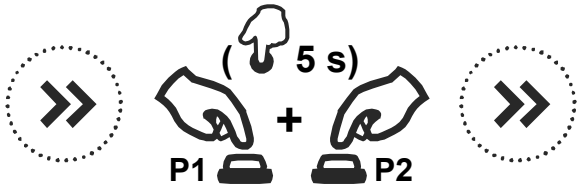
2.1 Pérgola con 1 motor



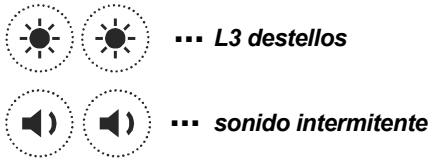
1. CONFIGURACIÓN DEL MOTOR



DIP4=**OFF**
DIP5=**OFF**



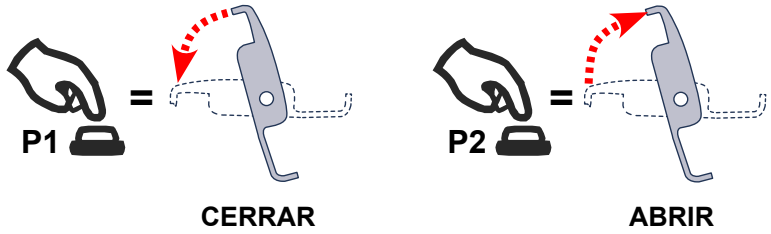
Pulse **P1** y **P2** simultáneamente y manténgalos pulsados durante **5 s**



··· *L3 destellos*

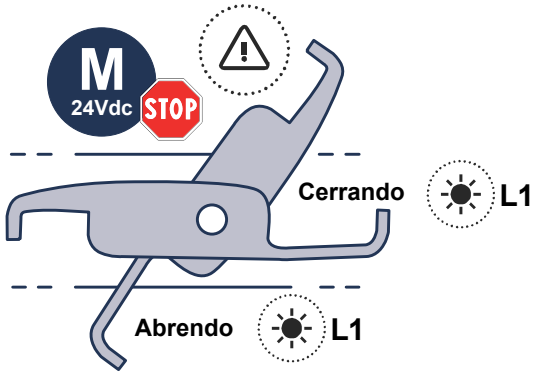
··· *sonido intermitente*

DIRECCIÓN



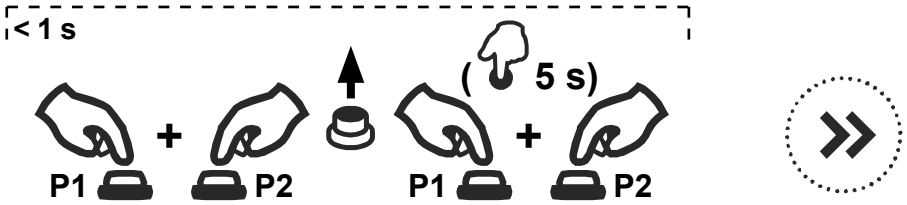
Si la dirección es incorrecta, invierta los giros del motor.

INTERRUPTOR FINAL DE CARRERA

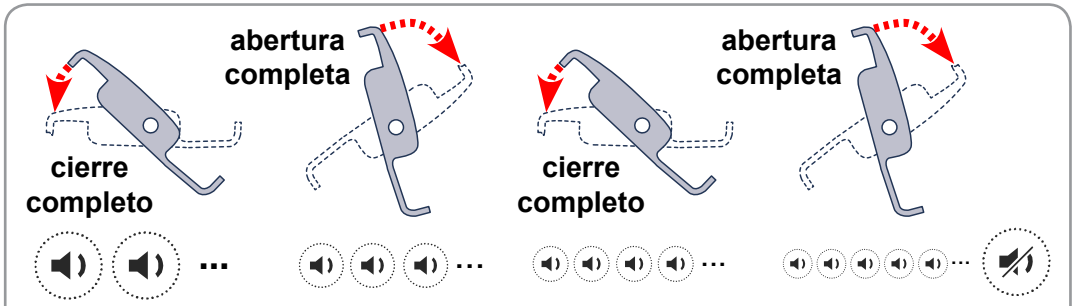


Compruebe que el movimiento se para al alcanzarse el final de carrera **(L1 ENCENDIDO).**
Si no lo hace, modifique el límite como en ***PAR 2.4*** (página **7**) y repita.

2. AUTOAPRENDIZAJE DE INTERRUPTORES DE FINAL DE CARRERA *(iniciar de una posición intermedia de la carrera)*



Pulse **P1** y **P2** simultáneamente **dos veces** con una sucesión rápida y manténgalos pulsados la segunda vez durante **5 s**



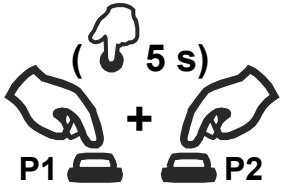
El LED L1 parpadea durante los movimientos del motor.

***NO** modifique la configuración DIP. Esta modificación se indicaría con un nuevo sonido intermitente y el destello de L3, y se debería llevar a cabo un nuevo procedimiento de configuración.*

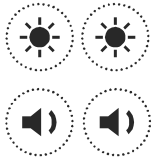
2.2 Pérgola con 2 motores sincronizados

1. CONFIGURACIÓN DEL MOTOR

DIP4=**OFF**
DIP5=**ENCENDIDO**



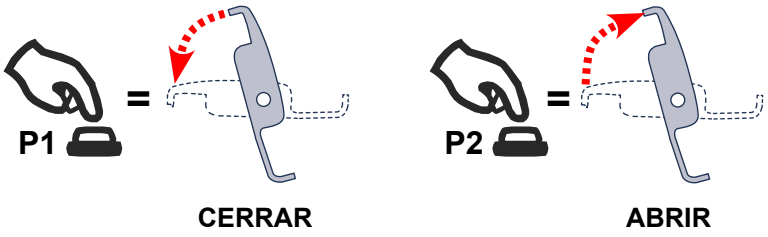
Pulse **P1** y **P2** simultáneamente y manténgalos pulsados durante **5 s**



··· *L3 destellos*

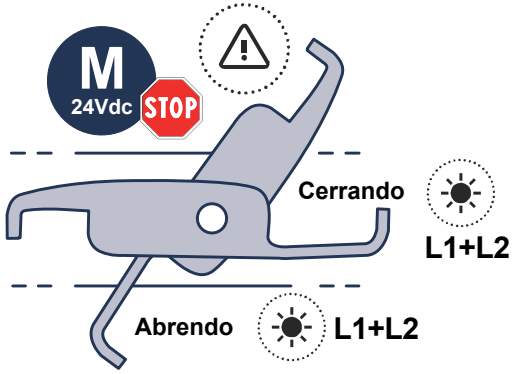
··· *sonido intermitente*

DIRECCIÓN



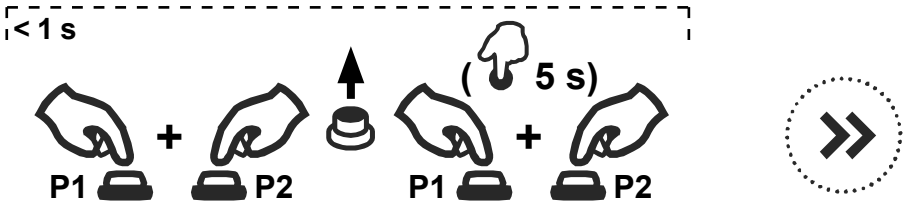
Si la dirección es incorrecta, invierta los giros del motor.

INTERRUPTOR FINAL DE CARRERA



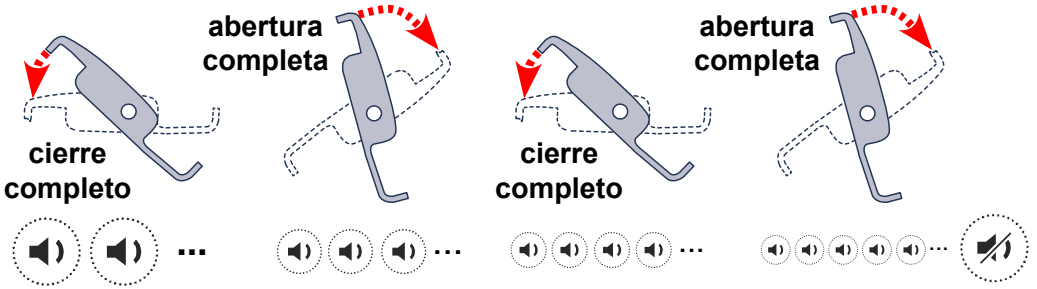
Compruebe que el movimiento se para al alcanzarse el final de carrera **(L1 y L2 ENCENDIDOS).** Si no lo hace, modifique el límite como en ***PAR 2.4*** (página **7**) y repita.

2. AUTOAPRENDIZAJE DE INTERRUPTORES DE FINAL DE CARRERA *(iniciar de una posición intermedia de la carrera)*



Pulse **P1** y **P2** simultáneamente **dos veces** con una sucesión rápida y manténgalos pulsados la segunda vez durante **5 s**

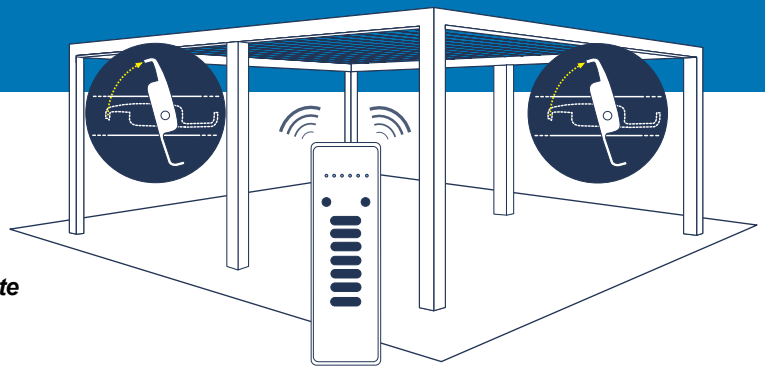
*El **MOTOR 1** y el **MOTOR 2***



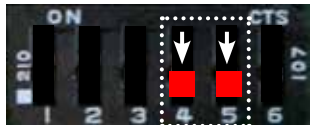
Los LED L1 y L2 parpadean durante los movimientos de los respectivos motores.

***NO** modifique la configuración DIP. Esta modificación se indicaría con un nuevo sonido intermitente y el destello de L3, y se debería llevar a cabo un nuevo procedimiento de configuración.*

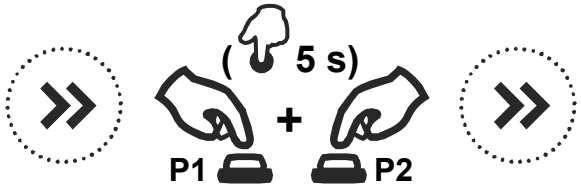
2.3 Pérgola con 2 motores independientes



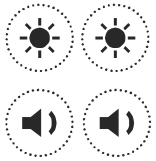
1. CONFIGURACIÓN DEL MOTOR 1



DIP4=**OFF**
DIP5=**OFF**



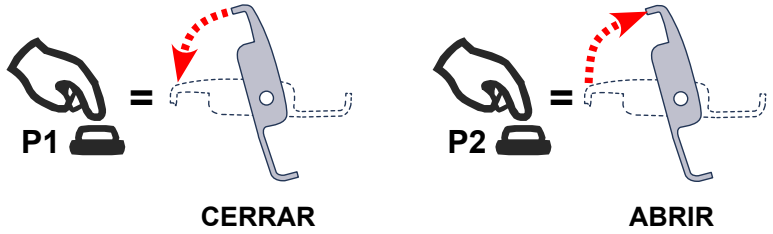
Pulse **P1** y **P2** simultáneamente y manténgalos pulsados durante **5 s**



··· *L3 destellos*

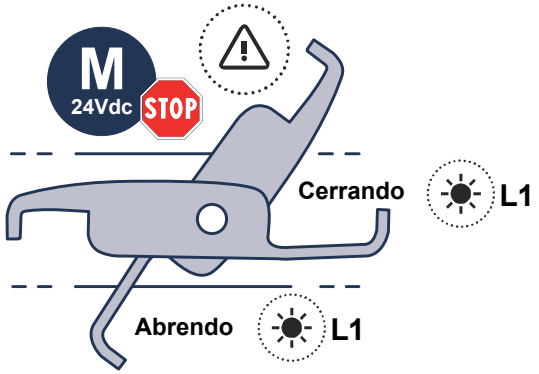
··· *sonido intermitente*

DIRECCIÓN



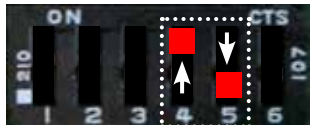
Si la dirección es incorrecta, invierta los giros del motor.

INTERRUPTOR FINAL DE CARRERA



Compruebe que el movimiento se para al alcanzarse el final de carrera **(L1 ENCENDIDO).**
Si no lo hace, modifique el límite como en ***PAR 2.4*** (página **7**) y repita.

2. CONFIGURACIÓN DEL MOTOR 2

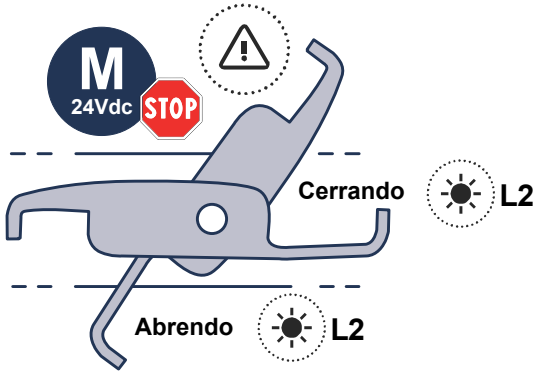


DIP4=**ENCENDIDO**
DIP5=**OFF**

DIRECCIÓN

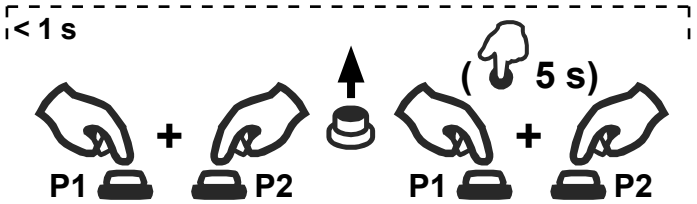
Si la dirección es incorrecta, invierta los giros del motor.

INTERRUPTOR FINAL DE CARRERA



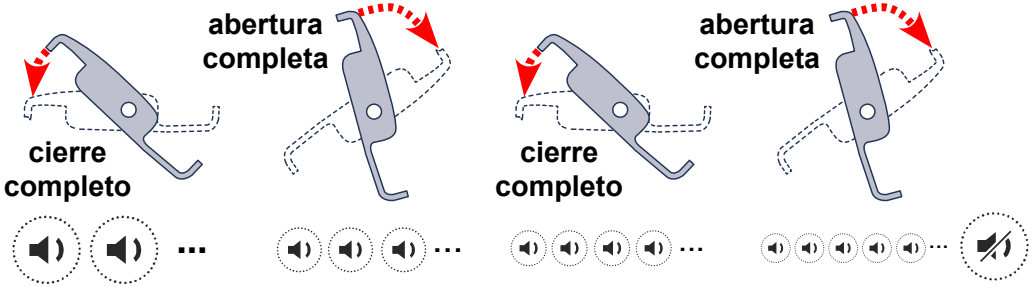
Compruebe que el movimiento se para al alcanzarse el final de carrera **(L2 ENCENDIDO).**
Si no lo hace, modifique el límite como en ***PAR 2.4*** (página **7**) y repita.

3. AUTOAPRENDIZAJE DE INTERRUPTORES FINAL DE CARRERA *(iniciar de una posición intermedia de la carrera)*



Pulse **P1** y **P2** simultáneamente **dos veces** con una sucesión rápida y manténgalos pulsados la segunda vez durante **5 s**

*El **MOTOR 1** en primer lugar y después el **MOTOR 2***

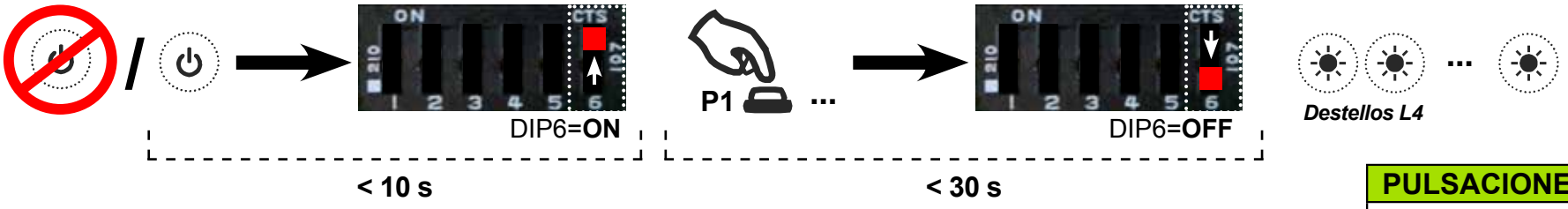


Los LED L1 y L2 parpadean durante los movimientos de los respectivos motores.

***NO** modifique la configuración DIP. Esta modificación se indicaría con un nuevo sonido intermitente y el destello de L3, y se debería llevar a cabo un nuevo procedimiento de configuración.*

2.4 CONFIGURACIÓN DE LOS UMBRALES DE CORRIENTE DURANTE LA CONFIGURACIÓN

El dispositivo de mando utiliza un umbral de corriente para parar el motor. De esta forma, los umbrales pueden ser modificados durante la configuración según el modo seleccionado (**DIP 4-5**):



1. APAGUE el dispositivo de mando y ENCIÉNDALO de nuevo.
2. **En los 10 segundos** posteriores al ENCENDIDO, mueve el **DIP6** en **ON.**

EN 30 SEGUNDOS:

3. Pulse **P1** tantas veces como sea el nivel deseado, desde **1** (mínimo 0.5 A) hasta **9** (máximo = 4.5 A).
4. Mueve el **DIP6** en **OFF** para guardar el nuevo valor.

El L4 emitirá tantos destellos como sea el nivel guardado. Si no se pulsa **P1** en los 30 segundos posteriores, el proceso termina automáticamente y el umbral no se modificará.

***ATENCIÓN:** al final del proceso, DIP6 debe estar en APAGADO y permanecer en esa posición durante el funcionamiento estándar del dispositivo de mando.*

PULSACIONES	Umbral (A)
1	0.5
2	1.0
3	1.5
4	2.0
5	2.5
6	3.0
7	3.5
8	4.0
9	4.5

= valor predeterminado, salvo que se indique lo contrario en la hoja del producto.

3 TRANSMISORES

B
COMANDOS AUTOMÁTICOS (2 o 3 BOTONES)

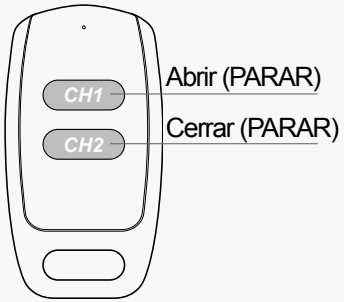
Transmisor 7/42 canales

CH1	Abrir (PARAR)
CH2	Cerrar (PARAR)
CH3	Abrir (PARAR)
CH4	Cerrar (PARAR)
CH5	Abrir
CH6	PARAR
CH7	Cerrar

Transmisor 3/18 canales

CH5	Abrir
CH6	PARAR
CH7	Cerrar

Transmisor 2 canales



C
COMANDOS MANUALES (2 o 3 BOTONES)

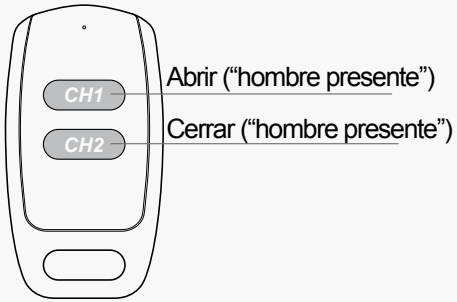
Transmisor 7/42 canales

CH1	Abierto ("hombre presente")
CH2	Cerrar ("hombre presente")
CH3	Abierto ("hombre presente")
CH4	Cerrar ("hombre presente")
CH5	Abierto ("hombre presente")
CH6	PARAR
CH7	Cerrar ("hombre presente")

Transmisor 3/18 canales

CH5	Abrir ("hombre presente")
CH6	PARAR
CH7	Cerrar ("hombre presente")

Transmisor 2 canales



A
TRANSMISOR 7/42 CANALES

Transmisor 7/42 canales

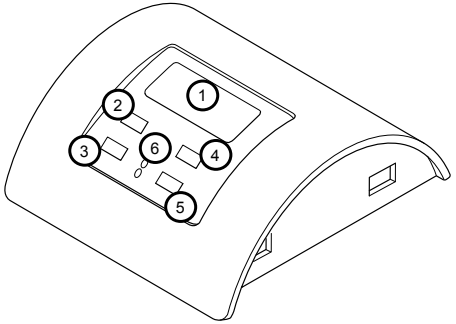
CH1	0% (Cerrado)
CH2	33 %
CH3	66 %
CH4	100% (Abierto)
CH5	Abierto ("hombre presente")
CH6	PARAR
CH7	Cerrar ("hombre presente")

E
TRANSMISOR 7/42 CANALES (NO 0%)

Transmisor 7/42 canales

CH1	33%
CH2	50 %
CH3	70 %
CH4	100% (Abierto)
CH5	Abierto ("hombre presente")
CH6	PARAR
CH7	Cerrar ("hombre presente", mínimo 33%)

D
GREEN MOUSE SCREEN



Transmisor con **un sensor de luz integrado** *(ver las instrucciones del producto para más información).*

1 - Sensor de luz
2 – botón ABRIR
3 – botón CERRAR
4 – Botón de memorización del nivel de luz.
5 - Botón de activación/desactivación del control de luz.
6 - Señal y programación LED

3.1 Memorización de códigos radio

Si el sistema está configurado como una **pérgola con dos motores independientes**, asocia el proceso de memorización utilizando **P1** para el *motor 1* y un proceso de memorización utilizando **P2** para el *motor 2.* **Nota:** El mismo código radio puede ser asociado, en cualquier caso, con ambos motores. En la memorización de las otras configuraciones es posible utilizar **P1** o **P2**.

TIPO DE MEMORIZACIÓN (ver la descripción en la página **8**)		**P1** o **P2** **	***sonido continuado*** **mantener pulsado**		***sonido intermitente***
A	**TRANSMISOR 7/42 CANALES**	* 2x		Presionar cualquier botón en el transmisor 7/42 canales.	
B	**COMANDOS AUTOMÁTICOS (2 o 3 BOTONES)**	* 3x		Presionar el botón del transmisor correspondiente con el código que debe ser memorizado.	
C	**COMANDOS MANUALES (2 o 3 BOTONES)**	* 4x		Presionar el botón del transmisor correspondiente con el código que debe ser memorizado.	
D	**GREEN MOUSE SCREEN**	* 11x		Pulsar el botón **2** o **3** de la pantalla del Green Mouse.	
E	**TRANSMISOR 7/42 CANALES (NO 0%)**	* 12x		Presionar cualquier botón en el transmisor 7/42 canales.	

Pulsar **P1** o **P2** (**) tantas veces como sea requerido por el tipo de memorización deseada y mantener presionado la última vez. El zumbador emite un sonido continuo. Pulsar el botón del transmisor correspondiente al código que debe ser memorizado. El sonido intermitente del zumbador indicará que la memorización ha sido realizada con éxito.

El zumbador emitirá un pitido cada vez que se pulse el botón* * Según el modo de control del motor.*

3.2 Eliminación del código radio

Si el sistema está configurado como **pérgola con 2 motores independientes**, utilice **P1** para eliminar las asociaciones con el *motor 1* y **P2** para el *motor 2*, Lleve a cabo la eliminación con **P1** y **P2** si el código está asociado con ambos motores.
En la eliminación de las otras configuraciones es posible utilizar **P1** o **P2**.

TIPO DE ELIMINACIÓN	**P1** o **P2** **	mantener pulsado		
Código radio ÚNICO	* 5x		Pulse el botón del transmisor correspondiente con el código que debe ser eliminado	***sonido continuado***

Pulse **P1** o **P2** (**) **5 veces** y manténgalo pulsado. El zumbador emitirá un sonido continuado. Pulse el botón del transmisor correspondiente con el código que debe eliminarse en 10 segundos. El sonido intermitente del zumbador indica que ha sido eliminado con éxito.

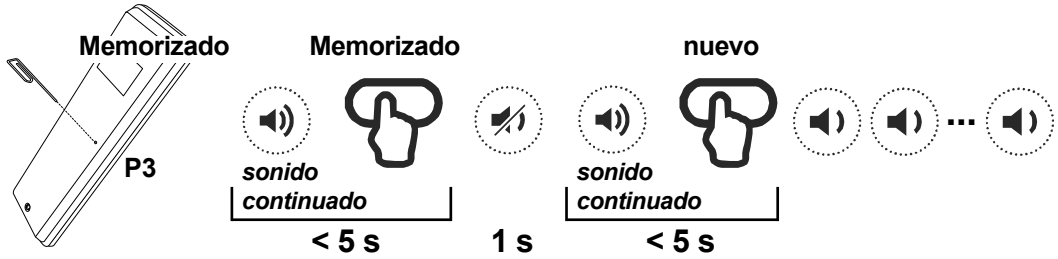
TODOS LOS Códigos radio	* 6x	(10 s)	***sonido intermitente.***	***sonido continuado***

Pulse **P1** o **P2 6 veces** y manténgalo pulsado durante **10 segundos.** El zumbador emitirá un sonido intermitente rápido. Deje de pulsar cuando el sonido comience a ser continuado.

El zumbador emitirá un pitido cada vez que se pulse el botón* * Según el modo de control del motor.*

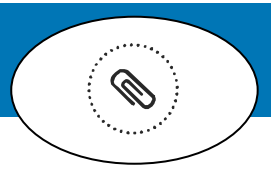
3.3 Memorización remota de otros códigos radio

*El botón **P3** está situado en la parte interna del transmisor. El código radio añadido tendrá las mismas funciones que el código utilizado para la memorización. El proceso es compatible con cualquier tipo de transmisor.*



Presione el botón **P3** del transmisor **memorizado** y manténgalo pulsado. El zumbador emite un sonido continuado. Pulse un botón correspondiente a un código **ya memorizado**. El zumbador parará durante 1 segundo y entonces comenzará el sonido continuado de nuevo. Pulse el botón correspondiente al código **nuevo** que debe ser memorizado. El sonido intermitente del zumbador indica que la memorización ha sido realizada con éxito.

3.4 Eliminación remota de un código radio.



*El botón **P3** está situado en la parte interna del transmisor. Si el código radio estaba asociado con ambos motores, lleve a cabo la eliminación dos veces.*

Presione el botón **P3** del transmisor **memorizado 3 veces** y manténgalo pulsado. El zumbador emitirá un sonido intermitente lento. Pulse el botón correspondiente al código que **debe ser eliminado** en 5 segundos. Después de que la eliminación se haya llevado a cabo, el zumbador se parará.

4.1 Sensor de VIENTO

Alarma de prioridad ALTA | **L4** | **Configuración de fábrica ACTIVADA** | VIENTO

El anemómetro (**ANEM4**) detecta la velocidad del viento, la cual es comparada por el dispositivo de mando con el umbral establecido a través de **DIPS 1-2-3** (ver tabla). El dispositivo de mando es compatible únicamente con los anemómetros que generan 4 pulsaciones por rev.

ALARMA ACTIVADA cuando	**Lo que ocurre con LA ALARMA ACTIVADA**	**ALARMA NO ACTIVA cuando**
La velocidad detectada es superior al umbral establecido (ver tabla al margen)	El dispositivo de mando inclina la lama de la pérgola a un **33%** de la abertura completa. El dispositivo de mando **no ejecuta ningún comando**.	El sensor ha detectado una velocidad inferior al umbral establecido durante 60 segundos.

DIP1	DIP2	DIP3	Km/h
OFF	OFF	OFF	40
OFF	OFF	ON	45
OFF	ON	OFF	50
OFF	ON	ON	55
ON	OFF	OFF	60
ON	OFF	ON	65
ON	ON	OFF	70
ON	ON	ON	75

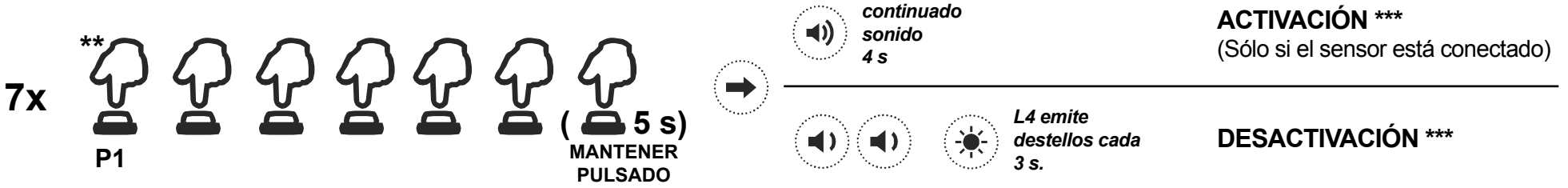
4.2 Sensor de temperatura

Alarma de prioridad MEDIA | **L4** | **Configuración de fábrica DESACTIVADA** | TEMPERATURA

El sensor de temperatura (NTC 10K/3435K) se activa cuando hay peligro de formación de hielo.

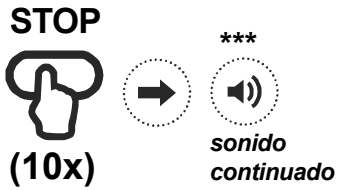
ALARMA ACTIVADA cuando	**Lo que ocurre con LA ALARMA ACTIVADA**	**ALARMA NO ACTIVA cuando**
La temperatura medida es inferior a 2°C.	El dispositivo de mando inclina la lama de la pérgola a un **66%** de la abertura completa. El dispositivo de mando **solo ejecuta el comando "hombre presente".**	La temperatura medida es superior a 3°C.

Activación/desactivación del sensor de temperatura con P1 *

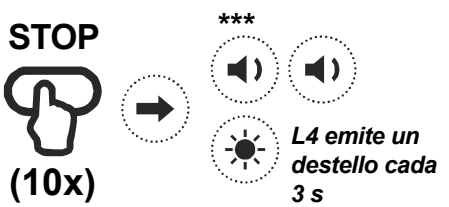


Activación/desactivación del sensor de temperatura con el transmisor memorizado *

Activación (Sólo si el sensor está conectado)
Pulsar **diez veces** el botón de "**PARAR**" de un transmisor memorizado 7/42 o un transmisor de 3-canales. El zumbador emitirá un sonido continuado durante **4 segundos**.



Desactivación
Pulsar **diez veces** el botón de "**PARAR**" de un transmisor memorizado 7/42 o un transmisor de 3-canales. El zumbador emitirá **2 pitidos**. **L4** emitirá un destello cada **3 segundos.**



** Los motores deben ser parados. ** El zumbador emitirá un pitido cada vez que se pulse el botón. *** Los motores hacen movimientos cortos.*

4.3 Condición de NIEVE

Alarma de prioridad MEDIA | **L4** | **Configuración de fábrica DESACTIVADA** | NIEVE

Para accionar la alarma asociada con la nieve, los sensores de la temperatura y la lluvia deben estar combinados.

ALARMA ACTIVADA cuando	Lo que ocurre con LA ALARMA ACTIVADA	ALARMA NO ACTIVA cuando
La temperatura medida es inferior a 2°C y se ha detectado lluvia (ver par. **4.4**).	El dispositivo de mando inclina la lama de la pérgola a un **66%** de la abertura completa. El dispositivo de mando **solo ejecuta el comando "hombre presente"**.	La temperatura medida es superior a 3°C o ya no se detecta lluvia.

Activación/ desactivación de la condición de NIEVE con P2

	P2	MANTENER PULSADO (5 s)	
ACTIVACIÓN Los motores deben ser parados.	* x7		**
DESACTIVACIÓN Los motores deben ser parados.	* x7		** *sonido continuado*

** El zumbador emitirá un pitido cada vez que se pulse el botón. ** Los motores hacen movimientos cortos.*

4.4 Sensor de lluvia

Alarma de prioridad BAJA | **L4** | **Configuración de fábrica ACTIVADA** | LLUVIA

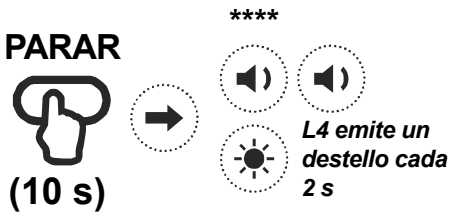
ALARMA ACTIVADA cuando	Lo que ocurre con LA ALARMA ACTIVADA	ALARMA NO ACTIVA cuando
La superficie sensible del sensor detecta gotas de agua.	El dispositivo de mando **CIERRA** completamente la tabla de la pérgola. El dispositivo de mando **no ejecuta ningún comando**.	El sensor no detecta ninguna gota.

El funcionamiento del sistema DEPUÉS de la alarma de lluvia (evacuación de agua): una vez que la alarma por lluvia ha finalizado, durante las siguientes **6 horas** el dispositivo de mando, al recibir un comando de movimiento automático del transmisor, inclinará la tabla de la pérgola a un **33%** para permitir la evacuación del agua. Durante **4 minutos** el dispositivo de mando solo puede llevar a cabo comandos "hombre presente", saliendo de esta manera del estado de alarma.

Activación/desactivación del sensor de LLUVIA con el transmisor memorizado ***

DESACTIVACIÓN

Pulsar el botón de "**PARAR**" de un transmisor memorizado 7/42 o un transmisor de 3-canales durante **10 s**. El zumbador emitirá **2 pitidos**. **L4** emitirá un destello cada **2 segundos.**

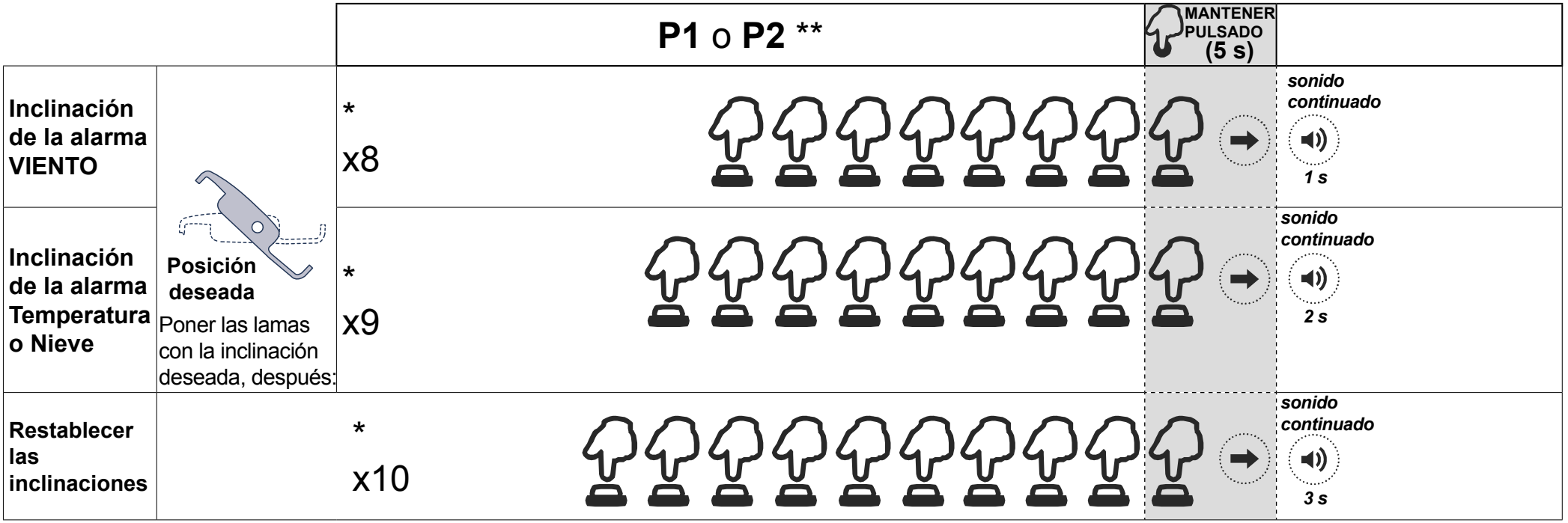


ACTIVACIÓN

Pulsar el botón de "**PARAR**" de un transmisor memorizado 7/42 o un transmisor de 3-canales durante **10 s**. El zumbador emitirá un sonido continuado durante **4 segundos**.

4.5 Modificación de las inclinaciones de alarma automáticas

Utilice el siguiente procedimiento para modificar las inclinaciones predeterminados de las lamas de la pérgola asociadas con la alarma de viento (**33%**), o la alarma de temperatura/nieve (**66%**). El sistema debe haberse configurado y, al menos, un transmisor debe haberse memorizado.



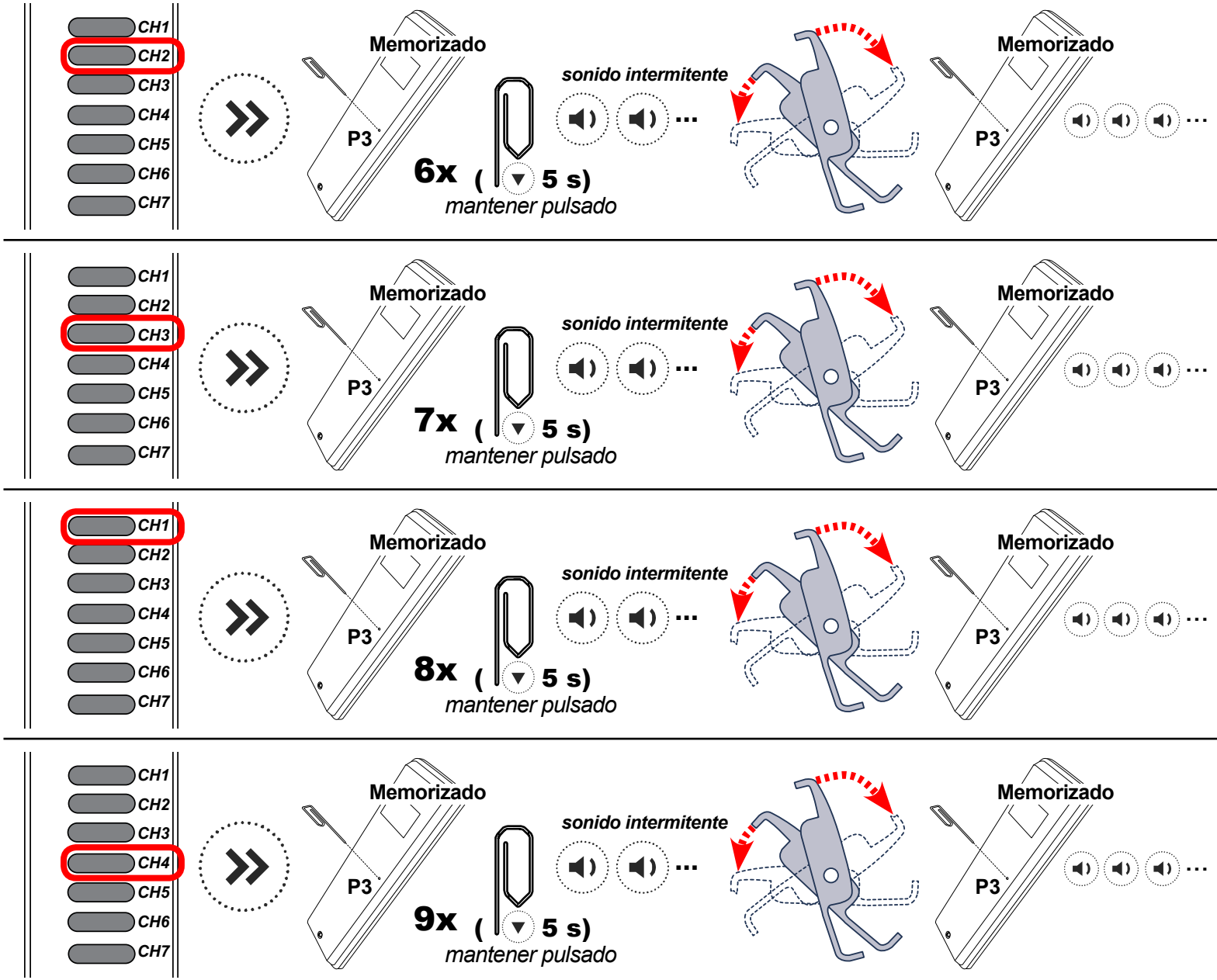
Pulsar P1 o P2 (**) tantas veces como sea requerido por el tipo de la memorización deseada y mantener pulsado la última vez. El zumbador emitirá un sonido continuado.

El zumbador emitirá un pitido cada vez que se pulse el botón. ** Según el modo de control del motor. * Los motores deben ser parados. **** Los motores hacen movimientos cortos*

Atención: después de una nueva procedura de configuración de los motores, las inclinaciones asociadas a las alarmas vuelven a las condiciones predeterminadas.

5 Modificación de los ángulos predefinidos (asociado con teclas CH1..CH4 de un transmisor de 7/42 canales)

*El botón **P3** está situado en la parte interna del transmisor.*



***Precaución:** use un transmisor asociado solamente al motor a configurar. Después de una nueva procedura de configuración de los motores, las inclinaciones vuelven a las condiciones predeterminadas.*

6.1 RESOLUCIÓN DE PROBLEMAS (qué hacer SI…)

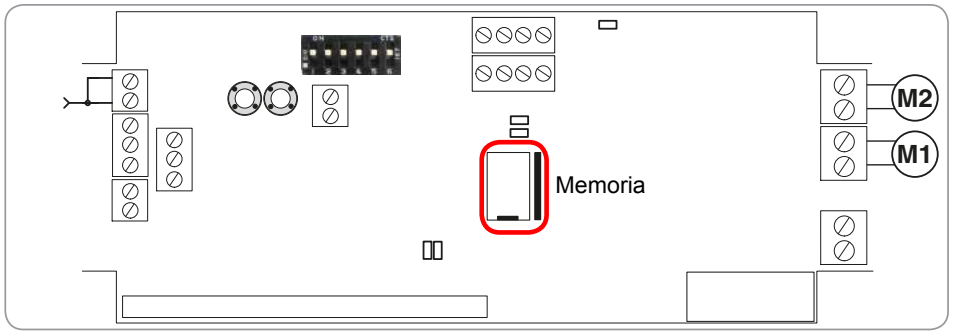
Problema	Solución
En el encendido, el dispositivo de mando no mueve motores ni emite avisos.	El sistema necesita ser programado, ver **sección 2**.
Después de la configuración misión de destellos del **L3** y comienza un sonido intermitente	Repita el proceso. Al final del mismo **NO** modifique la configuración de **DIP4-5**.
El procedimiento de configuración no comienza al pulsar **P1** y **P2** dos veces.	**P1** y **P2** deben presionarse simultáneamente. No debe transcurrir más de 1 segundo entre la primera y la segunda pulsación.
Durante la comprobación del movimiento manual en el procedimiento de configuración, los motores no se paran automáticamente en la parada del límite.	Modifique el umbral de la corriente (sección **2.4**) antes de continuar con la configuración.
No hay un pitido continuado durante la memorización del transmisor.	No deben transcurrir más de 1 segundo entre las pulsaciones de los botones.
Es imposible memorizar un transmisor.	El código radio está ya memorizado o la memoria está llena.
Después de la configuración, el motor se para e invierte el sentido de la marcha.	Eliminar cualquier obstáculo que bloquea el movimiento.
El motor se para o hay un funcionamiento anormal del motor.	Verifique el cableado de la señal del encoder.

6.2 Reemplazar el dispositivo de control

En el caso de un dispositivo de mando defectuoso, siempre que la memoria (ver abajo) siga funcionando y la revisión del tablero es > 9.x, se puede reemplazar sin perder los parámetros de configuración.

Para hacer esto, el dispositivo de mando no debe estar encendido:

- Insertar la tarjeta de memoria del dispositivo de mando defectuoso dentro del nuevo;
- Configure los interruptores DIP del nuevo dispositivo de mando, tal y como estaban en el anterior;
- Encienda el sistema.



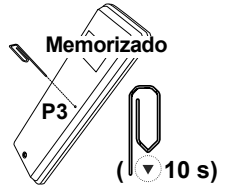
6.3 Aprendizaje rápido de los límites

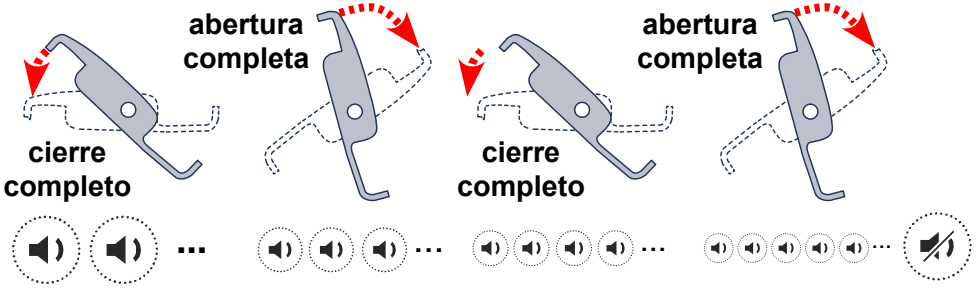
Si ya se han configurado previamente:

- la modalidad de manejar los motores
- la correcta dirección de los motores
- al menos un emisor para cada salida independiente de la central
- el umbral de corriente a aplicar

Se puede hacer el aprendizaje automático de los finales de carrera **sin acceder a la central**.

Probar el movimiento y la dirección de los motores por medio de un emisor ya memorizado, a continuación mantener pulsada la tecla **P3** del emisor durante **10 s**.

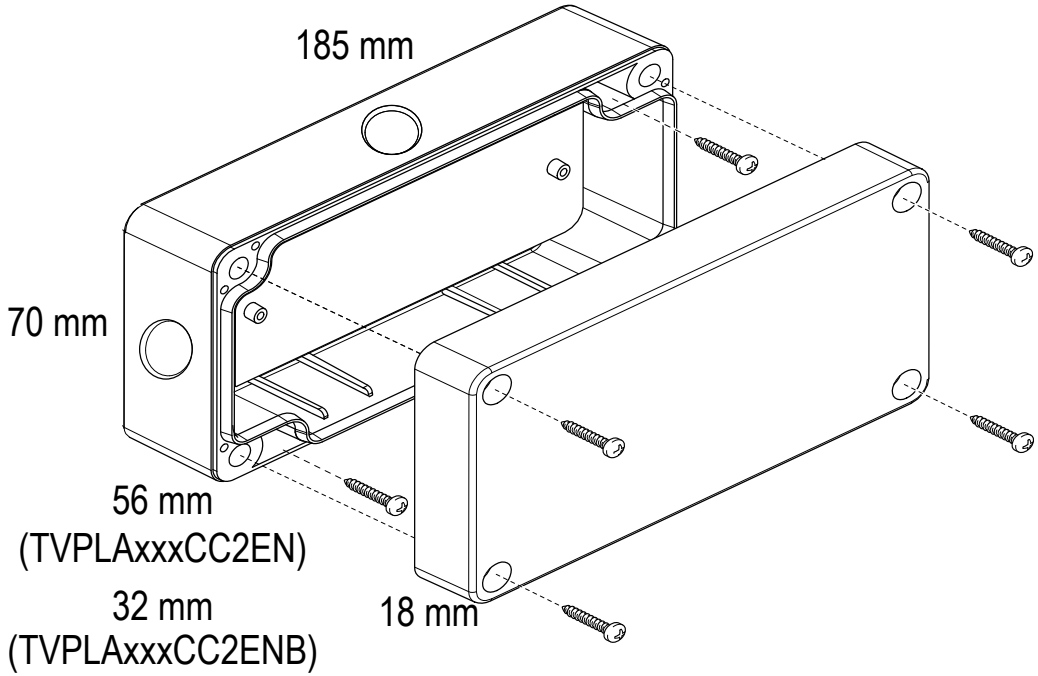


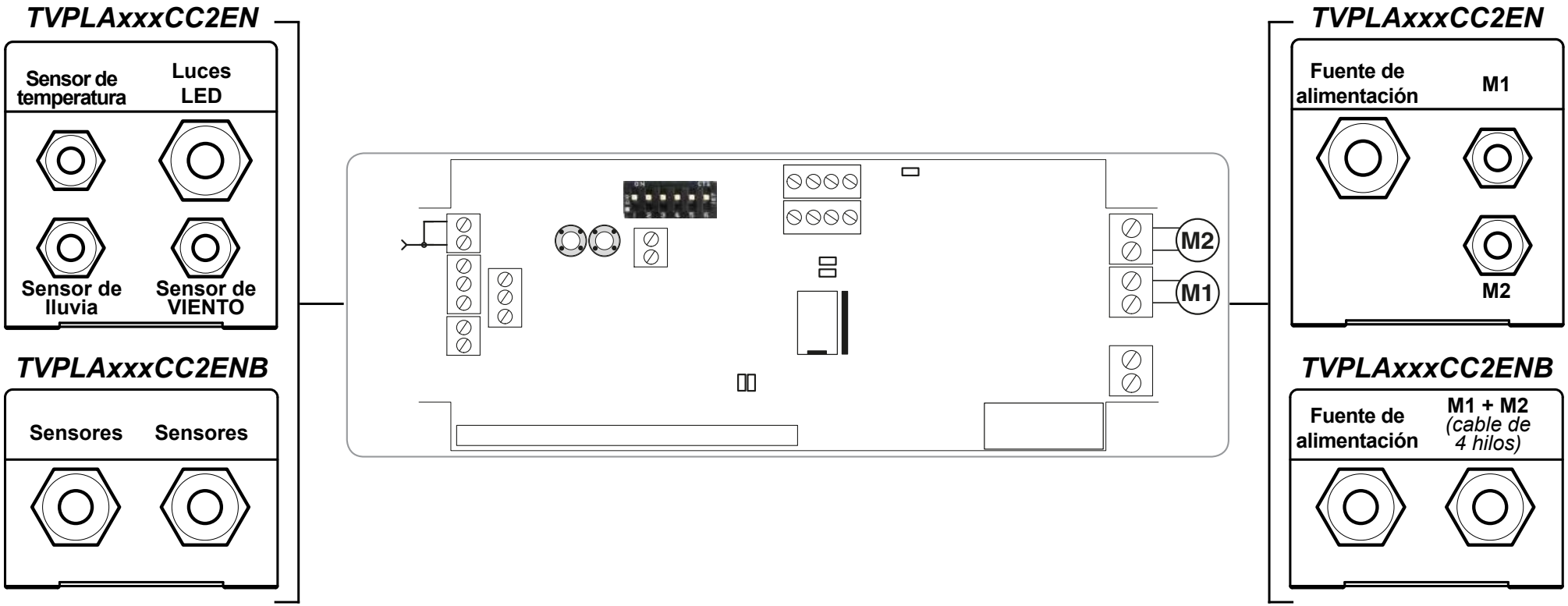


- Pérgola con 2 motores sincronizados: *El **MOTOR 1** y el **MOTOR 2***
- Pérgola con 2 motores independientes: *El **MOTOR 1** en primer lugar y después el **2***

7 ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

Fuente de alimentación	**24V ⎓**
Máxima potencia para cada salida	**4,5A**
Máxima potencia aplicable al cuadro	**240W**
Fusible (hoja)	**10A**
Rango de temperatura de funcionamiento	**-20° - +45°C**
Frecuencia de recepción	**868.3MHz / 916MHz**
Capacidad de memoria de la radio (transmisores)	**16**
Fuente de alimentación del sensor de lluvia	**12V ⎓ (max.100mA)**
Anemómetro	**4 pulsaciones/rotación (ANEM4)**
Prueba de temperatura	**NTC (R=10Kohm; B=3435K)**
Clasificación de protección	**IP54**
Material de la caja y su cubierta (No es adecuada la exposición UV directa)	**ABS Termoplástico**

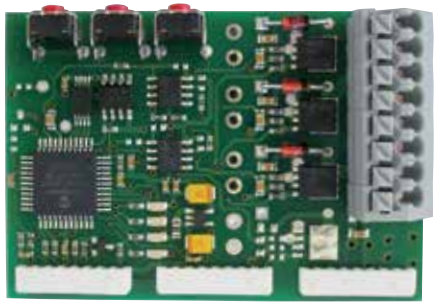



TVPLAxxxCC2EN
Sensor de temperatura
Luces LED
Sensor de lluvia
Sensor de VIENTO
TVPLAxxxCC2ENB
Sensores
Sensores
M2
M1
TVPLAxxxCC2EN
Fuente de alimentación
M1
M2
TVPLAxxxCC2ENB
Fuente de alimentación
M1 + M2 (cable de 4 hilos)

Accesorios

TARJETA LED para controlar las luces LED de **1-color**, **RGB** o **RGBW** de 24V ⎓.

(Opcional solo en la versión TVPLAxxxCC2EN).



TVSTRD00PSI24- LED de 1 COLOR
Control independiente o simultáneo de 3 salidas.
Fuente de alimentación 24V ⎓ del dispositivo de mando PLA (60W por salida).

TVRGB00PSI24 LED RGB (rojo, verde, azul)
Fuente de alimentación 24V ⎓ del dispositivo de mando PLA (60W por salida).

TVRGBW00PSI24 – LED RGB+W (rojo, verde, azul + blanco)
Control independiente de las salidas RGB y BLANCAS, mediante la memorización separada de los canales de transmisores.
Fuente de alimentación 24V ⎓ del dispositivo de mando PLA (60W por salida).

¡ATENCIÓN! *La potencia máxima del sistema (motores y luces) es* ***240W****.*

ANEM4
Sensor de VIENTO

RAIN102
Sensor de LLUVIA

TMP150
sensor de TEMPERATURA

TELECO AUTOMATION S.R.L.

ITALY
Tel. +39.0438.388511
info@telecoautomation.com

TELECO AUTOMATION FRANCE

FRANCE
Tel. +33.(0)472.145080
info@telecofrance.com

TELECO AUTOMATION GMBH

GERMANY
Tel. +49.(0)8122.9563024
info.de@telecoautomation.com

TELECO AUTOMATION OCEANIA PTY LTD

AUSTRALIA
Tel. +61.(07)5502.7801
info@telecoautomation.com.au