



## Lieferumfang

- Rohrmotor
- Führungsadapter für 8-Kantwelle 40 o. 60 mm vormontiert oder Führungsadapter für Rundwelle 54 mm - vormontiert (nur FP/FS Ausführungen)
  - oder Führungsadapter für Rundwelle 50 mm vormontiert
- Antriebsadapter für 8-Kantwelle 40 o. 60 mm vormontiert oder Antriebsadapter für Rundwelle 54 mm - vormontiert (nur FP/FS Ausführungen)
- oder Antriebsadapter für Rundwelle 50 mm vormontiert
- Anschlusskabel, Stecker/Buchse (nur FP/FS Ausführungen)
- Handbuch

Bauteile und sonstige Elemente, welche in dieser Anleitung erwähnt werden und im genannten Lieferumfang nicht aufgeführt sind, müssen separat bestellt oder bauseitig zur Verfügung gestellt werden.



#### QR-Code für Bedienungsanleitung

# HREF / HREFL / HREFBH Rohrmotoren

HREF/HREFL: Motor mit Funkempfänger, Endlagen elektronisch einstellbar (per Funk), Blockiererkennung

HREFBH: Motor mit Funkempfänger, Endlagen elektronisch / automatisch einstellbar (per Funk), Blockier- und Hinderniserkennung

DE Einbau- und Bedienungsanleitung ......S. 01

#### Inhalt

1	Allgemeine Sicherheitshinweise	S	3 f
2.	Motorfunktionen von HREF/HREFL und HREFBH-Motoren		
3.	Hinweise zur Montage		
4.	Einbau des Rohrmotors.		
4.1	Montage der Lager		
4.2	Rohrmotor in die Wickelwelle montieren		
4.3	Einbau des Motors in die Lager		
5.	Sicherheitshinweise zum Anschluss an das elektr. Netz	S.	5
ŝ.	Elektrischer Anschluss		
7.	Hinweise zur Hinderniserkennung		
3.	Einstellung der Endlagen	S.	6 f
3.1	Montage des Rollladenpanzers	S.	6
3.2	Manuelle Einstellung der Endlagen am Motortyp HREF/HREFL und HREFBH	S.	7
3.3	Automatische Einstellung der Endlagen am Motortyp HREFBH	S.	7
9.	Bedienung der HREF/HREFL und HREFBH-Motoren per Funk		
9.1	Einlernen des Masterkanals	S.	8
9.2	Drehrichtung wechseln	S.	8
9.3	Senderkanal hinzufügen		
9.4	Sendercode löschen		
9.5	Schrittfunktion		
9.6	Zwischenstopp-Funktion	S.	9
9.7	Endlagen löschen		
10.	Probelauf/Verändern der Endlagen		
11.	Ratschläge für die Fehlersuche		
12.	Wartung		
13.	Technische Daten		
14.	Garantie		
15.	EU Konformitätserklärung	S.	12

## Lieferumfang (ohne Abbildung)

- 1 Rohrmotor
- 2 Führungsadapter für 8-Kantwelle 40 o. 60 mm vormontiert oder Führungsadapter für Rundwelle 54 mm – vormontiert (nur FP/FS Ausführungen)
  - oder Führungsadapter für Rundwelle 50 mm vormontiert
- 3 Antriebsadapter für 8-Kantwelle 40 o. 60 mm vormontiert **oder** Antriebsadapter für Rundwelle 54 mm vormontiert (nur FP/FS Ausführungen)
- oder Antriebsadapter für Rundwelle 50 mm vormontiert
- 4 Anschlusskabel, Stecker/Buchse (nur FP/FS Ausführungen)
- 5 Handbuch

Bauteile und sonstige Elemente, welche in dieser Anleitung erwähnt werden und im wie vor genannten Lieferumfang nicht aufgeführt sind, müssen separat bestellt oder bauseitig zur Verfügung gestellt werden.

Im Servicefall wenden Sie sich bitte an Ihren Händler.

Bei technischen Fragen helfen auch wir gerne weiter. Schreiben Sie uns unter support@heicko.de

heicko e-ast GmbH Käthe-Kollwitz-Straße 15 D-51545 Waldbröl

© heicko 2018 – Vervielfältigung und Nachdruck von Bildern, Texten und sonstigen Inhalten zu anderen als rein privaten Zwecken bedarf unserer ausdrücklichen und schriftlichen Einwilligung. Gegen die unzulässige Nutzung der Inhalte behalten wir uns alle rechtlichen Maßnahmen vor.

Diese Bedienungsanleitung ist die Original-Bedienungsanleitung in deutscher Fassung. Der Begriff "Original-Bedienungsanleitung" darf in anderen sprachlichen Versionen dieser Bedienungsanleitung nur dann erscheinen, wenn diese durch uns autorisiert sind.

Bedienungsanleitungen sowie weitere Informationen zu unseren Rohrmotoren und Zubehörteilen stehen Ihnen unter www.heicko.de zur Verfügung.

Technische Änderungen, Druckfehler und Irrtümer vorbehalten. Fotos und sonstige Abbildungen sind unverbindlich. Abbildungen können modell-/typabhängig variieren.

-2-

#### Sehr geehrte Kunden,

Sie haben sich für ein Qualitätsprodukt aus dem Hause heicko e-ast GmbH entschieden. Wir bedanken uns dafür und wissen Ihr Vertrauen sehr zu schätzen. Mit unseren Rohrmotoren lassen sich Rollläden einfach und preisgünstig elektromechanisch antreiben.

Die Rohrmotoren von heicko wurden mit einem hohen Anspruch an Qualität und Zuverlässigkeit für Sie entwickelt und produziert. Sie sind wartungsfrei, langlebig und robust. Unsere Motoren laufen leise und präzise.

#### Konformität

Das vorliegende Produkt erfüllt die Anforderungen der geltenden europäischen sowie nationalen Richtlinien und Gesetze. Die entsprechenden Unterlagen zur Konformität liegen vor. Die EU-Konformitätserklärung befindet sich auf S. 12 dieser Anleitung.

### Wichtig! - Das Handbuch

Diese Bedienungsanleitung beschreibt die Montage, den elektrischen Anschluss und die Bedienung von denen in den technischen Daten auf S. 11 aufgeführten Rohrmotoren.

Lesen Sie die Bedienungsanleitung vollständig durch und beachten Sie alle Sicherheitshinweise, bevor Sie mit den Arbeiten beginnen bzw. den Motor in Betrieb nehmen.

Bewahren Sie die Bedienungsanleitung auf und übergeben Sie es dem Fachpersonal für die elektrischen Installationen und dem Benutzer sowie bei einem Besitzerwechsel dem Nachbesitzer. Das Handbuch ist auch Bestandteil der Gewährleistungsbedingungen.

Die Montage sowie der elektrische Anschluss ist ausschließlich von qualifiziertem Fachpersonal durchzuführen.

Beachten Sie unsere Hinweise zur Garantie auf S. 12

#### Wichtig! - Zeichenerklärung





#### Hier geht es um Ihre Sicherheit und die einwandfreie Funktion des Produktes

Es wird vor Maßnahmen gewarnt, welche zu Personen- und Sachschäden führen können. Diese Hinweise sind unbedingt zu beachten und zu befolgen.



Elektro- und Elektronikgeräte sind nicht im Hausmüll zu entsorgen!

Nutzen Sie zur Entsorgung von "Elektro-/Elektronik-Schrott" die von Kommunen betriebenen Sammelstellen oder einen ggf. angebotenen Abfuhrservice.

## 1. Allgemeine Sicherheitshinweise



#### Bei allen Arbeiten an elektrischen Anlagen besteht Lebensgefahr durch Stromschlag!

- Der Netzanschluss des Rohrmotors und alle Arbeiten an elektrischen Anlagen dürfen nur von einer zugelassenen Elektrofachkraft durchgeführt werden.
- · Alle Montage- und Anschlussarbeiten sind im spannungslosen Zustand auszuführen.



#### Bei Missachtung besteht Lebensgefahr!

- Die einschlägigen Vorschriften bei Installationen in Feuchträumen sind zu beachten.
- Beim Einsatz in Feuchträumen ist unbedingt die DIN VDE 0100, Teil 701 und 702 zu beachten. Diese Vorschriften enthalten zwingende Schutzmaßnahmen.



#### Beim Einsatz von defekten Geräten können Personen gefährdet werden und Sachschäden entstehen.

- Antrieb und Netzkabel sind auf einwandfreien Zustand zu prüfen
- Verwenden Sie niemals defekte oder beschädigte Geräte.
- Wenn Sie Schäden am Gerät oder der Zuleitung feststellen, wenden Sie sich an Ihren Fachbetrieb oder Händler.



#### Bei nicht bestimmungsgemäßem Gebrauch besteht Verletzungsgefahr.

- Betreffende Personen sind in den sicheren Gebrauch des Rohrmotors zu unterweisen.
- Personen haben sich dem bewegenden Rollladen fernzuhalten.
- Kinder sind zu beaufsichtigen und das Spielen mit der ortsfesten Steuerung ist zu unterbinden. Fernsteuerungen sind von Kindern fernzuhalten.
- Führen Sie alle Reinigungsarbeiten am Rollladen oder der Markise im spannungslosen Zustand aus.



Die DIN EN 13659 gibt vor, dass die für die Behänge festgelegten Verschiebebedingungen nach EN 12045 einzuhalten sind. Dabei ist besonders darauf zu achten, dass die Ausfahrgeschwindigkeit des Behanges auf den letzten 0,4 m kleiner als 0,2 m/s sein muss.

## Bestimmungsgemäßer Gebrauch

Die Rohrmotoren sind ausschließlich zum Öffnen und Schließen von Rollläden sowie zum Ein- und Ausfahren von Markisen bestimmt. Befolgen Sie die Bedienungshinweise.

#### Voraussetzungen für den Einsatz

- Das Motorkabel muss innenliegend im Leerrohr, unter Beachtung der örtlichen Elektrovorschriften, bis zur Abzweigdose verlegt werden.
- Verwenden Sie nur Originalbauteile und -zubehör des Herstellers.
- Für den elektrischen Anschluss muss am Einbauort eine Spannungsversorgung von 230 V/50 Hz zur Verfügung stehen.
- In der fest verlegten elektrischen Installation muss eine zugelassene Trennvorrichtung eingebaut sein, welche jeden Pol mit einer Kontaktöffnungsweite von mindestens 3 mm sicher von der Spannungsversorgung trennt.
- Das kleinstmögliche Wellenmaß (Ø oder SW) für HREF40... ist 40 mm und für HREF60... 54 mm.
- Das kleinstmögliche Wellenmaß (Ø oder SW) für HREFL40... ist 50 mm.
- Das kleinstmögliche Wellenmaß (Ø oder SW) für HREFBH40... ist 40 mm und für HREFBH60... 54 mm.
- Die in den technischen Daten sowie auf dem Typenschild angegebenen Werte für Drehmoment und Betriebsdauer müssen mit den Eigenschaften des angetriebenen Teils (z.B. Rollladen, Markise) vereinbar sein.

#### 2. Motorfunktionen von HREF/HREFL und HREFBH-Motoren

**HREF/HREFL:** Bei diesem Motortyp werden die Endlagen manuell per Funk eingestellt (siehe 8.2).

Der HREF/HREFL verfügt über eine Blockiererkennung. Dadurch werden bei der Aufwärtsbewegung eventuelle Schäden am Motor

und Behang verhindert, wenn z.B. die Abschlussschiene im Winter an der Fensterbank festfriert.

HREFBH: Bei diesem Motortyp werden die Endlagen manuell (siehe 8.2) oder automatisch eingestellt (siehe 8.3). Der HREFBH verfügt über

eine Blockiererkennung und eine Hinderniserkennung. Die Hinderniserkennung stoppt den Motor in der Abwärtsbewegung, wenn die Stäbe des Behanges geschlossen aufeinander liegen, nachdem der Behang auf ein Hindernis aufgelaufen ist.

### 3. Hinweise zur Montage

Wichtig! - Vergleichen Sie vor der Montage die Angaben zur Spannung und Frequenz auf dem Typenschild mit denen des örtlichen Netzes.

- Prüfen Sie den Packungsinhalt und vergleichen Sie ihn mit den Angaben zum Lieferumfang
- Sämtliche mit dem Motor und dem Behang im Zusammenhang stehenden Montagearbeiten werden als fachgerecht durchgeführt vorausgesetzt.
- Vor dem Einbau des Rohrmotors sind alle nicht zum Betrieb benötigten Leitungen und Einrichtungen zu demontieren bzw. außer Betrieb zu setzen.
- Bewegliche Teile von Antrieben, die unter einer Höhe von 2,5 m vom Boden betrieben werden, müssen geschützt werden.
- Wird der Rohrmotor mit einem Schalter mit AUS-Voreinstellungen gesteuert, ist dieser Schalter in Sichtweite des Rohrmotors und von sich bewegenden Teilen entfernt, in mindestens 1,5 m Höhe anzubringen.
- Die Wickelwelle muss waagerecht und mit gleichen Abständen zur Rollladenführung montiert werden! Bei nicht waagerechter Aufwicklung des Rollladens können Schäden am Motor, am Rollladen, den Führungsprofilen und am Fenster entstehen. Auch Fehlfunktionen des Motors sind möglich.
- Prüfen Sie vor Einbau des Motors die Gegebenheiten des Behanges sowie der Profile und stellen Sie sicher, dass die Bedingungen erfüllt sind. Andernfalls kann nicht ausgeschlossen werden, dass der Behang bzw. vereinzelte Zwischenräume nicht vollständig schließen. In diesem Falle liegt keine Fehlfunktion des Motors vor, sondern eine nicht erfüllte Montagebedingung.
- Der Deckel des Rollladenkastens muss leicht zugänglich und abnehmbar sein. Das bedeutet, dass der Motor und sein Anschlusskabel wie auch der Behang sowie die Verbindungsteile zwischen Motor und Behang bei einem möglichen Servicefall oder zu Wartungszwecken über eine Revisionsöffnung ohne nennenswerten Aufwand erreichbar sind.

## 4. Einbau des Rohrmotors

Die folgenden Montagehinweise gelten für Standardeinbausituationen in Verbindung mit Rohrmotoren von heicko und dem Zubehör (S. 2).

Der Antriebskopf des Motors kann auf der rechten oder der linken Seite des Rollladenkastens eingebaut werden.

### 4.1 Montage der Lager

Bestimmen Sie zuerst die Position von Antriebs- und Gegenlager im Rollladenkasten.

Wickeln Sie den Rollladenpanzer vollständig auf die Wickelwelle und messen Sie den Durchmesser des Rollladenpanzers.

Wichtig! - Im eingebauten Zustand muss der aufgewickelte Rollladen senkrecht in das Führungsprofil einlaufen.

#### Befestigen Sie die Lager je nach Lagertyp und bauseitigen Gegebenheiten.

Montieren Sie das Antriebslager so, dass der sich am Motorkopf befindende Einstellknopf für die Endlagenabschaltung später gut zugänglich ist und das Motorkabel ohne Knick verlegt werden kann.



Die Lager sind zwingend so einzubauen, dass die Motorlängsachse exakt waagerecht verläuft und zu den Einlauftrichtern des Rollladens ebenso exakt gleiche Abstände hat. Ein nicht fachgerecht montierter Rollladen kann den Antrieb blockieren und zerstören.

## Länge der Wickelwelle ermitteln

- Messen Sie den Wandabstand von Antriebs- und Gegenlager.
- Messen Sie den Rollladenkasten aus und ermitteln Sie die nötige Länge der Wickelwelle und passen die Welle auf das ermittelte Maß an. Entgraten Sie die Schnittkanten innen und außen zur Erleichterung der Adaptermontage und um Verletzungen zu vermeiden.

## 4.2 Rohrmotor in die Wickelwelle montieren

Die zu den in den technischen Daten angegebenen Wellenformate passenden Adapter sind im Lieferumfang und vormontiert. Sollte ein Adapterwechsel erforderlich sein, so steht eine Anleitung zum Wechsel der Adapter auf unserer Homepage zur Verfügung.



Den Motor niemals mit Gewalt in die Wickelwelle einschlagen! Das führt zu seiner Zerstörung und der Garantieanspruch erlischt.

Schieben Sie zuerst den Motor mit der Seite des Antriebsadapters in die Wickelwelle.

Wichtig! - Bei Wickelwellen mit innenliegender Falz muss der Motor ausreichend Freiraum haben.

Drücken Sie danach die Wickelwelle vollständig auf den Adapter am Motorkopf.

**Wichtig! -** Achten Sie darauf, dass der Adapter während der Montage nicht vom Endlagenring am Antriebskopf abrutscht, es kommt sonst zu Fehlfunktionen.

#### Einsetzen der Walzenkapsel

Schieben Sie die Walzenkapsel in die Wickelwelle und stecken Sie anschließend das Kugellager (nicht im Lieferumfang enthalten) auf den Achsbolzen der Walzenkapsel.





### 4.3 Einbau des Motors in die Lager

Antriebslager (nicht im Lieferumfang enthalten)

Stecken Sie den Antriebskopf an das Antriebslager und sichern Sie den Motor mit dem Sicherungsteil des jeweiligen Lagers gegen axiales Verschieben.

#### **Gegenlager** (nicht im Lieferumfang enthalten)

Setzen Sie das andere Ende der Wickelwelle mit der Walzenkapsel in das Gegenlager ein. Korrigieren Sie leichte Maßungenauigkeiten durch Einschieben oder Herausziehen der Walzenkapsel.

- Sichern Sie die Walzenkapsel zum Schluss mit einer Schraube gegen axiales Verschieben.
- Die Walzenkapsel muss sich mindestens mit 2/3 ihrer Länge in der Wickelwelle befinden.

#### 5. Sicherheitshinweise zum Anschluss an das elektrische Netz



#### Bei allen Arbeiten an elektrischen Anlagen besteht Lebensgefahr durch Stromschlag.

- Die Arbeiten zum Netzanschluss des Rohrmotors sind ausschließlich von einer qualifizierten Elektrofachkraft durchzuführen.
- Trennen Sie sämtliche Pole der Zuleitung vom Netz und sichern Sie die Leitungen gegen unbeabsichtigtes Zuschalten.
- Stellen Sie sicher, dass der entsprechende Stromkreis spannungsfrei ist.
- Führen Sie alle Montage- und Anschlussarbeiten nur im spannungsfreien Zustand aus.



#### Kurzschlussgefahr durch beschädigte Kabel.

Verlegen Sie die Strom führenden Kabel im Rollladenkasten so, dass diese nicht durch bewegliche Teile beschädigt werden können. Durch beschädigte Kabel/Adern können Fehlfunktionen, Kurzschlüsse sowie Personenschäden (elektrischer Schlag) entstehen. Daher muss bei beschädigten Kabeln das Gerät unverzüglich außer Betrieb genommen werden und darf nicht mehr verwendet werden.



**Gemäß DIN VDE 0700** muss bei fest installierten Geräten für jeden Außenleiter eine geeignete Trennvorrichtung vorhanden sein. Als Trennvorrichtung gelten z.B. Leistungsschalter (Sicherungen) oder RCD-Schalter.



#### Kurzschlussgefahr durch Wasser bei falscher Kabelführung.

Bei der Verlegung des Anschlusskabels ist darauf zu achten, dass das Kabel von seiner Zuführung am Motor nicht direkt senkrecht nach oben geführt wird. Sich ggf. am Kabel niederschlagendes Kondenswasser kann so am Kabel entlang direkt in den Motor gelangen. Bilden Sie mit dem Kabel eine Schlaufe, deren tiefster Punkt unterhalb des Motors liegt. Die Schlaufe hat so die Wirkung einer Tropfkante. Sich bildendes Kondenswasser tropft zwangsweise außerhalb des Gefahrenbereiches sicher ab.

#### 6. Elektrischer Anschluss

Die Spannungsversorgung muss den Angaben gemäß den technischen Daten entsprechen. Führen Sie das Anschlusskabel nach der Montage des Motors in die dafür vorgesehene Abzweig- bzw. Schalterdose. Bei einer Verlegung unter Putz ist das Motoranschlusskabel durch ein geeignetes Leerrohr zu führen. Eine Verlegung des Motoranschlusskabelsunter Putz ist ohne Leerrohr nicht zulässig.

## Der Anschluss ans Netz ist von einer qualifizierten Elektrofachkraft durchzuführen.

### Anschlussleitung des Motors – Farben der Adern und deren Bedeutung

L = Außenleiter (braun)
N = Neutralleiter (blau)
PE = Schutzleiter (grün/gelb)

Die Bedienung ist nur mit Handfunksender HR120026A, HR120028A, HR120029A, HR120030A, HR120032WA, HR120038A sowie HB- und HG-Serie möglich.

Die HREF/HREFL und HREFBH-Motoren verfügen über keine Anschlussmöglichkeit zur Bedienung mit einem Schalter oder Taster.

### Anschlusskabel, Stecker / Buchse - nur bei FP/FS Ausführungen verfügbar!

Der Steckerteil des Kabels (in den Abbildungen jeweils links gezeigt) ist am Motor vorinstalliert und der Buchsenteil (in den Abbildungen jeweils rechts gezeigt) befindet sich im Lieferumfang.

**Wichtig!** - Das Kabel ist 4-adrig und die Aderfarben braun, blau und grün/gelb haben die gleiche Bedeutung wie zuvor beschrieben. Der Außenleiter der Netzversorgung ist mit der braunen Ader des Buchsenkabels zu verbinden. Die schwarze Ader hat für den HREF/HREFL und den HREFBH-Motor keine Funktion. Das nicht isolierte Ende der schwarzen Ader ist ggf. mit einer geeigneten Klemme zu versehen.

Beide Teile verfügen im Innenbereich über eine Abflachung sowie außen über entgegen gerichtete Pfeile als Schutz gegen Verpolung der Steckverbindung. Der Stecker ist mit einer Schraubmuffe sowie einer Dichtung und die Buchse mit einem Gewinde ausgestattet (siehe Abbildungen), wodurch die Verbindung dicht geschlossen und vor eindringender Feuchtigkeit geschützt wird.

Für das Verbinden oder Lösen von Stecker und Buchse ist keine Elektrofachkraft erforderlich. Das vereinfacht und verkürzt die Arbeiten z.B. in einem Servicefall.



**Achtung!** - Weisen das Kabel, die Steckverbindung oder Teile der Steckverbindung Beschädigungen auf, darf der Motor nicht angeschlossen bzw. in Betrieb genommen werden.



Es besteht ggf. Verletzungs- oder gar Lebensgefahr!



### 7. Hinweise zur Hinderniserkennung (nur HREFBH-Motoren)

- Achten Sie bitte unbedingt darauf, dass die Behänge leichtläufig sind. Die Einlauftrichter und Führungsprofile müssen frei von jeglichen Hindernissen sein. Ebenso müssen die Verbindungen zwischen den Stäben so beschaffen sein, dass sich der Zwischenraum zwischen den Stäben durch das Eigengewicht des oberen Stabes schließt. Die Verbindungen und Zwischenräume müssen sauber und gratfrei sein.
- Die Funktion der Hinderniserkennung ist nur dann wirksam, wenn der Behang mit starren Befestigungsfedern (z.B. Hochschiebesicherung, Art.-Nr. HR130002, HR130003, nicht im Lieferumfang enthalten) an der Welle montiert ist.
- Die Hinderniserkennung der Motoren verfügt über eine Rückstellfunktion, d.h. der Behang senkt sich soweit, bis sämtliche Zwischenräume der abgewickelten Stäbe geschlossen sind und dann stoppt der Motor. Unmittelbar nach der Erkennung eines Hindernisses fährt der Motor den Behang soweit aufwärts, bis das Hindernis vollständig entlastet ist und die Anschlagschiene des Behanges sich in sicherem Abstand zum Hindernis befindet.

### 8. Einstellung der Endlagen



**Wichtig!** - Damit der Funkmotor bedient werden kann, muss zunächst wie unter "Bedienung der HREF/HREFL und HREFBH-Motoren per Funk" und dann unter "Einlernen des Masterkanals" (siehe 9.1) beschrieben vorgegangen werden.



**Wichtig!** - Führen Sie vorab einen Probelauf des Motors durch, ohne dass der Rollladenpanzer montiert ist. Stellen Sie sicher, dass der Motor sich in die gewünschten Laufrichtungen bewegt! Ansonsten führen Sie die unter "Bedienung der HREF/HREFL und HREFBH-Motoren per Funk" beschriebene Funktion "Drehrichtung wechseln" (siehe 9.2) durch.

**Hinweis!** - Vor dem Einlernen den gewünschten Kanal wählen. Zuerst Netzspannung einschalten. War die Spannung bereits eingeschaltet, muss der Motor zunächst ca. 10 Sekunden spannungsfrei geschaltet werden. Anschließend kann nach dem Einschalten das Einlernen durchgeführt werden. Ist das Einlernen vollständig durchgeführt, kann der Motor mit dem eingelernten Kanal des Senders bedient werden. Überprüfen Sie nach dem Einlernen die Drehrichtung des Motors und ggf. Drehrichtung wechseln (siehe 9.2). Der Empfänger des Motors kann Signale von bis zu 15 verschiedenen Senderkanälen verarbeiten.

## 8.1 Montage des Rollladenpanzers

Montieren Sie den Rollladenpanzer fachgerecht mit Befestigungsfedern (nicht im Lieferumfang enthalten) an der Wickelwelle. Führen Sie die Befestigungsfedern in den obersten Stab des Rollladenpanzers ein und befestigen Sie die Federn in den rechteckigen Löchern der Wickelwelle,

- bei Sicherungs-/Befestigungsfedern, Art.-Nr. HR144160 und HR144200 ist der maximale Abstand zwischen den Verbindern 40 cm,
- bei starren Wellenverbindern (Hochschiebesicherungen), Art.-Nr. HR130002 und Art.-Nr. HR130003 ist der maximale Abstand zwischen den Verbindern 80 cm.

um eine gleichmäßige Verteilung der Zugkräfte zu gewährleisten.

Wichtig! - Der oberste Stab des Behanges sollte möglichst nicht vollständig über den Einlauftrichter hinausragen.



**Achtung!** – Nehmen Sie niemals Bohrungen/Verschraubungen zur Befestigung des Rollladen an der Welle vor. Verbinden Sie den Behang und die Welle ausschließlich mit geeigneten Wellenverbindern. Bohrer/Schrauben können den Motor beschädigen. Sind der Motoroder auch nur Teile des Motors beschädigt, so darf der Motor nicht in Betrieb genommen werden. Bei Nichtbeachtung sind Folgeschäden nicht auszuschließen.

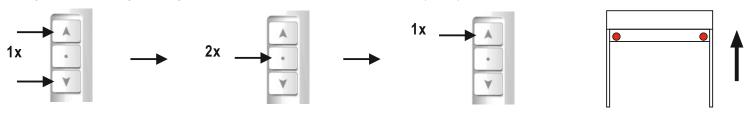


**Achtung!** – Der Rollladenpanzer kann während des Wickelvorgangs bei Kontakt erhebliche Personen- und/oder Sachschäden hervorrufen. Es ist stets Sichtkontakt zu dem sich bewegenden Behang zu halten.

## 8.2 Manuelle Einstellung der Endlagen am Motortyp HREF/HREFL und HREFBH

### Obere Endlage

Bewegen Sie den Behang bis zum gewünschten Punkt und führen dann die Schritte 1.) bis 3.) durch.



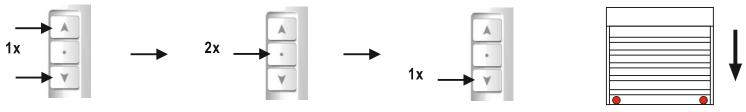
- Drücken Sie die Auf- u. Ab-Taste des Senders gleichzeitig 1x.
- 2) Drücken Sie die die Stopp-Taste 2x innerhalb 10 Sekunden.
- Drücken Sie die Auf-Taste 1x und der Motor bestätigt durch kurzes Bewegen in beide Richtungen.
   Der Punkt ist jetzt als obere Endlage gespeichert.



**Wichtig!** - Es können Temperaturunterschiede (Winter – Sommer) auf den Rollladenpanzer einwirken. Daher ist die obere Endlage mit 2 – 3 cm "Luft" einzustellen.

## **Untere Endlage**

Bewegen Sie den Behang bis zum gewünschten Punkt und führen dann die Schritte 1.) bis 3.) durch.



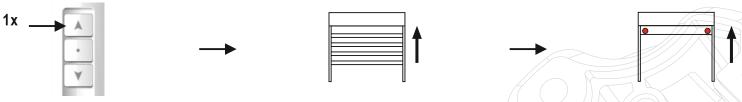
- Drücken Sie die Auf- u. Ab-Taste des Senders gleichzeitig 1x.
- Drücken Sie die die Stopp-Taste 2x innerhalb 10 Sekunden.
- Drücken Sie die Ab-Taste 1x und der Motor bestätigt durch kurzes Bewegen in beide Richtungen.
   Der Punkt ist jetzt als untere Endlage gespeichert.

## 8.3 Automatische Einstellung der Endlagen am Motortyp HREFBH

Wichtig! - Für die automatische Endlageneinstellung müssen am Behang Anschlagstopper oder eine Anschlagschiene vorhanden sein. Andernfalls wird der Behang bei der oberen Endlage in den Kasten gezogen.

**Hinweis!** - Die automatische Endlageneinstellung ist nur mit leerem Endlagenspeicher möglich. Löschen Sie ggf. den Endlagenspeicher mit der Funktion "Endlagen löschen" (siehe 9.7)

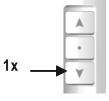
## Obere Endlage



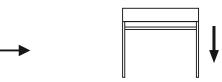
) Auf-Taste drücken

- Der Behang muss sich jetzt in Richtung Aufwärts bewegen.
- 3) Erreichen die Stopper des Behangs den obersten Punkt, stoppt der Motor und Speichert diesen Punkt so, dass zwischen dem Stopper und obersten Punkt etwas "Luft" bleibt. Dieser Punkt ist jetzt die obere Endlage.

## **Untere Endlage**



) Ab-Taste drücken



2) Der Behang muss sich jetzt in Richtung Abwärts bewegen.



 Erreicht der Behang den untersten Punkt und alle Stäbe liegen aufeinander, stoppt der Motor und speichert diesen Punkt. Dieser Punkt ist jetzt die untere Endlage.

## 9. Bedienung der HREF/HREFL und HREFBH-Motoren per Funk

Nur mit Handfunksender HR120026A, HR120028A, HR12029A, HR120030A, HR120032WA, HR120038A, HB- und HG-Serie möglich!

#### 9.1 Einlernen des Masterkanals

**Hinweis!** - Das hier beschriebene Einlernen ist nicht möglich, wenn zu dem Motor bereits ein Sender-Code eingelernt ist. In diesem Fall den Motor ausschalten und 3x wieder einschalten - lassen Sie zwischen dem Aus- und Einschalten jeweils 3 Sek. verstreichen und nachdem Einschalten muss sich der Motor kurz in beide Richtungen bewegen:

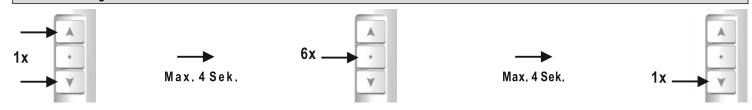
Aus, 3 Sek. - 1. Ein, beide Richtungen - Aus, 3 Sek. - 2. Ein, beide Richtungen - Aus, 3 Sek. - 3. Ein, beide Richtungen

danach wie folgt vorgehen:



- Nach dem Einschalten bewegt sich der Motor kurz in beide Richtungen
- Drücken Sie die Auf- u. Ab-Taste des Senders gleichzeitig 1x
- 3) Drücken Sie jetzt die Stopp-Taste 1x. Der Motor bestätigt durch kurzes Bewegen in beide Richtungen und kann jetzt mit dem Sender bedient werden.

## 9.2 Drehrichtung wechseln



- Drücken Sie die Auf- u. Ab-Taste des Senders A gleichzeitig 1x und anschließend die Stopp-Taste 6x innerhalb 10 Sekunden.
- Drücken Sie jetzt die Ab-Taste des Senders 1x. Der Motor bestätigt durch kurzes Bewegen in beide Richtungen. Der Motor bewegt sich jetzt in umgekehrter Drehrichtung.

#### 9.3 Senderkanal hinzufügen

Soll der Motor mit Kanälen weiterer Handfunksender bedient werden, so ist das Hinzufügen von weiteren Kanälen nur mit dem Masterkanal möglich. Bis zu 14 weitere Kanäle können hinzugefügt werden. Bitte wie in der Abb. unten beschrieben vorgehen. Der Masterkanal wird hier mit A und der hinzuzufügende Kanal mit B bezeichnet. Achten Sie bitte darauf, dass zwischen den einzelnen Schritten nicht mehr als 4 Sekunden vergehen. Ansonsten muss der gesamte Vorgang von Beginn an wiederholt werden. Bei Mehrfachbelegungen empfehlen wir zur besseren Übersicht Notizen darüber anzulegen, mit welchem Kanal von welchem Handfunksender der jeweilige Motor zu bedienen ist.

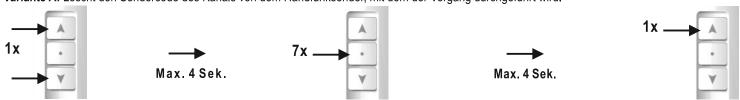
Wir empfehlen bei Gebrauch von mehreren Handfunksendern den Handfunksender mit dem Masterkanal / den Masterkanälen zu markieren.



- Drücken Sie die Auf- u. Ab-Taste des Senders A gleichzeitig
   1x und anschließend die Stopp-Taste 8x innerhalb 10 Sekunden.
- 2) Drücken Sie jetzt die Auf- u. Ab-Taste des Senders B 1x und anschließend die Stopp-Taste 1x. Der Motor bestätigt durch kurzes Bewegen in beide Richtungen und kann jetzt auch mit Sender B bedient werden.

### 9.4 Sendercode löschen - 2 Varianten

Variante A: Löscht den Sendercode des Kanals von dem Handfunksender, mit dem der Vorgang durchgeführt wird.



- 1) Drücken Sie die Auf- u. Ab-Taste des Senders gleichzeitig 1 x und anschließend die Stopp-Taste 7x innerhalb 10 Sekunden.
- Drücken Sie jetzt die Auf-Taste des Senders 1x. Der Motor bestätigt durch kurzes Bewegen in beide Richtungen und kann jetzt nicht mehr mit diesem Kanal des Handfunksenders bedient werden.

Variante B: Löscht alle Sendercodes die mit dem betreffenden Kanal im Zusammenhang stehen - also eingelernte und auch übertragene Sendercodes. Der Motor kann danach nicht mehr bedient werden und muss neu eingelernt werden.



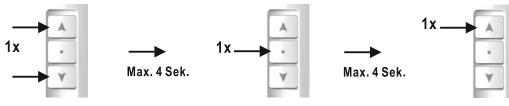
Drücken Sie die Auf- u. Ab-Taste des Senders gleichzeitig 1x und anschließend die Stopp-Taste 6x innerhalb 10 Sekunden.

- 1x A
- Drücken Sie jetzt die Auf-Taste des Senders 1x. Der Motor bestätigt durch kurzes Bewegen in beide Richtungen und kann jetzt nicht mehr mit dem Sender bedient werden.

## 9.5 Schrittfunktion - Motor kann Schritt für Schritt bewegt werden. Das ist insbesondere bei der manuellen Endlageneinstellung hilfreich.

### Schrittfunktion aktivieren

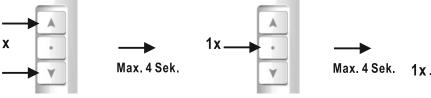
 Drücken Sie die Auf- u. Ab-Taste des Senders gleichzeitig 1x und anschließend die Stopp-Taste 1x innerhalb 4 Sekunden.



2) Drücken Sie jetzt die Auf-Taste des Senders 1x. Der Motor bestätigt durch kurzes Bewegen in beide Richtungen und kann jetzt in beide Richtungen mit der Schrittfunktion bedient werden. Wird die Auf- oder Ab-Taste 3 Sekunden lang gedrückt, so bewegt sich der Motor wieder kontinuierlich. Jedoch wird die Schrittfunktion dadurch nicht deaktiviert.

#### Schrittfunktion deaktivieren

 Drücken Sie die Auf- u. Ab-Taste des Senders gleichzeitig 1x und anschließend die Stopp-Taste 1x innerhalb 4 Sekunden.

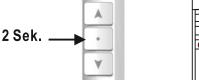


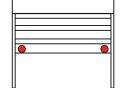
2) Drücken Sie jetzt die Ab-Taste des Senders 1x. Der Motor bestätigt durch kurzes Bewegen in beide Richtungen und kann jetzt mit der Schrittfunktion nicht mehr bedient werden.

## 9.6 Zwischen-Stopp - Funktion

Der Zwischenstopp ist zwischen beiden Endlagen individuell einstellbar und kann jederzeit an den veränderten Bedarf (z.B. tiefstehende Sonne) angepasst werden.







 Behang zum gewünschten Punkt bewegen und stoppen. Direkt anschließend 4x Stopp drücken. Motor bestätigt durch kurzes bewegen in beide Richtungen.  Der Behang lässt sich nun von den beiden Endlagen aus oder auch von jeder anderen Position zwischen den Endlagen an den gespeicherten "Zwischen-Stopp" bewegen. Halten Sie dazu 2 Sek. die Stopp-Taste gedrückt.

Zum Ändern/Anpassen des "Zwischen-Stopps" muss, wie oben beschrieben, vorgegangen werden: Gewünschte Position anfahren, stoppen und 4x Stopp drücken.

**Wichtig! -** Wurde der "Zwischenstopp" einmal angewendet, kann die Position lediglich noch verändert werden. Es ist keine separate Löschfunktion verfügbar. Ein Löschen ist ausschließlich mit der Funktion "Endlagen löschen" möglich. Zu beachten ist, dass dann natürlich auch die Endlagen gelöscht sind und neu eingestellt werden müssen.

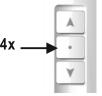
#### 9.7 Endlagen löschen

Beide Endlagen können unabhängig von der Position des Behanges jederzeit gelöscht werden.

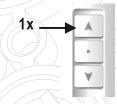
## Obere Endlage











1) Drücken Sie die Aufu. Ab-Taste des Senders gleichzeitig 1x. 2) Drücken Sie die die Stopp-Taste 4x innerhalb von 10 Sekunden

 Drücken Sie jetzt die Auf-Taste des Senders 1x. Der Motor bestätigt durch kurzes Bewegen in beide Richtungen. Die obere Endlage ist jetzt gelöscht.

#### **Untere Endlage**

Das Löschen der unteren Endlage erfolgt bis auf Schritt 3) analog dem Löschen der oberen Endlage. Drücken Sie in Schritt 3) die Ab-Taste.

#### 10. Probelauf/Verändern der Endlagen

Lassen Sie den Rollladen in beide Richtungen laufen und stellen Sie dadurch sicher, dass die Endabschaltung den Motor an den zuvor eingestellten Endlagen abschaltet.



Thermoschutz! Die Rohrmotoren sind für den Kurzzeitbetrieb (ca. 4 Min., siehe techn. Daten) ausgelegt.

Das Überschreiten dieser Zeit oder häufiges Umschalten führen zur Erwärmung und der Thermoschutz schaltet den Motor ab. Lassen Sie den Motor in diesem Fall ca. 20 Min. abkühlen.

**Achtung!** - Bereits nach kurzem Dauerbetrieb (ca. 1 Min.) erhitzt sich der Motor im Bereich des Antriebs auf etwa 50°C und bis zur Abschaltung nach ca. 4 Min. kann sich die Oberfläche bis ca. 100°C erhitzen. Lassen Sie den Motor abkühlen, ansonsten besteht beim Berühren des Motormantelrohres Verbrennungsgefahr.

-9-

#### Verändern der Endlagen

Gehen Sie wie unter "Obere Endlage" und "Untere Endlage" beschrieben vor.

#### 11. Ratschläge für die Fehlersuche

#### Der Antrieb hebt bzw. senkt den Rollladen nicht, startet zu langsam oder mit lauten Geräuschen.

Ursache: Die Anschlüsse sind nicht korrekt.

Lösung: Überprüfen der Anschlüsse
Ursache: Falsche Installation oder Überlastung.

Lösung: Überprüfen der Installation, der Rollladenlast und der Rollladenführung.

### Der Rollladen stoppt während des Hebens oder Senkens.

Ursache: Erreichen der eingestellten Endlage.
Lösung: Endlagen erneut nach Anleitung setzen.
Ursache: Sicherheitsbetriebsdauer überschritten (4 Min.)
Lösung: Lassen Sie den Rohrmotor ca. 20 Minuten abkühlen.

#### Der Motor bewegt sich nicht

Ursache: Die Netzspannung ist ausgefallen oder die Batterie des Handfunksenders ist zu schwach oder leer.

Lösung: Sicherung prüfen und ggf. einschalten. Lassen Sie durch eine qualifizierte Fachkraft prüfen, ob die Versorgungsspannung (230 V)

anliegt und deren Leitungen korrekt verbunden sind. Beachten Sie besonders die Angaben zu den unzulässigen Anschlussarten.

Überprüfen der Installation. Batterie des Handfunksenders ggf. tauschen.

#### Der Rohrmotor stoppt bei Einstellarbeiten und Probelauf nicht

Ursache: Der Adapter ist möglicherweise vom Endlagenring am Antriebskopf abgerutscht.

Lösung: Prüfen Sie, ob der Adapter bündig vor dem Antriebskopf sitzt und vollständig in der Wickelwelle steckt. Schieben Sie den

Adapter wieder bündig vor den Antriebskopf und schieben Sie die Wickelwelle vollständig auf den Adapter. Stellen Sie ggf.

die Endlagen neu ein; siehe unter "Einstellung der Endlagen".

Ursache: Walzenkapsel nicht fixiert oder Wickelwelle zu kurz.

Lösung: Walzenkapsel fixieren oder passende Rollladenwelle einsetzen.

#### Der Rohrmotor bleibt im Normalbetrieb zwischen den Endlagen stehen

Ursache: Der Thermoschutz hat angesprochen.

Lösung: Den Motor ca. 20 Minuten abkühlen lassen. Der Fehlerstromschutzschalter (FI) des Stromkreises hat ausgelöst.

Schalten Sie ihn wieder ein oder ziehen Sie ggf. eine Elektrofachkraft hinzu.

#### Der Rollladen bleibt bei der Aufwärtsbewegung stehen.

Ursache: Die Blockiererkennung hat angesprochen: Rollladen auf der Fensterbank festgefroren bzw. Blockierung im Führungsprofil.

Lösung: Beseitigung von Blockierungen oder ggf. Vereisung. Rollladen in Abwärtsrichtung freifahren.

## Der Rollladen bleibt bei der Abwärtsbewegung ohne erkennbares Hindernis stehen.

Ursache: Die Hinderniserkennung hat angesprochen: Rollladen auf lot- und waagerechte Montage prüfen bzw. Hindernis im Führungsprofil.

Lösung: Beseitigung von Hindernissen und Ungenauigkeiten.

#### 12. Wartung

Generell ist der Motor für sich wartungsfrei. Jedoch sollte beachtet werden, dass andere in der gesamten Anlage eingebaute Teile einem Verschleiß unterliegen können. Daher ist die Anlage regelmäßig auf unzureichende Ausgeglichenheit oder auf Hinweise von Verschleiß sowie beschädigte Kabel und Federn ggf. zu überprüfen.

## 13. Technische Daten

ArtNr.		HREFL4005-28	HREF4013-14	HREF6020-17 HREF6020-17-ST*	HREF6020-17-FP* HREF6020-17-FS*	HREF6020-28	HREF6030-17
Motorlänge o. Lager	[mm]	570	575	575	575	600	605
Motordurchmesser	[mm]	35	35	45	45	45	45
Nennspannung	[V]/[Hz]	230/50	230/50	230/50	230/50	230/50	230/50
Nennleistung	[W]	121	155	203	203	244	226
Nenndrehmoment	[Nm]	5	13	20	20	20	30
Max. Last	[kg]	11	29	45	45	45	68
Leerlaufdrehzahl	[min <sup>-1</sup> ]	28	14	17	17	28	17
Stromaufnahme	[A]	0,53	0,68	0,84	0,84	1,06	0,95
Betriebsdauer	[min]	4	4	4	4	4	4
Anzahl der Adern		3	3	3	3	3	3
Aderquerschnitt	[mm²]	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75
Motorschutz, Iso-Klasse		Н	H	Н	H	H	H
Schutzklasse		1	Ī			1	1
Schutzklasse n. VDE 700		IP44	IP44	IP44	IP44	IP44	IP44
Kabellänge	[m]	2	2	2	2	2	2
Endschalterbereich	[U]	∞	∞	 ∞	∞	<u>∞</u>	∞
8-Kantwelle 40 mm	[-]		<b>✓</b>				
8-Kantwelle 60 mm			•	<b>✓</b>			<b>√</b>
Rundwelle 50 mm		<b>✓</b>		•			•
Rundwelle 54 mm (nur FP/FS)		•			<b>✓</b>		
Rundwelle 60 mm					•	<b>✓</b>	
Funkfrequenz	[MHz]	433,92	433,92	433,92	433,92	433,92	433,92
Schalldruckpegel	[db(A)]	< 70	< 70	< 70	< 70	< 70	< 70
. ,	L ( /J				HREFBH6010-13-FP*	HREFBH6020-17	
ArtNr.		HREFBH4010-14	HREFBH4013-14	HREFBH6010-13 HREFBH6010-13-ST*		HREFBH6020-17-ST*	HREFBH6020-17-FP HREFBH6020-17-FS
Motorlänge o. Lager	[mm]	570	570	575	615	575	615
Motordurchmesser	[mm]	35	35	45	45	45	45
Nennspannung	[V]/[Hz]	230/50	230/50	230/50	230/50	230/50	230/50
Nennleistung	[W]	116	116	136	136	203	203
Nenndrehmoment	[Nm]	10	13	10	10	20	20
Max. Last	[kg]	23	29	23	23	45	45
Leerlaufdrehzahl	[min <sup>-1</sup> ]	14	13	13	13	17	17
Stromaufnahme	[A]	0,49	0,49	0,60	0,60	0,84	0,84
Betriebsdauer	[min]	4	4	4	4	4	4
Anzahl der Adern		3	3	3	3	3	3
Aderquerschnitt	[mm²]	0,75	0,75	0,75	0,75	(0,75)	0,75
Motorschutz, Iso-Klasse		Н	H	Н	Н		Н
Schutzklasse			Ì		No.		
Schutzklasse n. VDE 700		IP44	IP44	IP44	IP44	IP44	IP44
Kabellänge	[m]	2	2	2	2	2	2
Endschalterbereich	[U]	∞	∞	<u>∠</u>	$\infty$	00	<u>~</u>
8-Kantwelle 40 mm	[~]	<b>√</b>	<u> </u>				
8-Kantwelle 60 mm		*	▼		7///		
Rundwelle 54 mm (nur FP/FS)				<b>*</b>			1
Funkfrequenz	[MHz]	433,92	433,92	433,92	433,92	433,92	433,92
Schalldruckpegel		< 70	< 70	< 70	< 70	433,92 < 70	433,92 < 70
ochaliuruckpeger	[db(A)]	10	<b>\10</b>	10	10	100	- 10

<sup>\*</sup> Die Länge des Kabels mit dem Stecker beträgt 0,15 m und des Kabels mit der Buchse 1,85 m. Beide Maße verstehen sich inkl. Stecker bzw. Buchse.

#### 14. Garantie

- Wir gewähren ab Verkaufsdatum 5 Jahre Garantie auf einwandfreie Funktion.
- Die Garantieleistung umfasst den wertgleichen und kostenlosen Ersatz oder ggf. die Reparatur des defekten Rohrmotors.
- Die Garantieabwicklung erfolgt generell über den Verkäufer (Rechnungssteller).
- Die Garantieleistung ist für Defekte und Schäden jeglicher Art ausgeschlossen, welche durch Nichtbeachtung dieser Anleitung und der Sicherheitshinweise, dem fehlerhaften Einbau und Anschluss, dem nicht bestimmungsgemäßen Gebrauch sowie falscher Bedienung und unsachgemäßem Transport entstehen. Abnutzung und Verschleiß sowie Schäden dadurch, sind ebenso von den Garantieleistungen ausgeschlossen.
- Schaden dadurch, sind ebenso von den Garantieleistungen ausgeschlossen.
  Die Garantieleistung umfasst nicht die Kosten für den Aus- und Einbau sowohl bei Austausch des defekten Rohrmotors als auch bei dessen Reparatur vor Ort.
  Die gesetzlichen Bestimmungen bleiben von diesen Garantiebedingungen unberührt.
- · Es gelten die allgemeinen Geschäftsbedingungen



## 15. EU Konformitätserklärung

Hiermit erklären wir, dass die nachfolgend bezeichneten Produkte

Rohrmotoren mit Funkempfänger, Endlagen elektronisch per Funk einstellbar

HREFL4005-28 HREF4013-14 HREF6020-17 HREF6020-17-ST HREF6020-17-FP HREF6020-17-FS HREF6020-28 HREF6030-17	121 W 155 W 203 W 203 W 203 W 203 W 244 W 226 W	5 Nm 13 Nm 20 Nm 20 Nm 20 Nm 20 Nm 20 Nm 30 Nm	HREFBH4010-14 HREFBH4013-14 HREFBH6010-13 HREFBH6010-13-ST HREFBH6010-13-FP HREFBH6020-17 HREFBH6020-17-ST HREFBH6020-17-FP HREFBH6020-17-FS	116 W 116 W 136 W 136 W 136 W 136 W 203 W 203 W 203 W 203 W	10 Nm 13 Nm 10 Nm 10 Nm 10 Nm 10 Nm 20 Nm 20 Nm 20 Nm 20 Nm
--	--	---	--	--	--

den nachfolgend aufgeführten EU-Richtlinien entsprechen:

Niederspannungsrichtlinie2014/35/EUMaschinenrichtlinie2006/42/EGR&TTE Richtlinie1999/5/EG

Angewandte harmonisierte Normen: DIN EN 60335-1, DIN EN 60335-2-97, DIN EN 62233, DIN EN 55014-1, DIN EN 55014-2, DIN EN 300 220-1 DIN EN 300 220-2

Waldbröl, 12.04.2018

Dipl.-Kfm. Göran Walter (Geschäftsführer)

#### Contents

2.       Functions of motor type HREF/HREFL and HREFBH       S. 15         3.       Assembly information       S. 15         4.       Assembling the tubular motor       S. 15         4.1       Assembling the brackets       S. 15         4.2       Placing the tubular motor in the winding shaft       S. 15         4.2       Placing the tubular motor in the winding shaft       S. 16         4.3       Mounting the motor on the brackets       S. 16         5.       Safety information: Connection to an electrical network       S. 16         6.       Electrical connection       S. 16         7.       Notes for the obstacle detection       S. 16         8.       Adjustment of the brackets       S. 17         8.       Adjustment of the Imit positions       S. 17         8.       Automatic adjustment of the Imit positions on motor type HREF/HREFL and HREFBH       S. 18         8.       Automatic adjustment of the Imit positions on motor type HREFBH       S. 18         9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.       Programming of the master channel       S. 19         9.       Add channel       S. 19         9.       Delete emitter code       S. 19         9. <t< th=""><th>1.</th><th>General safety information</th><th>S. ´</th><th>14 1</th></t<>	1.	General safety information	S. ´	14 1
4.       Assembling the tubular motor.       S. 15         4.1       Assembling the brackets       S. 15         4.2       Placing the tubular motor in the winding shaft       S. 15         4.3       Mounting the motor on the brackets.       S. 16         5.       Safety information: Connection to an electrical network       S. 16         6.       Electrical connection       S. 16         7.       Notes for the obstacle detection.       S. 17         8.       Adjustment of the limit positions       S. 17         8.1       Installation of the roller shutter       S. 17         8.2       Manual adjustment of the limit positions on motor type HREF/HREFL and HREFBH       S. 18         8.3       Automatic adjustment of the limit positions on motor type HREFBH       S. 18         9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.1       Programming of the master channel       S. 19         9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.0       Intermediate stop function       S. 20         9.0       Delete limit positions <td>2.</td> <td>Functions of motor type HREF/HREFL and HREFBH</td> <td>S. ´</td> <td>15</td>	2.	Functions of motor type HREF/HREFL and HREFBH	S. ´	15
4.       Assembling the tubular motor.       S. 15         4.1       Assembling the brackets       S. 15         4.2       Placing the tubular motor in the winding shaft       S. 15         4.3       Mounting the motor on the brackets.       S. 16         5.       Safety information: Connection to an electrical network       S. 16         6.       Electrical connection       S. 16         7.       Notes for the obstacle detection.       S. 17         8.       Adjustment of the limit positions       S. 17         8.1       Installation of the roller shutter       S. 17         8.2       Manual adjustment of the limit positions on motor type HREF/HREFL and HREFBH       S. 18         8.3       Automatic adjustment of the limit positions on motor type HREFBH       S. 18         9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.1       Programming of the master channel       S. 19         9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.0       Intermediate stop function       S. 20         9.0       Delete limit positions <td>3.</td> <td>Assembly information</td> <td>S. ′</td> <td>15</td>	3.	Assembly information	S. ′	15
4.2       Placing the tubular motor in the winding shaft	4.			
5.       Safety information: Connection to an electrical network       S. 16         6.       Electrical connection       S. 16         7.       Notes for the obstacle detection       S. 17         8.       Adjustment of the limit positions       S. 17         8.1       Installation of the roller shutter       S. 17         8.2       Manual adjustment of the limit positions on motor type HREF/HREFL and HREFBH       S. 18         8.3       Automatic adjustment of the limit positions on motor type HREFBH       S. 18         9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.1       Programming of the master channel       S. 19         9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.<	4.1	Assembling the brackets	S. ´	15
5.       Safety information: Connection to an electrical network       S. 16         6.       Electrical connection       S. 16         7.       Notes for the obstacle detection       S. 17         8.       Adjustment of the limit positions       S. 17         8.1       Installation of the roller shutter       S. 17         8.2       Manual adjustment of the limit positions on motor type HREF/HREFL and HREFBH       S. 18         8.3       Automatic adjustment of the limit positions on motor type HREFBH       S. 18         9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.1       Programming of the master channel       S. 19         9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.<	4.2	Placing the tubular motor in the winding shaft	S. ´	<b>15</b> 1
5.       Safety information: Connection to an electrical network       S. 16         6.       Electrical connection       S. 16         7.       Notes for the obstacle detection       S. 17         8.       Adjustment of the limit positions       S. 17         8.1       Installation of the roller shutter       S. 17         8.2       Manual adjustment of the limit positions on motor type HREF/HREFL and HREFBH       S. 18         8.3       Automatic adjustment of the limit positions on motor type HREFBH       S. 18         9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.1       Programming of the master channel       S. 19         9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.<	4.3	Mounting the motor on the brackets	S. ´	16
7.       Notes for the obstacle detection	5.	Safety information: Connection to an electrical network	S. ′	16
8.       Adjustment of the limit positions       S. 17         8.1       Installation of the roller shutter       S. 17         8.2       Manual adjustment of the limit positions on motor type HREF/HREFL and HREFBH       S. 18         8.3       Automatic adjustment of the limit positions on motor type HREFBH       S. 18         9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.1       Programming of the master channel       S. 19         9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23	6.	Electrical connection	S. ′	161
8.1       Installation of the roller shutter       S. 17         8.2       Manual adjustment of the limit positions on motor type HREF/HREFL and HREFBH       S. 18         8.3       Automatic adjustment of the limit positions on motor type HREFBH       S. 18         9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.1       Programming of the master channel       S. 19         9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23	7.	Notes for the obstacle detection	S. ´	17
8.2       Manual adjustment of the limit positions on motor type HREF/HREFL and HREFBH       S. 18         8.3       Automatic adjustment of the limit positions on motor type HREFBH       S. 18         9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.1       Programming of the master channel       S. 19         9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23	8.			
8.3       Automatic adjustment of the limit positions on motor type HREFBH       S. 18         9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.1       Programming of the master channel       S. 19         9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23	8.1	Installation of the roller shutter	S. ′	17
9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.1       Programming of the master channel       S. 19         9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23	8.2	Manual adjustment of the limit positions on motor type HREF/HREFL and HREFBH	S. ′	18
9.       Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series       S. 18         9.1       Programming of the master channel       S. 19         9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23	8.3	Automatic adjustment of the limit positions on motor type HREFBH	S. ′	18
9.2       Change rotation direction       S. 19         9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23	9.	Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH series	S. ′	18
9.3       Add channel       S. 19         9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23	-			
9.4       Delete emitter code       S. 19         9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23	9.2			
9.5       Step function       S. 20         9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23				
9.6       Intermediate stop function       S. 20         9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23				
9.7       Delete limit positions       S. 20         10.       Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23				
10. Test run / Adjusting limit positions       S. 20         11. Troubleshooting       S. 21         12. Maintenance       S. 21         13. Technical Data       S. 22         14. Warranty       S. 23	9.6			
11.       Troubleshooting       S. 21         12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23				
12.       Maintenance       S. 21         13.       Technical Data       S. 22         14.       Warranty       S. 23		Test run / Adjusting limit positions	S. 2	20 1
13. Technical Data       S. 22         14. Warranty       S. 23	11.			
14. Warranty	12.			
	13.			
15. EU Declaration of Conformity	14.		S. 2	23
	15.	EU Declaration of Conformity	S. 2	23

### Scope of supply (without illustration)

- 1 Tubular motor
- 2 Crown adapter for octagonal shaft 40 or 60 mm pre-assembled or crown adapter for round shaft 54 mm – pre-assembled (Only FP/FS types)
  - or crown adapter for round shaft 50 mm pre-assembled
- 3 Drive adapter für octagonal shaft 40 or 60 mm pre-assembled or drive adapter for round shaft 54 mm pre-assembled (Only FP/FS types)
- or drive adapter for round shaft 50 mm pre-assembled
- 4 Connection cable, plug/socket (Only FP/FS types)
- 5 User manual

Components and other elements, which are mentioned in this manual and are not included in the scope of delivery as mentioned, must be ordered separately or must be provided by the customer.

For service please contact your dealer.

If you have any queries regarding technical assistance, please contact us at: support@heicko.de

heicko e-ast GmbH Käthe-Kollwitz-Straße 15 D-51545 Waldbröl

© heicko 2018— Duplication and reproduction of images, text and any other content, for anything other than purely private purposes requires our express written consent. We reserve the right to exercise our legal rights, to prevent the illegal use of the enclosed content.

This user manual is the original user manual in the English language, translated from the original user manual in German.

User manuals as well as other useful information regarding tubular motors and accessories can be found on our website www.heicko.de.

Subject to technical changes, printing errors and mistakes. Photos and other illustrations are not binding. Illustrations may vary from actual product depending on type and model.

#### Dear Customers,

Thank you for choosing a quality product from heicko e-ast GmbH. We appreciate your trust.

Our tubular motors enable the electromechanical operation of roller shutter systems easily and cost-effectively.

Our tubular motors are developed and produced with a high degree of quality and reliability. Furthermore, our robust tubular motors are maintenance-free and offer a long life span.

#### Conformity

This product fulfills the requirements of the valid European and national guidelines and laws.

Relevant documents of conformity are available. The EU declaration of conformity is given on page 23 of this manual.

#### Important! - The user manual

This manual describes the installation, the electrical connection and operation of the listed tubular motors on page 22.

Please read the instructions carefully and follow the safety instructions before starting to work with the motor.

Please retain this manual and hand it over to the staff for electrical installation, and the user. In case of change of ownership, please hand over the manual to the subsequent owner. This manual is also part of the warranty conditions.

Installation as well as connection to an electrical network has to be carried out by qualified staff.

Pay attention to our warranty information on page 23.

#### Important! - Explanation of symbols





#### Safety and proper functioning of the product

Be aware of actions which might lead to injuries or damages. These instructions must be observed and followed.



Do not dispose electrical and electronic products with your domestic waste!

For disposal use "electrical / electronic junk" collection points offered by local authorities or disposal services.

## 1. General safety information



#### When working on electrical installations, there is an immediate danger to life because of an electric shock!

- The mains connection of the tubular motor and each work on electrical systems must be carried out by an authorized and qualified member of staff.
- Ensure the lines are voltage-free, before any assembly or connection-related work.



#### Disregarding this advice is life threatening!

- The relevant regulations for installations in humid areas must be followed.
- When used in humid environment, DIN VDE 0100, part 701 and 702 must be followed. These regulations contain compulsory precautions.



#### Using defective devices can endanger persons and incur material damage.

- Ensure that the drive and power cable are in perfect condition.
- Never use defective or damaged devices.
- If you notice damage on the equipment or lead, please contact your dealer.



#### A risk of injury exists if the device is not used for the intended purposes, as described in the user manual.

- Responsible personnel should be informed of the safety instructions.
- Personnel should keep a safe distance away from the moving roller-shutters.
- Children should be kept under supervision and playing with the controls should be prevented at all times. Remote controls should not be left within reach of children.
- All cleaning work should only be carried out once the roller-shutter and/or the awning have been disconnected from the power supply.



The DIN EN 13659 specifies that the roller-shutter should comply with the requirements laid out in EN 12045. In particular, it states that the extension speed of the roller-shutter should not exceed 0.2m/s over the last 0.4 m.

#### Intended use

Our tubular motors are exclusively designed for opening and closing of roller shutters and awnings. Please follow the operating instructions.

#### Requirements

- The motor cable must be laid and connected to the junction box through the tube, according to local electrical standards.
- Only use original components and accessories provided by the manufacturer.
- The installation site must have access to a fused electrical connection of 230 V/50 Hz at all times.
- In the permanent electrical installation, an approved isolating device must be installed, which safely disconnects each pole with a contact gap of at least 3 mm from the power supply.
- The smallest possible shaft measurement (Ø or SW) for HREF40... is 40 mm and for HREF60... 54 mm.
- The smallest possible shaft measurement (Ø or SW) for HREFL40... is 50 mm.
- The smallest possible shaft measurement (Ø or SW) for HREFBH40... is 40 mm and for HREFBH60... 54 mm.
- Technical data as well as the mentioned values on the type batch of the rated torque and operating period need to be compatible with the specifications of the driven element (e.g. roller shutter, awning).

## 2. Functions of motor type HREF/HREFL and HREFBH

**HREF/HREFL:** With this motor type the limit positions are adjusted manually via radio control (see 8.2).

The HREF/HREFL series has a blockage resistance function. The function reacts if during the upwards movement the rollers encounter a strong opposing force, e.g. if they freeze in the window sill.

choodines a salaring opposing force, e.g. if they needed in the window sill.

**HREFBH:** With this motor type the limit positions are adjusted manually (see 8.2) or automatically (see 8.3). The HREFBH series has a blockage resistance function and a obstacle detection. The obstacle detection stops the motor in the downward movement if the

rods of the hanging close up after an obstacle had been recognized by the motor.

### 3. Assembly information

Important! - Please compare the input voltage and frequency requirements with the your local electric supply, before assembling

- Check package contents and compare with the scope of supply mentioned
- All assembly work related to the motor and the hanging is assumed to be carried out in a professional manner.
- · Before starting to install the tubular motor, all lines that are not needed, must be disassembled or switched off.
- Movable parts, located less than 2.5 m from the ground must be secured.
- If the tubular motor is controlled by a switch with a pre-set OFF setting, the switch needs to be installed within eyeshot of the tubular motor at a height of at least 1.5 m.
- The winding shaft must be mounted horizontally, with equal distances from the roller shutter rail guide! If the shaft is not mounted horizontally, it can lead to damage of the motor, the rail guide or the window. Furthermore malfunctions are possible.
- Before installing the motor, check the conditions of the hanging and the profiles and make sure that the conditions are met. Otherwise, it can not be ruled out that the hanging or separated interspaces do not close completely. In this case, there is no malfunction of the motor, but an unsatisfied mounting condition.
- The roller shutter box should have a built-in service hatch which should be easily accessible at all times. This means that the motor and ist connection cable as well as the hanging and the connecting parts between the motor and hangings are reachable in case of service or for maintenance purposes.

#### 4. Assembly of the tubular motor

The following assembly instructions are valid for default installations in conjunction with tubular motors and accessories (Page 13).

The motor head can be mounted on each side of the roller shutter box, left and right.

### 4.1 Assembly of the brackets

Please define the positions of both brackets in the roller shutter box.

Wind up the roller shutter completely on the shaft and measure the diameter of the roller shutter.

Important! - When installed, the rolled up roller shutter must be assembled vertically into the guide rail of the window.

#### Install the bracket depending on the type and site conditions.

Assemble the bracket in a way that the setting button (on the motors head) remains reachable for the limit setting on the motors head, and that the cable can be laid without any creases.



The brackets must be installed in a way that the longitudinal axis of the motor runs exactly horizontally and has exactly the same distances to the intake funnel of the roller shutter. A roller shutter that is not fitted correctly can block the drive and destroy it.

## Determine length of the winding shaft

- · Measure the distance between the brackets and the wall.
- Measure the roller shutter box and determine the length of the winding shaft needed. Customize winding shaft. Deburr inner and outer edges to prevent injuries and to ease installing the adapter.

## 4.2 Placing the tubular motor in the winding shaft

The adapters that match the shaft formats are pre-assembled in the scope of delivery. In case another adapter is needed, instructions on our website that describe the change of an adapter of our tubular motors are available.



The motor must not be striked with force into the winding shaft! This would only cause damage and render the warranty invalid.

Firstly, please place the motor with the side of the crown adapter in the shaft.

**Important!** - The motor needs to have sufficient space when using shafts with inward rabbets.

Afterwards press the winding shaft completely onto the adapter on the motors head.

**Important!** - Make sure that the adapter does not move off of the motors head while assembling, otherwise the adapter will malfunction.



Place the idler into the winding shaft. Afterwards put the ball bearing (not included in the scope of delivery) onto the axial pin of the idler.







## 4.3 Assembling the motor in the brackets

**Bracket** (not included in scope of supply)

Put the motors head into the bracket and secure the motor with the safety parts of the bracket to prevent axial displacement.

**Housing bearing** (not included in scope of supply)

Fix the other part of the winding shaft with the ball bearing inside the housing bearing. Adjust any inaccurateness through inserting or extracting of the idler.

- Secure idler with a screw to prevent axial displacement.
- The idler must be placed in a way that at least 2/3 of the idler are inside the winding shaft.

## 5. Safety instructions regarding connection to an electrical network



All work related to an electrical system carry risk to life (electric shock).

- The work on the mains supply of the tubular motor must only be performed by a qualified electrician.
- Disconnect all poles from the power line and secure the cables against unintentional reconnection.
- Disconnect the circuit from the mains voltage.
- Only perform any assembly or connection work if the circuit is disconnected from the mains voltage.



#### Risk of short circuit due to damaged cable.

Install electric cables in the roller shutter box properly so that it cannot be damaged due to moving parts.

Damage, short circuits and personal injury (electric shock) can be caused by damaged cables / wires. Therefore, if the cables are damaged, the device must be taken out of service immediately and may no longer be used.



According to DIN VDE 0700 a suitable isolating device shall be provided with fixed devices for each phase. As separators, circuit breakers (fuses) or RCD's can be used.



#### Risk of short circuit by water due to incorrect wiring.

When laying the connection cable, make sure that the cable is not laid directly perpendicular (going up) to the motor. This can lead to condensed water travelling along the cable and entering the motor. Create a cable loop which has its lowest part located below the motor. The loop has the effect of a drip edge. Hence, condensed water can drop outside of the dangerous area.

#### 6. Electrical connection

The power supply must be conform to the specifications. Lead the connection cable after assembly of the motor to the designated junction or switch box. In a flush mount box, the motor connecting cable is to be passed through a suitable conduit. A relocation of the motor connecting cable under plaster is not permitted without a tube.

The connection on the mains supply must only be performed by a qualified electrician.

Connection line of the motor – Colors of the wires and their significance

L = External conductor (brown)

N = Neutral conductor (blue)

PE = Protective conductor (green/yellow)

The operation is only possible with the following emitters: HR120026A, HR120028A, HR120029A, HR120030A, HR120032WA, HR120038A as well as HB- and HG-series.

The HREF/HREFL and HREFBH motors have no connection option for operation with a switch or pushbutton.

### Connection cable, plug / socket - only available with FP / FS types!

The plug part of the cable (shown in the illustrations on the left) is pre-installed on the motor and the socket part (shown in the illustrations on the right) is included in the scope of supply.

**Important!** - The 4-cored cable's wires colours brown, blue and green/yellow have the same meaning as described above. The outer conductor of the mains supply must be connected to the brown wire of the socket cable. The black wire in this matter has no function for the HREF / HREFL and the HREFBH motors. The non-insulated end of the black wire may need to be provided with a suitable clamp.

Both parts have a flattening in the interior as well as externally opposite arrows as protection against polarity reversal of the plug-in connection. The plug is equipped with a screw socket and a seal and the socket is threaded (see illustrations), which ensures that the connection is tightly closed and protected from penetrating moisture.

No electrician is required to connect or disconnect the plug and socket. This simplifies and shortens the work e.g. in a service case.



**Attention!** – If the cable, the plug connection or parts of the plug connection identify any kind of damage, the motor must not be connected or put into operation.



There may be a risk of injury or even risk to life!



- Make sure that the hangings are going smoothly. The inlet funnels and guide profiles must be free from any obstacles. Likewise, the connections between the rods must be installed so that the gap between the rods is closed by the weight of the upper rod. The joints and clearances must be clean and free of burrs.
- The function of the obstacle detection is only effective if the hanging is equipped with rigid backup / fixing springs (for example, rigid shaft connectors, item no. HR130002, HR130003, not included) is mounted on the shaft.
- The obstacle detection of the motor has a bounce-back function, this means that the hanging lowers until all the interstices of the unwound bars are closed and then the motor stops. Immediately after the detection of an obstacle, the motor winds up the hanging, until the obstacle is completely relieved and the stop rail of the hanging is at a safe distance to the obstacle.

### 8. Adjustment of the limit positions



**Important!** - To operate the motor, please follow instructions on "Radio operation of the HREF/HREFL and HREFBH-series" and "Programming of the master channel" (see 9.1).



**Important!** - Perform a trial run of the motor, without the shutter panel being mounted. Make sure that the motor moves in the desired rotation direction. Otherwise carry out the function "Change rotation direction" (see 9.2) described under "Radio operation of the HREF / HREFL and HREFBH series".

**Note!** - Select the desired channel before teaching. First switch on mains voltage. If the voltage has already been switched on, the motor must first be de-energized for approx. 10 seconds. Subsequently, the teach-in can be performed after switching on. If teaching is completed, the motor can be operated with the learned channel of the transmitter. After learning, check the rotation direction of the motor and, if necessary, change the rotation direction (see 9.2). The receiver of the motor can process signals from up to 15 different emitter channels.

## 8.1 Installation of the roller shutter

Mount the roller shutter properly with fixing springs (not included in the scope of supply) on the winding shaft. Insert the backup / fixing springs into the topmost slats of the roller shutter and secure the springs in the rectangular holes of the winding shaft,

- For backup / fixing springs, item no. HR144160 and HR144200 the maximum distance between the connectors is 40 cm,
- for rigid shaft connectors, item no. HR130002 and HR130003 the maximum distance between the connectors is 80 cm, in order to ensure an even distribution of the tensile forces.

**Important!** - The topmost rod of the hanging should not protrude completely beyond the inlet funnel.



Attention! – Never utilize drills/screws to fix the roller shutter near the motor.

Please only connect the hanging and the winding shaft with suitable shaft connectors. Drills / screws can damage the motor. If the motor or any part of the motor is damaged, it must not be put into operation. Consequential damages due to non-compliance cannot be excluded.



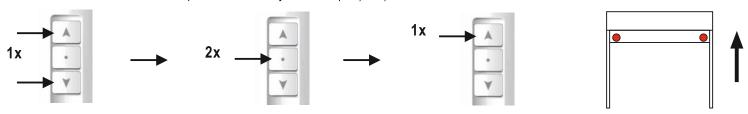
**Attention!** – The roller shutter can due to contact cause considerable personal injury and /or material damage during the winding process. Always keep visual contact with the moving hanging.



### 8.2 Manual adjustment of the limit positions on motor type HREF/HREFL and HREFBH

#### **Upper limit position**

Move the roller shutter to the desired point and then carry out the steps 1) to 3).



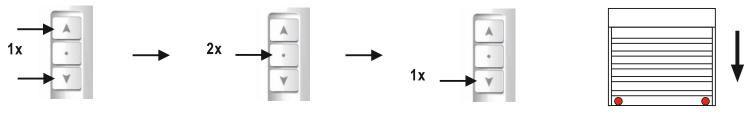
- Press the Up / Down button of the emitter simultaneously 1x.
- 2) Press the Stop button 2x within 10 seconds.
- Press the Up button 1x and the motor confirmes by briefly moving into both directions.
   This point is now saved as the upper limit position.



**Important!** - Temperature fluctations can have an effect on the roller shutters. Therefore please leave 2-3 cm room on the top when setting the upper limit.

### **Lower limit position**

Move the roller shutter to the desired point and then carry out the steps 1) to 3).



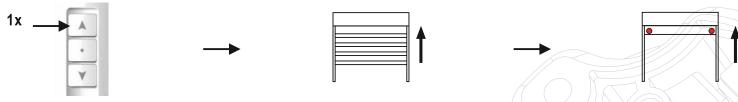
- Press the Up / Down button of the emitter simultaneously 1x.
- Press the Stop button 2x within 10 seconds.
- Press the Down button 1x and the motor confirmes by briefly moving into both directions.
   This point is now saved as the lower limit position.

## 8.3 Automatic adjustment of the limit positions on motor type HREFBH

**Important!** - For the automatic adjustment of the limit positions, end stoppers or an end rail must be present on the hanging. Otherwise the hanging will be pulled into the roller shutter box at the upper limit position.

**Important!** - The automatic adjustment of the limit positions is only possible with a formated storage. If necessary, delete the limit memory with the function "Delete limit positions" (see 9.7).

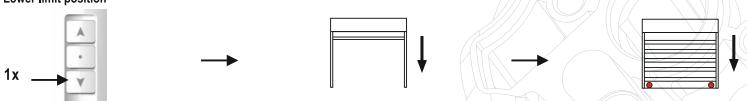
## Upper limit position



) Press the Up button

- 2) The hanging moves upwards.
- As soon as the end stoppers of the hanging reach the topmost point, the motor stops and saves this point with a small gap. This point is now saved as the upper limit position.

## **Lower limit position**



Press the Down button

- 2) The hanging moves downwards
- As soon as the hanging reaches the bottom most point and all the bars are on top of each other, the motor stopps and saves this point. This point is now saved as the lower limit position.

## 9. Radio operation of HREF/HREFL and HREFBH series

Only possible with emitter HR120026A, HR120028A, HR12029A, HR120030A, HR120032WA, HR120038A, HB- and HG-series!

#### 9.1 Programming of the master channel

**Note!** - The teach-in process described here is not possible if an emitter code has already been learned for the motor. In this case, switch off the motor and switch it on again 3 times - Please leave a gap between the turn on / off of 3 seconds. After turning on the motor it needs to briefly move in both directions.

Off, 3 sec. - 1. On, both directions - Off, 3 sec. - 2. On, both directions - Off, 3 sec. - 3. On, both directions

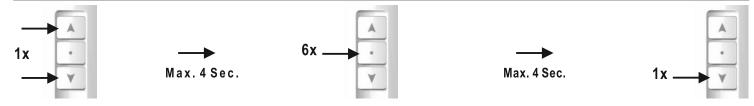
then proceed as follows:



1) After the motor has been turned on it moves briefly in both directions

- 2) Press the Up and Down button simultaneously 1x
- Press the Stop button 1x. The motor confirms by briefly moving in both directions. The emitter is successfully programmed and can now be used to operate the motor.

## 9.2 Change rotation direction



- 1) Press the Up / Down button of the emitter simultaneously 1x and then the Stop button 6x within 4 seconds.
- Now press the Down button on the emitter 1x. The motor confirmes by moving briefly into both directions. The motor now moves in the opposite rotation direction.

#### 9.3 Add channel

If the motor is to be operated with channels of additional emitters, channels can only be added with the help of the master channel. Up to 14 additional channels can be added. Please proceed as described in the figure below. The master channel is designated by A and the channel to be added by B. Please ensure that no more than 4 seconds pass between the individual steps. Otherwise, the entire process must be repeated from the beginning. In the case of multiple assignments, we recommend to provide information on which channel from which emitter the respective motor can be operated.

When using several emitters, we recommend marking the emitter with the master channel.



- 1) Press the Up / Down button of emitter A simultaneously 1x and then the Stop button 8x within 4 seconds.
- Press the Up / Down button of emitter B 1x and then the Stop button 1x. The motor confirms by moving briefly into both directions and can now also be operated with emitter B.

### 9.4 Delete emitter code - 2 options

**Option A:** Deletes the emitters channel code from emitter that is used to perform the operation.



- 1) Press the Up / Down button of emitter A simultaneously 1x and then the Stop button 7x within 4 seconds.
- 2) Now press the Up button on the emitter 1x. The motor confirmes by briefly moving into both directions and can no longer be operated with this channel of the emitter.

**Option B:** Deletes all the emitter codes associated with the corresponding channel – that is learned and transferred emitter codes. The motor can no longer be operated and has to be re-enrolled.



1) Press the Up / Down button of emitter A simultaneously 1x and then the Stop button 6x within 10 seconds.

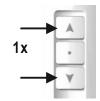


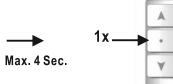
Press the Up of the emitter 1x. The motor confirms by moving briefly into both directions and can no longer be operated with the emitter.

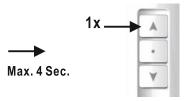
## 9.5 Step function - Motor can be moved step by step. This is particularly helpful in the limit position process.

### **Enable step function**

1) Press the Up / Down button of emitter A simultaneously 1x and then the Stop button 1x within 4 seconds.







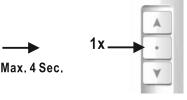
2) Now press the Up button on the emitter 1x. The motor confirmes by briefly moving

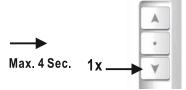
into both directions and can now be operated with the step function. If the Up or Down button is pressed for 3 seconds, the motor moves continuously again. However, the step function is not deactivated.

Disable step function

1) Press the Up / Down button of emitter A simultaneously 1x and then the Stop button 1x within 4 seconds.





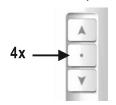


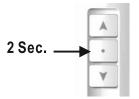
2) Now press the Down button on the emitter 1x. The motor confirmes by briefly moving into both

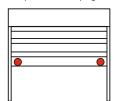
directions and can now no longer be operated with the step function anymore.

## 9.6 Intermediate stop function

The intermediate stop can be individually set between both limit positions and can be adapted to the changed requirements (e.g. low sun) at any time.







Move the hanging to the desired point and stop it. Immediately afterwards press 4x Stop. The motor confirms by briefly moving into both directions.

The hanging can now be operated with the immediate stop function. To use this function please hold the Stop buttong for 2 seconds.

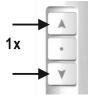
To change / adjust the "Intermediate stop", proceed as described above: Move to desired position, stop and press 4x Stop.

**Important!** - Once the "Intermediate stop" has been applied, the position can only be changed. There is no delete function available. Deleting is only possible with the function "Delete limit positions". Please note that all limit position are deleted and must be reset.

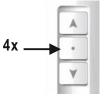
#### 9.7 Delete limit positions

Both limit positions can be deleted at any time, regardless of the position of the roller shutter.

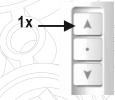
## **Upper limit position**











Press the Up / Down button of the emitter simultaneously 1x

Press the Stop buttong 4x within 10

Now press the Up button on the emitter 1x. The motor confirms by briefly moving into both directions. The upper limit position is now deleted.

#### Lower limit position

The deletion of the lower limit position takes place up to step 3) analogously to the deletion of the upper limit position. In step 3) press the Down button instead

#### 10. Test run / Adjusting limit positions

Please start a test run of the roller shutter in both directions, ensuring that the motor stops at the previously set limits.



Thermal overload protection! The motors are designed for intermittent operation (approx. 4 minutes, see technical data).

Exceeding this time or frequent switching can lead to overheating. The thermal overload protection will then automatically switch the motor off. Leave the motor to cool down for approx. 20 minutes.

Attention! - Even a short period of continous operation (approx. 1 minute) can lead to the motor drive reaching temperatures of around 50°C. This can further increase to approx. 100°C in the time the motor powers off (approx. 4 minutes) Let the motor cool down to room temperature otherwise a risk of injury / burns exist, if a person comes in contact with the motor. -20-

#### Change of limit positions

Follow instructions as described in "Adjustment of the limit positions"

#### 11. Troubleshooting

#### The drive does not move the motor upwards/downwards, starts too slowly or too noisy

Cause: The connections are incorrect. Solution: Please check the connections.

Cause: Wrong installation or the motor is overloaded.

Solution: Please check the installation, the load, and the guide rail.

### The roller shutter stops in the upward/downward movement.

Cause: The motor has reached its set limit.

Solution: Please set the limits again according to the instructions.

Cause: The motor has been switched on for longer than the maximum permitted time limit (4 minutes).

Solution: Please let the motor cool down for approx. 20 minutes.

#### The motor does not move

Cause: Mains voltage has failed or the battery of the emitter is too weak/empty.

Solution: Check the fuse and take corrective action if necessary. A qualified electrician should check if an input voltage of 230 V is

available and if the circuits are connected properly. Check the installation keeping in mind the guidelines regarding

unsuitable connection methods. Replace the battery of the emitter if necessary.

#### The motor does not stop while adjusting and test run

Cause: The adapter has possibly slipped from is original location.

Solution: Move the adapter to its original position, secure the motors head and place the adapter completely in the winding shaft. If

needed, set the limits again; please check "Setting the limit positions".

Cause: Idler is not fixed or winding shaft is too short.
Solution: Fix idler or install compatible winding shaft.

#### During regular operation the motor stops between the limits

Cause: The thermal overload protection has been triggered.

Solution: Please let the motor cool down for approx. 20 minutes. The FI switch has been triggered. Return it to the correct position.

Ask for qualified assistance if necessary.

#### The motor stops during the upwards movement

Cause: The bottom rail is frozen to the windowsill / there is an obstacle in guide rail.

Solution: Please remove the obstacle / glaciation. Move motor downwards.

#### The roller shutter stops during the downward movement without a recognizable obstacle.

Cause: The obstacle detection has responded: Check roller shutter for vertical and horizontal mounting or obstruction in the guide profile.

Solution: Elimination of obstacles and inaccuracies.

#### 12. Maintenance

Generally the motor requires no maintenance. However, it should be noted, that other parts installed within the whole system may be subject to wear and tear. Therefore, the whole system should be regularly checked for signs of wear and tear or other such issues.

## 13. Technical Data

	Item no.		HREFL4005-28	HREF4013-14	HREF6020-17 HREF6020-17-ST	HREF6020-17-FP* HREF6020-17-FS*	HREF6020-28	HREF6030-17
Input voltage	Motor length without bracket	[mm]	570	575	575	575	600	605
Power   [W]	Motor diameter	[mm]	35	35	45	45	45	45
Rated torque   R/m   5	Input voltage	[V]/[Hz]	230/50	230/50	230/50	230/50	230/50	230/50
Max. load         fkg          11         29         45         45         45         68           Rated pm         (pm)          28         14         17         17         28         17           Current consumption         [A]         0,53         0,88         0,94         0,84         1,06         0,95           Power on duration         [min]         4	Power	[W]	121	155	203	203	244	226
Rated rpm	Rated torque	[Nm]	5	13	20	20	20	30
Reted rpm   (rpm)   28	Max. load	[kg]	11	29	45	45	45	68
Power on duration   [min]	Rated rpm	[rpm]	28	14	17	17	28	17
Number of wires   3   3   3   3   3   3   3   3   3	Current consumption	[A]	0.53	0.68	0.84	0.84	1.06	0.95
Number of wires         gmm²)         3         4         3         4	Power on duration	[min]	4	4	4	4	4	4
Motor protection, Iso-class	Number of wires		3	3			3	
Motor protection, Iso-class         H         A         2         2	Wire cross-section	[mm²]	0.75	0.75	0.75	0.75	0.75	0.75
Protection type VDE 700	Motor protection, Iso-class		Н	Н	Н	Н	Н	Н
Cable length         [m]         2	Protection class		ı	1	1	1	ī	ı
Cable length         [m]         2	Protection type VDE 700		IP44	IP44	IP44	IP44	IP44	IP44
Max. tums / circles         [U]         ∞         ∞         ∞         ∞         ∞         ∞           40 mm octagonal shaft         4         33.92         4	<del>`</del> ·	[m]			+			
40 mm octagonal shaft 60 mm round shaft 55 mm round shaft 54 mm round shaft 75 mm round shaft (FPFS only)								
60 mm octagonal shaft 50 mm round shaft 54 mm round shaft 54 mm round shaft 55 mm round shaft 55 mm round shaft 56 mm round shaft 75 mm round shaft (FPFs only) 75 mm round s	40 mm octagonal shaft	L - J		<b>√</b>				
50 mm round shaft 54 mm round shaft (FPIFS only 60 mm round shaft				•	<b>✓</b>			<b>✓</b>
60 mm round shaft Radio frequency [MHz] 433.92	<del>-</del>		<b>✓</b>		<u> </u>			•
60 mm round shaft Radio frequency [MHz] 433.92	54 mm round shaft (FP/FS only)		•			<b>✓</b>		
Radio frequency         [MHz]         433.92         432         42         42         44         45         45         45         45         45         45         45         45         18         17         17         17         17         17         17         17         17 <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>•</td> <td><b>√</b></td> <td></td>						•	<b>√</b>	
Sound pressure         [db(A)]         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70         < 70		[MHz]	433.92	433.92	433.92	433.92	433.92	433.92
HREFBH6010-13-ST*   HREFBH6020-17-ST*   HREF			< 70	< 70	< 70	< 70	< 70	< 70
Motor length without bracket         [mm]         570         570         575         615         575         615           Motor diameter         [mm]         35         35         45         45         45         45           Input voltage         [VI/[Hz]]         230/50 <t< td=""><td>Item no.</td><td></td><td>HREFBH4010-14</td><td>HREFBH4013-14</td><td></td><td></td><td></td><td>HREFBH6020-17-FF</td></t<>	Item no.		HREFBH4010-14	HREFBH4013-14				HREFBH6020-17-FF
Motor diameter         [mm]         35         35         45         45         45         45           Input voltage         [VI/[Hz]]         230/50         203         203         203         203         203         203         203         203         20         20         20         23         23         23         23         23         23         23         23         23         23 <td< td=""><td>Motor length without bracket</td><td>[mm]</td><td>570</td><td>570</td><td></td><td></td><td>575</td><td></td></td<>	Motor length without bracket	[mm]	570	570			575	
Input voltage	Motor diameter				+			
Power         [W]         116         116         136         136         203         203           Rated torque         [Nm]         10         13         10         10         20         20           Max. load         [kg]         23         29         23         23         45         45           Rated rpm         [rpm]         14         13         13         13         17         17           Current consumption         [A]         0.49         0.49         0.60         0.60         0.84         0.84           Power on duration         [min]         4         1         1         1         1         1         1         1         1         1         1         1         1         1	Input voltage							
Rated torque         [Nm]         10         13         10         10         20         20           Max. load         [kg]         23         29         23         23         45         45           Rated rpm         [rpm]         14         13         13         13         17         17           Current consumption         [A]         0.49         0.49         0.60         0.60         0.84         0.84           Power on duration         [min]         4         1         1         1         1         1         1         1         1         1         1         1         1         1         1	Power						203	HA
Max. load       [kg]       23       29       23       23       45       45         Rated rpm       [rpm]       14       13       13       17       17         Current consumption       [A]       0.49       0.60       0.60       0.84       0.84         Power on duration       [min]       4       1       1       1       1       1       1       1       1       1       1       1       1 <t< td=""><td>Rated torque</td><td></td><td>10</td><td>13</td><td>10</td><td>10</td><td>20</td><td>20</td></t<>	Rated torque		10	13	10	10	20	20
Rated rpm       [rpm]       14       13       13       17       17         Current consumption       [A]       0.49       0.49       0.60       0.60       0.84       0.84         Power on duration       [min]       4       <	<u>'</u>		23	29	23	//	45	
Current consumption         [A]         0.49         0.60         0.60         0.84         0.84           Power on duration         [min]         4         10.75         0.75         0.75         0.75         0.75         0.75         0.75         0.75         0.75         10.75         10.75         10.75         10.75         10.75						4 4	1 11 7	
Power on duration         [min]         4         4         4         4         4         4         4         A         4         A	·					+		\ \\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \
Number of wires         3	·				+			
Wire cross-section         [mm²]         0.75<		. ·····]			+	1 / / N	\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \	
Motor protection, Iso-class         H		[mm²]				/////		
Protection class         I		[]			+	///// N		
Protection type VDE 700         IP44         I	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1	1		1	<i>X// //</i>		
Cable length         [m]         2			IP44	 IP44	IP44	/ <del>                                    </del>	IP44	IP44
Max. turns / circles [U] ∞ ∞ ∞ ∞ ∞ ∞ ∞ ∞ ∞ 00 00 00 00 00 00 00	•••	[m]			+			
40 mm octagonal shaft 60 mm octagonal shaft 54 mm round shaft (FP/FS only)					+			
60 mm octagonal shaft  54 mm round shaft (FP/FS only)		[~]	<b>✓</b>	<u> </u>				
54 mm round shaft (FP/FS only)	<del>-</del>		*	▼		7///		
					<u> </u>	<b>V</b>		<b>/</b>
Tradio iroquority   [1711/4]   400.82   400.82   400.82   400.82 \   400.82 \ \   400.82			133 02	/33 02	133 92	133 92	133 02	433 92
Sound pressure [db(A)] < 70 < 70 < 70 < 70 < 70	· · ·				+			X

<sup>\*</sup> The length of the cable with the plug is 0.15 m and of the cable with the socket is 1.85 m. Both dimensions include the plug / socket.

## 14. Warranty

- Starting with the date of sale, we grant 5 years of warranty on faultless performance.
- Warranty covers the equal value and free replacement or if possible reparation of the defective tubular motor.
- The warranty is processed via your vendor (invoicing party).
- The warranty is excluded for defects and damages of any kind which happened due to not following the manual or safety instructions, faulty installation and connection, improper use and misusage, as well as improper transportation. Wear and tear and damages by, are also not included in the warranty.
- The warranty does not cover the costs for assembling / disassembling and replacing the defective parts as well as during its repair on site.
- Provisions of law remain unaffected from warranty conditions.
- · Terms and conditions apply



## 15. EU Declaration of Conformity

We hereby declare that the following products

Tubular motors with built-in receiver, electronically adjustable limit positions via radio

HREFL4005-28 HREF4013-14 HREF6020-17 HREF6020-17-ST HREF6020-17-FP HREF6020-17-FS HREF6020-28 HREF6030-17	121 W 155 W 203 W 203 W 203 W 203 W 244 W 226 W	5 Nm 13 Nm 20 Nm 20 Nm 20 Nm 20 Nm 20 Nm 30 Nm	HREFBH4010-14 HREFBH4013-14 HREFBH6010-13 HREFBH6010-13-ST HREFBH6010-13-FP HREFBH6020-17 HREFBH6020-17-ST HREFBH6020-17-FP HREFBH6020-17-FS	116 W 116 W 136 W 136 W 136 W 136 W 203 W 203 W 203 W 203 W	10 Nm 13 Nm 10 Nm 10 Nm 10 Nm 10 Nm 20 Nm 20 Nm 20 Nm 20 Nm
--	--	---	--	--	--

complies with the below mentioned EU guidelines:

Low-voltage directive2014/35/EUDirective for machines2006/42/EGR&TTE directive1999/5/EG

Applied harmonized standards: DIN EN 60335-1, DIN EN 60335-2-97, DIN EN 62233, DIN EN 55014-1, DIN EN 55014-2, DIN EN 300 220-1 DIN EN 300 220-2

Waldbröl, 12.04.2018

Dipl.-Kfm. Göran Walter (CEO)