



Lieferumfang

- Akku-Rohrmotor
- **ERSDC2803-35**
Führungsadapter für Rundwelle 18 mm - vormontiert
Antriebsadapter für Rundwelle 18 mm - vormontiert
Adapterset für Rundwelle 25 mm beiliegend
- **ERSDC3808-35**
Führungsadapter für Rundwelle 38 mm - vormontiert
Antriebsadapter für Rundwelle 38 mm - vormontiert
- **ERSDC1038-02**
Führungsadapter für Rundwelle 50 mm - vormontiert
Antriebsadapter für Rundwelle 50 mm - vormontiert
- **ERSDC1040-06**
Führungsadapter für Rundwelle 50 mm - vormontiert
Antriebsadapter für Rundwelle 50 mm - vormontiert
- **HRSDC4013-14-40 und HRSDC4013-14-60**
Führungsadapter für 8-Kantwelle 40 o. 60 mm - vormontiert
Antriebsadapter für 8-Kantwelle 40 o. 60 mm - vormontiert
- **HRSDC4013-14-FP und HRSDC4013-14-FS**
Führungsadapter für Rundwelle 54 mm - vormontiert
Antriebsadapter für Rundwelle 54 mm - vormontiert
- 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

ERSDC / HRSDC Rohrmotoren

ERSDC: Akku-Rohrmotor, Endlagen per Funk elektronisch einstellbar
HRSDC: Akku-Rohrmotor, Endlagen per Funk elektronisch einstellbar

DE	Einbau- und Bedienungsanleitung	S. 01
EN	Installation and user manual	P. 21
IT	Manuale d'uso e installazione	P. 41

Inhalt	
1.	Allgemeine Sicherheitshinweise.....S. 3 f
2.	Hinweise zur Montage.....S. 4
3.	Einbau des Rohrmotors.....S. 4 f
3.1	Montage der Lager.....S. 4
3.2	Rohrmotor in die Wickelwelle montieren.....S. 4 f
3.3	Einbau des Motors in die Lager.....S. 5
4.	Montage des Rollladenpanzers.....S. 5
5.	Akku-Motor Typ ERSDC2803-35.....S. 5 ff
6.	Akku-Motor Typ ERSDC3803-35.....S. 8 ff
7.	Akku-Motor Typ ERSDC1038-02.....S. 11 ff
8.	Akku-Motor Typ ERSDC1040-06.....S. 14 ff
9.	Akku-Motor Typ HRSDC4013-14*.....S. 17 ff
10.	Wartung.....S. 20
11.	Probelauf.....S. 20
12.	Ratschläge für die Fehlersuche.....S. 20
13.	Technische Daten.....S. 20

Lieferumfang (ohne Abbildung)

1 Akku-Rohrmotor

• ERSDC2803-35

Führungsadapter für Rundwelle 18 mm - vormontiert
Antriebsadapter für Rundwelle 18 mm - vormontiert
Adapterset für Rundwelle 25 mm beiliegend

• ERSDC3808-35

Führungsadapter für Rundwelle 38 mm - vormontiert
Antriebsadapter für Rundwelle 38 mm - vormontiert

• ERSDC1038-02

Führungsadapter für Rundwelle 50 mm - vormontiert
Antriebsadapter für Rundwelle 50 mm - vormontiert

• ERSDC1040-06

Führungsadapter für Rundwelle 50 mm - vormontiert
Antriebsadapter für Rundwelle 50 mm - vormontiert

• HRSDC4013-14-40 und HRSDC4013-14-60

Führungsadapter für 8-Kantwelle 40 o. 60 mm - vormontiert
Antriebsadapter für 8-Kantwelle 40 o. 60 mm - vormontiert

• HRSDC4013-14-FP und HRSDC4013-14-FS

Führungsadapter für Rundwelle 54 mm - vormontiert
Antriebsadapter für Rundwelle 54 mm - vormontiert

2 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 Fachbetrieb oder 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 2020 – 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 und www.heicko-bewegt.de zur Verfügung.

Technische Änderungen, Druckfehler und Irrtümer vorbehalten. Fotos und sonstige Abbildungen sind unverbindlich und können den Original-Artikeln ähnlich sein. Abbildungen können modell-/typabhängig variieren.

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 Akku-Rohrmotoren lassen sich Rollläden und Innenrollen 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.

Wichtig! – Das Handbuch

Diese Bedienungsanleitung beschreibt die Montage und die Bedienung von denen in den technischen Daten auf S. 20 aufgeführten Akku-Rohrmotoren.

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

Bewahren Sie die Einbau- und Bedienungsanleitung auf und übergeben Sie die Anleitung dem Benutzer sowie bei einem Besitzerwechsel dem Nachbesitzer. Das Handbuch ist auch Bestandteil der Gewährleistungsbedingungen.

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. Weisen Sie an der Abgabestelle darauf hin, dass das Gerät einen Akku beinhaltet.

1. Allgemeine Sicherheitshinweise

- Mit der Betriebsspannung von 8 V (Typ ERSDC2803-35, ERSDC3808-35) / 12 V (Typ ERSDC1038-02, ERSDC1040-06 und HRSDC4013-14*) (Kleinspannung) sind diese Motortypen elektrisch sicher. Der Schutz gegen elektrischen Schlag basiert auf der Anwendung dieser Kleinspannung. Weitere Schutzmaßnahmen zur elektrischen Sicherheit sind nicht erforderlich.
- Da durch die Akku-Versorgung der Anschluss an das elektrische Gebäudenetz entfällt, ist für die Installation keine Elektrofachkraft erforderlich.
- **ERSDC2803-35, ERSDC3808-35 und ERSDC1038-02:** Das Aufladen der Motoren muss mit einem Ladegerät mit Micro-USB Stecker (nicht im Lieferumfang enthalten), z.B. unserem Ladegerät, Art.-Nr. HR1200LA-7.4-USB erfolgen. Die Ladeelektronik des Motors für die Akkus ist auf dieses Ladegerät abgestimmt.
- **ERSDC1040-06 und HRSDC4013-14*:** Das Aufladen der Motoren muss ausschließlich mit dem Ladegerät, Art.-Nr. HR1200LA-12.6 (nicht im Lieferumfang enthalten) erfolgen. Die Ladeelektronik des Motors für die Akkus ist auf dieses Ladegerät abgestimmt.
- Bei Verwendung von fremden Ladegeräten übernehmen wir keine Gewährleistung/Haftung bei Fehlern im Ladevorgang und entstandenen Schäden.
- Die fest verbauten Li-Io-Akkus können aus dem Motor nicht entnommen werden und sind daher nicht austauschbar.
- Es ist unbedingt darauf zu achten, dass keine Flüssigkeiten in den Motor eindringen können. Werden die Pole von Li-Io-Akkus kurzgeschlossen besteht Brand- oder gar Explosionsgefahr.
- Trennen Sie das Ladegerät nach Ladeschluss vom Motor und entfernen es aus der Steckdose.
- Ständiges Halten der Akku-Kapazität auf 100% fördert die Alterung der Li-Io-Akkus und verringert daher deren Lebensdauer.
- Die Akkus unterliegen nur einer geringen Selbstentladung. Sollte der Motor über einen längeren Zeitraum nicht in Gebrauch gewesen sein empfehlen wir dennoch, die Akkus spätestens nach ca. einem halben Jahr zu laden
- Laden Sie die Akkus nicht bei Frosttemperaturen (nur bei Einsatz im Außenbereich, z.B. Vorbaukasten) - siehe auch technische Daten. Wenn Frost angekündigt wird, sollte möglichst umgehend ein Ladevorgang durchgeführt werden.
- Wir empfehlen vor dem Winter in den letzten frostfreien Spätherbsttagen einen Ladevorgang durchzuführen. Bei normalem Gebrauch (1 Zyklus pro Tag) kommt man dann mit einer Akkuladung ganz sicher über den Winter.
- Die Dauer der Betriebsbereitschaft des Motors ist vom Verbrauch der Akkukapazität und diese ist wiederum von der Belastung und den Anwendungsgewohnheiten abhängig. Durch sich ändernde/wechselnde Anwendungsgewohnheiten kann die Dauer der Betriebsbereitschaft des Motors je Akkuladung schwanken.



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

- Antrieb ist auf einwandfreien Zustand zu prüfen
- Verwenden Sie niemals defekte oder beschädigte Geräte.
- Wenn Sie Schäden am Gerät feststellen, darf das Gerät nicht betrieben werden. In diesen Fällen wenden Sie sich an Ihren Fachbetrieb oder Händler.



Bei nicht bestimmungsgemäßem Gebrauch besteht Verletzungsgefahr.

- Betreffende Personen sind in den sicheren Gebrauch des Akku-Rohrmotors zu unterweisen.
- Personen haben sich dem bewegenden Rollladen fernzuhalten.
- Kinder sind zu beaufsichtigen und das Spielen mit der Steuerung ist zu unterbinden. Fernsteuerungen sind von Kindern fernzuhalten.

Bestimmungsgemäßer Gebrauch

Die Akku-Rohrmotoren sind ausschließlich zum Öffnen und Schließen von Innenraum-Systemen, wie Duo-Rollos, Sonnenschutzrollos, Verdunklungsrollos und Jalousien sowie für leichte Rollladen-Systeme bestimmt. Befolgen Sie die Bedienungshinweise.

Voraussetzungen für den Einsatz

- Verwenden Sie nur Originalbauteile und –zubehör des Herstellers.
- Für die Aufladung der Akku-Rohrmotoren muss ein kompatibles Ladegerät zur Verfügung stehen.
 - Kompatibles Ladegerät für die Motoren ERSDC2803-35, ERSDC3808-35 und ERSDC1038-02, Art.-Nr. HR1200LA-7.4-USB oder handelsübliche Smartphone Ladegeräte mit Micro-USB Stecker
 - Kompatibles Ladegerät für die Motoren ERSDC1040-06 und HRSDC4013-*, Art.-Nr. HR1200LA-12.6
- Das kleinstmögliche Wellenmaß (Ø oder SW) für ERSDC... ist 18 mm und für HRSDC4013... ist 40 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, Innenrollo) vereinbar sein.

2. Hinweise zur Montage

Wichtig!

- 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.
- Die Wickelwelle muss waagrecht 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 ordnungsgemäß abgewickelt wird. Falls dies nicht der Fall ist, 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 der Behang sowie die Verbindungsteile zwischen Motor und Behang bei einem möglichen Servicefall oder zu Wartungszwecken über eine Revisionsöffnung ohne nennenswerten Aufwand erreichbar sind.

3. Einbau des Rohrmotors

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

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

3.1 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 P1 später gut zugänglich ist sowie die Ladebuchse des Akku-Motors gut erreichbar ist.



Die Lager sind zwingend so einzubauen, dass die Motorlängsachse exakt waagrecht 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.

3.2 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.



40 mm 8-Kantwellen dürfen ausschließlich nur in der Ausführung mit außenliegender Falz eingesetzt werden. Eine innenliegende Falz beschädigt den Motor, verkürzt durch hohen Drehwiderstand seine Lebensdauer sowie die Akkuleistung und es treten ggf. Fehlfunktionen auf. In diesem Fall besteht kein Gewährleistungsanspruch.



Den Motor niemals mit Gewalt in die Wickelwelle einschlagen! Das führt zu seiner Zerstörung und es besteht kein Gewährleistungsanspruch.



Der Antriebskopf muss so installiert werden, dass die Ladebuchse nach der Installation zum Aufladen erreichbar ist.



Der Führungsadapter sowie der Antriebsadapter des Motors darf nicht mit der Welle verschraubt werden.

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 Endlagering 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.

3.3 Einbau des Motors in die Lager

Antriebslager (nicht im Lieferumfang enthalten)

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

Walzenkapsellager (nicht im Lieferumfang enthalten)

Setzen Sie das andere Ende der Wickelwelle mit der Walzenkapsel in das Walzenkapsellager ein. Korrigieren Sie leichte Maßungenaugigkeiten 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.

4. Montage des Rollladenpanzers

Montieren Sie den Rollladenpanzer fachgerecht mit geeigneten 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. HR130005, HR130006, HR130007 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 Einlaufrichter 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 Motor oder 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.

5. Akku-Motor Typ ERSDC2803-35

5.1 Ladeverhalten



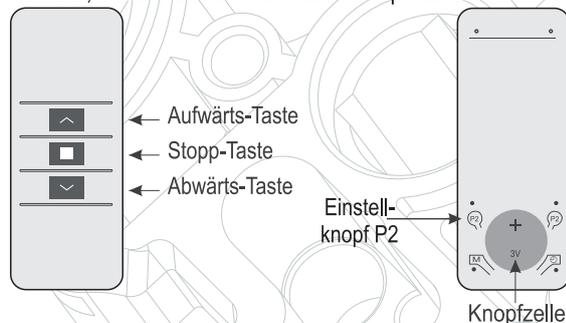
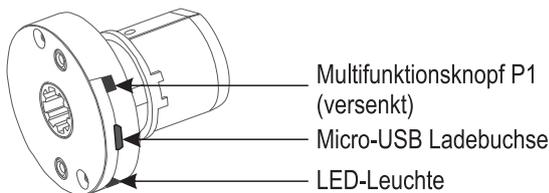
Der Akku muss vor dem ersten Einsatz unbedingt vollständig geladen werden. Zur Schonung der Akku-Kapazität ist der Motor in einen Ruhemodus geschaltet. Durch den erstmaligen Anschluss an das Ladegerät wird dieser Ruhemodus aufgehoben.

LED Statusanzeige: Im Ladevorgang = grün blinkend, vollständig geladen = grün leuchtend

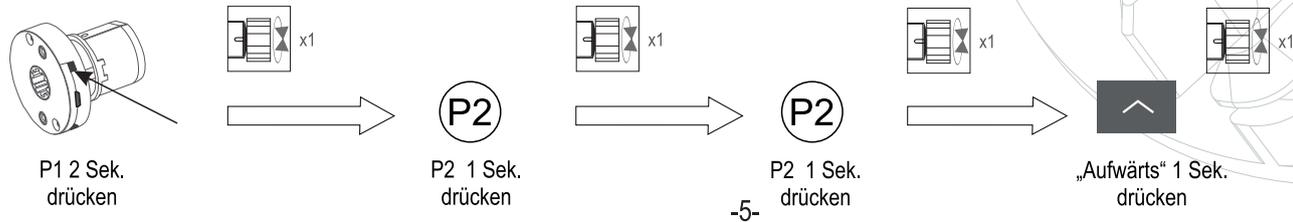
5.2 Bedienen des ERSDC2803-35 Motors per Funk

Die Bedienung ist nur mit Handfunksendern mit dem Funkprotokoll G2 möglich. Informationen darüber, welche Sender über das Funkprotokoll G2 verfügen, sind unter www.heicko.de oder www.heicko-bewegt.de zu finden.

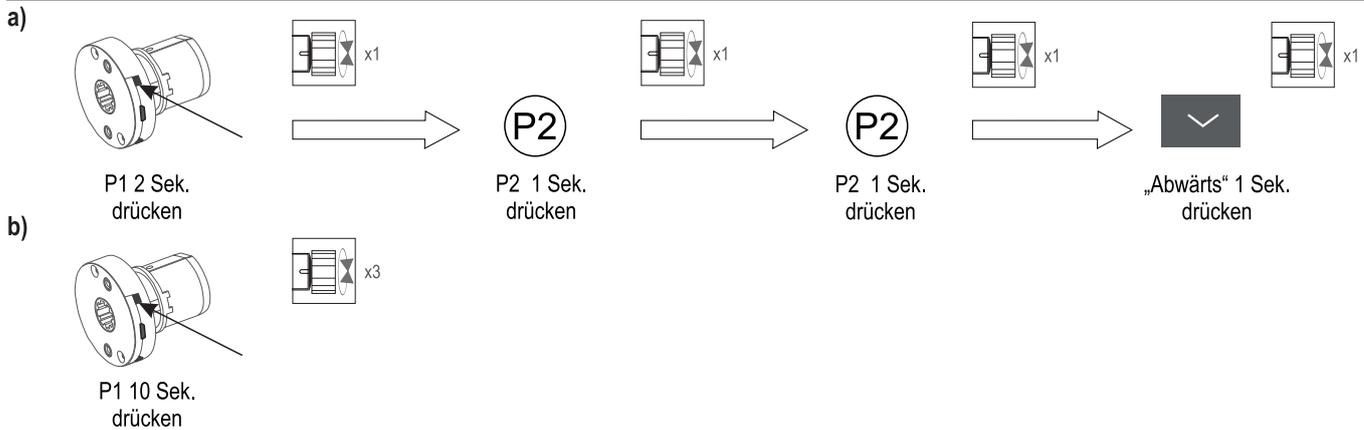
Abbildungen können von den Artikeln abweichen und dienen nur zur sinngemäßen Darstellung.



5.3 Verbinden des Motors mit dem Handfunksender



5.4 Ändern der Drehrichtung - 2 Varianten

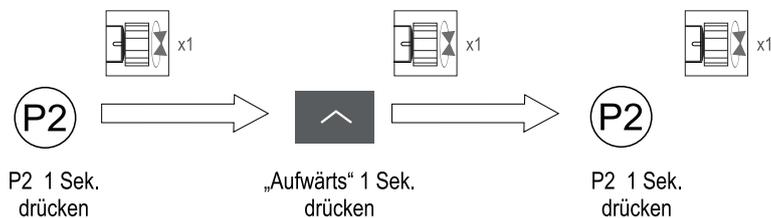


5.5 Einstellung der Endlagen

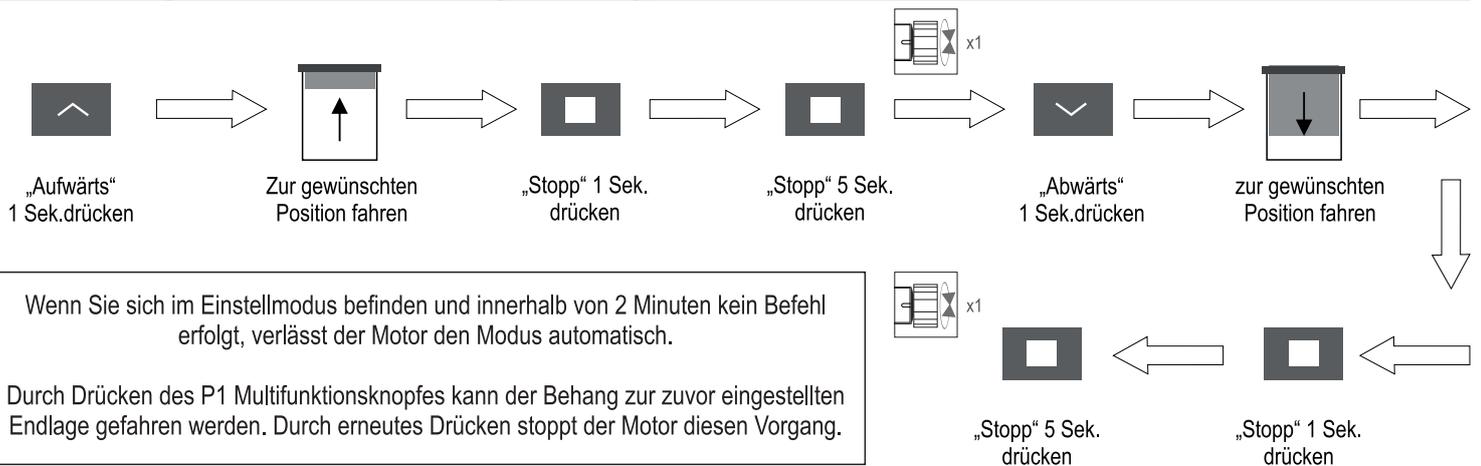
Wichtig! - Bitte beachten

- Für die Einstellung der Endlagen muss der Motor mit einem Sender verbunden sein.
- Beide Endlagen müssen nacheinander in einem Vorgang eingestellt werden.
- Sollte eine Korrektur der Endlagen erforderlich sein, gehen Sie bitte wie bei 5.5.3 beschrieben vor.

5.5.1 Modus zur Einstellung der Endlagen

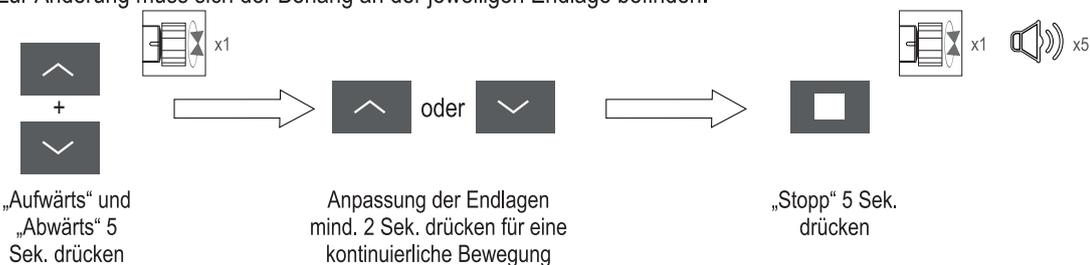


5.5.2 Einstellung der oberen und unteren Endlage am Motortyp ERSDC2803-35



5.5.3 Korrigieren bestehender Endlagen

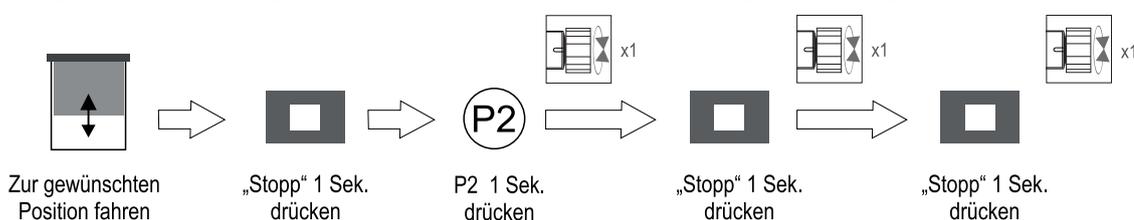
Zur Änderung muss sich der Behang an der jeweiligen Endlage befinden.



Hinweis! - Diese Funktion ist bei der Verwendung von den Handfunksendern HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 und HR1300-WIND-G2 nicht verfügbar!

5.6 Zwischenstopp-Funktion einstellen/löschen

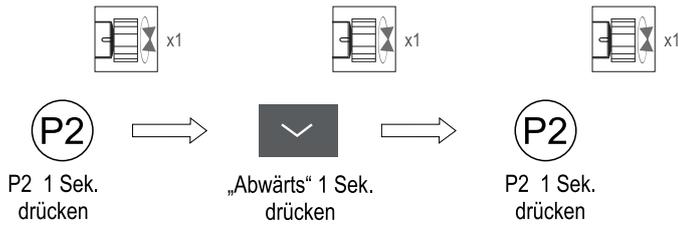
Wichtig! - Für die Einstellung der Zwischenstopp-Funktion müssen die Endlagen bereits eingestellt sein.



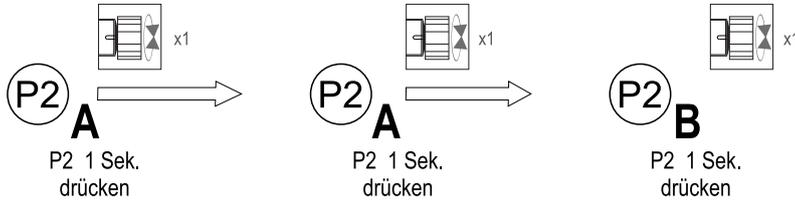
Um zur Zwischenposition zu gelangen drücken Sie bitte die „Stopp“ Taste 2 Sekunden.

5.7 Löschen der Endlagen

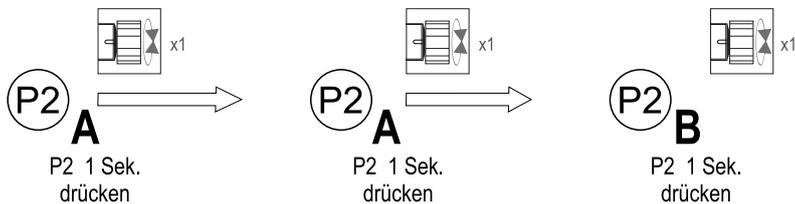
- Bei der Anwendung der Funktion kann sich der Behang an einer beliebigen Position befinden.
- Mit dieser Funktion werden beide Endlagen gelöscht.



5.8 Einen Sender hinzufügen (kopieren von Sender A nach B)

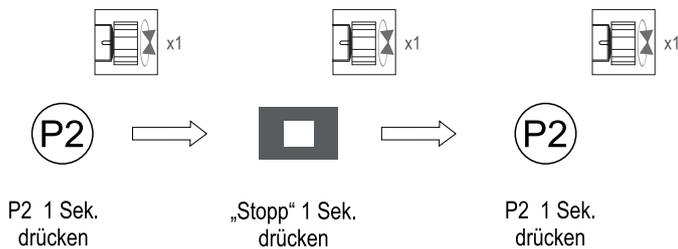


5.9 Fernbedienung B entfernen / löschen während Fernbedienung A erhalten bleibt

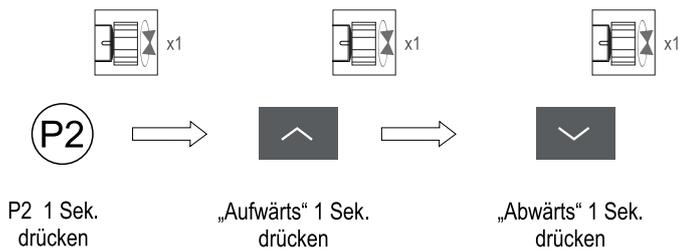


5.10 Handfunksender entfernen / löschen

- Durch diese Funktion werden die Verbindungen von allen mit dem Motor verbundenen Handfunksendern gelöscht.



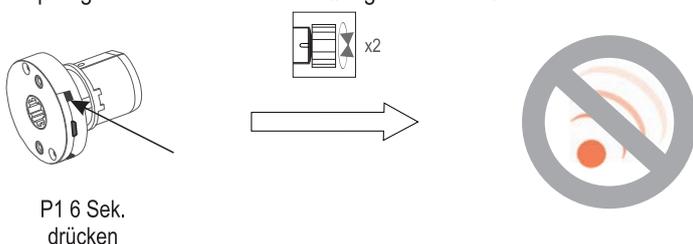
5.11 Schrittfunktion aktivieren / deaktivieren



Drücken Sie entweder die "Aufwärts" - oder "Abwärts" Taste für eine kurze Bewegung (loslassen innerhalb von 2 Sekunden), drücken Sie eine der Tasten länger als 2 Sekunden und der Motor beginnt kontinuierlich zu laufen.

5.12 Funkverbindung deaktivieren

- Bei deaktivierter Funkverbindung speichert der Motor die vorherige Motorfunktionseinstellung sowie den Sendercode und schließt nur die Funkempfangsfunktion. Bei der Einstellung von mehr als einem Motor können Störungen durch andere Motoren vermieden werden.

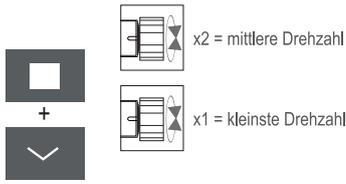


Drücken Sie kurz P1 um den drahtlosen Empfang wiederherzustellen.

5.13 Regulierung der Geschwindigkeit

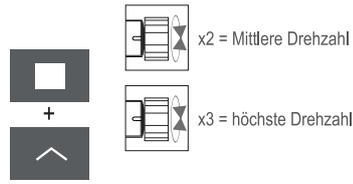
• Im Lieferzustand ist die höchste Drehgeschwindigkeit eingestellt.

Drehgeschwindigkeit reduzieren



„Stopp“ und
„Abwärts“ 2
Sek. drücken

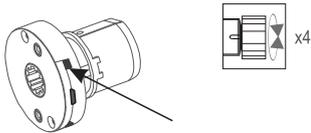
Drehgeschwindigkeit erhöhen



„Stopp“ und
„Aufwärts“ 2
Sek. drücken

Hinweis! - Diese Funktion ist bei der Verwendung von den Handfunksendern HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 und HR1300-WIND-G2 nicht verfügbar!

5.14 Zurücksetzen auf Werkseinstellung (Auslieferungszustand)



P1 14 Sek.
drücken

6. Akku-Motor Typ ERSDC3808-35

6.1 Ladeverhalten



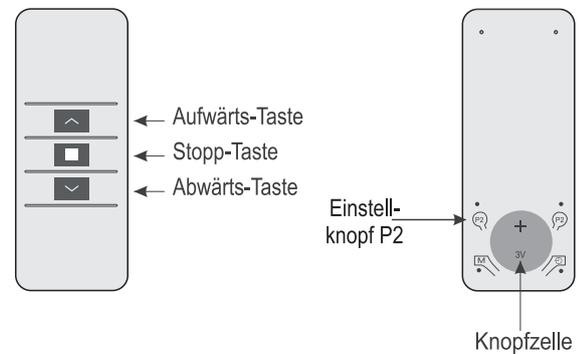
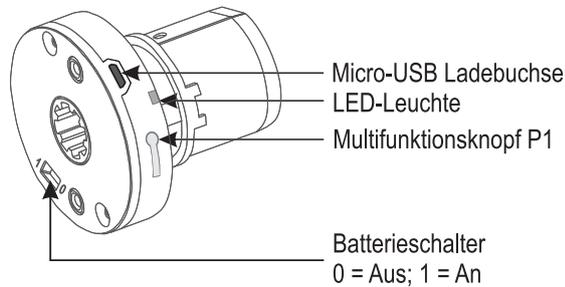
Der Akku muss vor dem ersten Einsatz unbedingt vollständig geladen werden. Zur Schonung der Akku-Kapazität ist der Motor in einen Ruhemodus geschaltet. Durch einschalten des Batterieschalters wird dieser Ruhemodus aufgehoben.

LED Statusanzeige: Im Ladevorgang = grün blinkend, vollständig geladen = grün leuchtend

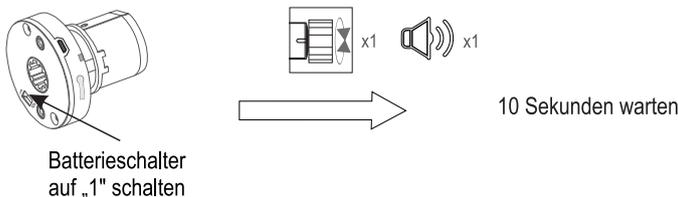
6.2 Bedienen des ERSDC3808-35 Motors per Funk

Die Bedienung ist nur mit Handfunksendern mit dem Funkprotokoll G2 möglich. Informationen darüber, welche Sender über das Funkprotokoll G2 verfügen, sind unter www.heicko.de oder www.heicko-bewegt.de zu finden.

Abbildungen können von den Artikeln abweichen und dienen nur zur sinngemäßen Darstellung.

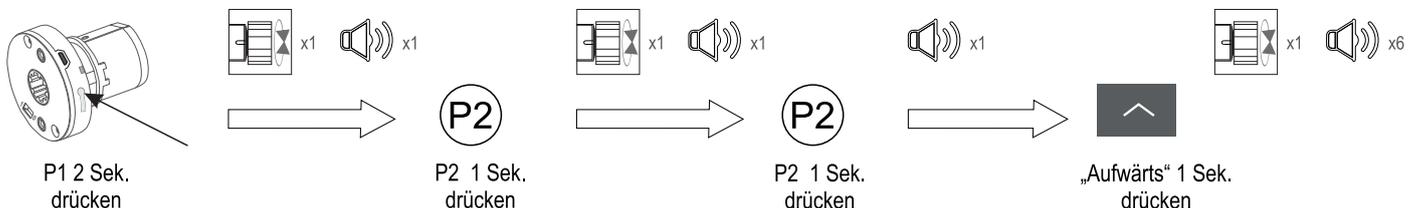


6.3 In Betriebnahme



Batterieschalter
auf „1“ schalten

6.4 Verbinden des Motors mit dem Handfunksender



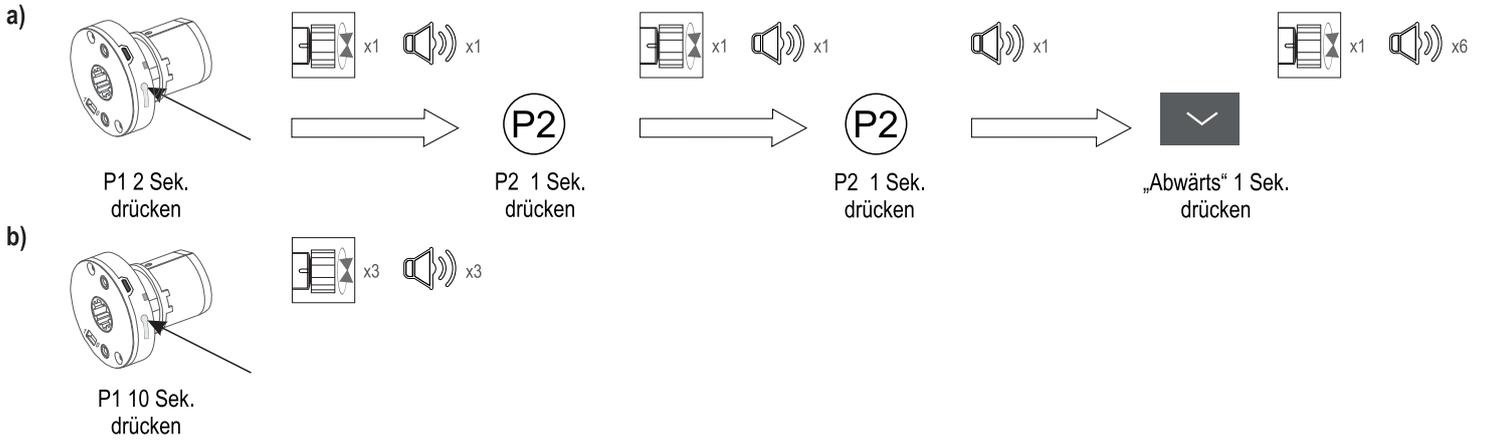
P1 2 Sek.
drücken

P2 1 Sek.
drücken

P2 1 Sek.
drücken

„Aufwärts“ 1 Sek.
drücken

6.5 Ändern der Drehrichtung - 2 Varianten

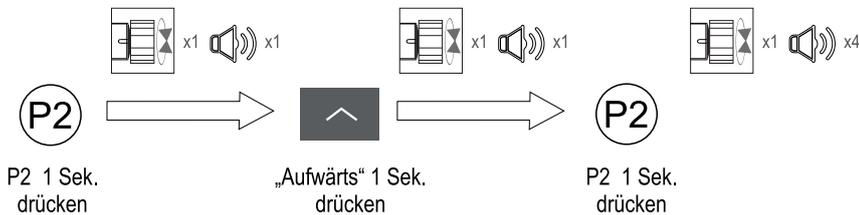


6.6 Einstellung der Endlagen

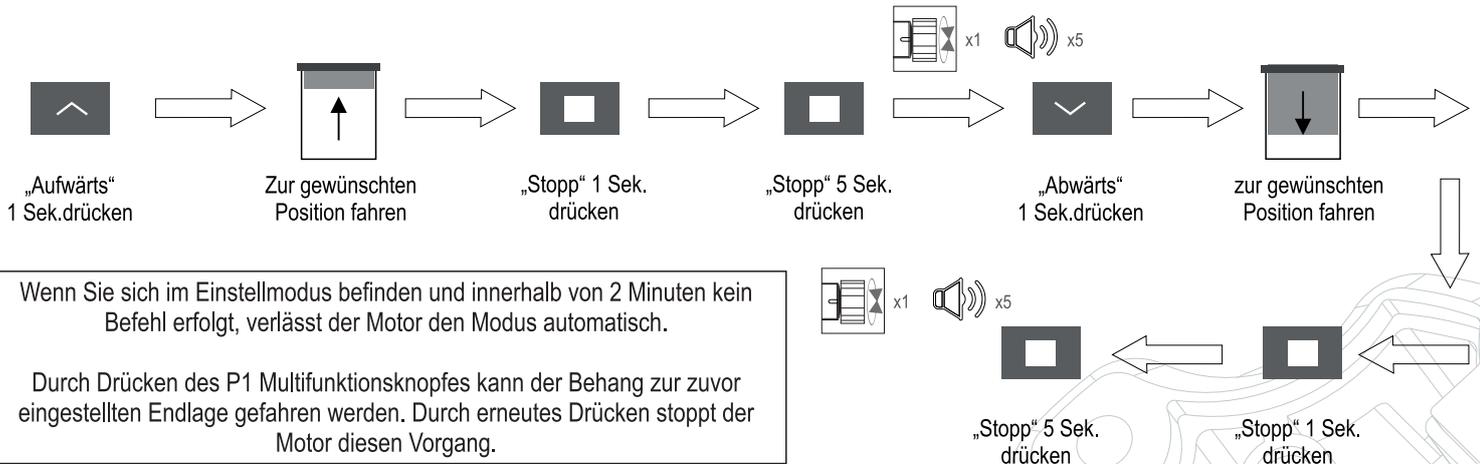
Wichtig! - Bitte beachten

- Für die Einstellung der Endlagen muss der Motor mit einem Sender verbunden sein.
- Beide Endlagen müssen nacheinander in einem Vorgang eingestellt werden.
- Sollte eine Korrektur der Endlagen erforderlich sein, gehen Sie bitte wie bei 6.6.3 beschrieben vor.

6.6.1 Modus zur Einstellung der Endlagen



6.6.2 Einstellung der oberen und unteren Endlage am Motortyp ERSDC3808-35

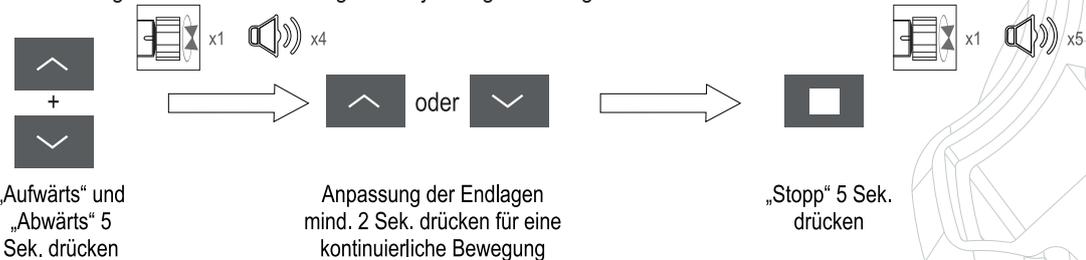


Wenn Sie sich im Einstellmodus befinden und innerhalb von 2 Minuten kein Befehl erfolgt, verlässt der Motor den Modus automatisch.

Durch Drücken des P1 Multifunktionsknopfes kann der Behang zur zuvor eingestellten Endlage gefahren werden. Durch erneutes Drücken stoppt der Motor diesen Vorgang.

6.6.3 Korrigieren bestehender Endlagen

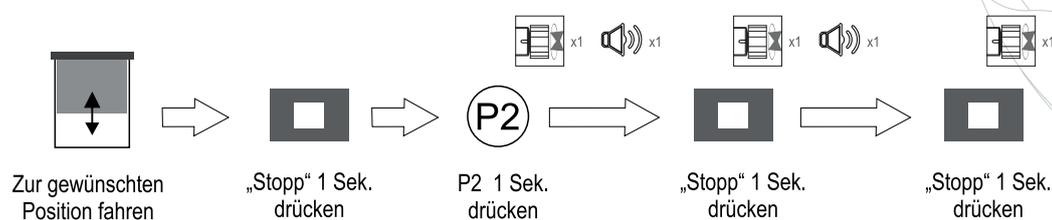
Zur Änderung muss sich der Behang an der jeweiligen Endlage befinden.



Hinweis! - Diese Funktion ist bei der Verwendung von den Handfunksendern HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 und HR1300-WIND-G2 nicht verfügbar!

6.7 Zwischenstopp-Funktion einstellen/löschen

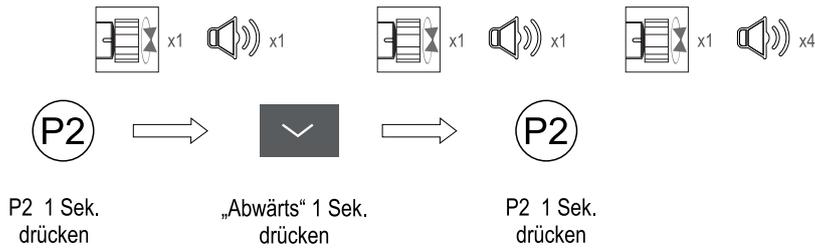
Wichtig! - Für die Einstellung der Zwischenstopp-Funktion müssen die Endlagen bereits eingestellt sein.



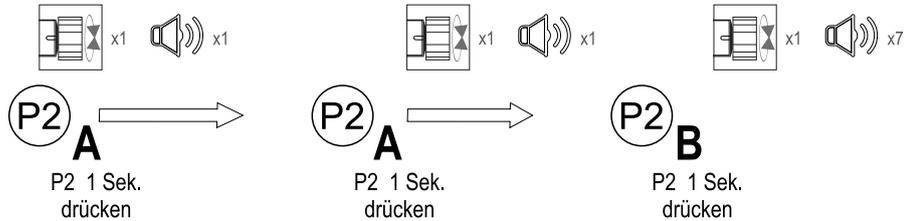
Um zur Zwischenposition zu gelangen drücken Sie bitte die „Stopp“ Taste 2 Sekunden.

6.8 Löschen der Endlagen

- Bei der Anwendung der Funktion kann sich der Behang an einer beliebigen Position befinden.
- Mit dieser Funktion werden beide Endlagen gelöscht.

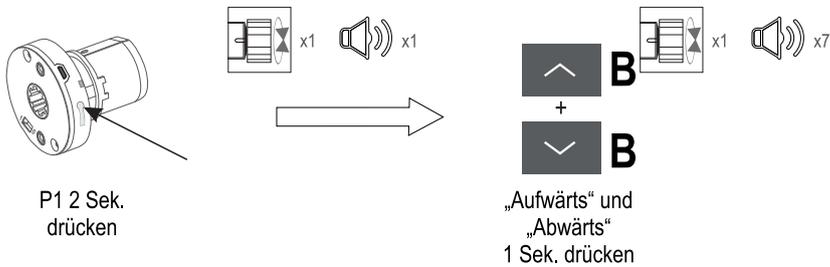


6.9 Einen Sender hinzufügen (kopieren von Sender A nach B)



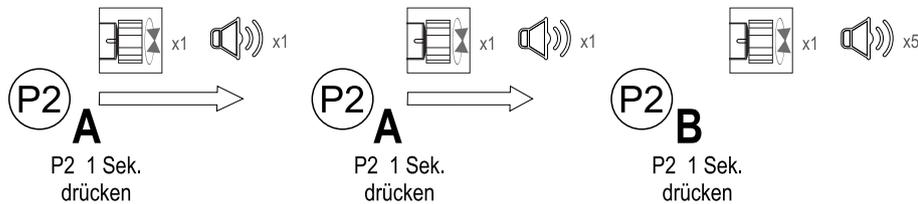
6.10 Eine 2. Fernbedienung am Motorkopf hinzufügen

Diese Funktion ist nur möglich, wenn mit Handfunktaster A die Endlagen eingestellt wurden.



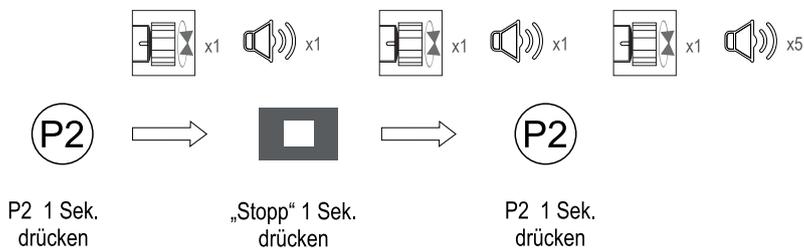
Hinweis! - Diese Funktion ist bei der Verwendung von den Handfunktastern HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 und HR1300-WIND-G2 nicht verfügbar!

6.11 Fernbedienung B entfernen / löschen während Fernbedienung A erhalten bleibt

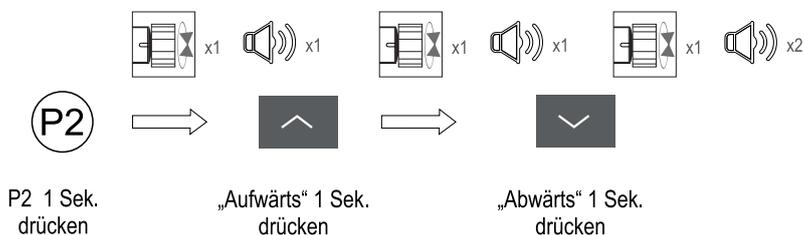


6.12 Handfunktaster entfernen / löschen

- Durch diese Funktion werden die Verbindungen von allen mit dem Motor verbundenen Handfunktastern gelöscht.



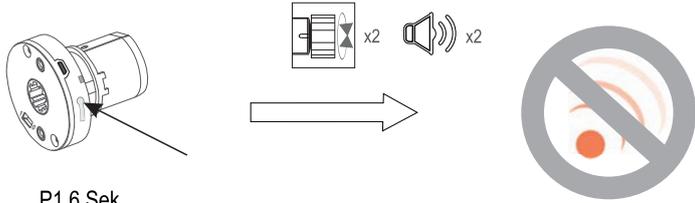
6.13 Schrittfunktion aktivieren / deaktivieren



Drücken Sie entweder die "Aufwärts" - oder "Abwärts" Taste für eine kurze Bewegung (loslassen innerhalb von 2 Sekunden), drücken Sie eine der Tasten länger als 2 Sekunden und der Motor beginnt kontinuierlich zu laufen.

6.14 Funkverbindung deaktivieren

Bei deaktivierter Funkverbindung speichert der Motor die vorherige Motorfunktionseinstellung sowie den Sendercode und schließt nur die Funkempfangsfunktion. Bei der Einstellung von mehr als einem Motor können Störungen durch andere Motoren vermieden werden.



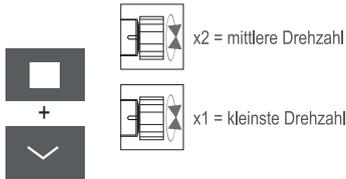
P1 6 Sek.
drücken

Drücken Sie kurz P1 um den
drahtlosen Empfang wiederherzustellen.

6.15 Regulierung der Geschwindigkeit

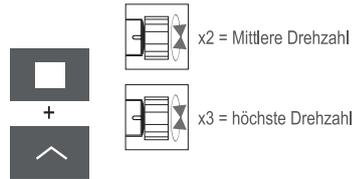
• Im Lieferzustand ist die höchste Drehgeschwindigkeit eingestellt.

Drehgeschwindigkeit reduzieren



„Stopp“ und
„Abwärts“ 2
Sek. drücken

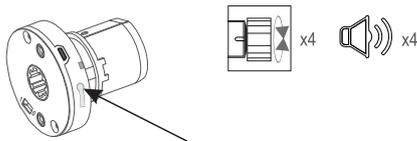
Drehgeschwindigkeit erhöhen



„Stopp“ und
„Aufwärts“ 2
Sek. drücken

Hinweis! - Diese Funktion ist bei der Verwendung von den
Handfunksendern HD05B, HD15BT, HR120033WA,
HR120038G2, HR1200-SUN-G2 und HR1300-WIND-G2
nicht verfügbar!

6.16 Zurücksetzen auf Werkseinstellung (Auslieferungszustand)



P1 14 Sek.
drücken

7. Akku-Motor Typ ERSDC1038-02

7.1 Ladeverhalten



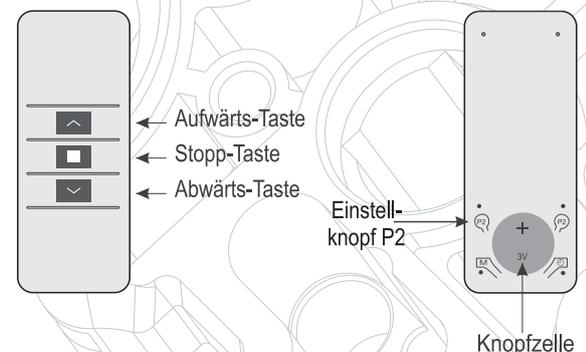
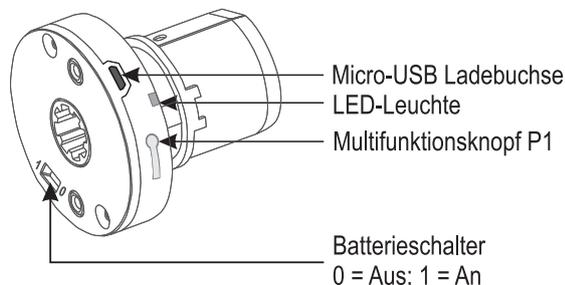
Der Akku muss vor dem ersten Einsatz unbedingt vollständig geladen werden. Zur Schonung der Akku-Kapazität ist der Motor in einen Ruhemodus geschaltet. Durch einschalten des Batterieschalters wird dieser Ruhemodus aufgehoben.

LED Statusanzeige: Im Ladevorgang = grün blinkend, vollständig geladen = grün leuchtend

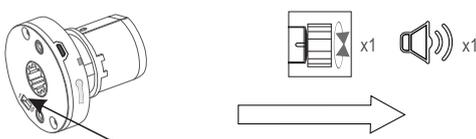
7.2 Bedienen des ERSDC1038-02 Motors per Funk

Die Bedienung ist nur mit Handfunksendern mit dem Funkprotokoll G2 möglich. Informationen darüber, welche Sender über das Funkprotokoll G2 verfügen, sind unter www.heicko.de oder www.heicko-bewegt.de zu finden.

Abbildungen können von den Artikeln abweichen und dienen nur zur sinngemäßen Darstellung.



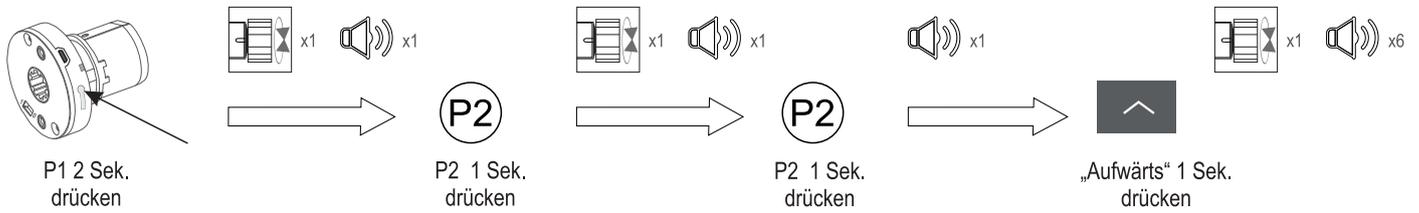
7.3 In Betriebnahme



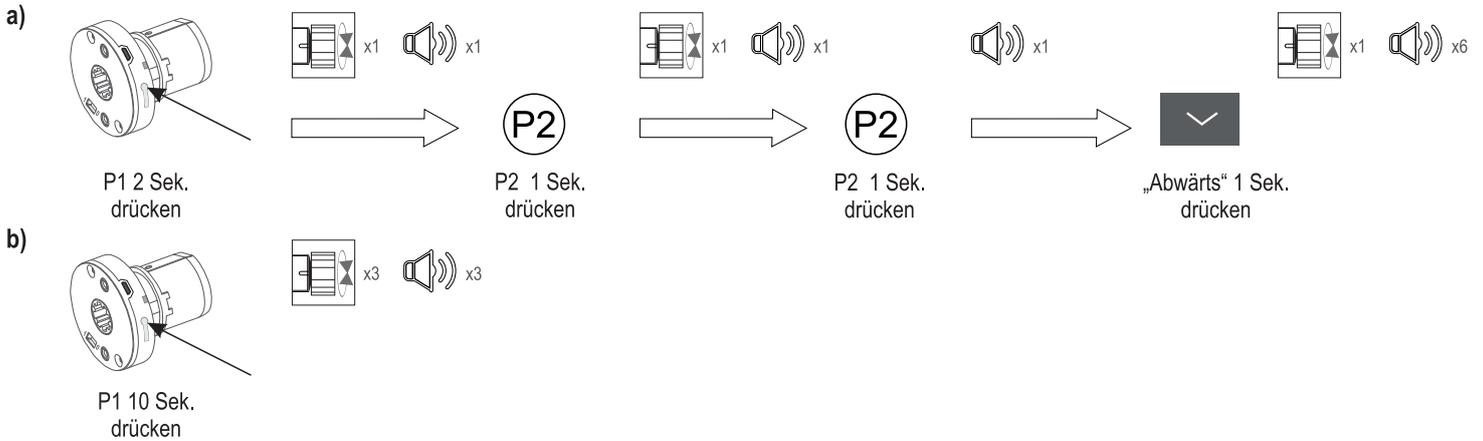
Batterieschalter
auf „1“ schalten

10 Sekunden warten

7.4 Verbinden des Motors mit dem Handfunksender



7.5 Ändern der Drehrichtung - 2 Varianten

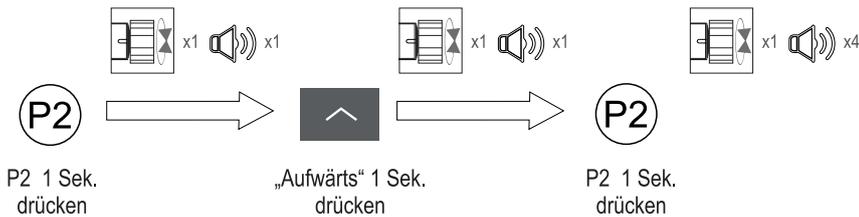


7.6 Einstellung der Endlagen

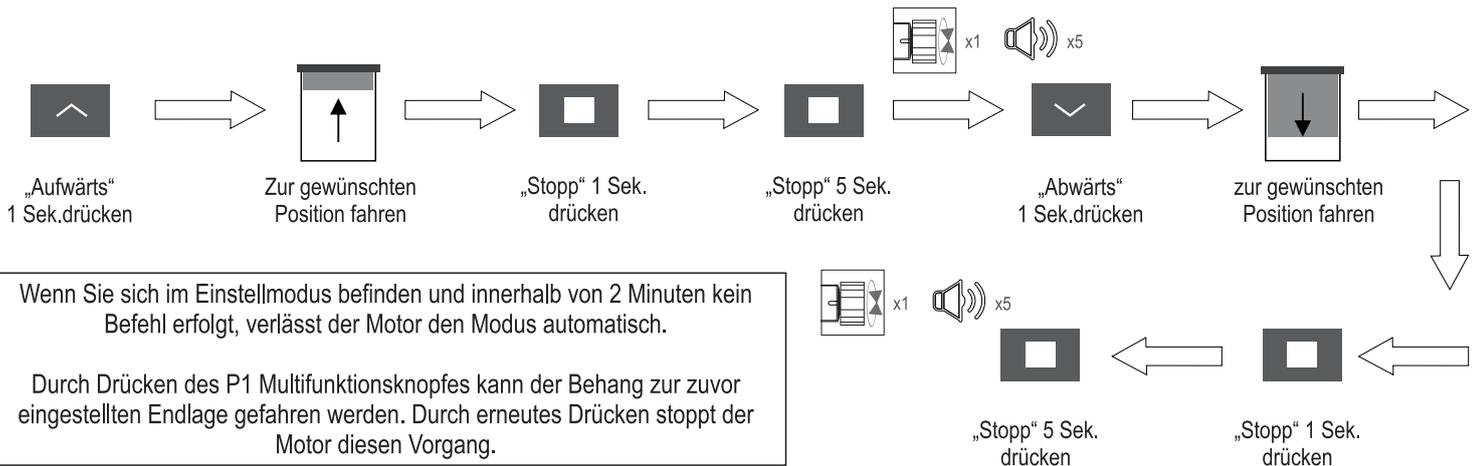
Wichtig! - Bitte beachten

- Für die Einstellung der Endlagen muss der Motor mit einem Sender verbunden sein.
- Beide Endlagen müssen nacheinander in einem Vorgang eingestellt werden.
- Sollte eine Korrektur der Endlagen erforderlich sein, gehen Sie bitte wie bei 7.6.3 beschrieben vor.

7.6.1 Modus zur Einstellung der Endlagen

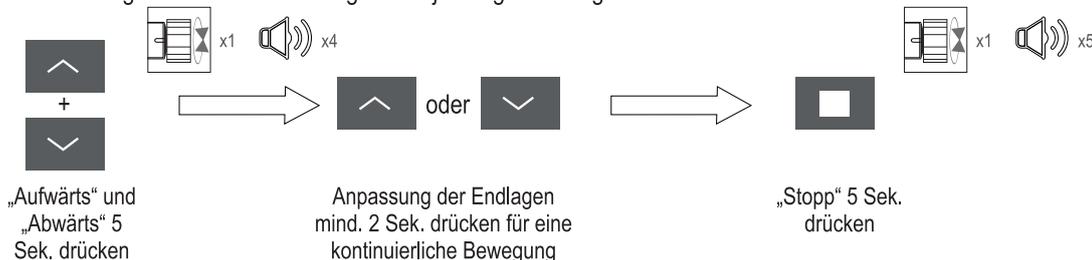


7.6.2 Einstellung der oberen und unteren Endlage am Motortyp ERSDC1038-02



7.6.3 Korrigieren bestehender Endlagen

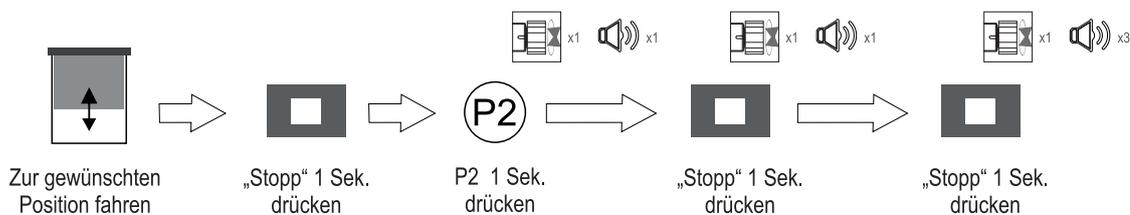
Zur Änderung muss sich der Behang an der jeweiligen Endlage befinden.



Hinweis! - Diese Funktion ist bei der Verwendung von den Handfunksendern HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 und HR1300-WIND-G2 nicht verfügbar!

7.7 Zwischenstopp-Funktion aktivieren / deaktivieren

Wichtig! - Für die Einstellung der Zwischenstopp-Funktion müssen die Endlagen bereits eingestellt sein.



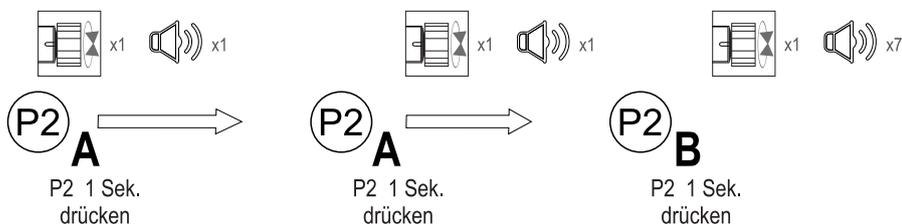
Um zur Zwischenposition zu gelangen drücken Sie bitte die „Stopp“ Taste 2 Sekunden.

7.8 Löschen der Endlagen

- Bei der Anwendung der Funktion kann sich der Behang an einer beliebigen Position befinden.
- Mit dieser Funktion werden beide Endlagen gelöscht.

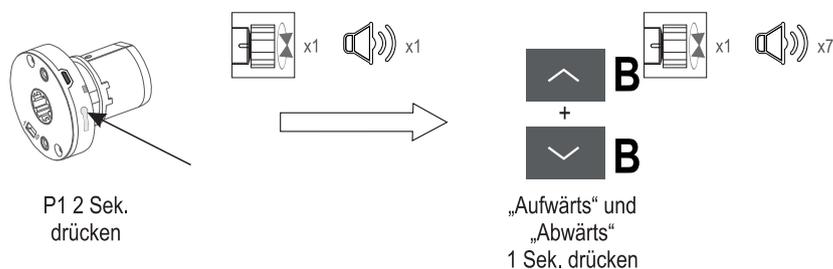


7.9 Einen Sender hinzufügen (kopieren von Sender A nach B)



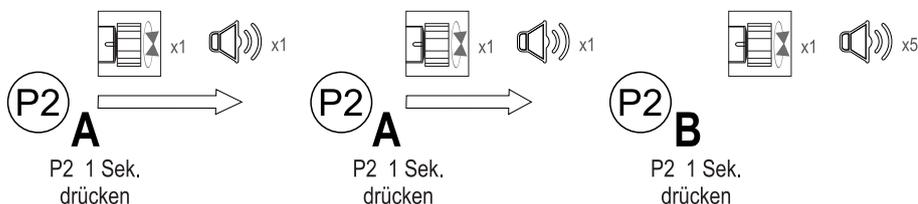
7.10 Eine 2. Fernbedienung am Motorkopf hinzufügen

Diese Funktion ist nur möglich, wenn mit Handfunktensender A die Endlagen eingestellt wurden.



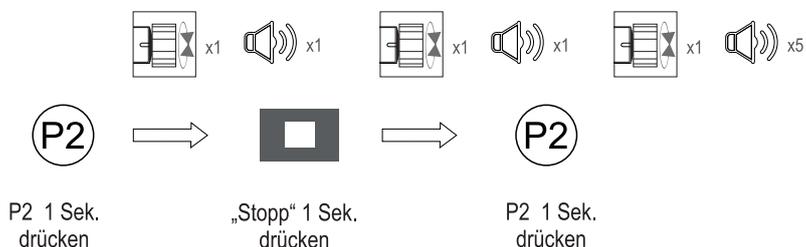
Hinweis! - Diese Funktion ist bei der Verwendung von den Handfunktensendern HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 und HR1300-WIND-G2 nicht verfügbar!

7.11 Fernbedienung B entfernen / löschen während Fernbedienung A erhalten bleibt

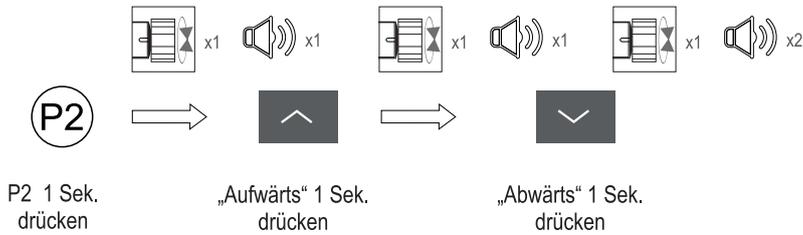


7.12 Handfunktensender entfernen / löschen

- Durch diese Funktion werden die Verbindungen von allen mit dem Motor verbundenen Handfunktensendern gelöscht.



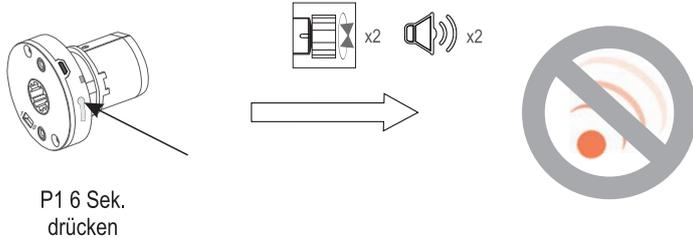
7.13 Schrittfunktion aktivieren / deaktivieren



Drücken Sie entweder die "Aufwärts" - oder "Abwärts" Taste für eine kurze Bewegung (loslassen innerhalb von 2 Sekunden), drücken Sie eine der Tasten länger als 2 Sekunden und der Motor beginnt kontinuierlich zu laufen.

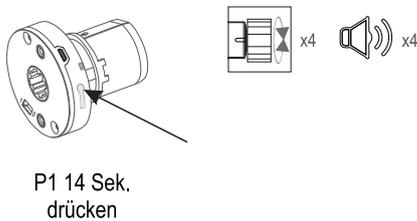
7.14 Funkverbindung deaktivieren

Bei deaktivierter Funkverbindung speichert der Motor die vorherige Motorfunktionseinstellung sowie den Sendercode und schließt nur die Funkempfangsfunktion. Bei der Einstellung von mehr als einem Motor können Störungen durch andere Motoren vermieden werden.



Drücken Sie kurz P1 um den drahtlosen Empfang wiederherzustellen.

7.15 Zurücksetzen auf Werkseinstellung (Auslieferungszustand)



8. Akku-Motor Typ ERSDC1040-06

8.1 Ladeverhalten

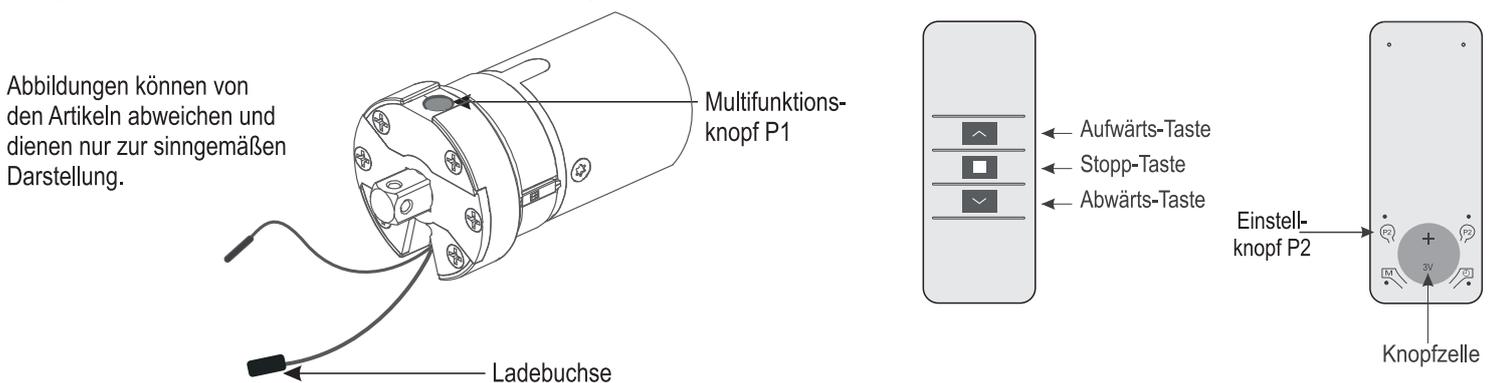


Der Akku muss vor dem ersten Einsatz unbedingt vollständig geladen werden. Zur Schonung der Akku-Kapazität ist der Motor in einen Ruhemodus geschaltet. Durch den erstmaligen Anschluss an das Ladegerät wird dieser Ruhemodus aufgehoben.

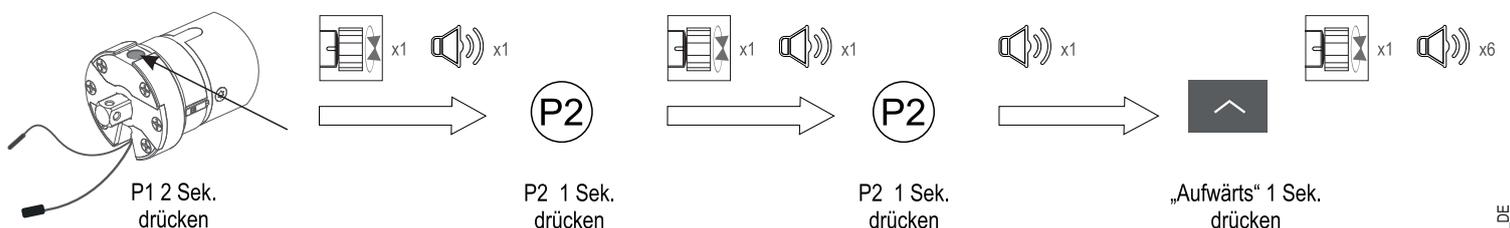
LED Statusanzeige am Ladegerät: Im Ladevorgang = rot leuchtend, vollständig geladen = grün leuchtend

8.2 Bedienen des ERSDC1040-06 Motors per Funk

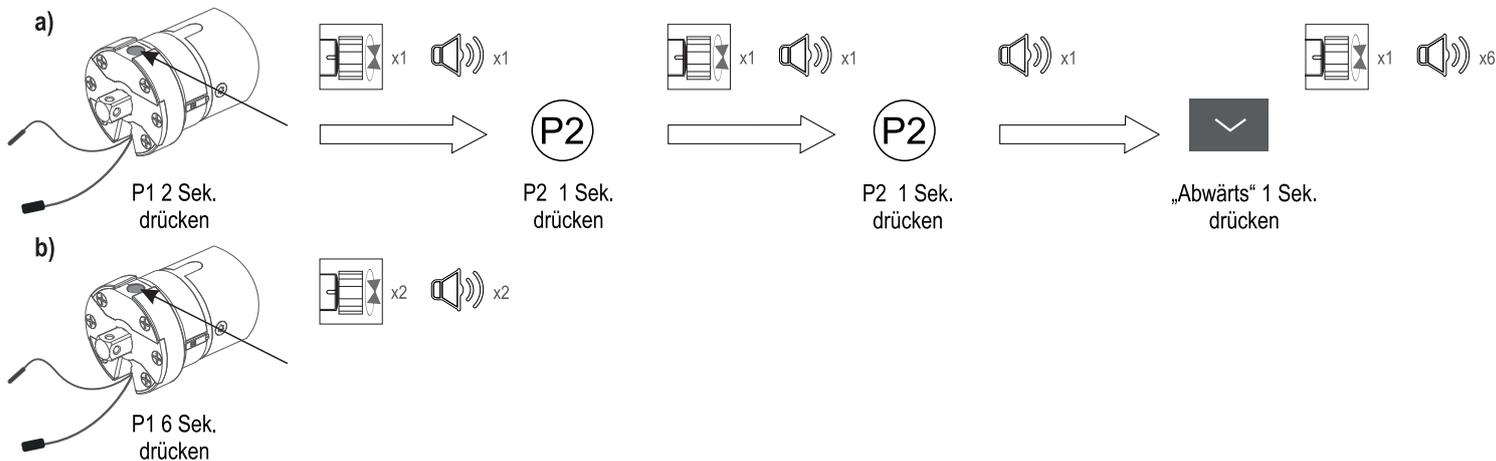
Die Bedienung ist nur mit Handfunksendern mit dem Funkprotokoll G2 möglich. Informationen darüber, welche Sender über das Funkprotokoll G2 verfügen, sind unter www.heicko.de oder www.heicko-bewegt.de zu finden.



8.3 Verbinden des Motors mit dem Handfunksender



8.4 Ändern der Drehrichtung - 2 Varianten

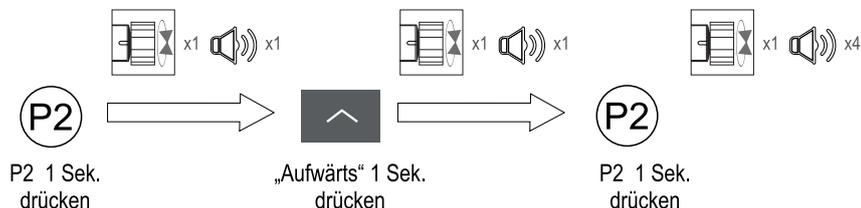


8.5 Einstellung der Endlagen

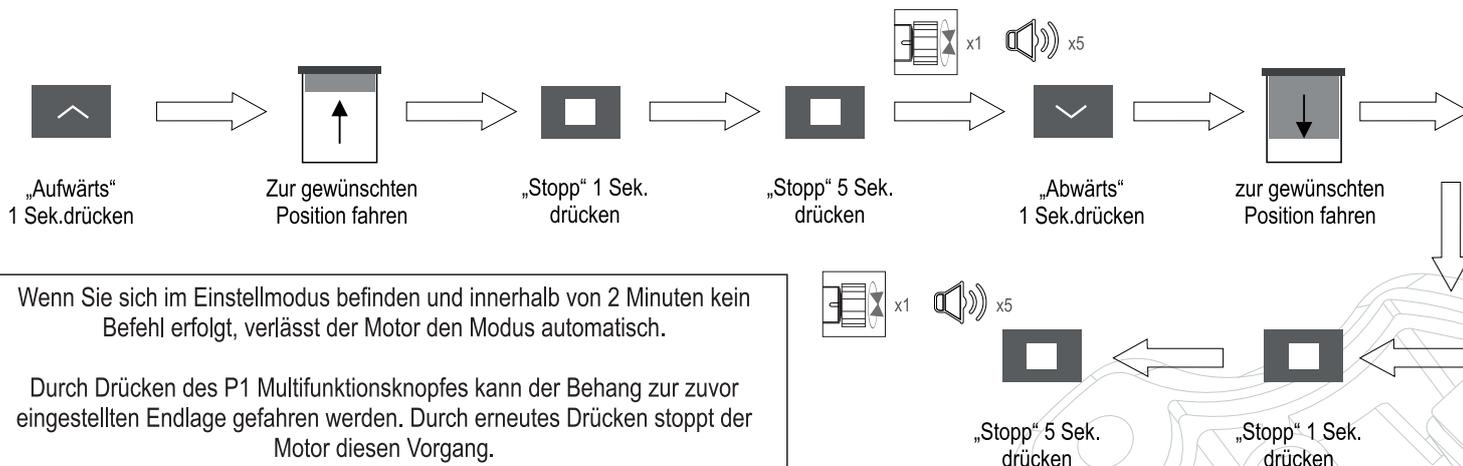
Wichtig! - Bitte beachten

- Für die Einstellung der Endlagen muss der Motor mit einem Sender verbunden sein.
- Beide Endlagen müssen nacheinander in einem Vorgang eingestellt werden.
- Sollte eine Korrektur der Endlagen erforderlich sein, gehen Sie bitte wie bei 8.5.3 beschrieben vor.

8.5.1 Modus zur Einstellung der Endlagen



8.5.2 Einstellung der oberen und unteren Endlage am Motortyp ERSDC1040-06



8.5.3 Korrigieren bestehender Endlagen

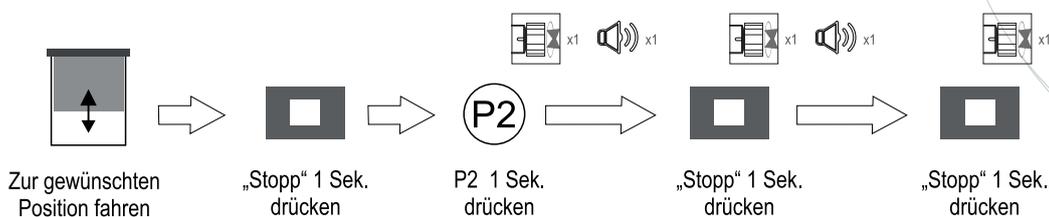
Zur Änderung muss sich der Behang an der jeweiligen Endlage befinden.



Hinweis! - Diese Funktion ist bei der Verwendung von den Handfunksendern HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 und HR1300-WIND-G2 nicht verfügbar!

8.6 Zwischenstopp-Funktion einstellen/löschen

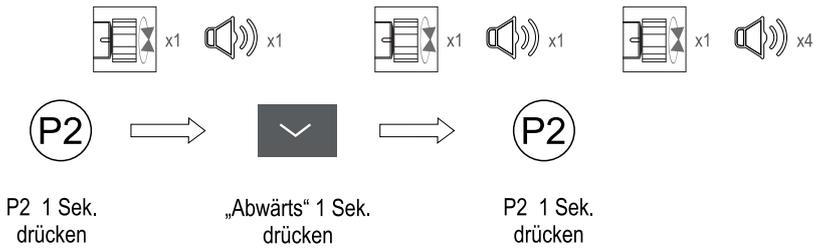
Wichtig! - Für die Einstellung der Zwischenstopp-Funktion müssen die Endlagen bereits eingestellt sein.



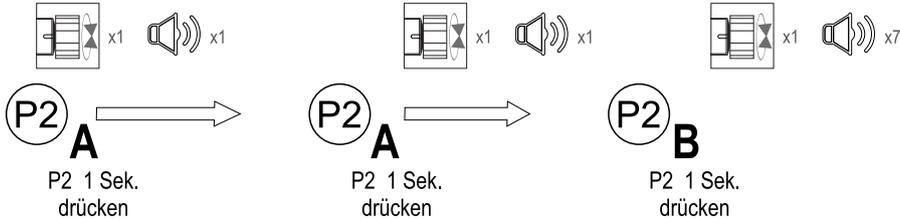
Um zur Zwischenposition zu gelangen drücken Sie bitte die „Stopp“ Taste 2 Sekunden.

8.7 Löschen der Endlagen

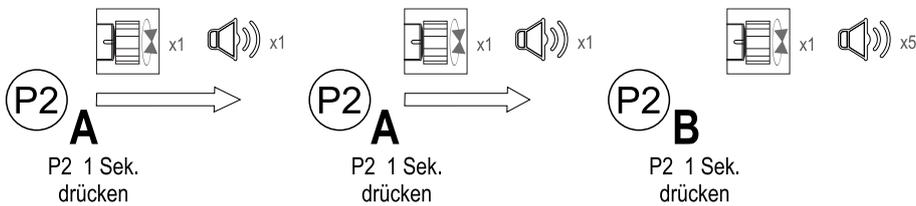
- Bei der Anwendung der Funktion kann sich der Behang an einer beliebigen Position befinden.
- Mit dieser Funktion werden beide Endlagen gelöscht.



8.8 Einen Sender hinzufügen (kopieren von Sender A nach B)

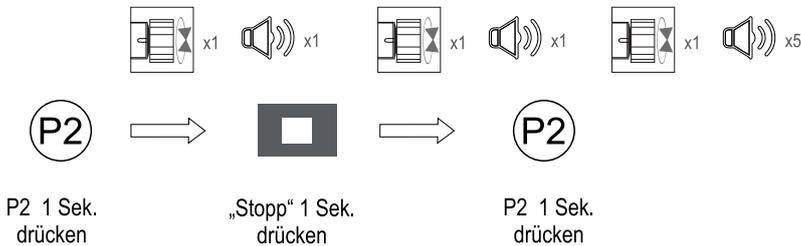


8.9 Fernbedienung B entfernen / löschen während Fernbedienung A erhalten bleibt

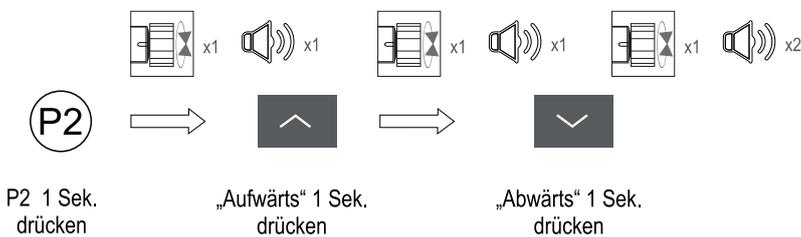


8.10 Handfunksender entfernen / löschen

- Durch diese Funktion werden die Verbindungen von allen mit dem Motor verbundenen Handfunksendern gelöscht.



8.11 Schrittfunktion aktivieren / deaktivieren



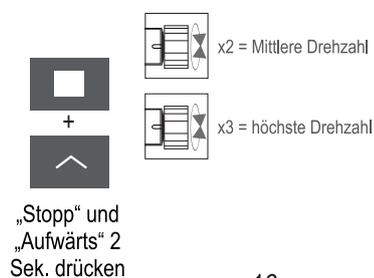
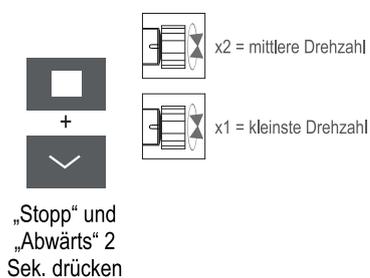
Drücken Sie entweder die "Aufwärts" - oder "Abwärts" Taste für eine kurze Bewegung (loslassen innerhalb von 2 Sekunden), drücken Sie eine der Tasten länger als 2 Sekunden und der Motor beginnt kontinuierlich zu laufen.

8.12 Regulierung der Geschwindigkeit

- Im Lieferzustand ist die höchste Drehgeschwindigkeit eingestellt.

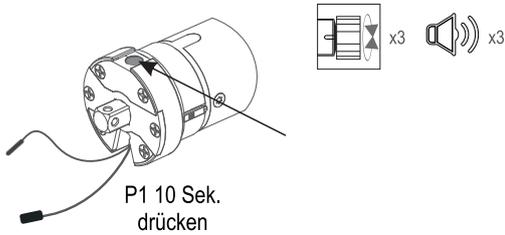
Drehgeschwindigkeit reduzieren

Drehgeschwindigkeit erhöhen



Hinweis! - Diese Funktion ist bei der Verwendung von den Handfunksendern HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 und HR1300-WIND-G2 nicht verfügbar!

8.13 Zurücksetzen auf Werkseinstellung (Auslieferungszustand)



9. Akku-Motor Typ HRSDC4013-14-*

9.1 Ladeverhalten

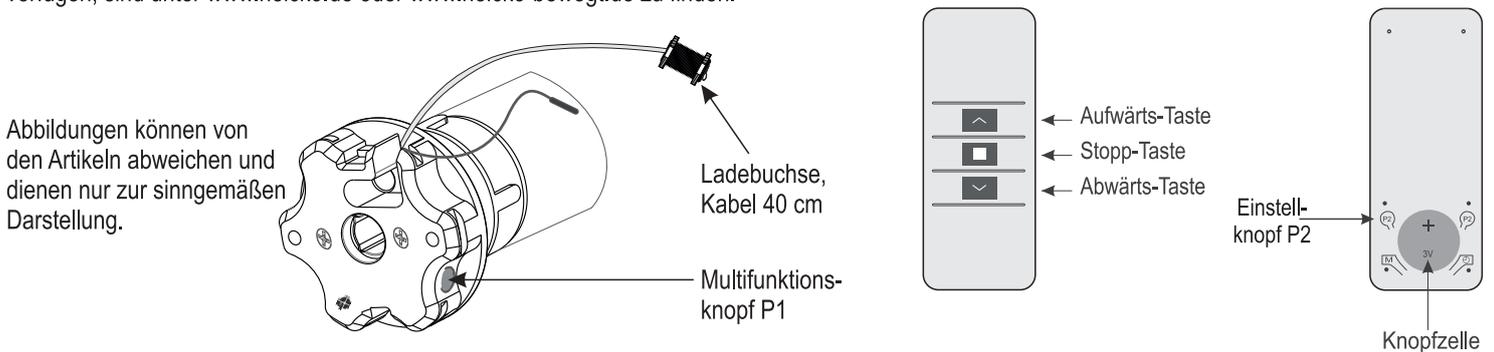


Der Akku muss vor dem ersten Einsatz unbedingt vollständig geladen werden. Zur Schonung der Akku-Kapazität ist der Motor in einen Ruhemodus geschaltet. Durch den erstmaligen Anschluss an das Ladegerät wird dieser Ruhemodus aufgehoben.

LED Statusanzeige: Im Ladevorgang = abwechselnd rot / grün blinkend, vollständig geladen = grün leuchtend

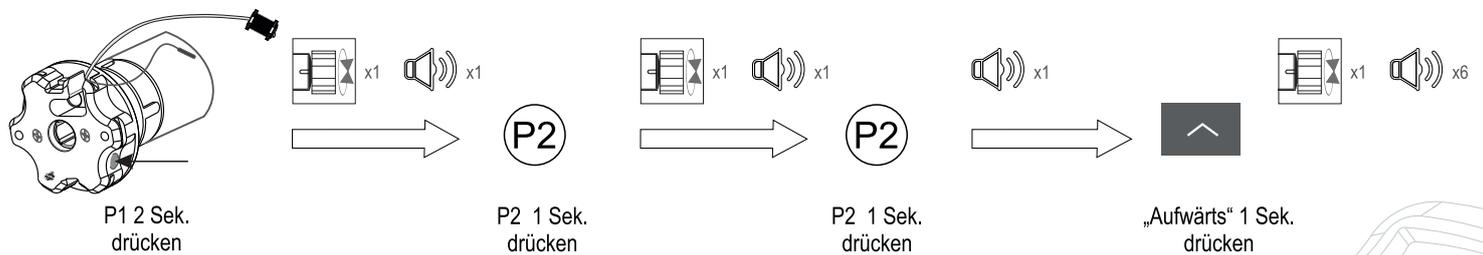
9.2 Bedienen des HRSDC4013-14-* Motors per Funk

Die Bedienung ist nur mit Handfunksendern mit dem Funkprotokoll G2 möglich. Informationen darüber, welche Sender über das Funkprotokoll G2 verfügen, sind unter www.heicko.de oder www.heicko-bewegt.de zu finden.

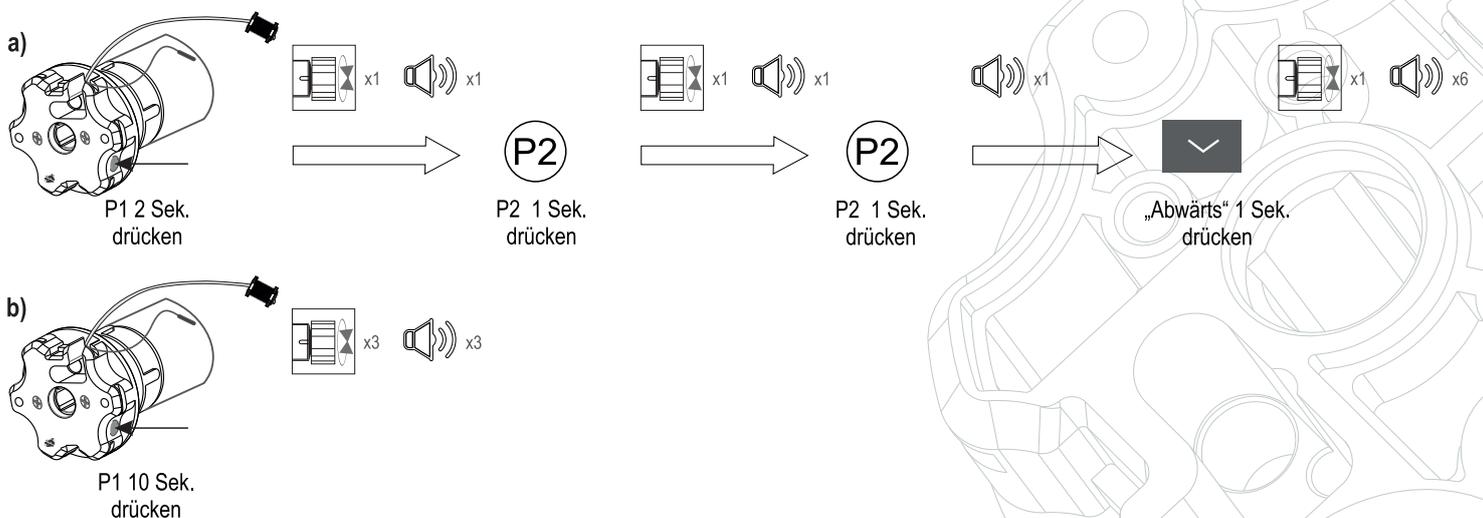


Abbildungen können von den Artikeln abweichen und dienen nur zur sinngemäßen Darstellung.

9.3 Verbinden des Motors mit dem Handfunksender



9.4 Ändern der Drehrichtung - 2 Varianten

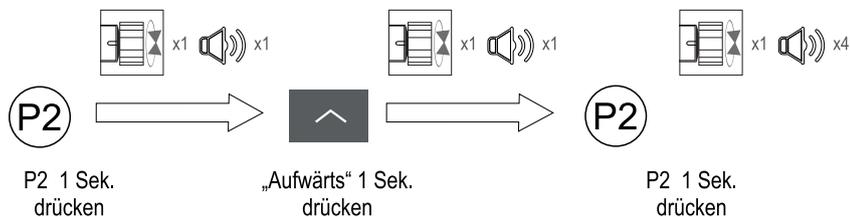


9.5 Einstellung der Endlagen

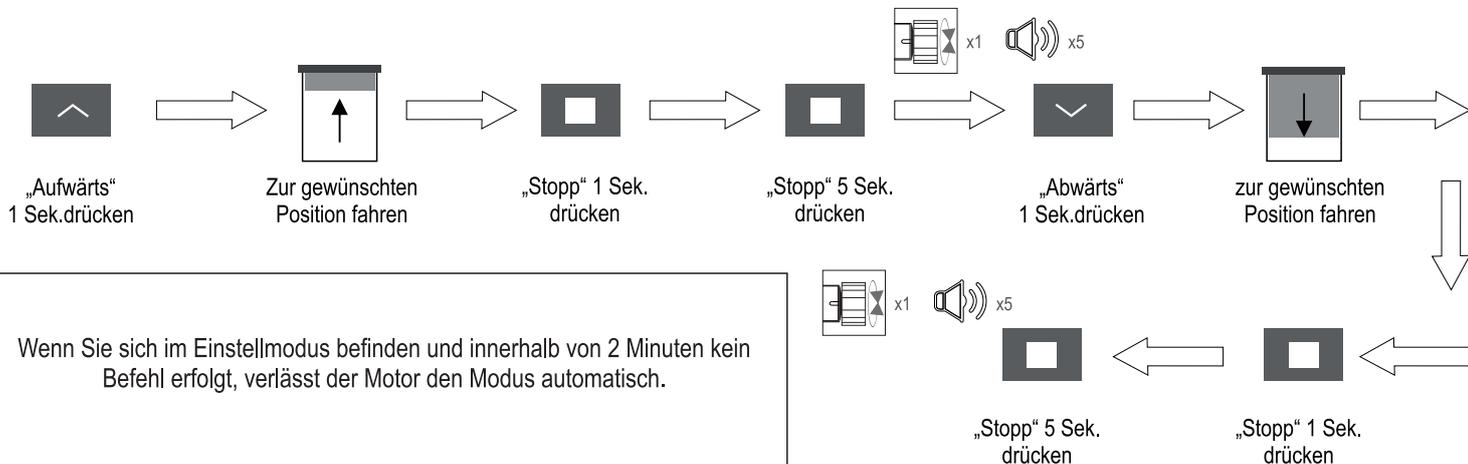
Wichtig! - Bitte beachten

- Für die Einstellung der Endlagen muss der Motor mit einem Sender verbunden sein.
- Beide Endlagen müssen nacheinander in einem Vorgang eingestellt werden.
- Sollte eine Korrektur der Endlagen erforderlich sein, gehen Sie bitte wie bei 9.5.3 beschrieben vor.

9.5.1 Modus zur Einstellung der Endlagen

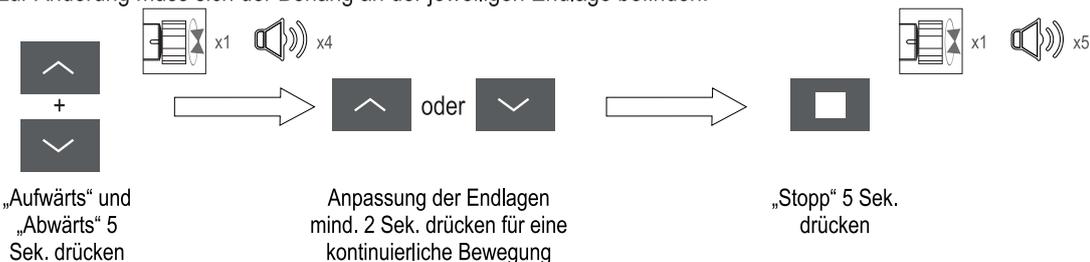


9.5.2 Einstellung der oberen und unteren Endlage am Motortyp HRSDC4013-14*



9.5.3 Korrigieren bestehender Endlagen

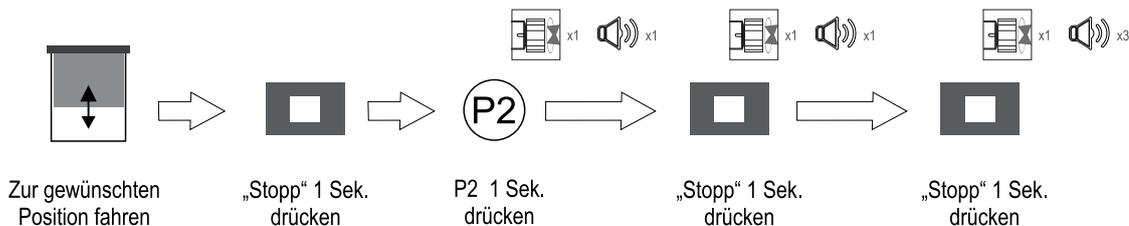
Zur Änderung muss sich der Behang an der jeweiligen Endlage befinden.



Hinweis! - Diese Funktion ist bei der Verwendung von den Handfunktensendern HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 und HR1300-WIND-G2 nicht verfügbar!

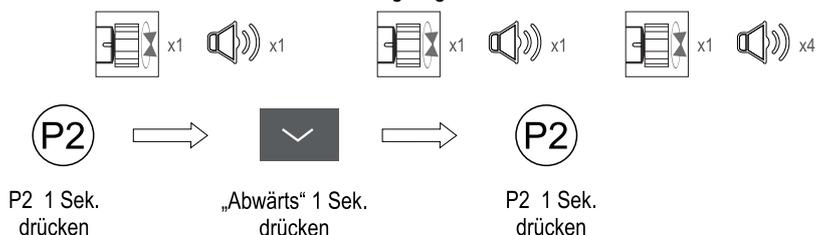
9.6 Zwischenstopp-Funktion einstellen/löschen

Wichtig! - Für die Einstellung der Zwischenstopp-Funktion müssen die Endlagen bereits eingestellt sein.

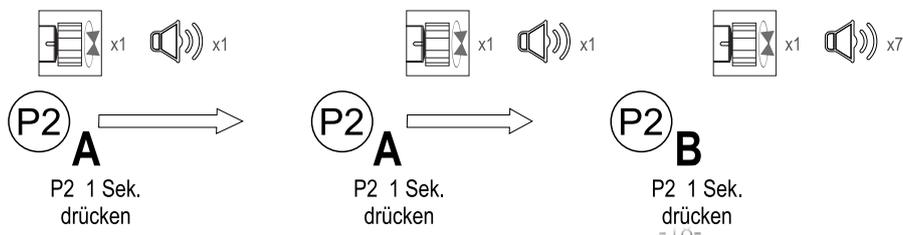


9.7 Löschen der Endlagen

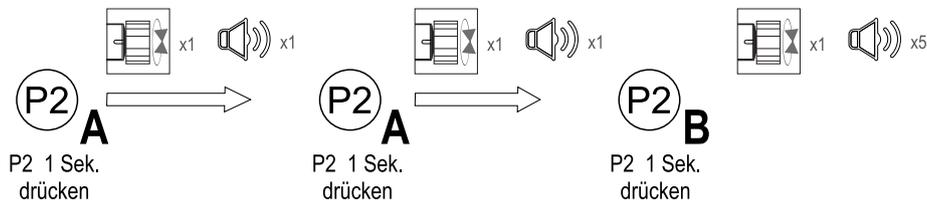
- Bei der Anwendung der Funktion kann sich der Behang an einer beliebigen Position befinden.
- Mit dieser Funktion werden beide Endlagen gelöscht.



9.8 Einen Sender hinzufügen (kopieren von Sender A nach B)

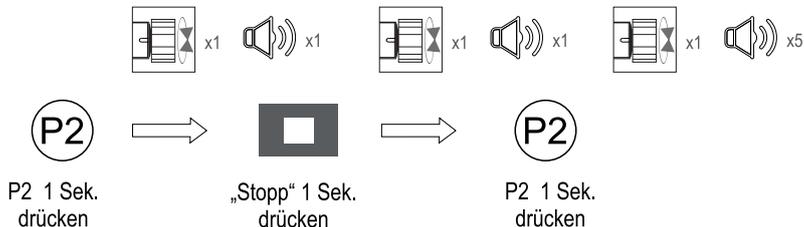


9.9 Fernbedienung B entfernen / löschen während Fernbedienung A erhalten bleibt

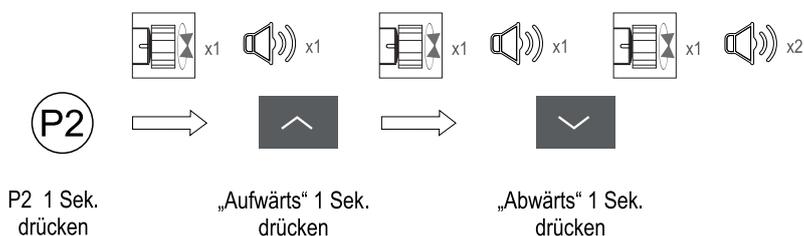


9.10 Handfunktaster entfernen / löschen

• Durch diese Funktion werden die Verbindungen von allen mit dem Motor verbundenen Handfunktastern gelöscht.



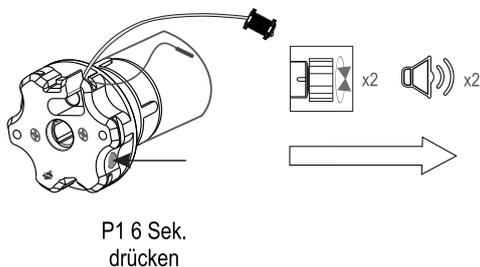
9.11 Schrittfunktion aktivieren / deaktivieren



Drücken Sie entweder die "Aufwärts" - oder "Abwärts" Taste für eine kurze Bewegung (loslassen innerhalb von 2 Sekunden), drücken Sie eine der Tasten länger als 2 Sekunden und der Motor beginnt kontinuierlich zu laufen.

9.12 Funkverbindung deaktivieren

Bei deaktivierter Funkverbindung speichert der Motor die vorherige Motorfunktionseinstellung sowie den Sendercode und schließt nur die Funkempfangsfunktion. Bei der Einstellung von mehr als einem Motor können Störungen durch andere Motoren vermieden werden.



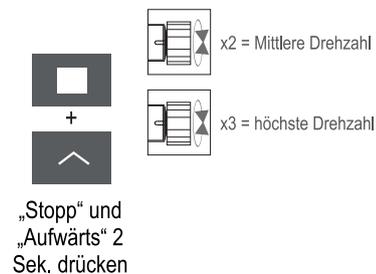
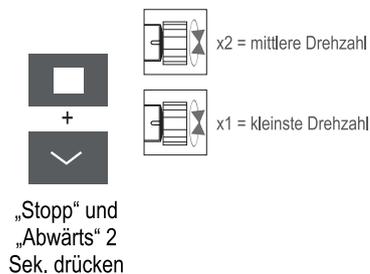
Drücken Sie kurz P1 um den drahtlosen Empfang wiederherzustellen.

9.13 Regulierung der Geschwindigkeit

• Im Lieferzustand ist die höchste Drehgeschwindigkeit eingestellt.

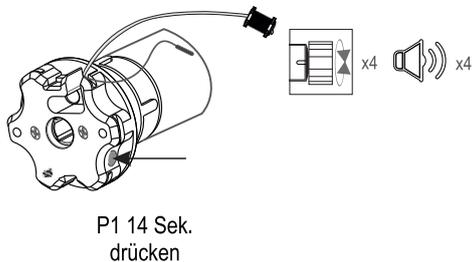
Drehgeschwindigkeit reduzieren

Drehgeschwindigkeit erhöhen



Hinweis! - Diese Funktion ist bei der Verwendung von den Handfunktastern HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 und HR1300-WIND-G2 nicht verfügbar!

9.14 Zurücksetzen auf Werkseinstellung (Auslieferungszustand)



10. Wartung

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

11. Probelauf

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

12. Ratschläge für die Fehlersuche

Der Motor bewegt sich nicht

- Ursache: Der Akku ist schwach oder leer.
 Lösung: Laden Sie den Akku mit dem kompatiblen Ladegerät vollständig auf.
 Ursache: Der Handsender funktioniert nicht.
 Lösung: Ersetzen Sie ggf. die Batterie des Handfunksenders.
 Lösung: Der Handsender ist nicht mit dem Motor verbunden. Bitte gehen Sie nach „Einstellung der Endlagen“ vor.

Der Antrieb läuft zu langsam, trotz Aufladung des Akkus

- Ursache: Falscher Einbau
 Lösung: Überprüfen der Installation, der Behänge und ggf. der Rollladenführung.
 Ursache: Überlastung
 Lösung: Vergleichen Sie die das Behanggewicht mit den Werten der max. Last in den technischen Daten.

Der Akku-Rohrmotor bleib im Normalbetrieb zwischen den Endlagen stehen

- Ursache: Der Führungsadapter ist abgerutscht.
 Lösung: Bitte prüfen Sie, ob der Führungsadapter an der richtigen Position sitzt.
 Ursache: Die Walzenkapsel ist verrutscht.
 Lösung: Verschrauben Sie die Walzenkapsel mit der Wickelwelle.

13. Technische Daten

Art.-Nr.		ERSDC2803-35	ERSDC3808-35	ERSDC1038-02	ERSDC1040-06	HRSDC4013-14-40 HRSDC4013-14-60 HRSDC4013-14-FP HRSDC4013-14-FS
Motorlänge o. Lager	[mm]	356	430,5	642	655	655
Motordurchmesser	[mm]	16	25	28	35	35
Nennspannung	[V] DC	8	8	12	12	12
Nennleistung	[W]	4,8	8	15	33,6	38,8
Nenndrehmoment	[Nm]	0,3	0,7	2	6	13
Max. Last	[kg]	1,5	3,1	3,5	11	29
Leerlaufdrehzahl	[min ⁻¹]	30	34	28	28	14
Nennstrom	[A]	0,6	1	1,25	2,8	3,23
Akku, fest eingebaut		Li-Io	Li-Io	Li-Io	Li-Io	Li-Io
Max. Ladespannung	[V] DC	5	5	5	12,6	12,6
Akku-Kapazität	[mAh]	800	2200	2600	3200	3200
Schutzklasse		III	III	III	III	III
Schutzklasse n. VDE 700		IP40	IP20	IP20	IP44	IP44
Kabellänge Ladebuchse	[cm]	-	-	-	7	40
Ladeanschluss		Micro-USB	Micro-USB	Micro-USB	Hohlstecker	Hohlstecker
Kompatibles Ladegerät		HR1200LA-7.4-USB	HR1200LA-7.4-USB	HR1200LA-7.4-USB	HR1200LA-12.6	HR1200LA-12.6
Rundwelle 18 mm		✓				
Rundwelle 38 mm			✓			
Rundwelle 50 mm				✓	✓	
8-Kantwelle 40 / 60 mm						✓*2
Umgebungstemperatur Betrieb	[°C]	-20 bis 65	-20 bis 65	-20 bis 65	-20 bis 65	-20 bis 65
Umgebungstemperatur Ladevorgang	[°C]	0 bis 65	0 bis 65	0 bis 65	0 bis 65	0 bis 65
Funkfrequenz	[MHz]	433,92	433,92	433,92	433,92	433,92
Funkprotokoll		G2	G2	G2	G2	G2
Schalldruckpegel	[db(A)]	< 70	< 70	< 70	< 70	< 70

*2 Die Motortypen „FP“ und „FS“ haben Führungs- und Antriebsadapter für 54er Rundwellen vormontiert.

Änderung der technischen Daten im Sinne des technischen Fortschritts und des Designs jederzeit sowie ausdrücklich vorbehalten.

Contents

1.	General safety information	P. 22 f
2.	Assembly information	P. 23
3.	Assembling the tubular motor.....	P. 23 f
3.1	Assembling the brackets	P. 23
3.2	Placing the motor in the winding shaft.....	P. 23 f
3.3	Mounting the motor on the brackets.....	P. 24
4.	Installation of the roller shutter	P. 24
5.	Rechargeable tubular motor type ERSDC2803-35	P. 24 ff
6.	Rechargeable tubular motor type ERSDC3803-35	P. 27 ff
7.	Rechargeable tubular motor type ERSDC1038-02	P. 30 ff
8.	Rechargeable tubular motor type ERSDC1040-06	P. 33 ff
9.	Rechargeable tubular motor type HRSDC4013-14*.....	P. 36 ff
10.	Maintenance.....	P. 39
11.	Test run.....	P. 39
12.	Troubleshooting.....	P. 39
13.	Technical Data.....	P. 39

Scope of supply (without illustration)

1 Rechargeable tubular motor

• ERSDC2803-35

Crown adapter for 18 mm round shaft - pre-assembled
Drive adapter for 18 mm round shaft - pre-assembled
Adapter kit for 25 mm round shaft included

• ERSDC3808-35

Crown adapter for 38 mm round shaft - pre-assembled
Drive adapter for 38 mm round shaft - pre-assembled

• ERSDC1038-02

Crown adapter for 50 mm round shaft - pre-assembled
Drive adapter for 50 mm round shaft - pre-assembled

• ERSDC1040-06

Crown adapter for 50 mm round shaft - pre-assembled
Drive adapter for 50 mm round shaft - pre-assembled

• HRSDC4013-14-40 und HRSDC4013-14-60

Crown adapter for 40 or 60 mm octagonal shaft - pre-assembled
Drive adapter for 40 or 60 mm octagonal shaft - pre-assembled

• HRSDC4013-14-FP und HRSDC4013-14-FS

Crown adapter for 54 mm round shaft - pre-assembled
Drive adapter for 54 mm round shaft - pre-assembled

2 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 specialised company or 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 2020 – 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 and www.heicko-bewegt.de.

Subject to technical changes, printing errors and mistakes. Photos and other illustrations are not binding and may be similar to the original items. 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 rechargeable tubular motors enable the electromechanical operation of roller shutters and interior blinds easily and cost-effectively.

Our tubular motors are developed and produced with a high degree of quality and reliability. Furthermore they are maintenancefree 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.

Important! - The user manual

This manual describes the installation and the operation of the rechargeable tubular motors, technical data on page 39.

Please read the instructions carefully and follow the safety instructions, before starting to work with the motor / operating the blind.

Please retain this manual and hand it over to 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.

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.



For disposal use "electrical / electronic junk" collection points offered by local authorities or disposal services. Point out that the device includes a battery.

1. General safety information

- With the operating voltage of 8 V (Type ERSDC2803-35, ERSDC3808-35) / 12 V (Type ERSDC1038-02, ERSDC1040-06 and HRSDC4013-14*), (low voltage) these motor types are electrically safe. The protection against electric shock is based on the application of this low voltage. Further protective measures for electrical safety are not required.
- Since the battery supply eliminates the connection to the electrical building network, no electrician is required for the installation.
- **ERSDC2803-35, ERSDC3808-35 and ERSDC1038-02:** Charging the motors must be done with a charger with micro USB plug (not included), e.g. Item no. HR1200LA-7.4-USB. The charging electronics of the motor's batteries are tuned to this charger.
- **ERSDC1040-06 and HRSDC4013-14*:** The charging of the motors must be carried out exclusively with the charger, item no. HR1200LA-12.6 (not included). The charging electronics of the motor's batteries are tuned to this charger.
- When using external chargers, we assume no warranty / liability for errors in the charging process and resulting damage.
- The permanently installed Li-Io batteries can not be removed from the roller blind and are therefore not changeable.
- It is important to ensure that no liquids can penetrate into the motor. If the poles of Li-Io batteries are short-circuited there is a risk of fire or even explosion.
- After charging the motor, disconnect the charger from the motor and remove it from the mains supply.
- Maintaining the battery capacity to 100% promotes the aging of Li-Io batteries and therefore reduces their life.
- The batteries are subject to low self-discharge. If the motor has not been in use for a long period of time, we recommend charging the batteries at the latest after about half a year
- Do not charge the batteries at freezing temperatures (only for outdoor use, such as external roller shutter box) - see also technical data. If frost is announced, charging should be performed as soon as possible.
- We recommend to charge before the winter in the last frost-free late autumn days. With normal use (1 cycle per day), you can safely use the motor throughout the winter with one charge.
- The duration of the motor's battery capacity depends on certain factors, e.g. the load and the application habits. As a result of changing / swapping application habits, the duration of the battery capacity of the motor per battery charge may fluctuate.



Using defective devices can endanger persons and incur material damage.

- The drive must be checked for perfect condition
- Never use defective or damaged devices.
- If you notice damage on the device, the device must not be used. In this case please contact your specialised company or dealer.



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

- Responsible persons should be instructed of the safe use of the roller blind with rechargeable tubular motor.
- 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.

Intended use

Our tubular motors are exclusively designed for the opening and closing of interior systems like zebra blinds, shading and blackout blinds, venetian blinds as well as light roller shutter systems. Please follow the operating instructions.

Requirements

- Only use original components and accessories provided by the manufacturer.
- A compatible charger must be available to charge the rechargeable tubular motors.
 - Compatible charger for the motors ERSDC2803-35, ERSDC3808-35 and ERSDC1038-02, item no. HR1200LA-7.4-USB or commercially available Smartphone chargers with micro USB plug
 - Compatible charger for the motors ERSDC1040-06 and HRSDC4013-*, item no. HR1200LA-12.6
- The smallest possible shaft measurement (\varnothing or SW) for ERSDC... is 18 mm and for HRSDC4013... is 40 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, interior blind).

2. Assembly information

Important!

- 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.
- 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.
an 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 its 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.

3. Assembly of the tubular motor

The following assembly instructions are valid for default installations in conjunction with heicko rechargeable tubular motors and accessories (Page 21).

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

3.1 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 external setup button P1, remains accessible and that the charging socket of the rechargeable motor is easily reachable.



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.

3.2 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.



40 mm octagonal shafts must be used with an external grooved seam. An internal grooved seam leads to damages on the motor, shortens its service life due to a high torque resistance and malfunctions may occur. In this case the tubular motor is not covered by the warranty and invalidate the right to claim under guarantee.



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



The motor's head must be installed in an angle so that the charging socket is accessible for charging after installation.



The crown adapter as well as the drive adapter must not be screwed with the shaft.

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 internal grooved seams.

Afterwards press the 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 it will cause malfunction.



Placing the idler

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

3.3 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.

Idler bracket (not included in scope of supply)

Fix the other part of the shaft with the idler onto the idler bracket. Adjust any inaccuracy 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.

4. 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. HR130005, HR130006, HR130007 the maximum distance between the connectors is 80 cm, in order to ensure an even distribution of the tensile forces.

Important! - The topmost slat 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.

5. Rechargeable tubular motor type ERSDC2803-35

5.1 Charging behaviour



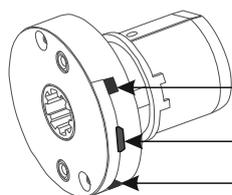
The battery must be fully charged before first use. To conserve the battery capacity, the motor is switched to a sleep mode. Initial connection to the charger will cancel this sleep mode.

LED status display: During charging = green flashing, fully charged = green glowing

5.2 Radio operation of the ERSDC2803-35 motors

The operation is only possible with emitters with radio code G2. Information on which emitters have radio code G2 is available at www.heicko.de or www.heicko-bewegt.de.

Illustrations may differ from the items and are only for the purpose of illustration.



Multi-function button P1 (recessed button)

Micro-USB charging socket

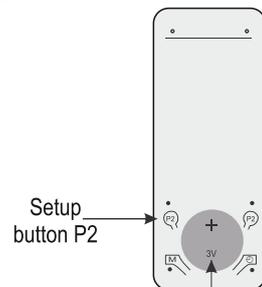
LED-Light



← Up

← Stop

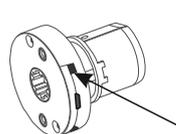
← Down



Setup button P2

Button cell

5.3 Connecting the motor to the emitter



Press P1 for 2 seconds



P2

Press P2 for 1 second



P2

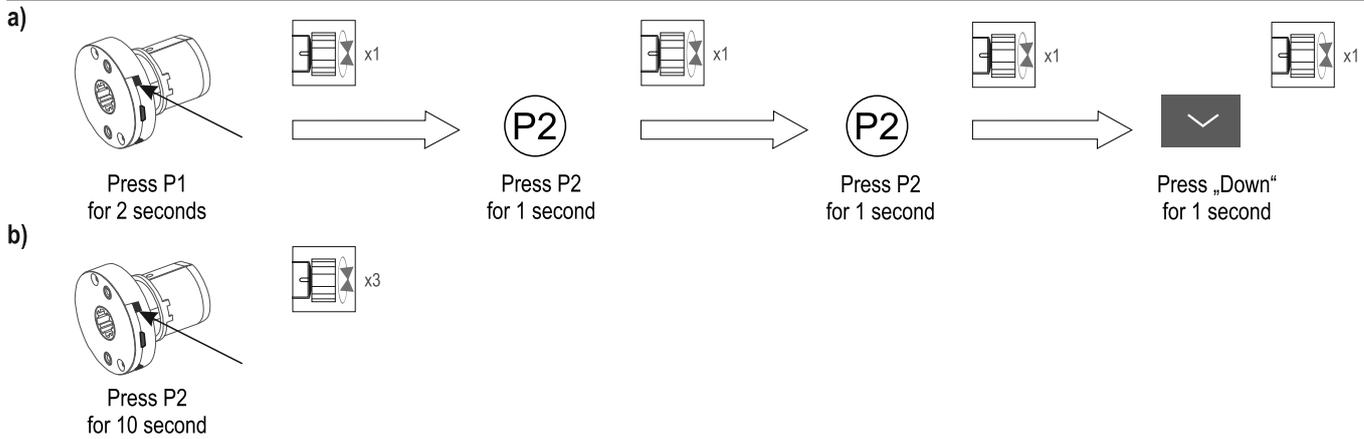
Press P2 for 1 second



Press „Up“ for 1 second



5.4 Change of rotation direction - 2 options

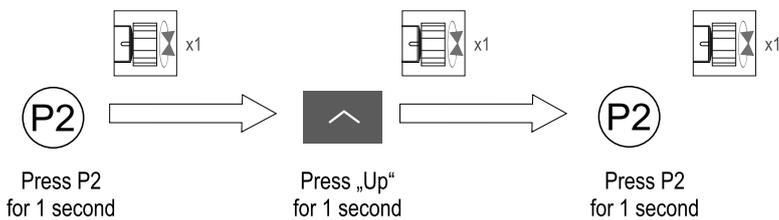


5.5 Adjustment of the limit positions

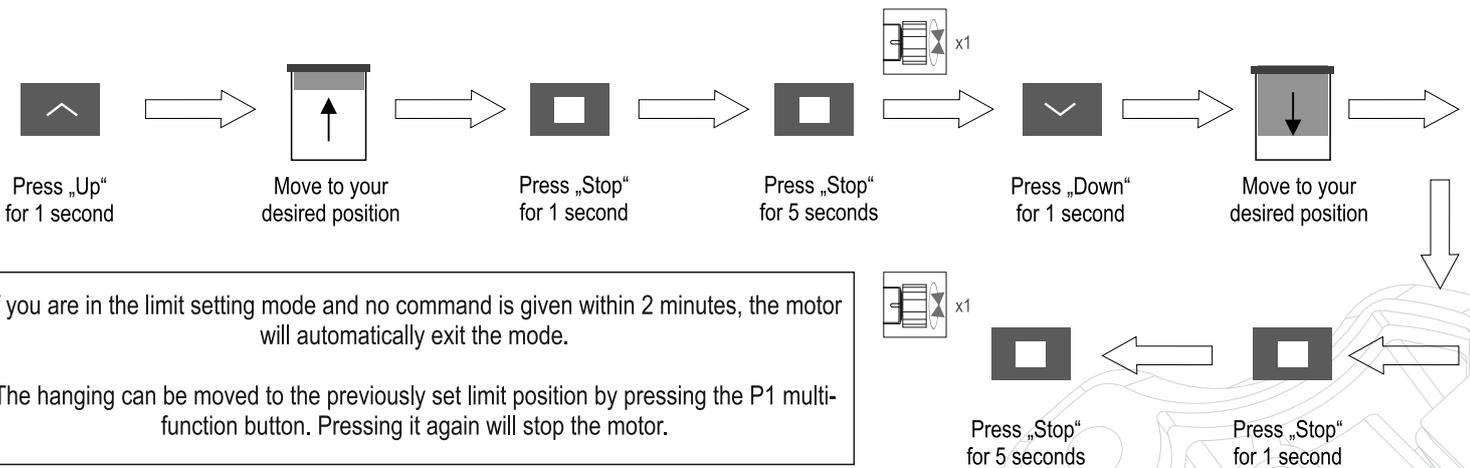
Important! - Please note

- For adjusting the limit positions the motor needs to be connected to an emitter.
- Both limit positions must be set as described (coherently, in one operation).
- If a correction of the limit positions is required, please proceed as described at 5.5.3.

5.5.1 Limit setting mode



5.5.2 Setting of the upper and lower limit position of motor type ERSDC2803-35

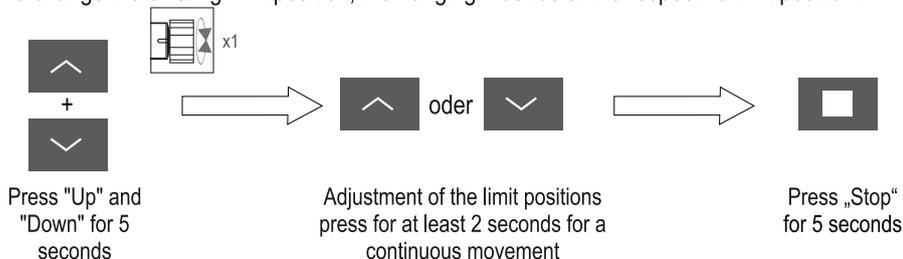


If you are in the limit setting mode and no command is given within 2 minutes, the motor will automatically exit the mode.

The hanging can be moved to the previously set limit position by pressing the P1 multi-function button. Pressing it again will stop the motor.

5.5.3 Correcting existing limit positions

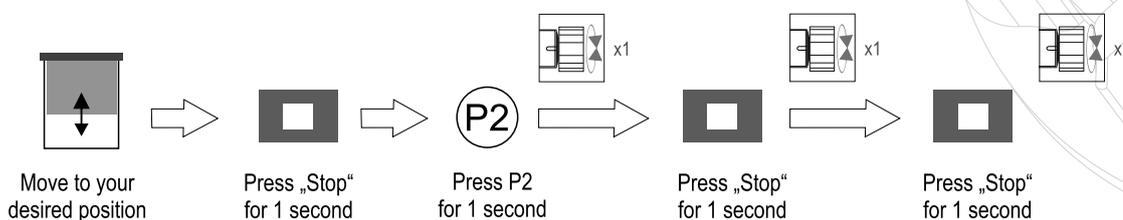
To change the existing limit position, the hanging must be at the respective limit position.



Note! - This function is not available when using the controls HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 and HR1300-WIND-G2!

5.6 Setup / Delete intermediate stop function

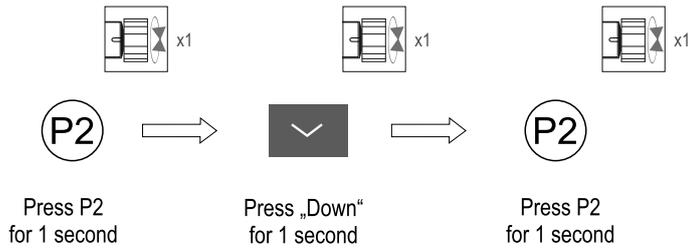
Important! - To set the intermediate stop function, the limit positions must be already set.



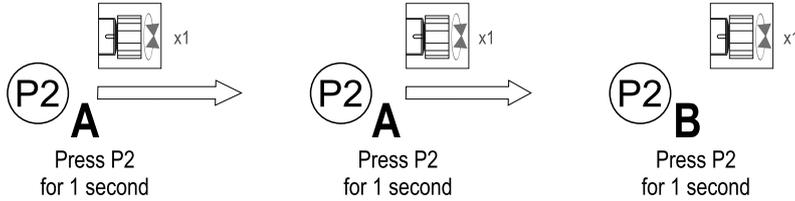
To get to the intermediate position please press the „Stop“ button for 2 seconds.

5.7 Deleting of the limit positions

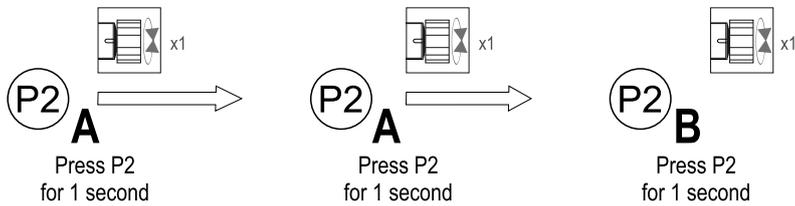
- When using the function, the blind can be in any position.
- This function deletes both limit positions.



5.8 Add an emitter (Copy from emitter A to emitter B)

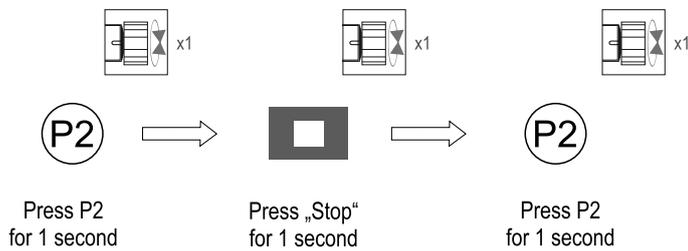


5.9 Delete emitter B whilst emitter A remains active

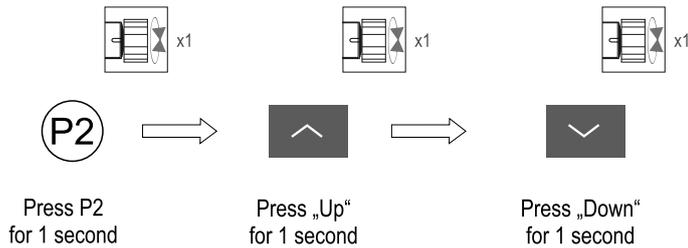


5.10 Delete emitter

- This function clears the connections from all emitters to the motor.



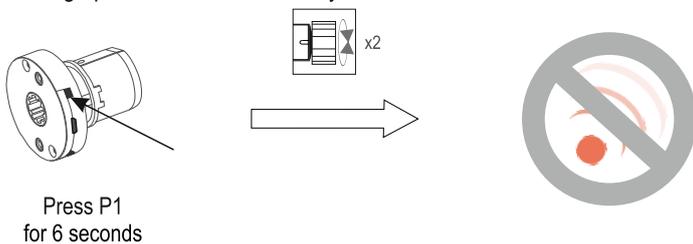
5.11 Enable / Disable step function



Press either the "Up" or "Down" button for a short movement (release within 2 seconds), press one of the buttons for more than 2 seconds and the motor will start to run continuously.

5.12 Disable radio communication

When the radio link is disabled, the motor saves the previously set functions as well as the emitter code and will only lock the radio reception. When Setting up more than one motor you can avoid interference from the other motors while programming by using this function.

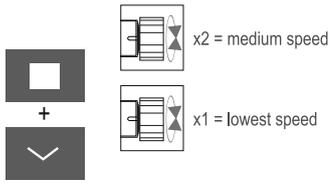


Briefly press P1 to enable the wireless reception.

5.13 Speed regulation

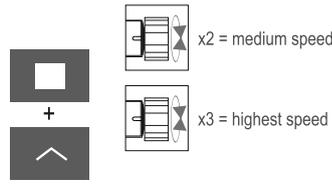
- When delivered, the highest rotation speed is set.

Reducing the rotation speed



Press „Stop“ and „Down“ button simultaneously for 2 seconds

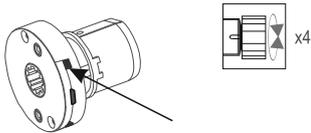
Increasing the rotation speed



Press „Stop“ and „Up“ button simultaneously for 2 seconds

Note! - This function is not available when using the controls HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 and HR1300-WIND-G2!

5.14 Resetting to factory default



Press P1 for 14 seconds

6. Rechargeable tubular motor type ERSDC3808-35

6.1 Charging behaviour



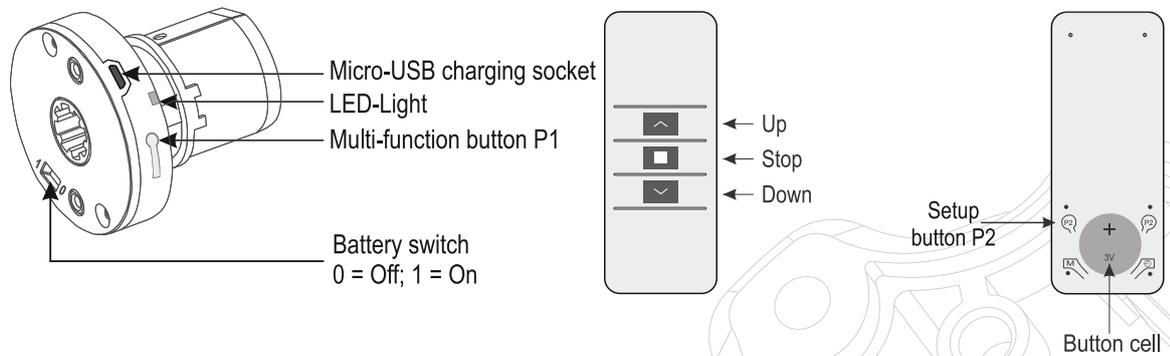
The battery must be fully charged before first use. To conserve the battery capacity, the motor is switched to a sleep mode. Turning on the battery switch will cancel this sleep mode.

LED status display: During charging = green flashing, fully charged = green glowing

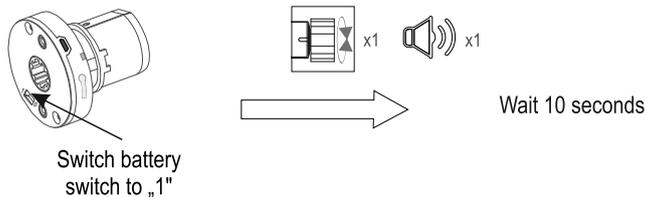
6.2 Radio operation of the ERSDC3808-35 motors

The operation is only possible with emitters with radio code G2. Information on which emitters have radio code G2 is available at www.heicko.de or www.heicko-bewegt.de.

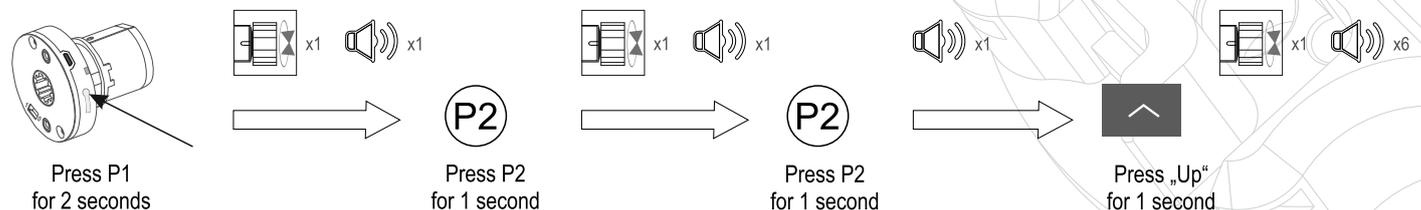
Illustrations may differ from the items and are only for the purpose of illustration.



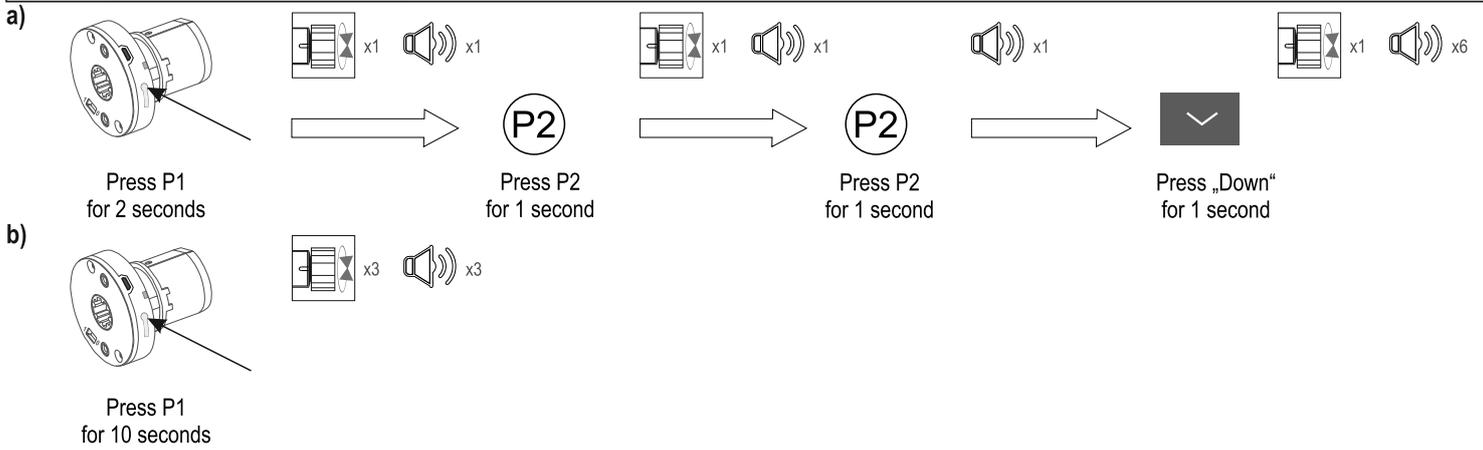
6.3 Start-up



6.4 Connecting the motor to the emitter



6.5 Change of rotation direction - 2 options

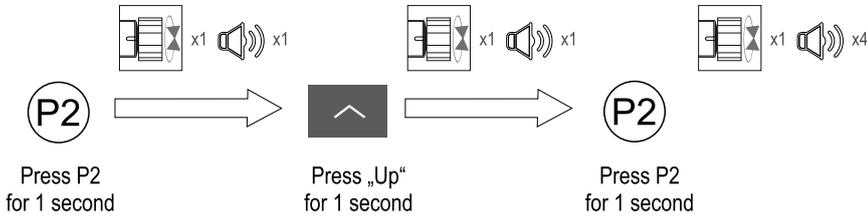


6.6 Adjustment of the limit positions

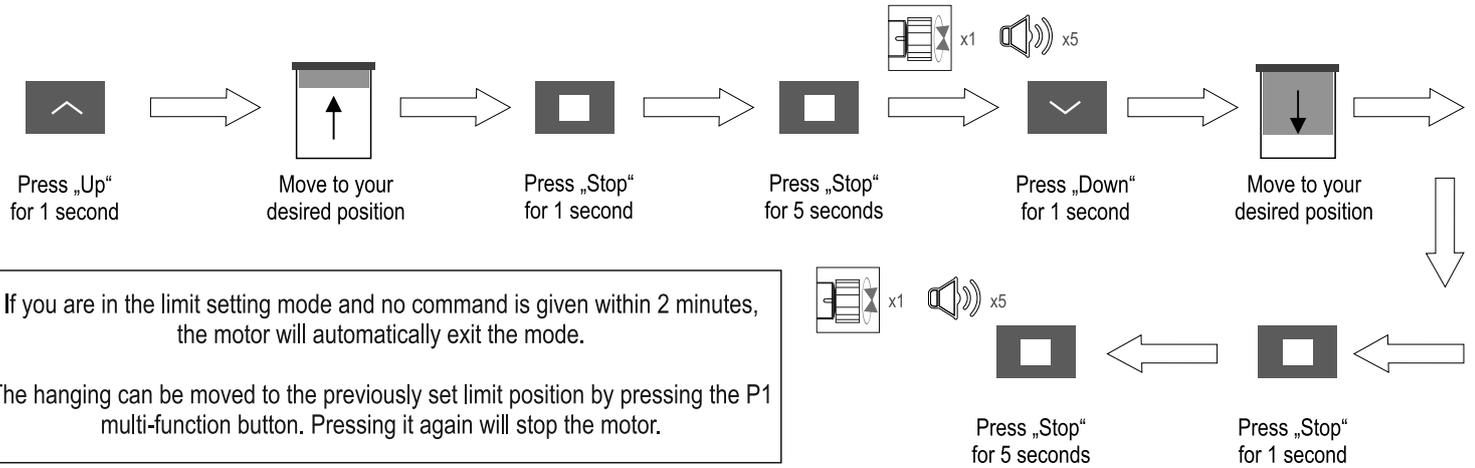
Important! - Please note

- For adjusting the limit positions the motor needs to be connected to an emitter.
- Both limit positions must be set as described (coherently, in one operation).
- If a correction of the limit positions is required, please proceed as described at 6.6.3.

6.6.1 Limit setting mode



6.6.2 Setting of the upper and lower limit position of motor type ERSDC3808-35

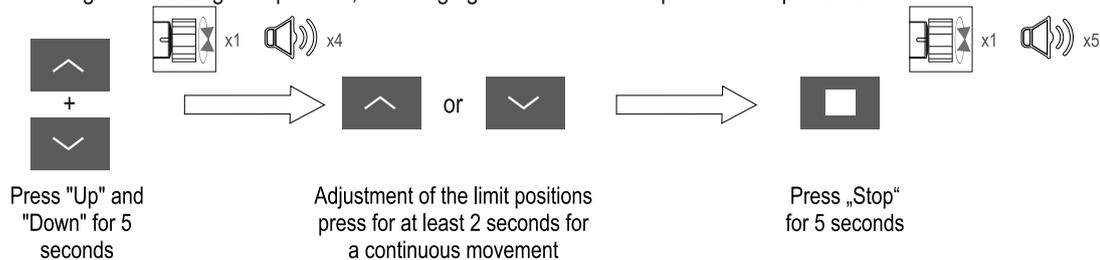


If you are in the limit setting mode and no command is given within 2 minutes, the motor will automatically exit the mode.

The hanging can be moved to the previously set limit position by pressing the P1 multi-function button. Pressing it again will stop the motor.

6.6.3 Correcting existing limit positions

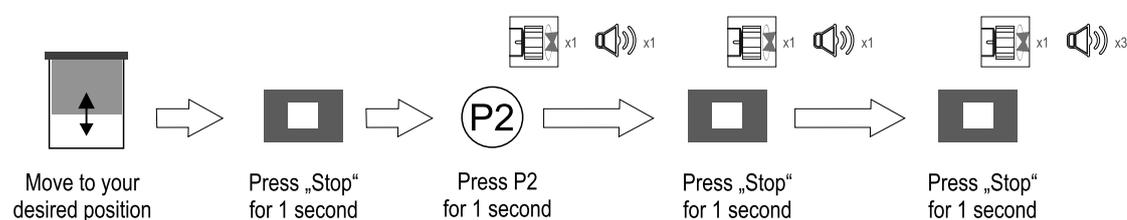
To change the existing limit position, the hanging must be at the respective limit position.



Note! - This function is not available when using the controls HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 and HR1300-WIND-G2!

6.7 Setup / Delete intermediate stop function

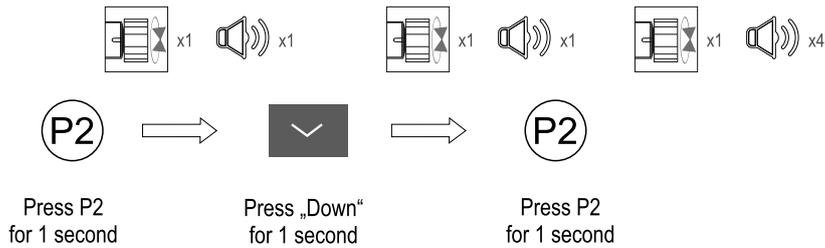
Important! - To set the intermediate stop function, the limit positions must be already set.



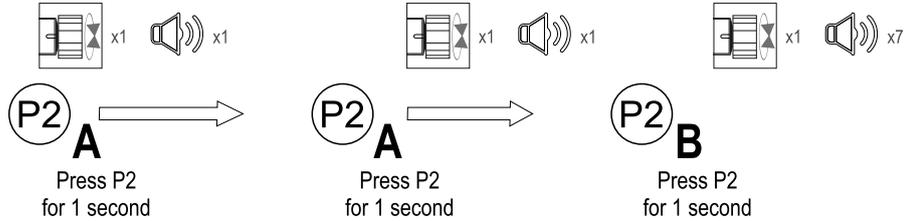
To get to the intermediate position please press the "Stop" button for 2 seconds.

6.8 Deleting of the limit positions

- When using the function, the blind can be in any position.
- This function deletes both limit positions.

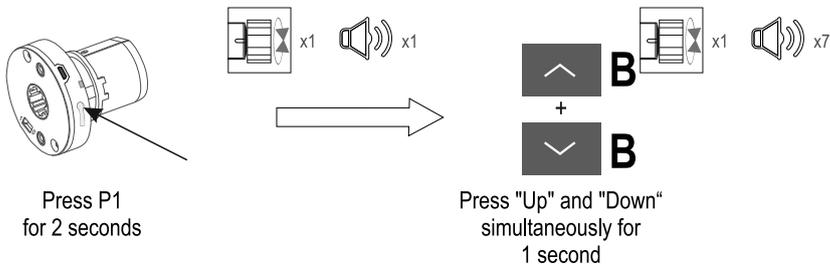


6.9 Add an emitter (Copy from emitter A to emitter B)



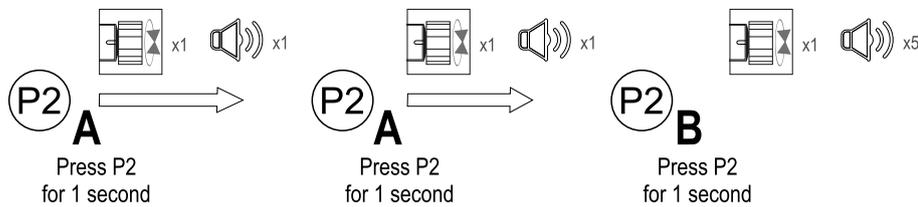
6.10 Add a 2nd emitter on the motor's head

This function is only possible if the limit positions have been set with emitter A.



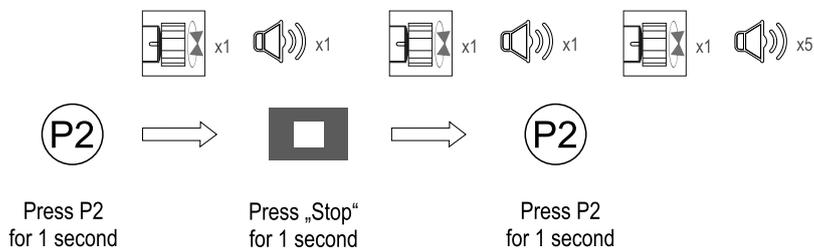
Note! - This function is not available when using the controls HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 and HR1300-WIND-G2!

6.11 Delete emitter B whilst emitter A remains active

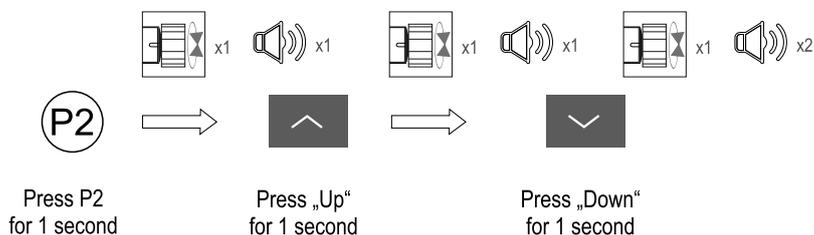


6.12 Delete emitter

- This function clears the connections from all emitters to the motor.



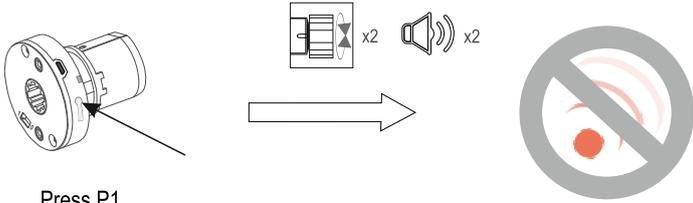
6.13 Enable / Disable step function



Press either the "Up" or "Down" button for a short movement (release within 2 seconds), press one of the buttons for more than 2 seconds and the motor will start to run continuously.

6.14 Disable radio communication

When the radio link is disabled, the motor saves the previously set functions as well as the emitter code and will only lock the radio reception. When Setting up more than one motor you can avoid interference from the other motors while programming by using this function.



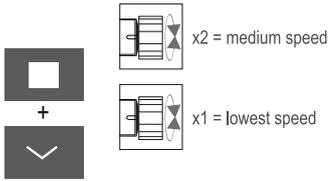
Press P1
for 6 seconds

Briefly press P1 to
enable the wireless reception.

6.15 Speed regulation

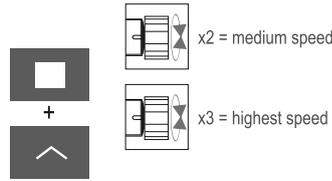
• When delivered, the highest rotation speed is set.

Reducing the rotation speed



Press „Stop“ and „Down“
button simultaneously for
2 seconds

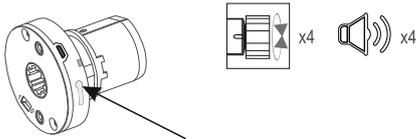
Increasing the rotation speed



Press „Stop“ and „Up“
button simultaneously for
2 seconds

Note! - This function is not available when using the
controls HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2,
HR1200-SUN-G2 and HR1300-WIND-G2!

6.16 Resetting to factory default



Press P1
for 14 seconds

7. Rechargeable tubular motor type ERSDC1038-02

7.1 Charging behaviour



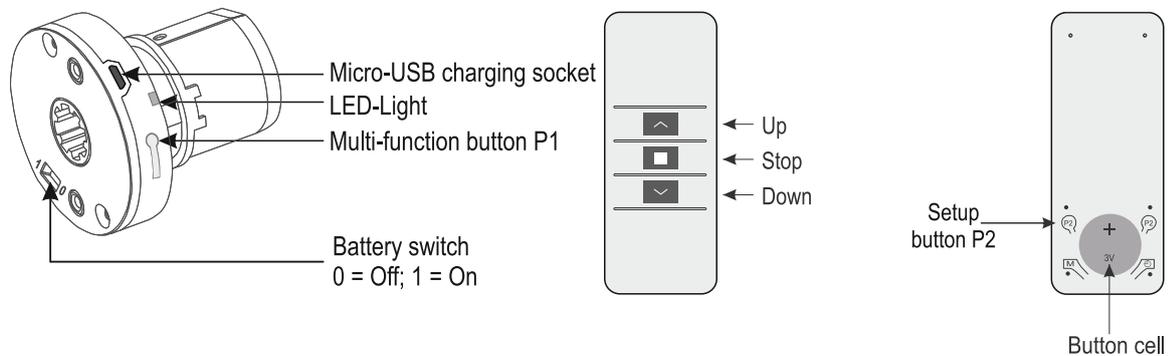
The battery must be fully charged before first use. To conserve the battery capacity, the motor is switched to a sleep mode. Turning on the battery switch will cancel this sleep mode.

LED status display: During charging = green flashing, fully charged = green glowing

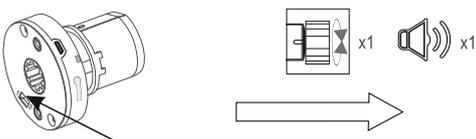
7.2 Radio operation of the ERSDC1038-02 motors

The operation is only possible with emitters with radio code G2. Information on which emitters have radio code G2 is available at www.heicko.de or www.heicko-bewegt.de.

Illustrations may differ from
the items and are only for
the purpose of illustration.



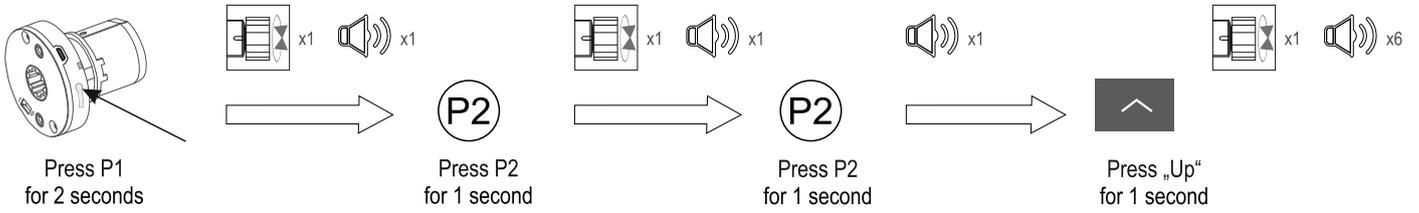
7.3 Start-up



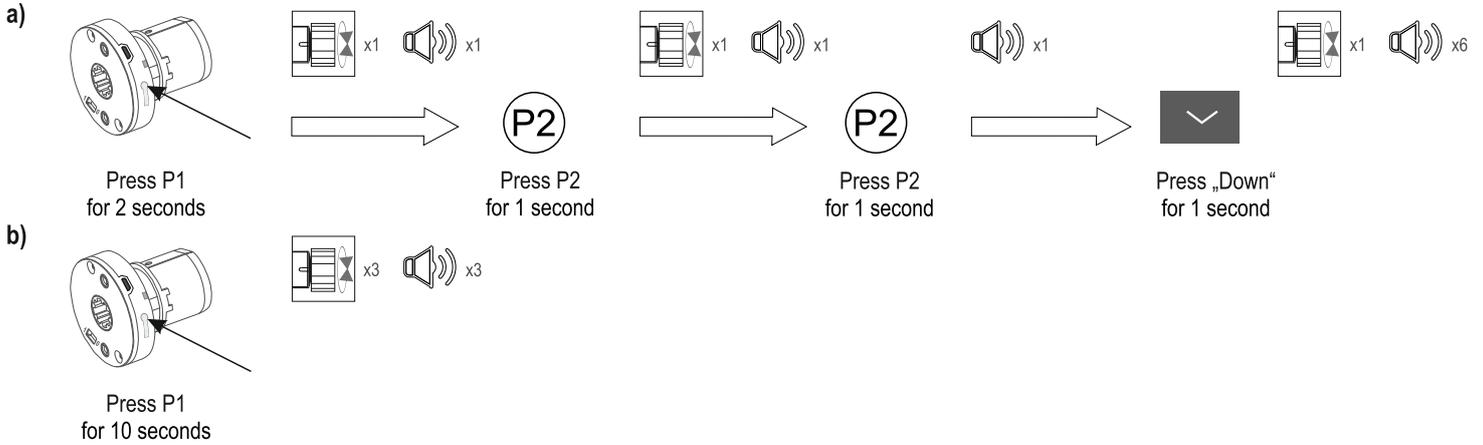
Switch battery
switch to „1“

Wait 10 seconds

7.4 Connecting the motor to the emitter



7.5 Change of rotation direction - 2 options

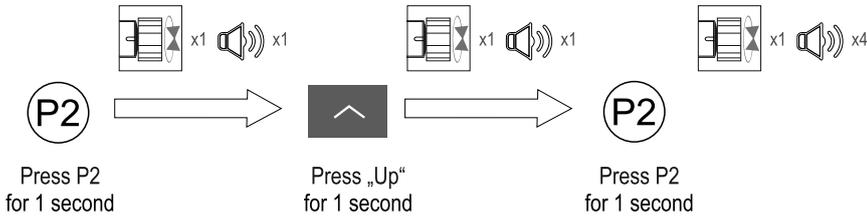


7.6 Adjustment of the limit positions

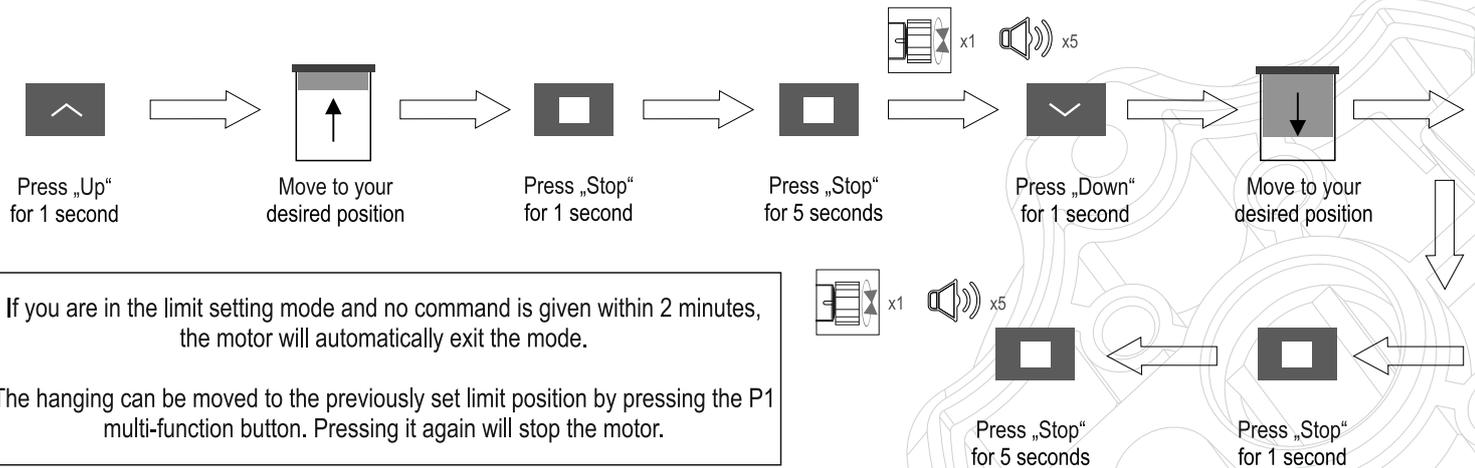
Important! - Please note

- For adjusting the limit positions the motor needs to be connected to an emitter.
- Both limit positions must be set as described (coherently, in one operation).
- If a correction of the limit positions is required, please proceed as described at 7.6.3.

7.6.1 Limit setting mode



7.6.2 Setting of the upper and lower limit position of motor type ERSDC1038-02

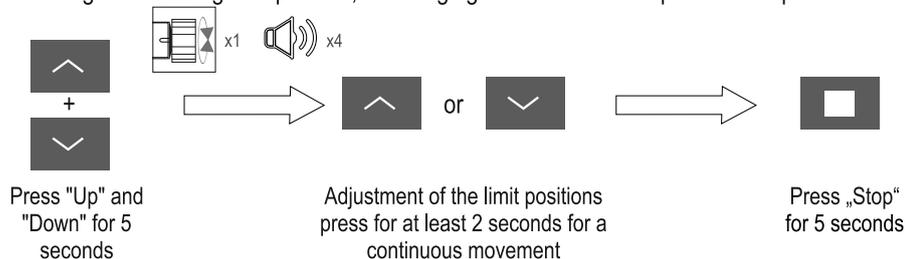


If you are in the limit setting mode and no command is given within 2 minutes, the motor will automatically exit the mode.

The hanging can be moved to the previously set limit position by pressing the P1 multi-function button. Pressing it again will stop the motor.

7.6.3 Correcting existing limit positions

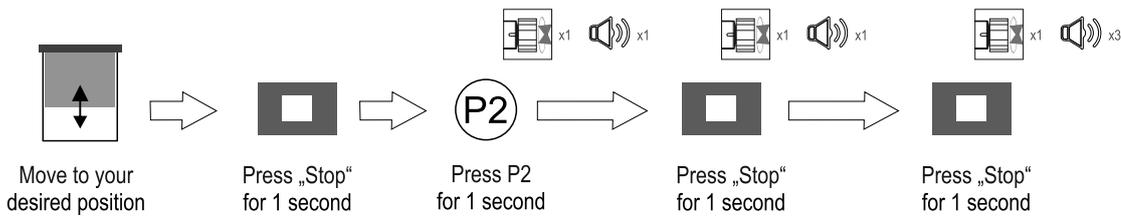
To change the existing limit position, the hanging must be at the respective limit position.



Note! - This function is not available when using the controls HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 and HR1300-WIND-G2!

7.7 Setup / Delete intermediate stop function

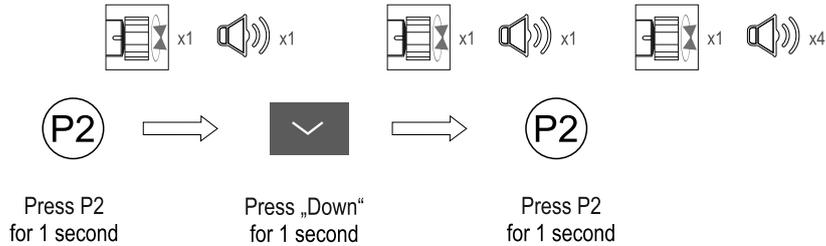
Important! - To set the intermediate stop function, the limit positions must be already set.



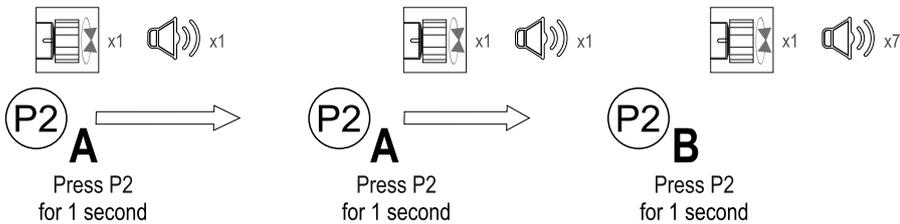
To get to the intermediate position please press the "Stop" button for 2 seconds.

7.8 Deleting of the limit positions

- When using the function, the blind can be in any position.
- This function deletes both limit positions.

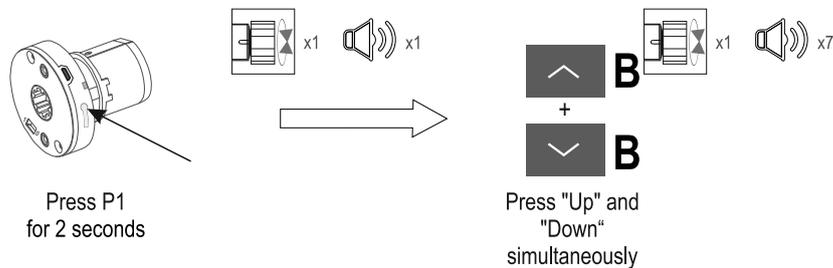


7.9 Add an emitter (Copy from emitter A to emitter B)



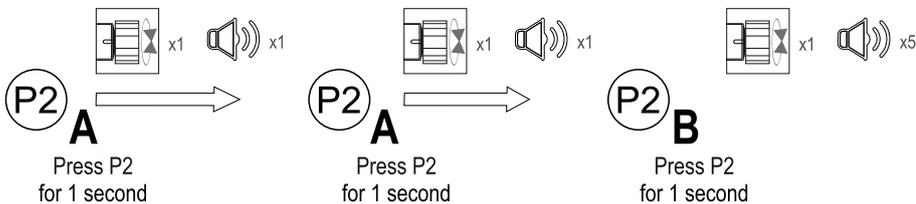
7.10 Add a 2nd emitter on the motor's head

This function is only possible if the limit positions have been set with emitter A.



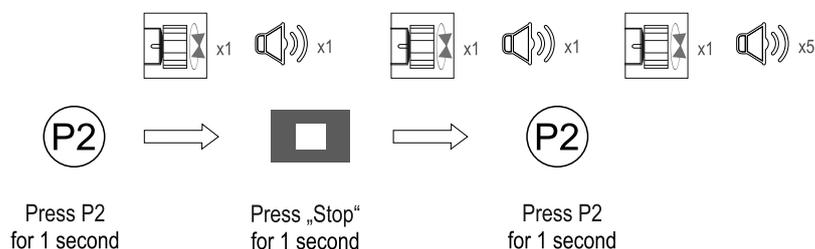
Note! - This function is not available when using the controls HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 and HR1300-WIND-G2!

7.11 Delete emitter B whilst emitter A remains active

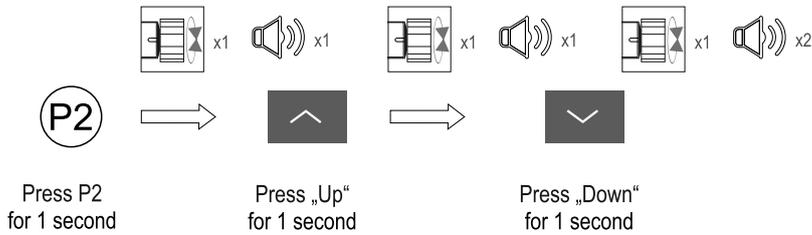


7.12 Delete emitter

- This function clears the connections from all emitters to the motor.



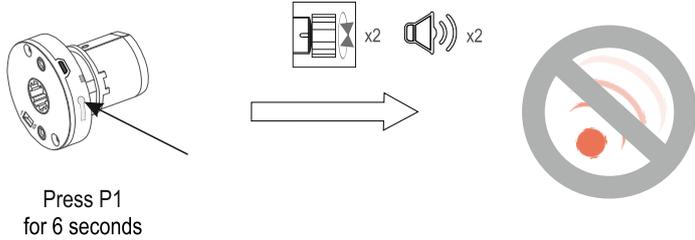
7.13 Enable / Disable step function



Press either the "Up" or "Down" button for a short movement (release within 2 seconds), press one of the buttons for more than 2 seconds and the motor will start to run continuously.

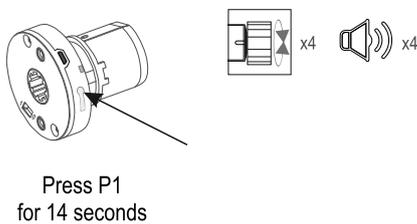
7.14 Disable radio communication

When the radio link is disabled, the motor saves the previously set functions as well as the emitter code and will only lock the radio reception. When Setting up more than one motor you can avoid interference from the other motors while programming by using this function.



Briefly press P1 to enable the wireless reception.

7.15 Resetting to factory default



8. Rechargeable tubular motor type ERSDC1040-06

8.1 Charging behaviour



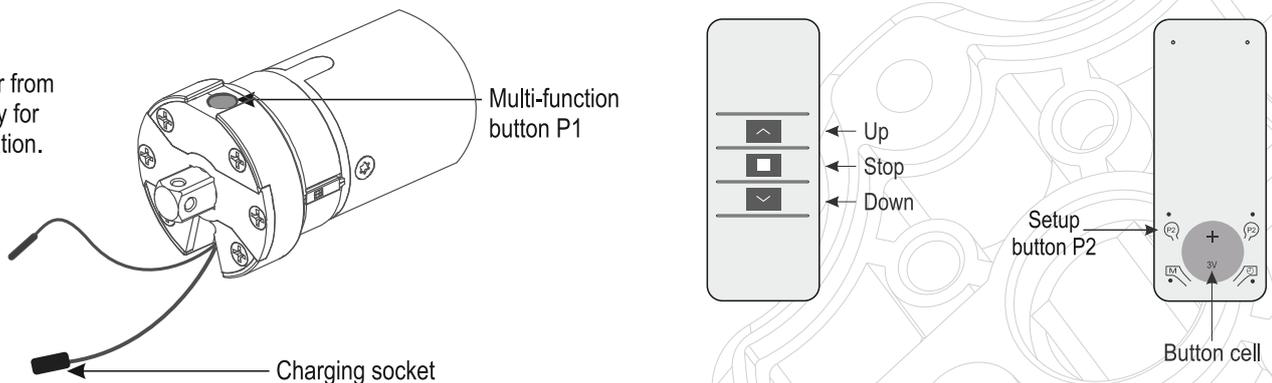
The battery must be fully charged before first use. To conserve the battery capacity, the motor is switched to a sleep mode. Initial connection to the charger will cancel this sleep mode.

LED status on charger: During charging = red glowing, fully charged = red glowing

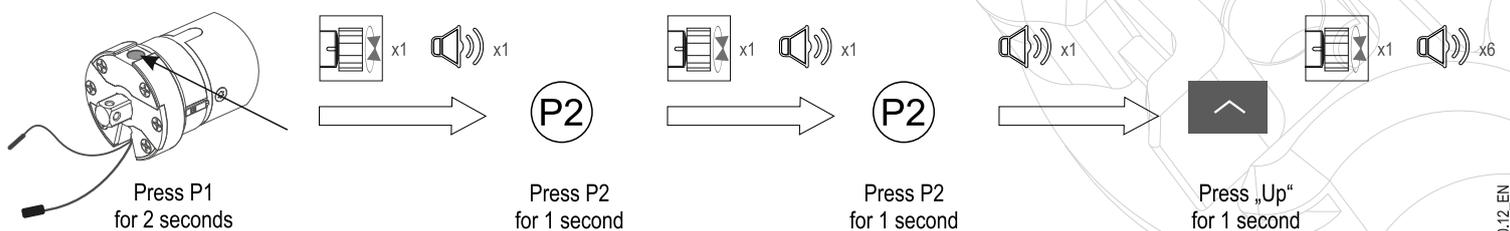
8.2 Radio operation of the ERSDC1040-06 motors

The operation is only possible with emitters with radio code G2. Information on which emitters have radio code G2 is available at www.heicko.de or www.heicko-bewegt.de.

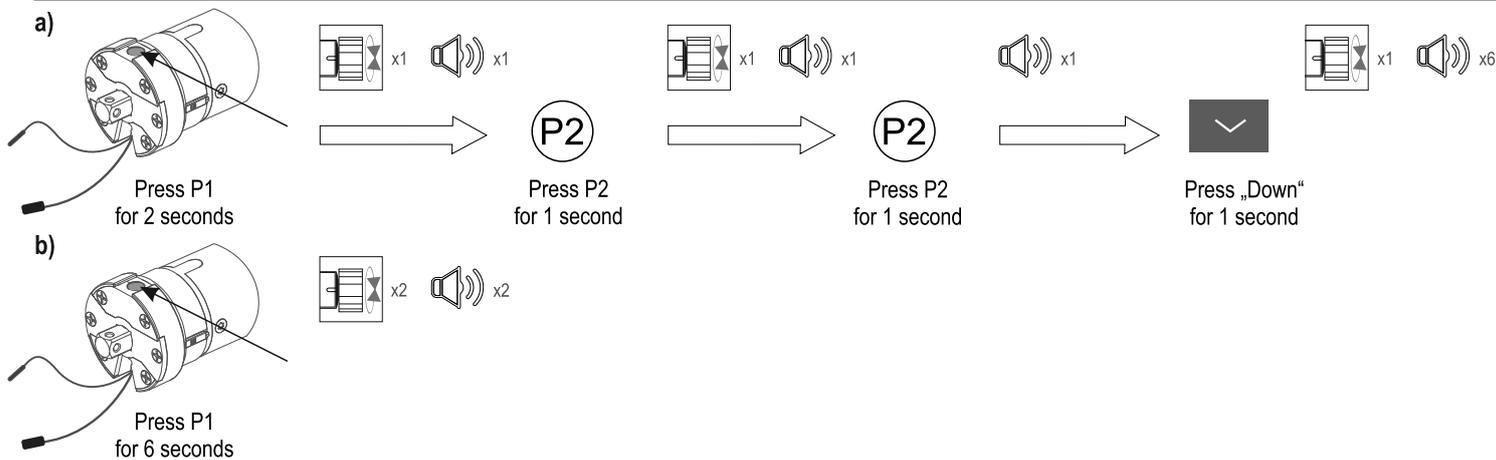
Illustrations may differ from the items and are only for the purpose of illustration.



8.3 Connecting the motor to the emitter



8.4 Change of rotation direction - 2 options

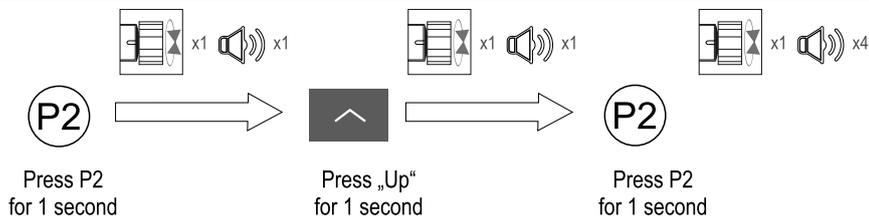


8.5 Adjustment of the limit positions

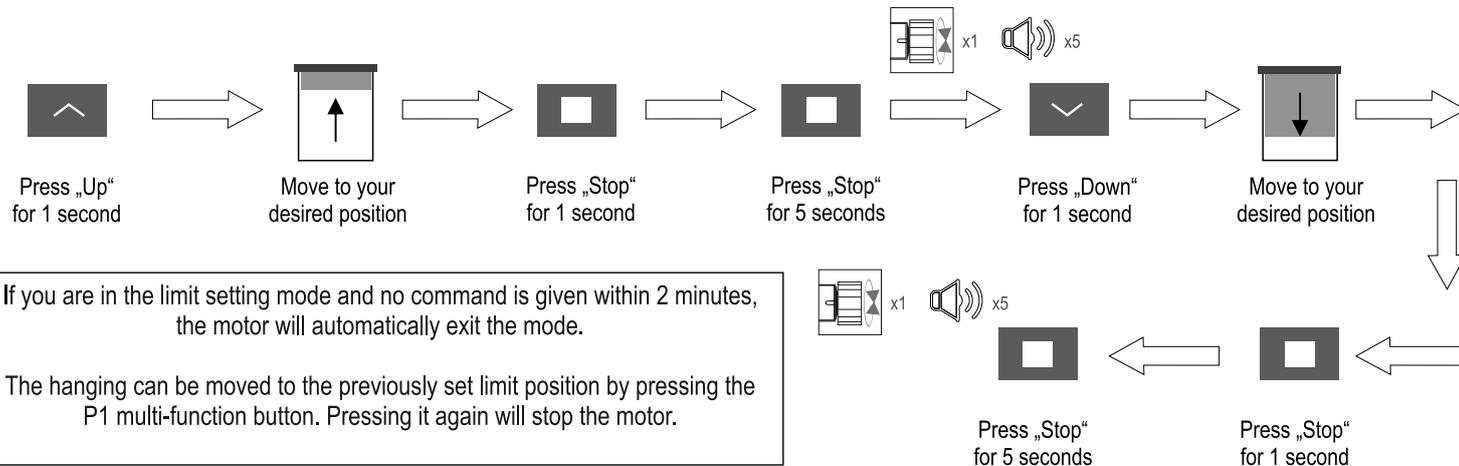
Important! - Please note

- For adjusting the limit positions the motor needs to be connected to an emitter.
- Both limit positions must be set as described (coherently, in one operation).
- If a correction of the limit positions is required, please proceed as described at 8.5.3.

8.5.1 Limit setting mode

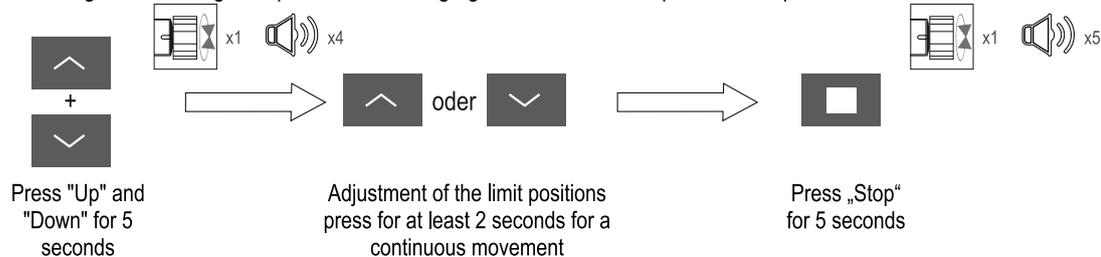


8.5.2 Setting of the upper and lower limit position of motor type ERSDC1040-06



8.5.3 Correcting existing limit positions

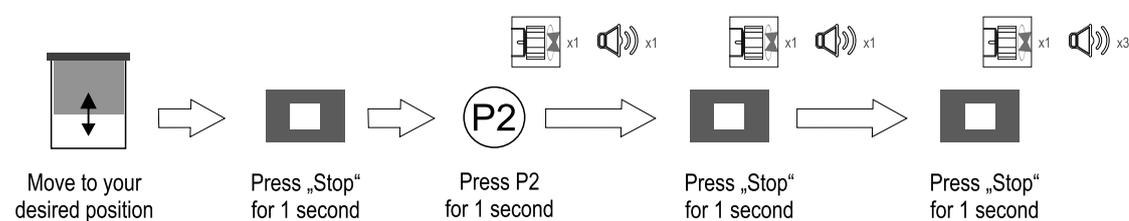
To change the existing limit position, the hanging must be at the respective limit position.



Note! - This function is not available when using the controls HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 and HR1300-WIND-G2!

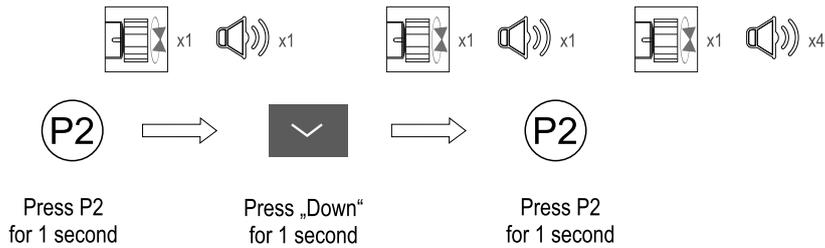
8.6 Setup / Delete intermediate stop function

Important! - To set the intermediate stop function, the limit positions must be already set.

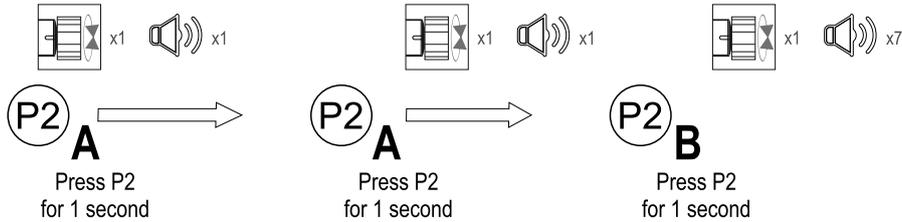


8.7 Deleting of the limit positions

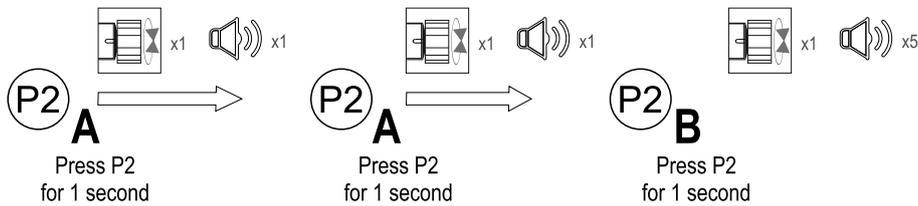
- When using the function, the blind can be in any position.
- This function deletes both limit positions.



8.8 Add an emitter (Copy from emitter A to emitter B)

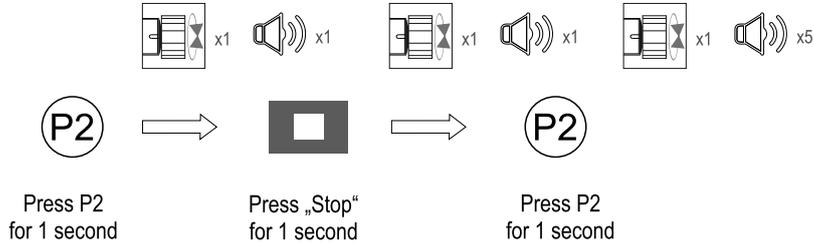


8.9 Delete emitter B whilst emitter A remains active

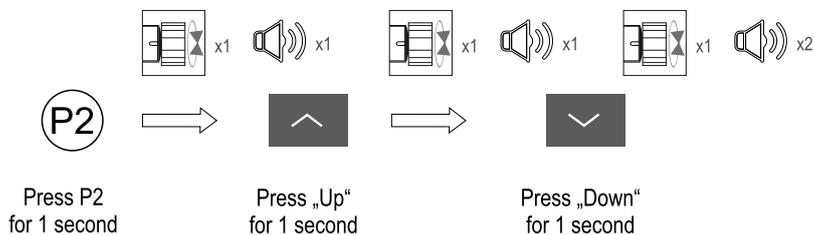


8.10 Delete emitter

- This function clears the connections from all emitters to the motor.



8.11 Enable / Disable step function



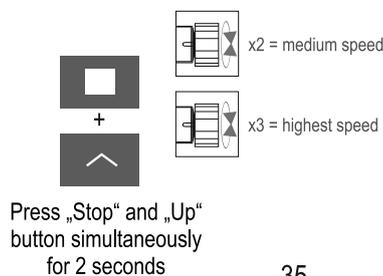
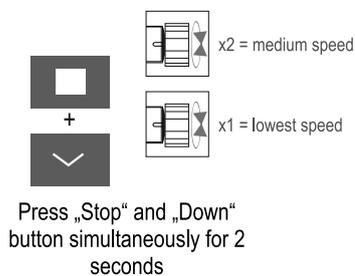
Press either the "Up" or "Down" button for a short movement (release within 2 seconds), press one of the buttons for more than 2 seconds and the motor will start to run continuously.

8.12 Speed regulation

- When delivered, the highest rotation speed is set.

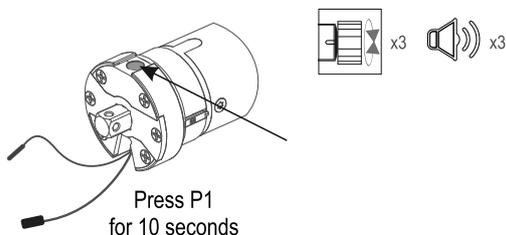
Reducing the rotation speed

Increasing the rotation speed



Note! - This function is not available when using the controls HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 and HR1300-WIND-G2!

8.13 Resetting to factory default



9. Rechargeable tubular motor type HRSDC4013-14-*

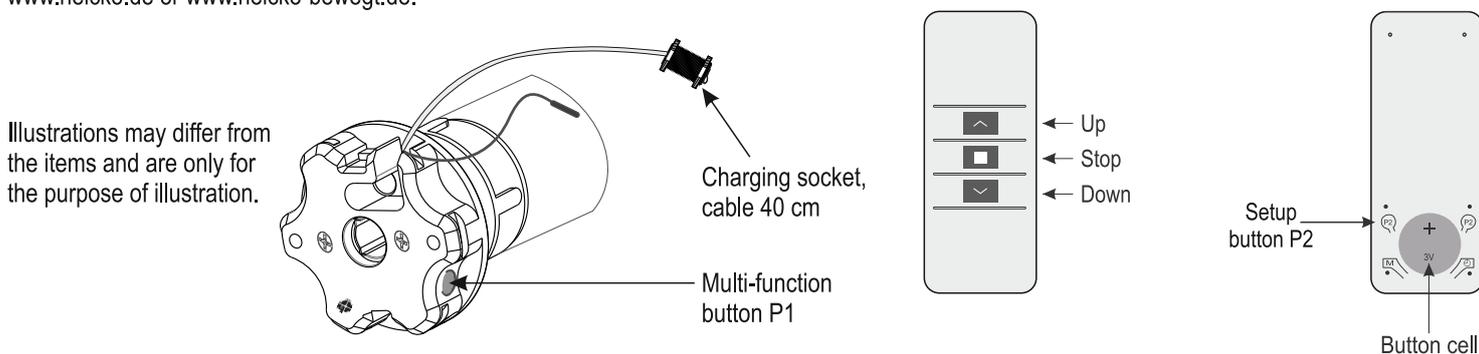
9.1 Charging behaviour



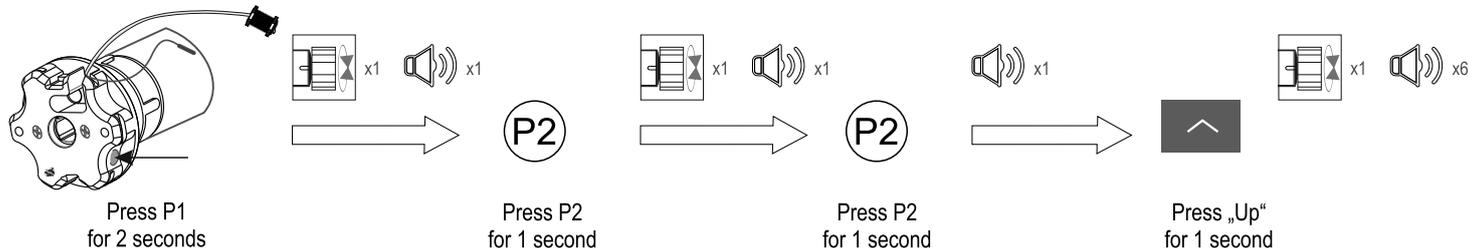
The battery must be fully charged before first use. To conserve the battery capacity, the motor is switched to a sleep mode. Initial connection to the charger will cancel this sleep mode.
LED status on charger: During charging = alternating red / green flashing, fully charged = green glowing

9.2 Radio operation of the HRSDC4013-14-* motors

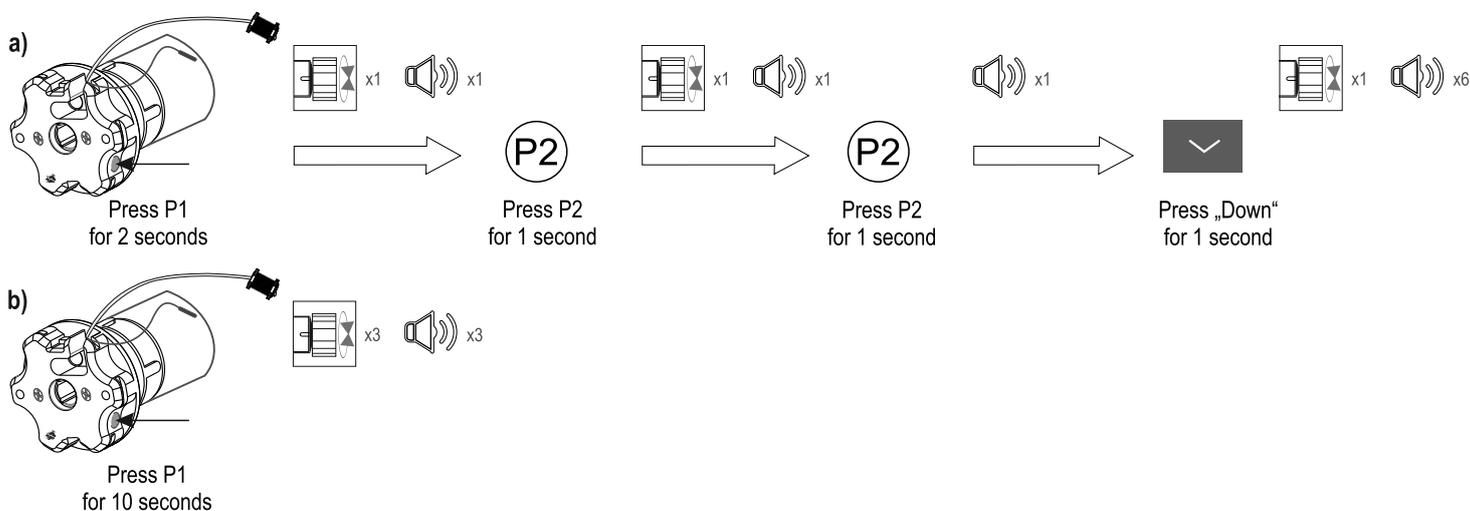
The operation is only possible with emitters with radio code G2. Information on which emitters have radio code G2 is available at www.heicko.de or www.heicko-bewegt.de.



9.3 Connecting the motor to the emitter



9.4 Change of rotation direction - 2 options

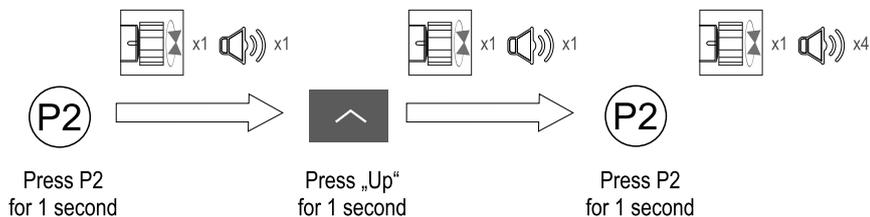


9.5 Adjustment of the limit positions

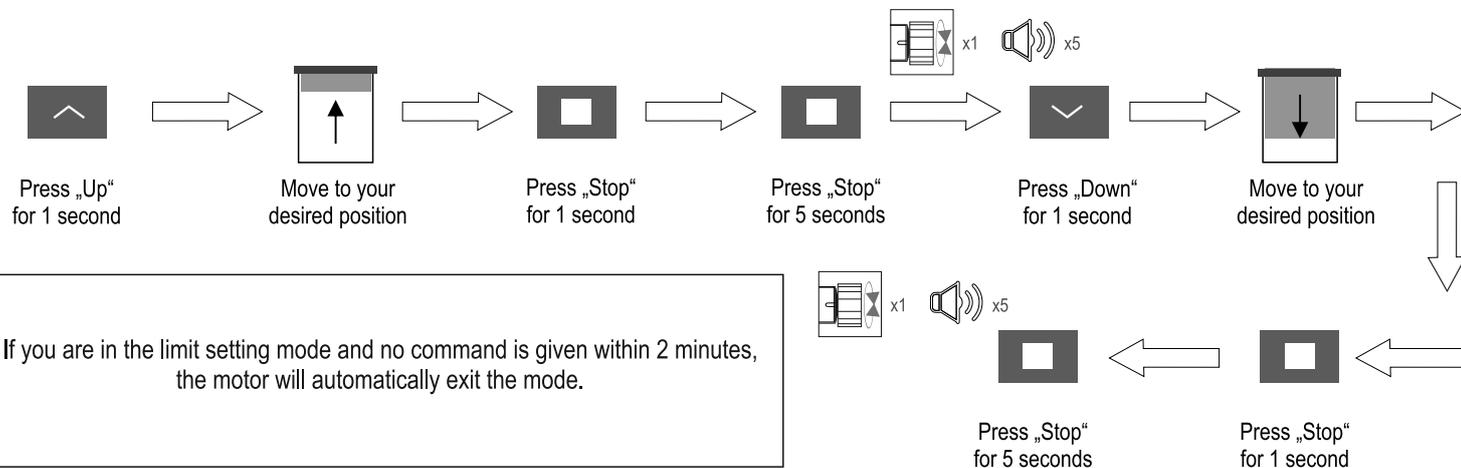
Important! - Please note

- For adjusting the limit positions the motor needs to be connected to an emitter.
- Both limit positions must be set as described (coherently, in one operation).
- If a correction of the limit positions is required, please proceed as described at 9.5.3.

9.5.1 Limit setting mode

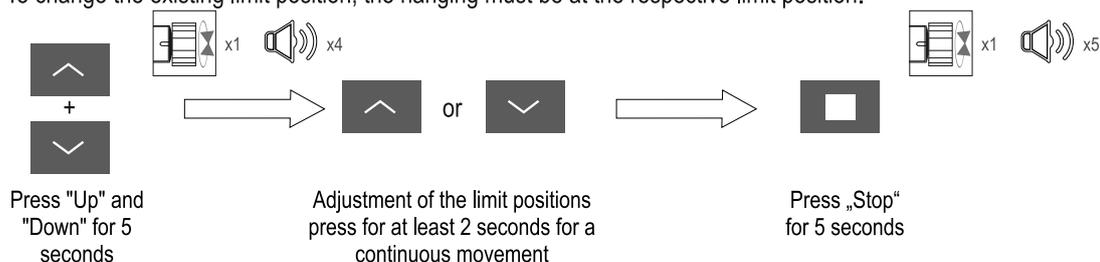


9.5.2 Setting of the upper and lower limit position of motor type HRSDC4013-14*^{*}



9.5.3 Correcting existing limit positions

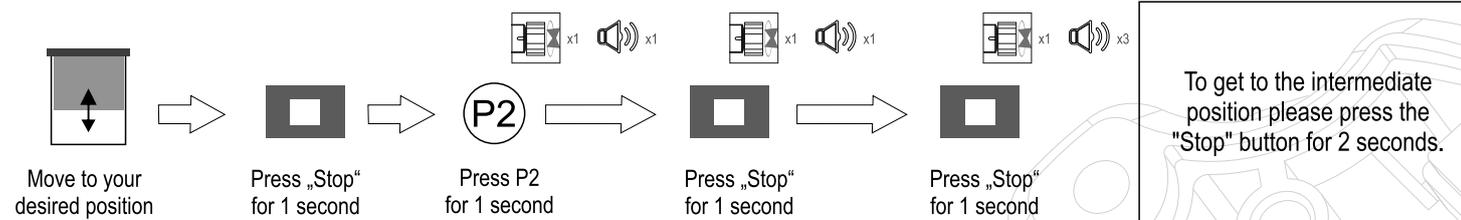
To change the existing limit position, the hanging must be at the respective limit position.



Note! - This function is not available when using the controls HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 and HR1300-WIND-G2!

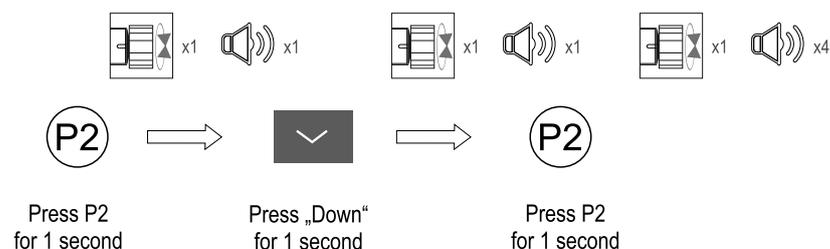
9.6 Setup / Delete intermediate stop function

Important! - To set the intermediate stop function, the limit positions must be already set.

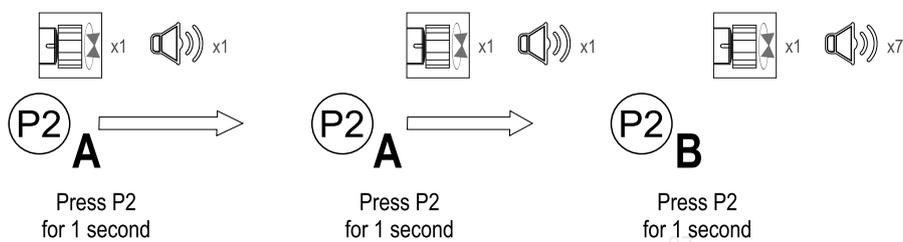


9.7 Deleting of the limit positions

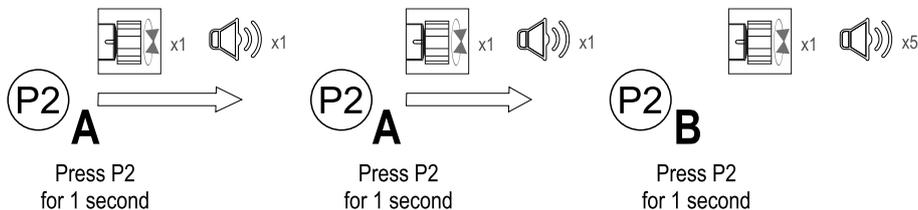
- When using the function, the blind can be in any position.
- This function deletes both limit positions.



9.8 Add an emitter (Copy from emitter A to emitter B)

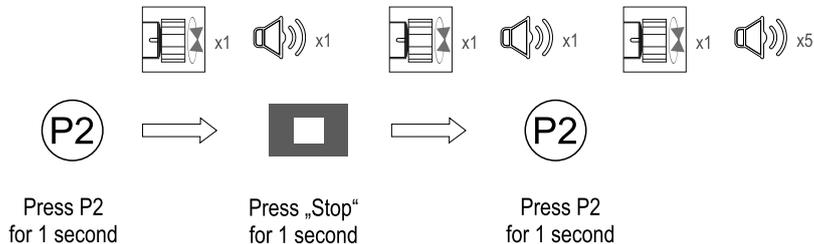


9.9 Delete emitter B whilst emitter A remains active

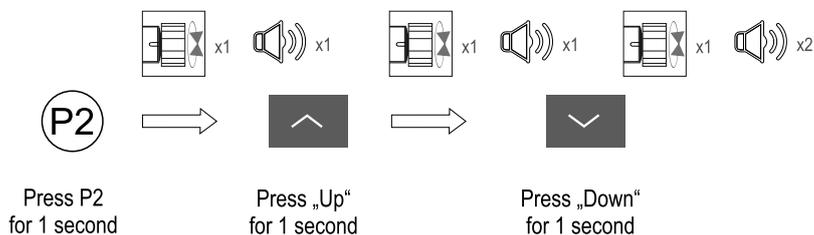


9.10 Delete emitter

• This function clears the connections from all emitters to the motor.



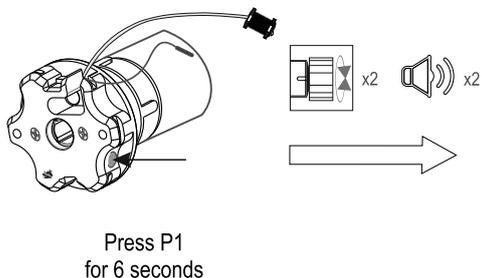
9.11 Enable / Disable step function



Press either the "Up" or "Down" button for a short movement (release within 2 seconds), press one of the buttons for more than 2 seconds and the motor will start to run continuously.

9.12 Disable radio communication

When the radio link is disabled, the motor saves the previously set functions as well as the emitter code and will only lock the radio reception. When Setting up more than one motor you can avoid interference from the other motors while programming by using this function.

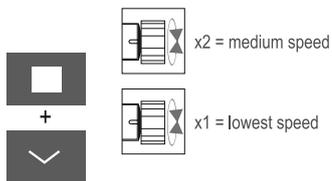


Briefly press P1 to enable the wireless reception.

9.13 Speed regulation

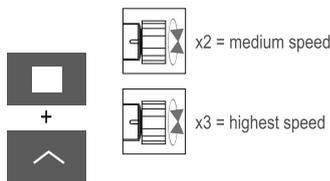
• When delivered, the highest rotation speed is set.

Reducing the rotation speed



Press „Stop“ and „Down“ button simultaneously for 2 seconds

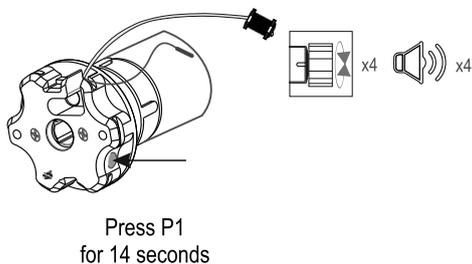
Increasing the rotation speed



Press „Stop“ and „Up“ button simultaneously for 2 seconds

Note! - This function is not available when using the controls HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 and HR1300-WIND-G2!

9.14 Resetting to factory default



10. 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.

12. Test run

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

13. Troubleshooting

The motor does not move

- Cause: The battery is low or empty.
 Solution: Fully charge the battery with the compatible charger.
 Cause: The emitter does not work.
 Solution: If necessary, replace the battery of the emitter.
 Solution: The emitter is not connected to the motor. Please proceed according to "Connecting the motor to the emitter".

The drive is running too slowly, despite charging the battery

- Cause: Incorrect installation
 Solution: Check the installation of the hanging and if necessary of the shutter guide rails.
 Cause: Overload
 Solution: Compare the weight of the hanging with the values of the max. load in the technical data.

The motor does not stop while adjusting or test run.

- Cause: The adapter has probably slipped from its original position.
 Solution: Please check if the adapter is placed on the right position.
 Cause: The idler slipped from its position.
 Solution: Screw idler on the winding shaft.

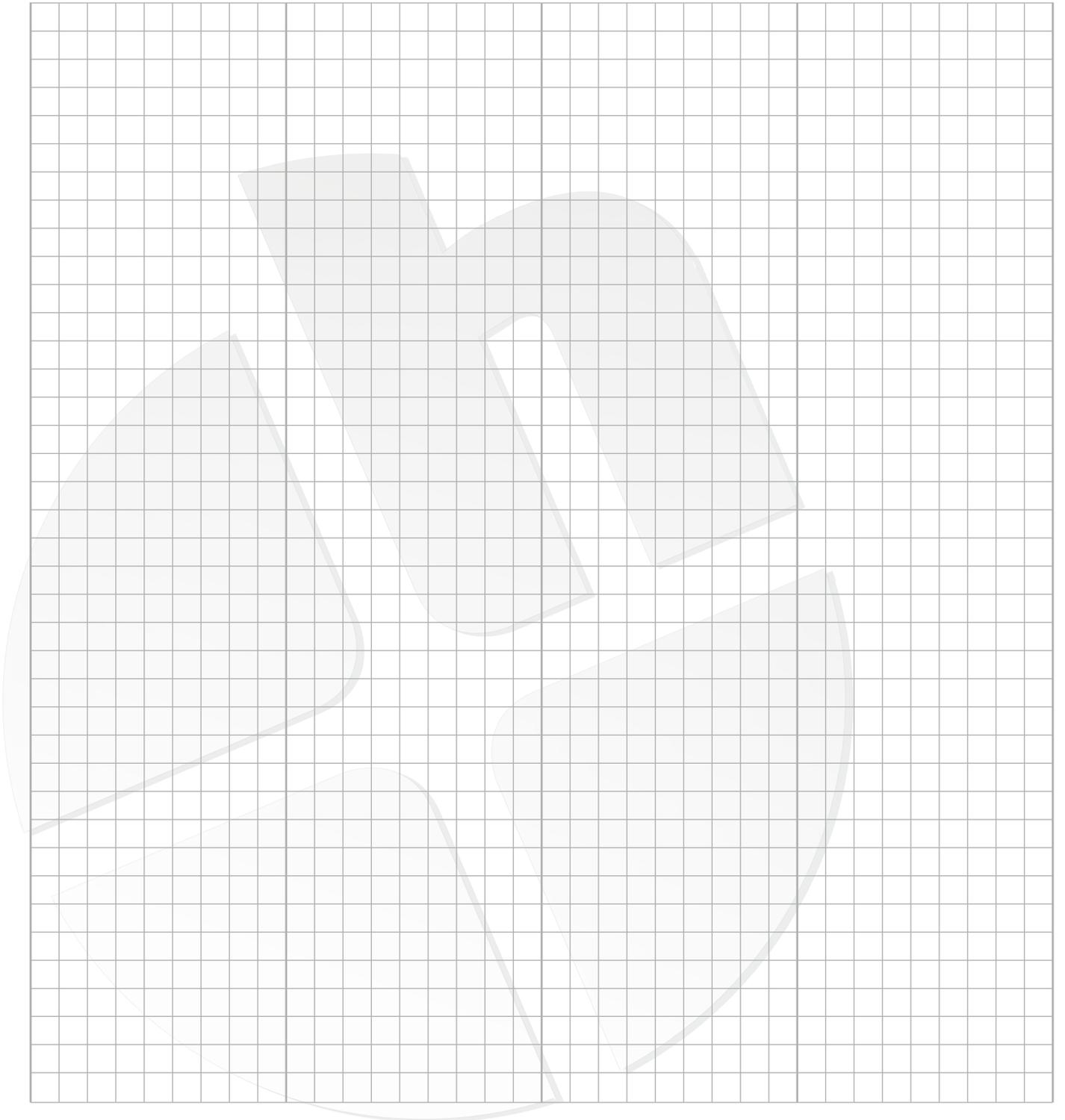
11. Technical Data

Item no.		ERSDC2803-35	ERSDC3808-35	ERSDC1038-02	ERSDC1040-06	HRSDC4013-14-40 HRSDC4013-14-60 HRSDC4013-14-FP HRSDC4013-14-FS
Motor length without bracket	[mm]	356	430,5	642	655	655
Motor diameter	[mm]	16	25	28	35	35
Nominal voltage	[V] DC	8	8	12	12	12
Power	[W]	4,8	8	15	33,6	38,8
Rated torque	[Nm]	0,3	0,7	2	6	13
Max. load	[kg]	1,5	3,1	3,5	11	29
Rated rpm	[rpm]	30	34	28	28	14
Rated current	[A]	0,6	1	1,25	2,8	3,23
Battery, fixed inside		Li-Io	Li-Io	Li-Io	Li-Io	Li-Io
Max. charging voltage	[V] DC	5	5	5	12,6	12,6
Battery capacity	[mAh]	800	2200	2600	3200	3200
Protection class		III	III	III	III	III
Protection type VDE 700		IP40	IP20	IP20	IP44	IP44
cable length charging socket	[cm]	-	-	-	7	40
Charging port		Micro-USB	Micro-USB	Micro-USB	Hohlstecker	Hohlstecker
Compatible charger		HR1200LA-7.4-USB	HR1200LA-7.4-USB	HR1200LA-7.4-USB	HR1200LA-12.6	HR1200LA-12.6
18 mm round shaft		✓				
38 mm round shaft			✓			
50 mm round shaft				✓	✓	
40 / 60 mm octagonal shaft						✓*2
Ambient temperature, operation	[°C]	-20 to 65	-20 to 65	-20 to 65	-20 to 65	-20 to 65
Ambient temperature, charging	[°C]	0 to 65	0 to 65	0 to 65	0 to 65	0 to 65
Radio frequency	[MHz]	433,92	433,92	433,92	433,92	433,92
Radio code		G2	G2	G2	G2	G2
Sound pressure	[db(A)]	< 70	< 70	< 70	< 70	< 70

*2 The motor types „FP“ and „FS“ have pre-assembled crown / drive adapters for 54 mm round shafts.

We reserve the right to change the product specifications and design for performance enhancement purposes.

■



Indice

1.	Istruzioni generali di sicurezza.....	P. 42 s
2.	Note di montaggio.....	P. 43
3.	Installazione del motore tubolare.....	P. 43 s
3.1	Assemblaggio dei cuscinetti	P. 43
3.2	Montare il motore tubolare nell'albero di avvolgimento.....	P. 43 s
3.3	Installazione del motore nei cuscinetti	P. 44
4.	Montaggio della tapparella.....	P. 44
5.	Motore a batteria ricaricabile tipo ERSDC2803-35.....	P. 44 ss
6.	Motore a batteria ricaricabile tipo ERSDC3803-35.....	P. 47 ss
7.	Motore a batteria ricaricabile tipo ERSDC1038-02.....	P. 50 ss
8.	Motore a batteria ricaricabile tipo ERSDC1040-06.....	P. 53 ss
9.	Motore a batteria ricaricabile tipo HRSDC4013-14*	P. 56 ss
10.	Manutenzione	P. 59
11.	Prova di funzionamento	P. 59
12.	Consigli per la risoluzione dei problemi	P. 59
13.	Dati tecnici	P. 59

Fornitura (senza illustrazione)

1 Akku-Rohrmotor

• ERSDC2803-35

Adattatore per albero tondo 18 mm - premontato

Adattatore di trasmissione per albero tondo 18 mm - premontato

Set adattatore per Rundwelle 25 mm incluso

• ERSDC3808-35

Adattatore per albero tondo 38 mm - premontato

Adattatore di trasmissione per albero tondo 38 mm - premontato

• ERSDC1038-02

Adattatore per albero tondo 50 mm - premontato

Adattatore di trasmissione per albero tondo 50 mm - premontato

• ERSDC1040-06

Adattatore per albero tondo 50 mm - premontato

Adattatore di trasmissione per albero tondo 50 mm - premontato

• HRSDC4013-14-40 und HRSDC4013-14-60

Adattatore guida per albero ottagonale 40 o 60 mm - premontato

Adattatore di trasmissione per albero ottagonale 40 o 60 mm - premontato

• HRSDC4013-14-FP und HRSDC4013-14-FS

Adattatore per albero tondo 54 mm - premontato

Adattatore di trasmissione per albero tondo 54 mm - premontato

2 Manuale

I componenti e gli altri elementi menzionati nel presente manuale e non elencati nella fornitura devono essere ordinati separatamente o resi disponibili dal fornitore.

In caso di assistenza, contattare la propria azienda o rivenditore specializzato.

Siamo inoltre felici di aiutarvi con domande tecniche. Scrivici a support@heicko.de

heicko e-ast GmbH

Kathe-Kollwitz-Strasse 15

D-51545 Waldbröl

© heicko 2020 - La riproduzione e la ristampa di immagini, testi e altri contenuti per scopi diversi da quelli puramente privati richiede la nostra consenso espresso e scritto. Ci riserviamo tutte le misure legali contro l'uso illegale del contenuto.

Questo manuale di istruzioni è il manuale di istruzioni originale in versione tedesca. Il termine "istruzioni per l'uso originali" può essere usato in altri Le versioni linguistiche di queste istruzioni per l'uso compaiono solo se le abbiamo autorizzate.

Le istruzioni per l'uso e ulteriori informazioni sui nostri motori tubolari e accessori sono disponibili su www.heicko.it e www.heicko-bewegt.de sono disponibili.

Con riserva di modifiche tecniche, errori di stampa ed errori. Foto e altre illustrazioni non sono vincolanti e possono essere gli articoli originali essere simile. Le immagini possono variare in base al modello / tipo.

Gentili Clienti,

Hai scelto un prodotto di qualità da heicko e-ast gmbH. Ti ringraziamo per questo e apprezziamo la tua fiducia. Con i nostri motori tubolari cordless, le tapparelle e le tende interne possono essere comandate elettromeccanicamente in modo semplice ed economico.

I motori tubolari di heicko sono stati sviluppati e prodotti per te con un elevato standard di qualità e affidabilità. Sono esenti da manutenzione, resistenti e robusti. I nostri motori funzionano silenziosamente e con precisione.

Conformità

Questo prodotto soddisfa i requisiti delle linee guida e delle leggi europee e nazionali applicabili. Sono disponibili i documenti corrispondenti per la conformità.

Importante! – il Manuale

Le presenti istruzioni per l'uso descrivono il montaggio e il funzionamento dei motori tubolari cordless elencati nei dati tecnici a pagina 59.

Leggere completamente le istruzioni di installazione e funzionamento e osservare tutte le istruzioni di sicurezza prima di iniziare i lavori o di avviare il motore.

Conservare le istruzioni di installazione e funzionamento e consegnare le istruzioni all'utente e, se il proprietario cambia, al proprietario successivo. Anche il manuale fa parte delle condizioni di garanzia.

Importante! - Spiegazione dei simboli



Si tratta della tua sicurezza e del perfetto funzionamento del prodotto

Avvertenze di misure che possono causare lesioni personali e danni alla proprietà. È essenziale osservare e seguire queste istruzioni.



I dispositivi elettrici ed elettronici non devono essere smaltiti insieme ai rifiuti domestici!

Utilizzare i punti di raccolta gestiti dalle autorità locali o un servizio di raccolta che può essere offerto per smaltire i "rottami elettrici / elettronici". Nel punto di consegna, ricorda che il dispositivo contiene una batteria.

1. Informazioni generali di sicurezza

- Con la tensione di esercizio di 8 V (tipo ERSDC2803-35, ERSDC3808-35) / 12 V (tipo ERSDC1038-02, ERSDC1040-06 e HRSDC4013-14 *) (Bassa tensione) questi tipi di motore sono elettricamente sicuri. La protezione contro le scosse elettriche si basa sull'uso di questa bassissima tensione. Non sono necessarie ulteriori misure di protezione per la sicurezza elettrica.
- Poiché l'alimentazione della batteria elimina la connessione alla rete di edifici elettrici, non è richiesto alcun elettricista qualificato per l'installazione.
- **ERSDC2803-35, ERSDC3808-35 und ERSDC1038-02:** I motori devono essere caricati con un caricabatterie con un connettore micro USB (non incluso), ad es. il nostro caricatore, articolo n. HR1200LA-7.4-USB. L'elettronica di carica del motore per le batterie è abbinata a questo caricabatterie.
- **ERSDC1040-06 und HRSDC4013-14*:** I motori devono essere caricati solo con il caricabatterie, codice art. HR1200LA-12.6 (non incluso). L'elettronica di carica del motore per le batterie è abbinata a questo caricabatterie.
- Quando si utilizzano caricabatterie di terze parti, non ci assumiamo alcuna garanzia / responsabilità per errori nel processo di ricarica e danni.
- Le batterie Li-Io installate in modo permanente non possono essere rimosse dal motore e pertanto non sono intercambiabili.
- È essenziale assicurarsi che nessun liquido possa penetrare nel motore. I poli delle batterie Li-Io sono in corto circuito? c'è il rischio di incendio o addirittura di esplosione.
- Scollegare il caricabatterie dal motore dopo la ricarica e rimuoverlo dalla presa.
- Mantenere costantemente la capacità della batteria al 100% promuove l'invecchiamento delle batterie Li-Io e quindi riduce la loro durata.
- Le batterie sono soggette a un basso livello di autscarica. Se il motore non è stato utilizzato per un lungo periodo di tempo, lo consigliamo tuttavia ricarichiamo le batterie al massimo dopo circa sei mesi
- Non caricare le batterie a temperature di congelamento (solo se utilizzate all'aperto, ad es. Scatola frontale) - vedere anche i dati tecnici. Se gelo annunciato, un processo di caricamento dovrebbe essere effettuato il più presto possibile.
- Si consiglia di caricare prima dell'inverno negli ultimi giorni di fine autunno senza gelo. Con uso normale (1 ciclo per Giorno) puoi affrontare l'inverno in tutta sicurezza con una sola carica della batteria.
- La durata della prontezza operativa del motore dipende dal consumo della capacità della batteria e questo a sua volta dipende dal carico e dall'applicazione abitudini dipendenti. A causa del cambiamento / modifica delle abitudini di applicazione, la durata della disponibilità operativa del motore può variare La carica della batteria fluttua.



Se si utilizzano dispositivi difettosi, le persone possono essere in pericolo e possono verificarsi danni alla proprietà.

- L'unità deve essere controllata per condizioni perfette
- Non utilizzare mai dispositivi difettosi o danneggiati.
- Se si notano danni al dispositivo, il dispositivo non deve essere utilizzato. In questi casi, contattare la propria azienda o rivenditore specializzato.



Esiste il rischio di lesioni se il dispositivo non viene utilizzato correttamente.

- Le persone interessate devono essere istruite sull'uso sicuro del motore tubolare a batteria ricaricabile.
- Le persone devono stare lontane dalla tapparella mobile.
- I bambini devono essere sorvegliati e deve essere impedito il gioco con il sistema di controllo. I telecomandi devono essere tenuti lontano dalla portata dei bambini.

Destinazione d'uso

I motori tubolari cordless sono progettati esclusivamente per l'apertura e la chiusura di sistemi interni, come tapparelle doppie, tende di protezione solare, tende e tapparelle oscuranti, nonché sistemi di tapparelle leggere. Seguire le istruzioni per l'uso.

Requisiti per l'uso

- Utilizzare solo componenti e accessori originali del produttore.
- Per caricare i motori tubolari deve essere disponibile un caricabatterie compatibile.
 - Caricabatterie compatibile per i motori ERSDC2803-35, ERSDC3808-35 e ERSDC1038-02, codice art. Caricabatterie per smartphone HR1200LA-7.4-USB o standard con connettore micro USB
 - Caricabatterie compatibile per i motori ERSDC1040-06 e HRSDC4013-*, art. HR1200LA-12.6
- La dimensione dell'albero più piccola possibile (\varnothing o SW) per ERSDC ... è 18 mm e per HRSDC4013 ... è 40 mm
- I valori di coppia e tempo di funzionamento specificati nei dati tecnici e sulla targhetta dei dati tecnici devono essere compatibili con le proprietà della parte condotta (ad es. Tapparelle, tapparelle interne).

2. Istruzioni di installazione

Importante!

- Controllare il contenuto del pacchetto e confrontarlo con le informazioni sulla dotazione della consegna
- Si presume che tutte le operazioni di assemblaggio relative al motore e alla tenda siano eseguite correttamente.
- L'albero di avvolgimento deve essere montato in posizione orizzontale e alla stessa distanza dalla guida della tapparella! Il montaggio non orizzontale della tapparella può danneggiare il motore, la tapparella, i profili guida e il finestrino. Sono possibili anche malfunzionamenti del motore.
- Prima di installare il motore, controllare le condizioni della tenda e dei profili e assicurarsi che le condizioni siano soddisfatte. Altrimenti non si può escludere che l'avvolgibile verrà gestito correttamente. In caso contrario, non vi è alcun malfunzionamento del motore, ma una condizione di assemblaggio non corretta.
- La copertura del cassonetto avvolgibile deve essere facilmente accessibile e rimovibile. Ciò significa che il motore e la tapparella, nonché le parti di collegamento tra il motore e la tenda, siano raggiungibili tramite un'apertura di revisione in caso di un possibile servizio o per scopi di manutenzione, senza alcuno sforzo significativo.

3. Installazione del motore tubolare

Le seguenti istruzioni di installazione si applicano alle situazioni di installazione standard in relazione ai motori tubolari cordless di heicko e agli accessori (p. 41).

La testa motrice del motore può essere installata sul lato destro o sinistro del cassonetto avvolgibile / tenda.

3.1 Assemblaggio dei supporti

Determinare innanzi tutto la posizione dell'azionamento e del contro cuscinetto nel cassonetto della tapparella.

Avvolgere completamente la tenda della tapparella sull'albero di avvolgimento e misurare il diametro della tenda della tapparella.

Importante! - Se installata, la tapparella arrotolata deve scorrere verticalmente nel profilo guida.

Fissare i cuscinetti in base al tipo di cuscinetto e alle condizioni in loco.

Montare il cuscinetto di trasmissione in modo che il pulsante di regolazione P1 sulla testa del motore sia successivamente facilmente accessibile e che la presa di carica del motore della batteria sia facilmente accessibile.



I cuscinetti devono essere installati in modo tale che l'asse longitudinale del motore funzioni esattamente in orizzontale e abbia le stesse distanze dagli imbuti di ingresso della tapparella. Una tapparella installata in modo errato può bloccare e distruggere l'unità.

Determinare la lunghezza dell'albero di avvolgimento

- Misurare la distanza della parete dall'azionamento e dal contro cuscinetto.
- Misurare la scatola della tapparella e determinare la lunghezza necessaria dell'albero di avvolgimento e regolare l'albero sulla dimensione determinata. Sbavare i bordi tagliati all'interno e all'esterno per facilitare il montaggio dell'adattatore e per evitare lesioni.

3.2 Montare il motore tubolare nell'albero di avvolgimento

Gli adattatori che corrispondono ai formati dell'albero specificati nei dati tecnici sono inclusi nella fornitura e pre-assemblati. Se è necessario cambiare un adattatore, le istruzioni per cambiare l'adattatore sono disponibili sulla nostra homepage.



Gli alberi ottagonali da 40 mm possono essere utilizzati solo nella versione con battuta esterna. Una piega interna danneggia il motore, ne riduce la durata e le prestazioni della batteria a causa dell'elevata resistenza rotazionale e possono verificarsi malfunzionamenti. In questo caso non è previsto alcun reclamo in garanzia.



Non forzare mai il motore nell'albero di avvolgimento!
Questo porta alla sua distruzione e non vi è alcun diritto di garanzia.



La testa del motore deve essere installata in modo che la presa di ricarica sia visibile e realizzabile la ricarica dopo l'installazione



L'adattatore guida e l'adattatore di trasmissione del motore non devono essere avvitati all'albero.

Spingere innanzi tutto il motore con il lato dell'adattatore di trasmissione nell'albero di avvolgimento.

Importante! - Il motore deve avere uno spazio sufficiente per gli alberi di avvolgimento con una piega interna.

Quindi premere a fondo l'albero di avvolgimento sull'adattatore sulla testa del motore.

Importante! - Accertarsi che l'adattatore non fuoriesca dall'anello terminale durante il montaggio. La testina di trasmissione scivola, altrimenti si verificherebbero mal funzionamenti.



Inserire la capsula del rullo

Spingere la capsula del rullo nell'albero di avvolgimento, quindi inserire il cuscinetto a sfere (non compreso nella fornitura) sul bullone dell'assale della capsula del rullo.

3.3 Installazione del motore nei cuscinetti

Cuscinetto di trasmissione (non compreso nella fornitura)

Inserire la testa di trasmissione nel cuscinetto e fissare il motore contro lo spostamento assiale con la parte di fissaggio del rispettivo cuscinetto.

Cuscinetti a rulli (non compreso nella fornitura)

Inserire l'altra estremità dell'albero di avvolgimento con la capsula del rullo nel cuscinetto della capsula del rullo. Correggere le imprecisioni dimensionali lievi spingendo o estraendo la capsula del rullo.

- Infine, fissare la capsula del rullo contro lo spostamento assiale con una vite.
- La capsula del rullo deve avere almeno 2/3 della sua lunghezza nell'albero di avvolgimento.

4. Montaggio della tapparella

Installare la tenda avvolgibile in modo professionale sull'albero di avvolgimento utilizzando opportune molle di fissaggio (non comprese nella fornitura). Inserire le molle di fissaggio nella barra superiore dell'armatura della tapparella e fissare le molle nei fori rettangolari dell'albero di avvolgimento,

- per molle di bloccaggio / fissaggio, codice art. HR144160 e HR144200 è la distanza massima tra i connettori 40 cm,
- per connettori per alberi rigidi (dispositivi antisollevarmento), art. N. HR130005, HR130006, HR130007 è la distanza massima tra i connettori di 80 cm per garantire una distribuzione uniforme delle forze di trazione.

Importante! - Se possibile, la barra superiore della tenda non deve sporgere completamente oltre l'imbuto della guida di scorrimento.



Attenzione! – Non eseguire mai fori / collegamenti a vite per il fissaggio della tapparella all'albero. Collegare la tenda e l'albero solo con connettori dell'albero adatti. Le viti possono danneggiare il motore. Se il motore o anche parti del motore vengono danneggiati, il motore non deve essere avviato. In caso di non conformità, il danno consequenziale non può essere escluso.



Attenzione! – La tenda della tapparella può causare gravi lesioni personali e / o danni alla proprietà durante il processo di avvolgimento. Mantenere sempre il contatto visivo con la tenda mobile.

5. Motore a batteria ricaricabile Serie ERSDC2803-35

5.1 Modalità di ricarica

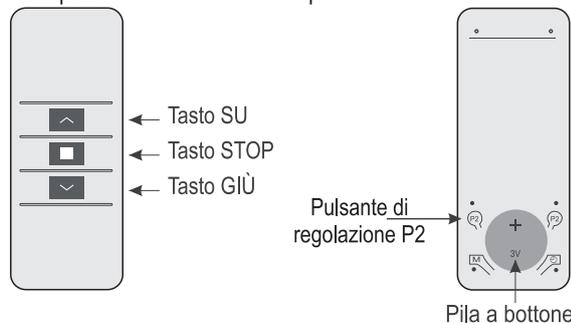
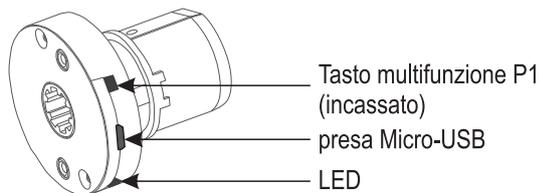


La batteria deve essere completamente carica prima del primo utilizzo. Per proteggere la capacità della batteria, il motore passa alla modalità di sospensione. Questa modalità di sospensione viene annullata dalla prima connessione al caricabatterie.
Indicazioni LED: Durante la carica = verde lampeggiante, completamente carico = verde acceso

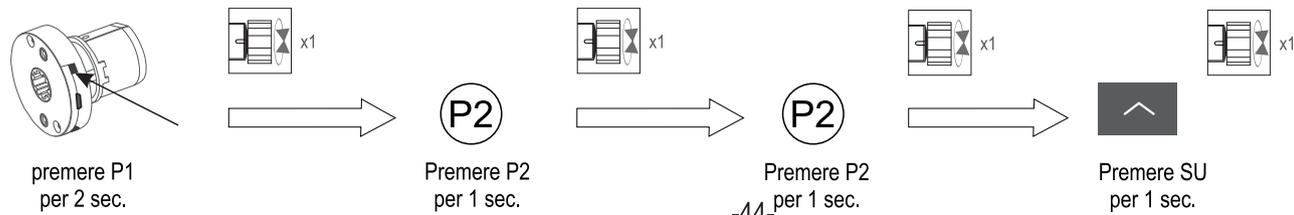
5.2 Funzionamento del motore ERSDC2803-35 via radio

Il funzionamento è possibile solo con trasmettitori portatili con protocollo radio G2. Informazioni su quali trasmettitori hanno il protocollo radio G2 sono disponibili su www.heicko.it o www.heicko-bewegt.de.

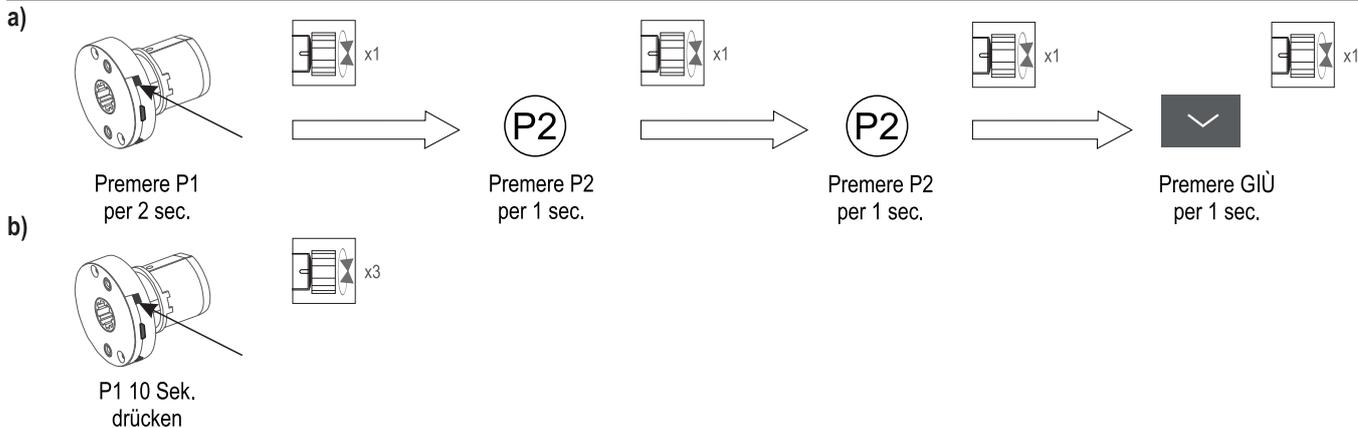
Le illustrazioni possono discostarsi dagli articoli e sono solo a scopo illustrativo.



5.3 Collegare il motore al trasmettitore radio



5.4 Modifica del senso di rotazione - 2 varianti

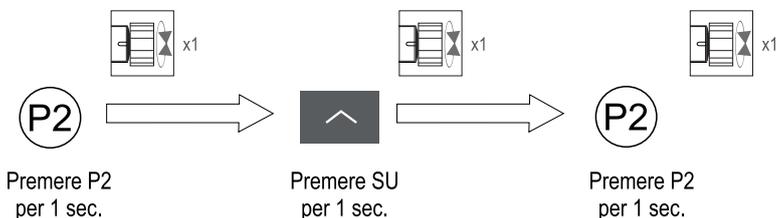


5.5 Impostazione dei finecorsa

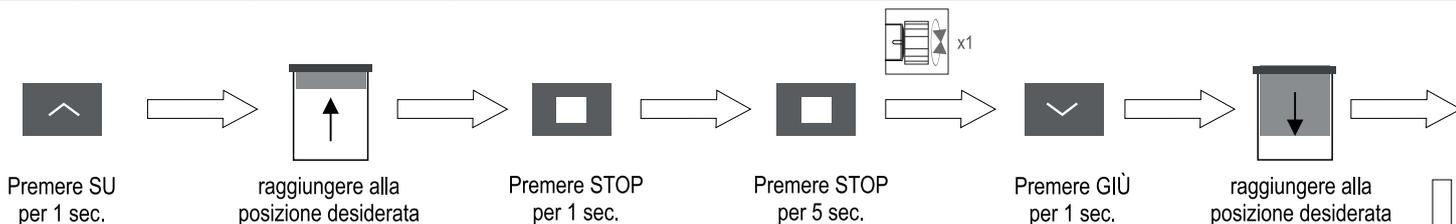
Importante! - Fate attenzione

- Il motore deve essere collegato a un trasmettitore per impostare le posizioni finali.
- Entrambe le posizioni finali devono essere impostate una dopo l'altra in un'unica operazione.
- Se è necessaria una correzione delle posizioni finali, procedere come descritto in 5.5.3.

5.5.1 Modalità per l'impostazione delle posizioni finali

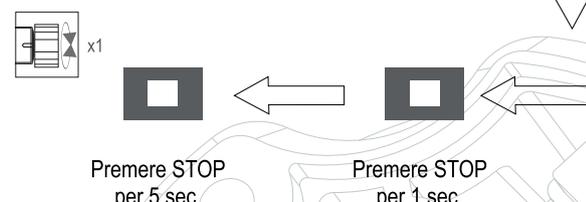


5.5.2 Impostazione della posizione finale superiore e inferiore sul motore ERSDC2803-35



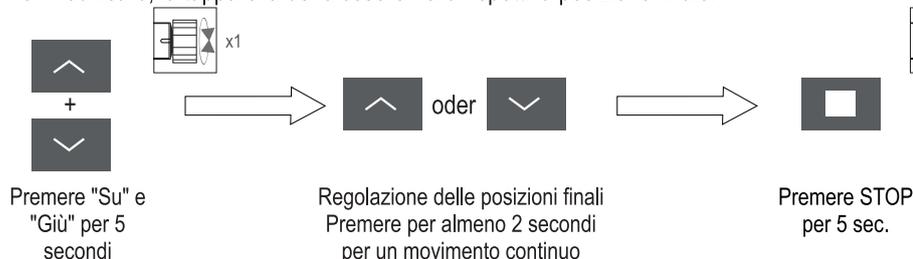
Se si è in modalità impostazione e non viene emesso alcun comando entro 2 minuti, il motore esce automaticamente dalla modalità.

La tenda può essere spostata nella posizione finale precedentemente impostata premendo il pulsante multifunzione P1. Il motore arresta questo processo premendolo di nuovo.



5.5.3 Correggere le posizioni finali esistenti

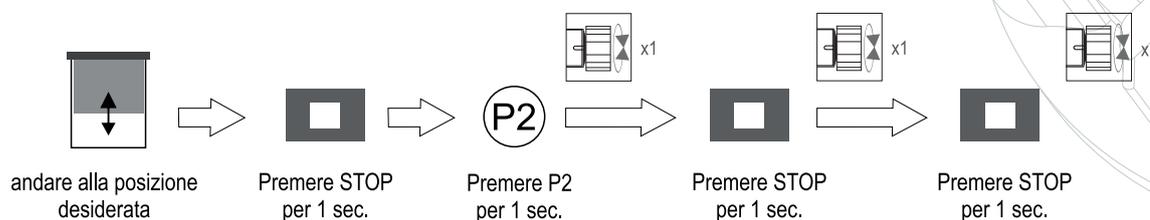
Per modificare, la tapparella deve essere nella rispettiva posizione finale.



Nota! - Questa funzione non è disponibile quando si utilizzano i trasmettitori radio HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 e HR1300-WIND-G2!

5.6 Imposta / elimina la funzione di posizione intermedia

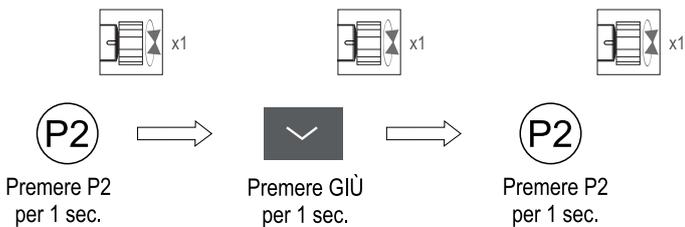
Importante! - Per impostare la funzione di fermocorsa intermedio, le posizioni finali devono essere già impostate.



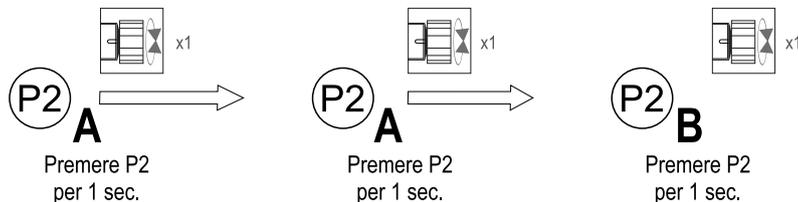
Per raggiungere la posizione intermedia, premere il pulsante "Stop" per 2 secondi.

5.7 Cancellare le posizioni finali

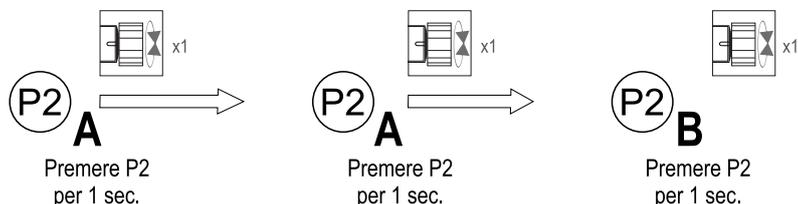
- Quando si utilizza la funzione, la tenda può essere in qualsiasi posizione.
- Con questa funzione vengono eliminate entrambe le posizioni finali.



5.8 Aggiungere un trasmettitore (copia del trasmettitore da A a B)

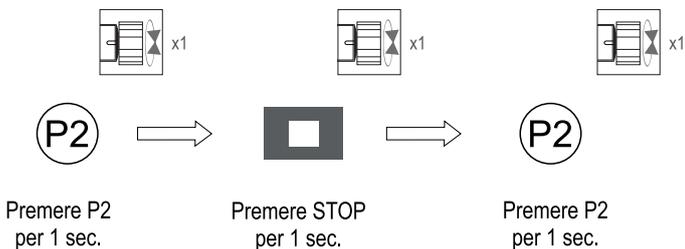


5.9 Rimuovere / eliminare il telecomando B mantenendo il telecomando A

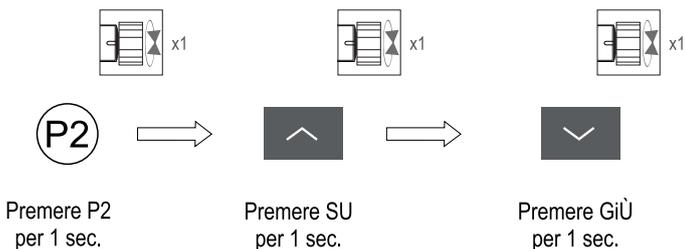


5.10 Rimuovere / eliminare il trasmettitore radio

- Questa funzione cancella i collegamenti da tutti i trasmettitori radio collegati al motore.



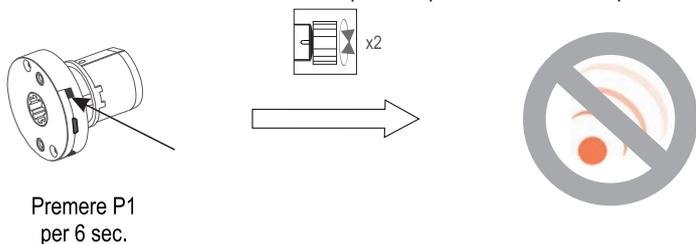
5.11 Attiva / disattiva la funzione step



Premere il pulsante "Su" o "Giù" per un breve movimento (rilasciare entro 2 secondi), premere uno dei pulsanti per più di 2 secondi e il motore inizierà a funzionare continuamente.

5.12 Disattiva la connessione radio

Se la connessione radio è disattivata, il motore salva la precedente impostazione della funzione del motore e il codice del trasmettitore e chiude solo la funzione di ricezione radio. Se è impostato più di un motore, è possibile evitare interferenze da altri motori.



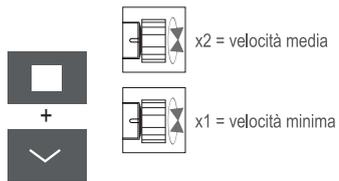
Premere e rilasciare P1 brevemente per ripristinare la ricezione wireless.

5.13 Regolazione della velocità

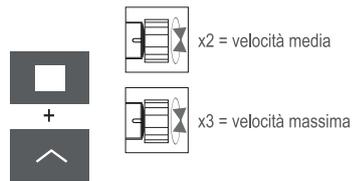
• Alla consegna è impostata la massima velocità di rotazione.

Ridurre la velocità di rotazione

Aumentare la velocità di rotazione



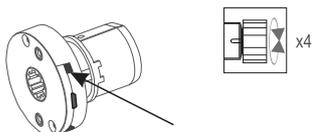
Premere "Stop" e "Giù" per 2 secondi



Premere "Stop" e "Su" per 2 secondi

Note! - Questa funzione non è disponibile quando si utilizzano i trasmettitori radio HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 e HR1300-WIND-G2!

5.14 Ripristina impostazioni di fabbrica (stato consegna)



Premere P1 per 14 secondi

6. Motore a batteria ricaricabile Serie ERSDC3808-35

6.1 Comportamento di ricarica



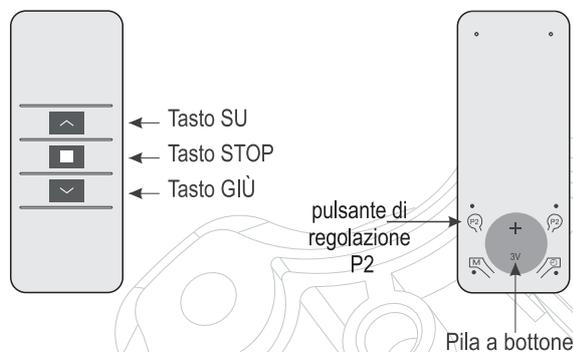
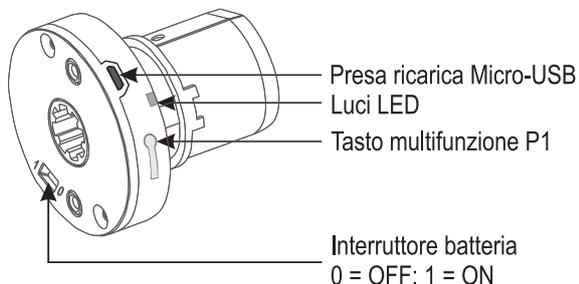
La batteria deve essere completamente carica prima del primo utilizzo. Per proteggere la capacità della batteria, il motore passa alla modalità di sospensione. Questa modalità di sospensione viene annullata accendendo l'interruttore della batteria.

Indicatore di stato a LED: durante la ricarica = verde lampeggiante, completamente carico = verde acceso

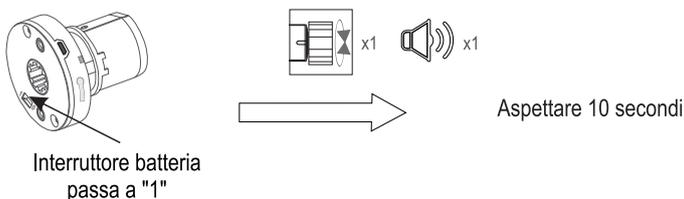
6.2 Il funzionamento del motore ERSDC3808-35 via radio

Il funzionamento è possibile solo con trasmettitori portatili con protocollo radio G2. Informazioni su quali trasmettitori hanno il protocollo radio G2 sono disponibili su www.heicko.it o www.heicko-bewegt.de.

Le illustrazioni possono discostarsi dagli articoli e sono solo a scopo illustrativo.

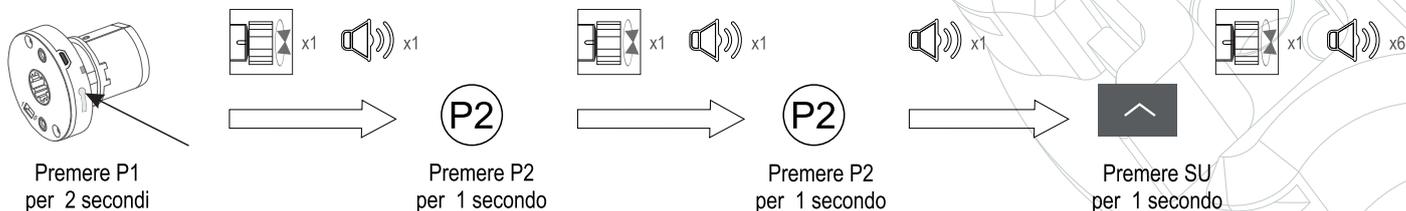


6.3 Messa in funzione



Interruttore batteria passa a "1"

6.4 Collegare il motore al trasmettitore radio



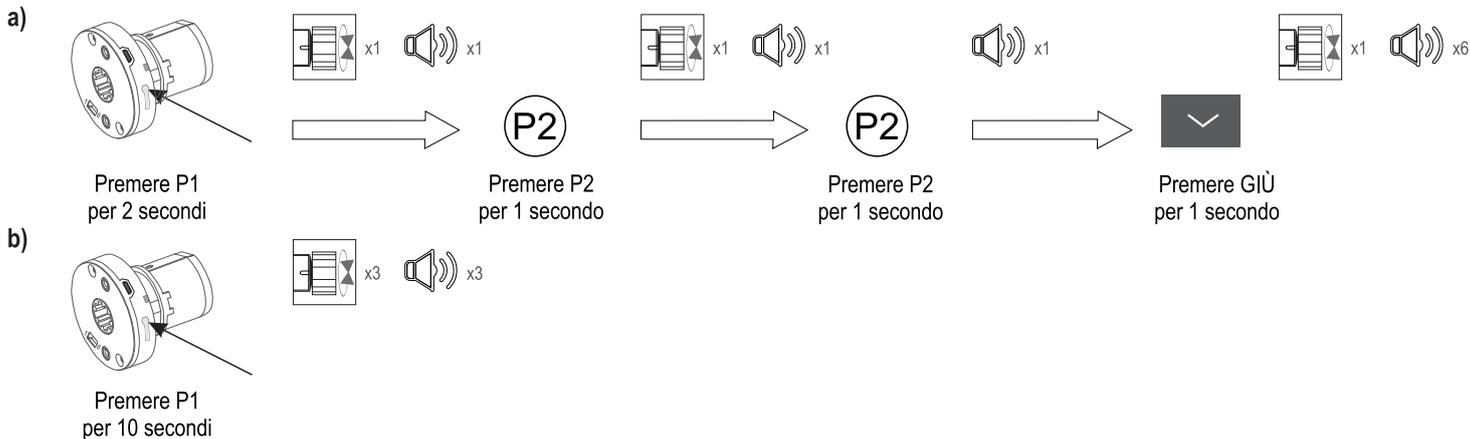
Premere P1 per 2 secondi

Premere P2 per 1 secondo

Premere P2 per 1 secondo

Premere SU per 1 secondo

6.5 Modifica del senso di rotazione - 2 varianti

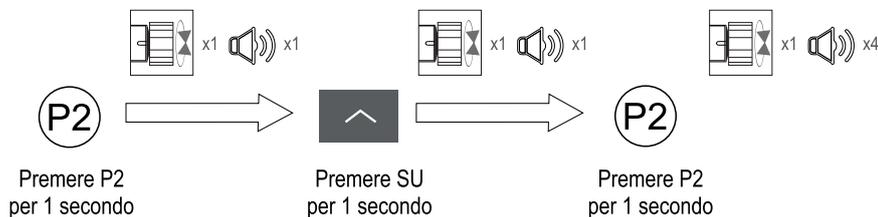


6.6 Impostazione delle posizioni finali

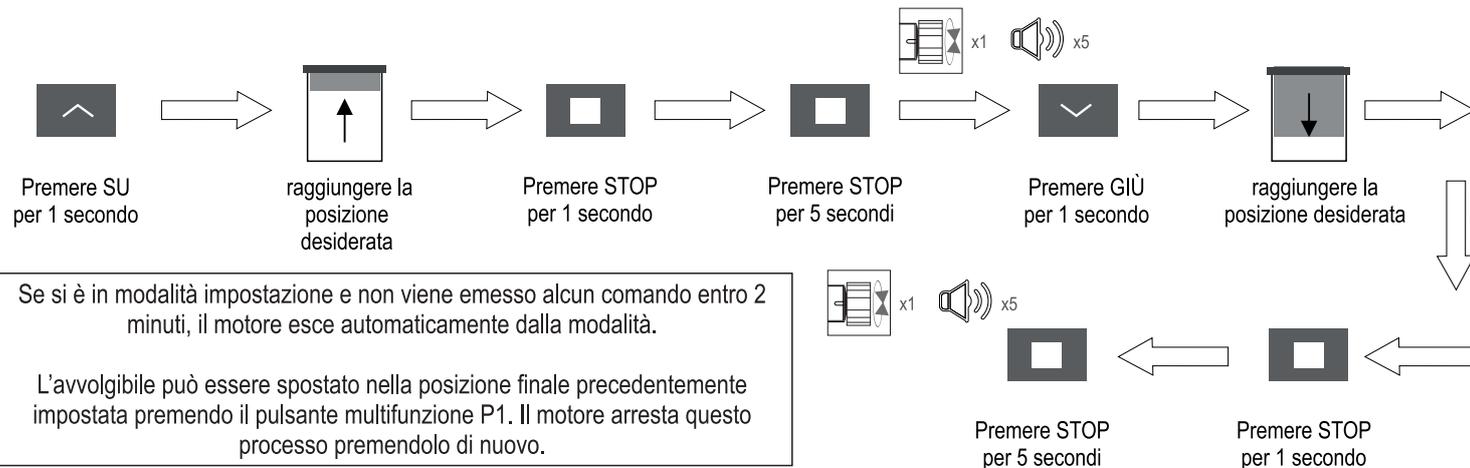
Importante! - Prendere nota

- Il motore deve essere collegato a un trasmettitore per impostare le posizioni finali.
- Entrambe le posizioni finali devono essere impostate una dopo l'altra in un'unica operazione.
- Se è necessaria una correzione delle posizioni finali, procedere come descritto in 6.6.3.

6.6.1 Modalità per l'impostazione delle posizioni finali

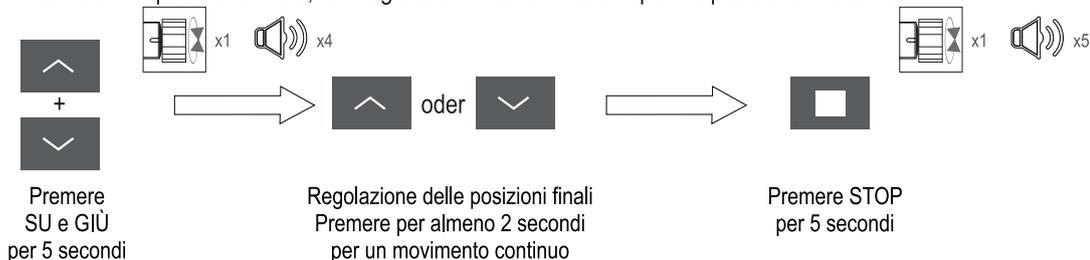


6.6.2 Impostazione delle posizioni finale superiore e inferiore sul motore serie ERSDC3808-35



6.6.3 Correggere le posizioni finali esistenti

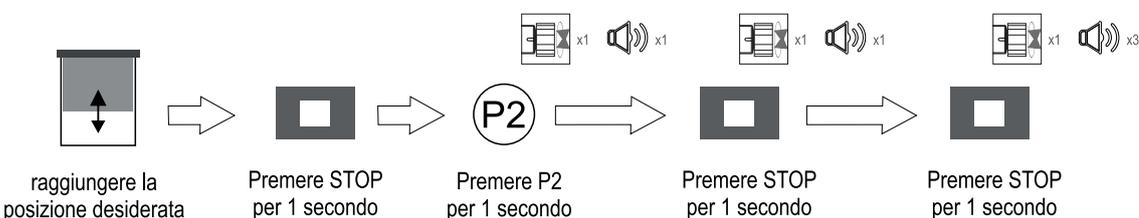
Per cambiare la posizione finale, l'avvolgibile deve essere nella rispettiva posizione finecorsa.



Nota! - Questa funzione non è disponibile quando si utilizzano i trasmettitori radio HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 e HR1300-WIND-G2!

6.7 Imposta / elimina la funzione di posizione intermedia

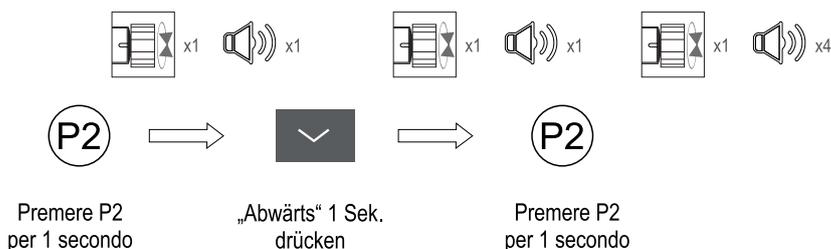
Importante! - Per impostare la funzione posizione intermedia, i finecorsa devono essere già impostati.



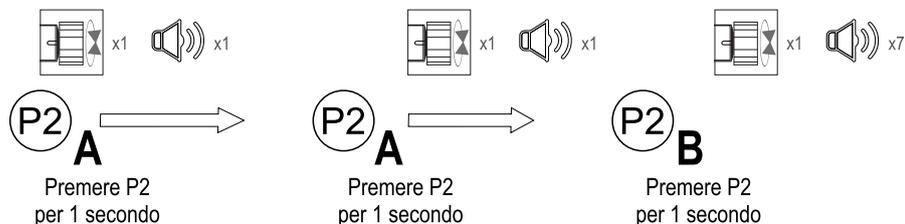
Per raggiungere la posizione intermedia, premere il pulsante "STOP" per 2 secondi.

6.8 Cancellazione delle posizioni finali

- Quando si utilizza la funzione, l'avvolgibile può essere in qualsiasi posizione.
- Con questa funzione vengono eliminate entrambe le posizioni finali.

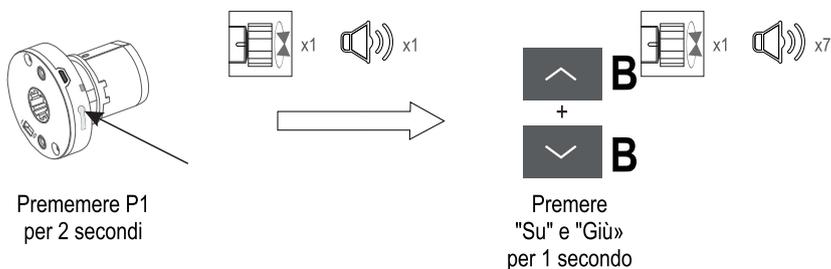


6.9 Aggiungere un trasmettitore (copia del trasmettitore da A a B)



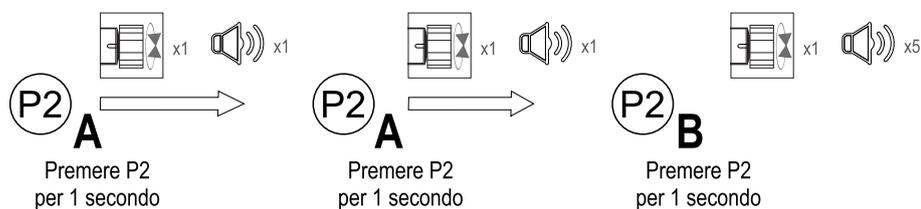
6.10 Aggiungere un secondo telecomando al motore

Questa funzione è possibile solo se le posizioni finali sono state impostate con il trasmettitore radio A.



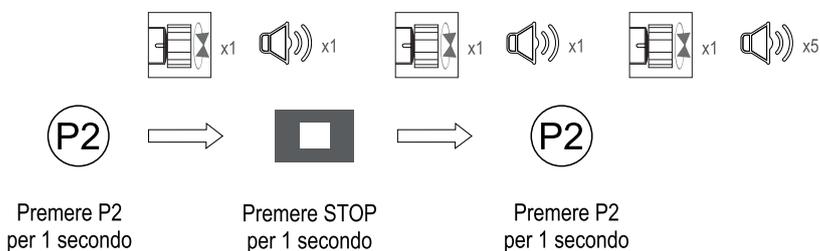
Nota! - Questa funzione non è disponibile quando si utilizzano i trasmettitori radio HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 e HR1300-WIND-G2!

6.11 Rimuovere / eliminare il telecomando B mantenendo il telecomando A

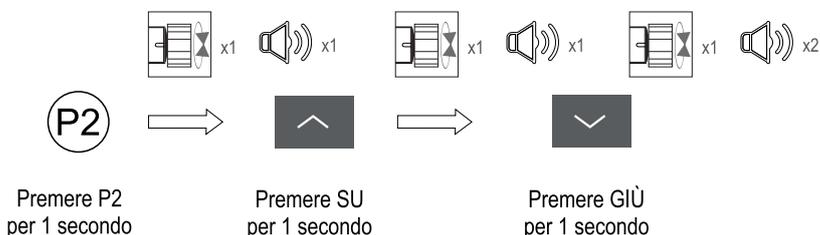


6.12 Rimuovere / eliminare il trasmettitore radio

- Questa funzione cancella i collegamenti da tutti i trasmettitori radio collegati al motore.



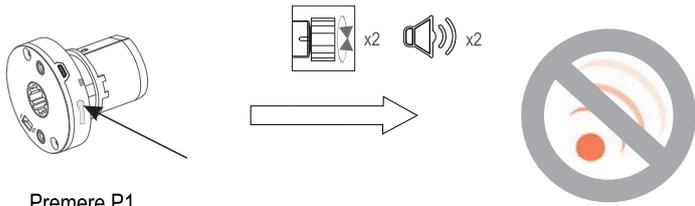
6.13 Attiva / disattiva la funzione STEP



Premere il pulsante "Su" o "Giù" per un breve movimento (rilasciare entro 2 secondi), premere uno dei pulsanti per più di 2 secondi e il motore inizierà a funzionare continuamente.

6.14 Disattivare la connessione radio

Se la connessione radio è disattivata, il motore salva la precedente impostazione della funzione del motore e il codice del trasmettitore e chiude solo la funzione di ricezione radio. Se è impostato più di un motore, è possibile evitare interferenze da altri motori.



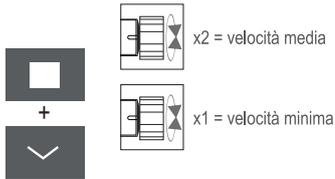
Premere P1
per 6 secondi

Premere e rilasciare P1 per ripristinare la ricezione wireless.

6.15 Regolazione della velocità

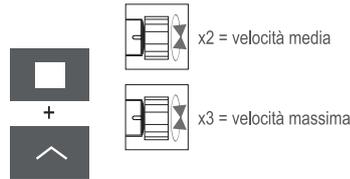
• Alla consegna la rotazione è impostata alla massima velocità.

Ridurre la velocità di rotazione



Premere "Stop" e "Giù"
per 2 secondi

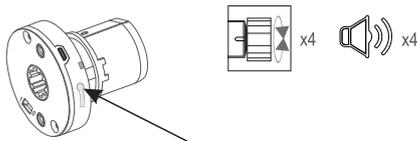
Aumentare la velocità di rotazione



Premere "Stop" e "Su"
per 2 secondi

Nota! - Questa funzione non è disponibile quando si utilizzano i trasmettitori radio HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 e HR1300-WIND-G2!

6.16 Ripristinare impostazioni di fabbrica (stato consegna)



Premere P1
per 14 secondi

7. Motore a batteria ricaricabile Serie ERSDC1038-02

7.1 Comportamento di ricarica



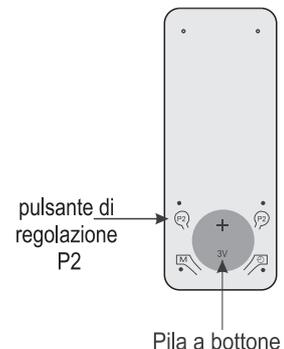
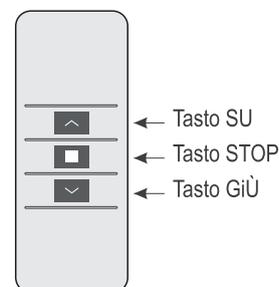
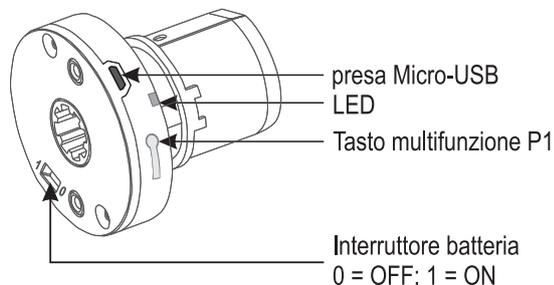
La batteria deve essere completamente carica prima del primo utilizzo. Per proteggere la capacità della batteria, il motore passa alla modalità di sospensione. Questa modalità di sospensione viene annullata accendendo l'interruttore della batteria.

Stato indicatori LED: Durante la carica = verde lampeggiante, completamente carico = verde acceso

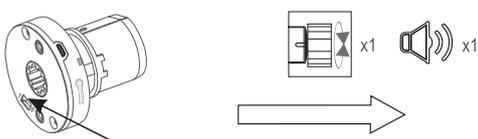
7.2 Azionamento del motore ERSDC1038-02 via radio

Il funzionamento è possibile solo con trasmettitori portatili con protocollo radio G2. Informazioni su quali trasmettitori hanno il protocollo radio G2 sono disponibili su www.heicko.it o www.heicko-bewegt.de.

Le illustrazioni possono discostarsi dagli articoli e sono solo a scopo illustrativo.



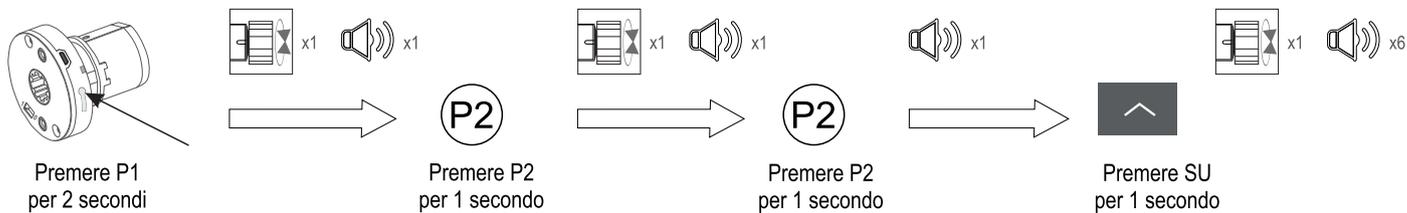
7.3 Messa in funzione



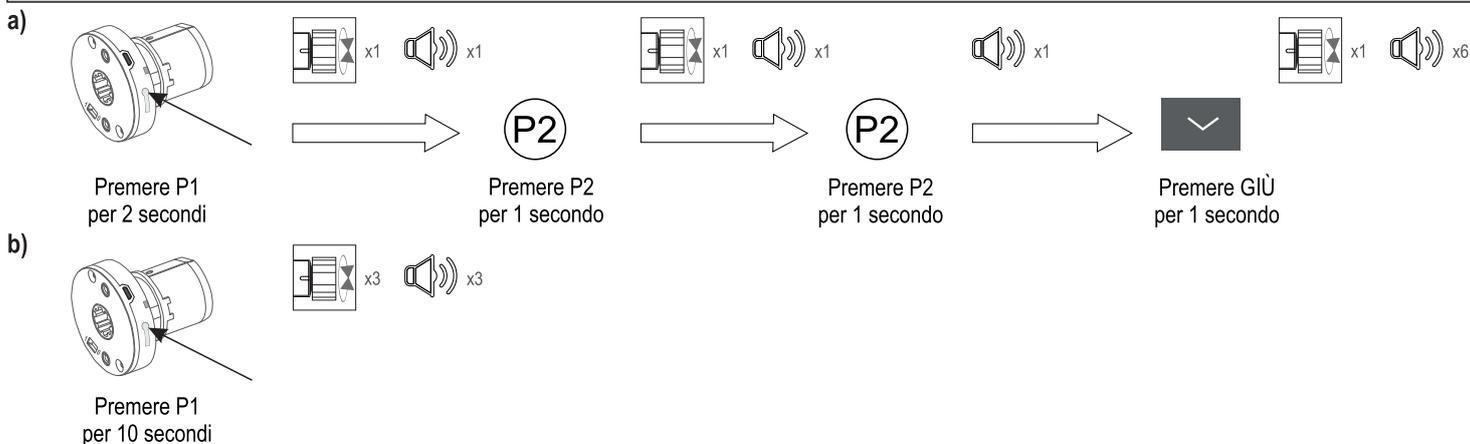
Posizionare a 1
Interruttore batteria

Aspettare 10 secondi

7.4 Collegare il motore al trasmettitore radio



7.5 Modifica del senso di rotazione - 2 varianti

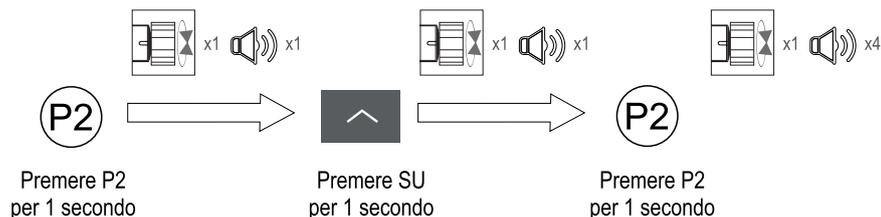


7.6 Impostazione delle posizioni finali

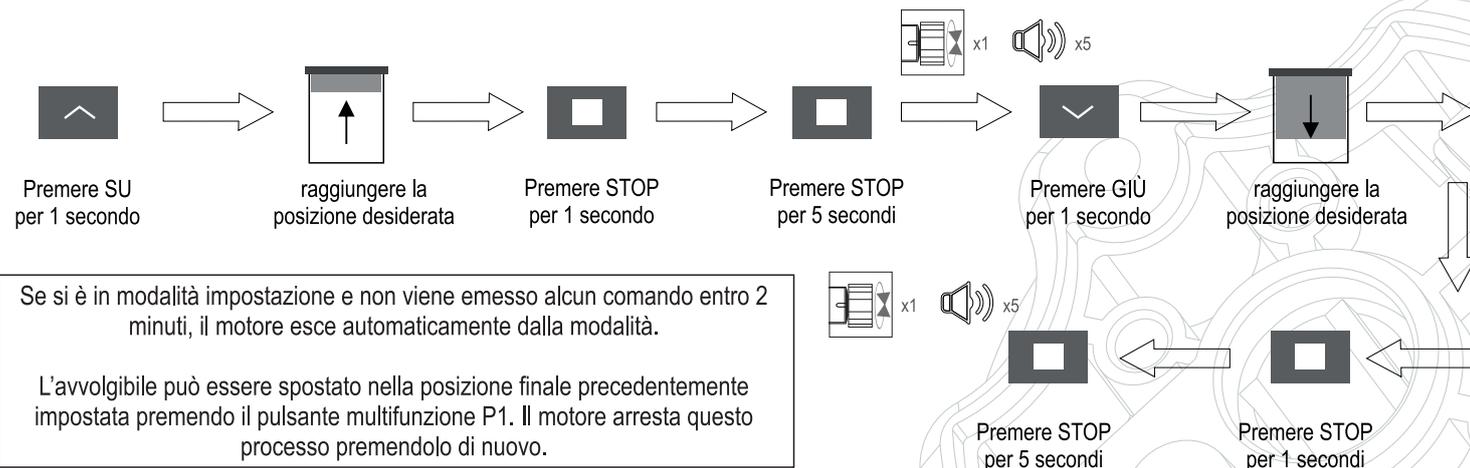
Importante! - fare attenzione

- Il motore deve essere collegato a un trasmettitore per impostare le posizioni finali.
- Entrambe le posizioni finali devono essere impostate una dopo l'altra in un'unica operazione.
- Se è necessaria una correzione delle posizioni finali, procedere come descritto al punto 7.6.3.

7.6.1 Modalità per l'impostazione delle posizioni finali



7.6.2 Impostazione delle posizioni finale superiore e inferiore sul tipo di motore ERSDC1038-02

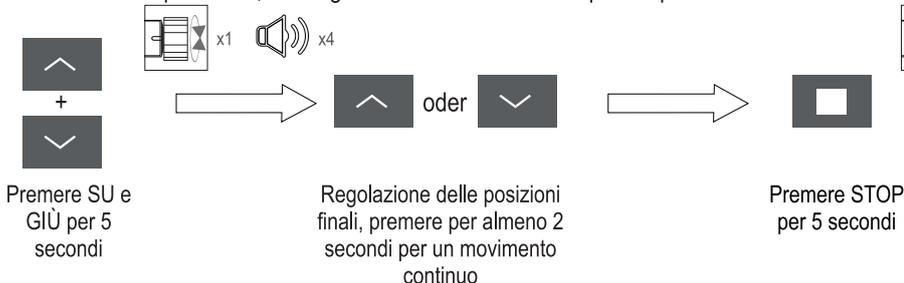


Se si è in modalità impostazione e non viene emesso alcun comando entro 2 minuti, il motore esce automaticamente dalla modalità.

L'avvolgibile può essere spostato nella posizione finale precedentemente impostata premendo il pulsante multifunzione P1. Il motore arresta questo processo premendolo di nuovo.

7.6.3 Correggere le posizioni finali esistenti

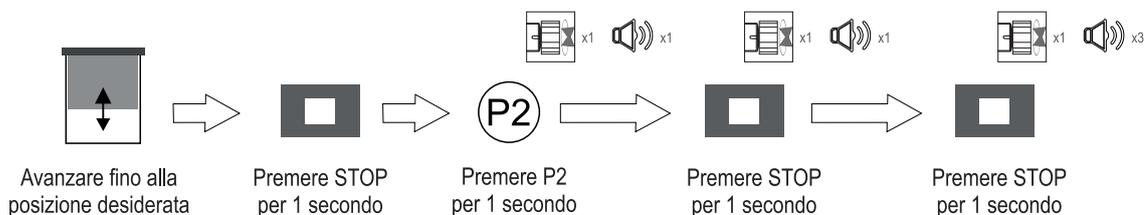
Per cambiare la posizione, l'avvolgibile deve essere nella rispettiva posizione finale.



Nota! - Questa funzione non è disponibile quando si utilizzano i trasmettitori radio HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 e HR1300-WIND-G2!

7.7 Attiva / disattiva la funzione di posizione intermedia

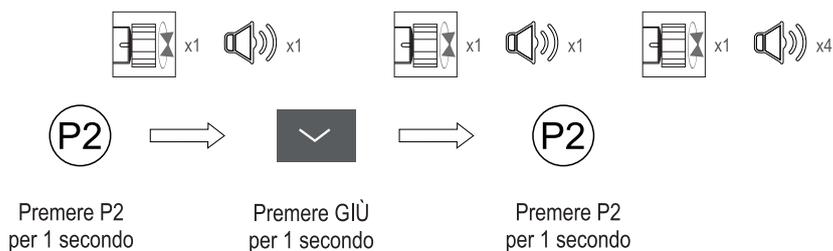
Importante! - Per impostare la funzione di posizione intermedia, le posizioni finali devono essere già impostate.



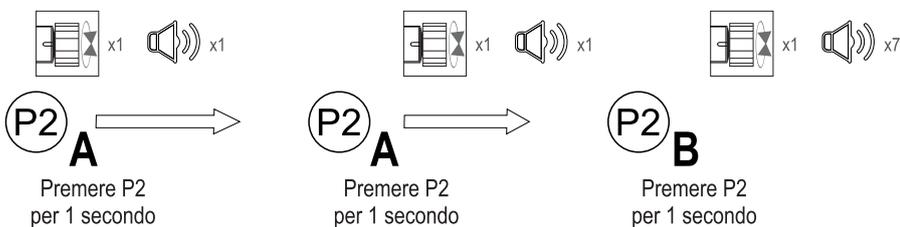
Per raggiungere la posizione intermedia, premere il pulsante "Stop" per 2 secondi.

7.8 Cancellare le posizioni finali

- Quando si utilizza la funzione, l'avvolgibile può essere in qualsiasi posizione.
- Con questa funzione vengono eliminate entrambe le posizioni finali.

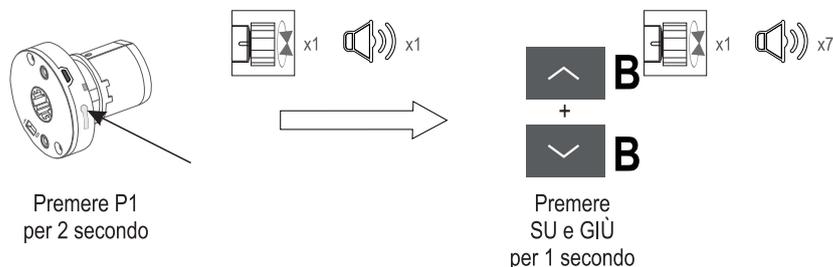


7.9 Aggiungere un trasmettitore (copia del trasmettitore da A a B)



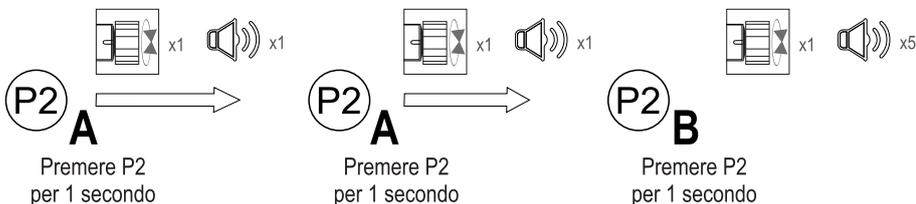
7.10 Aggiungere un secondo telecomando al motore

Questa funzione è possibile solo se le posizioni finali sono state impostate con il trasmettitore radio A.



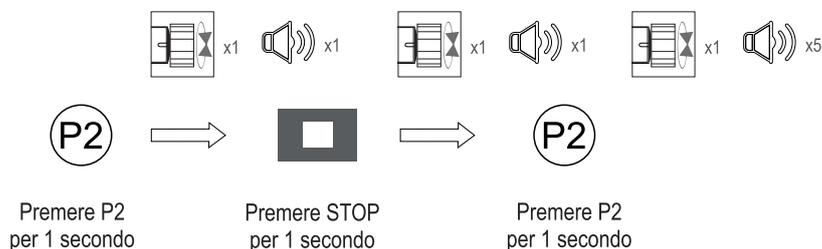
Nota! - Questa funzione non è disponibile quando si utilizzano i trasmettitori radio HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 e HR1300-WIND-G2!

7.11 Rimuovere / eliminare il telecomando B mantenendo il telecomando A

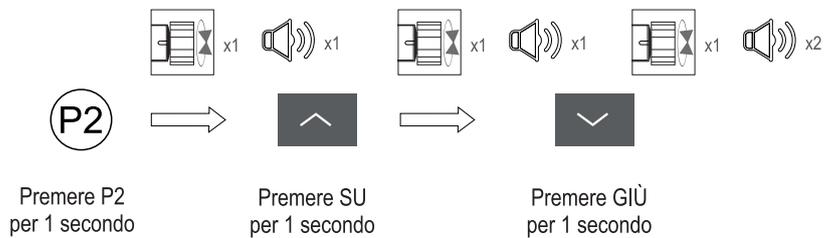


7.12 Rimuovere / eliminare il trasmettitore radio

- Questa funzione cancella i collegamenti di tutti i trasmettitori radio collegati al motore.



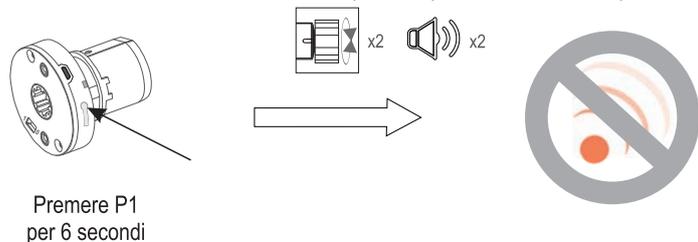
7.13 Attiva / disattiva la funzione step



Premere il pulsante "Su" o "Giù" per un breve movimento (rilasciare entro 2 secondi), premere uno dei pulsanti per più di 2 secondi e il motore inizierà a funzionare continuamente.

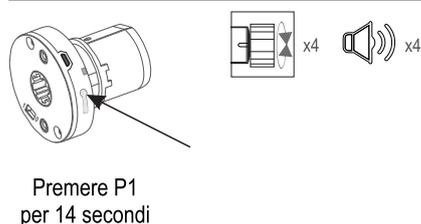
7.14 Disattiva la connessione radio

Se la connessione radio è disattivata, il motore salva la precedente impostazione della funzione del motore e il codice del trasmettitore e chiude solo la funzione di ricezione radio. Se è impostato più di un motore, è possibile evitare interferenze da altri motori.



Premere brevemente P1 per ripristinare la ricezione wireless.

7.15 Ripristina impostazioni di fabbrica (stato consegna)



8. Motore a batteria ricaricabile Serie ERSDC1040-06

8.1 Comportamento di ricarica



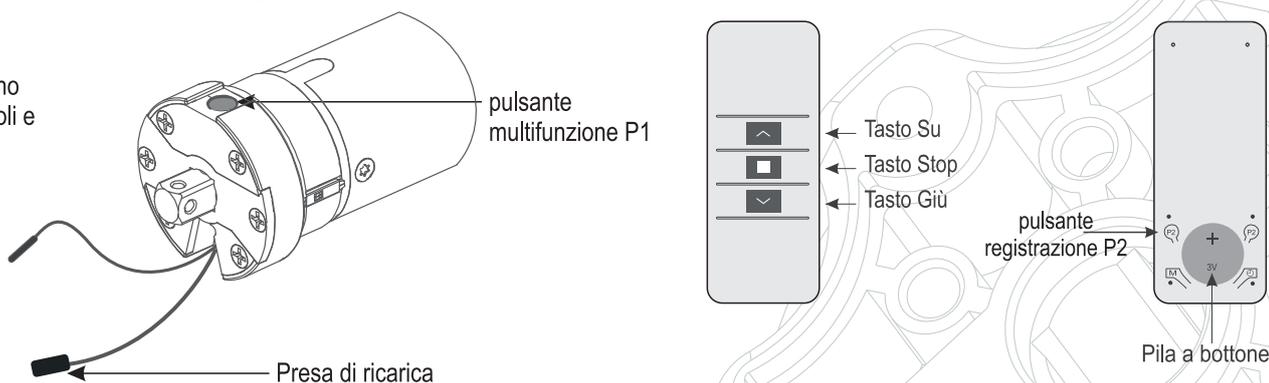
La batteria deve essere completamente carica prima del primo utilizzo. Per proteggere la capacità della batteria, il motore passa alla modalità di sospensione. Questa modalità di sospensione viene annullata dalla prima connessione al caricabatterie.

Indicatore di stato a LED sul caricabatterie: Durante la ricarica = rosso acceso, completamente carico = verde acceso

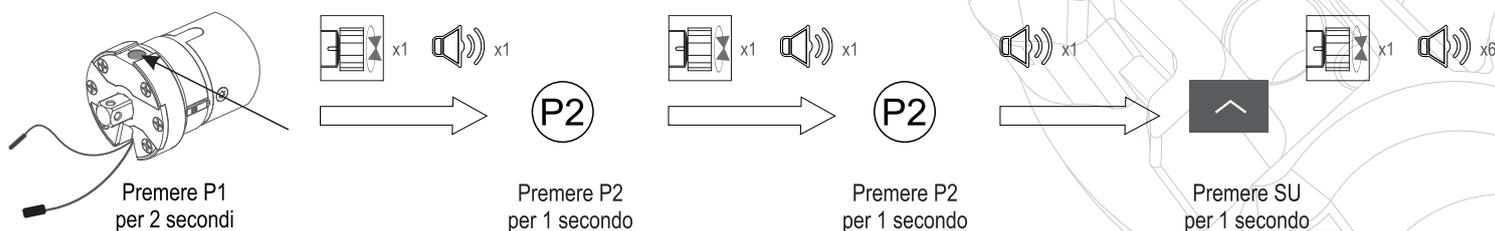
8.2 Azionamento del motore ERSDC1040-06 via radio

Il funzionamento è possibile solo con trasmettitori portatili con protocollo radio G2. Informazioni su quali trasmettitori hanno il protocollo radio G2 sono disponibili su www.heicko.it o www.heicko-bewegt.de.

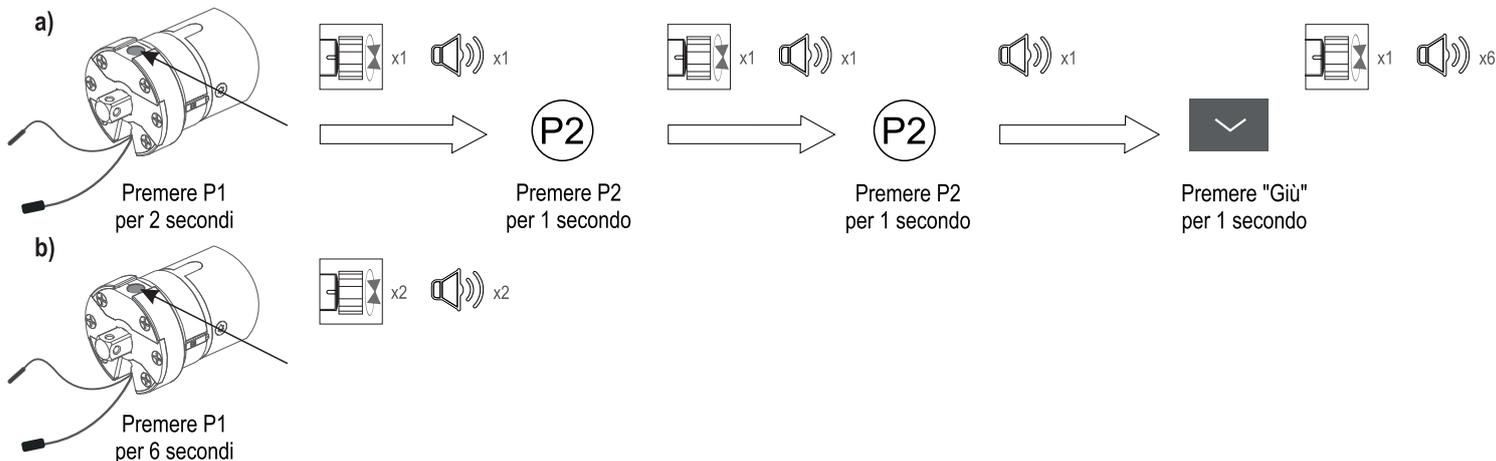
Le illustrazioni possono discostarsi dagli articoli e sono solo a scopo illustrativo.



8.3 Collegare il motore al trasmettitore radio



8.4 Modifica del senso di rotazione - 2 varianti

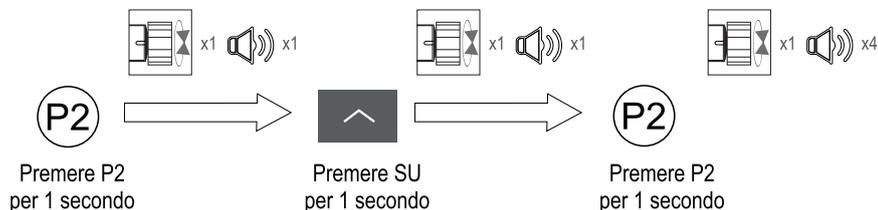


8.5 Impostazione delle posizioni finali

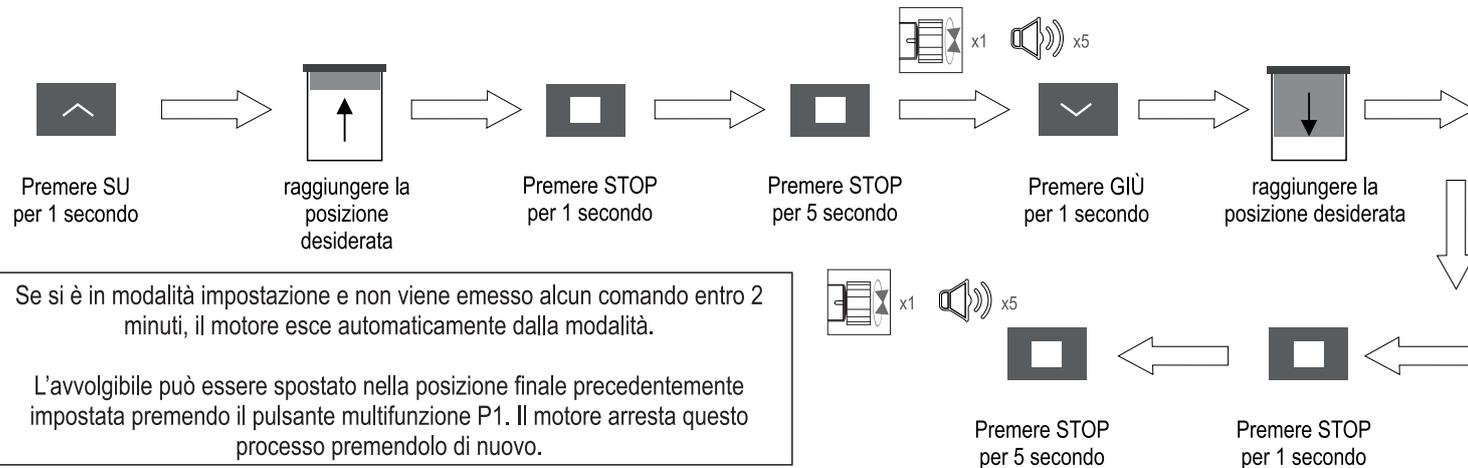
Importante! - Si prega di prendere nota

- Il motore deve essere collegato a un trasmettitore per impostare le posizioni finali.
- Entrambe le posizioni finali devono essere impostate una dopo l'altra in un'unica operazione.
- Se è necessaria una correzione delle posizioni finali, procedere come descritto in 8.5.3.

8.5.1 Modalità per l'impostazione delle posizioni finali

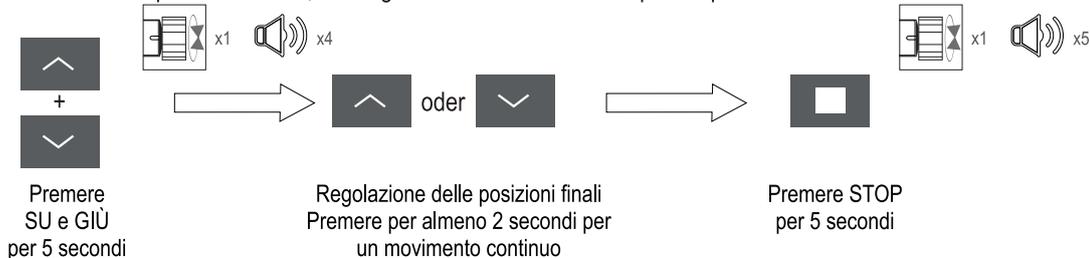


8.5.2 Impostazione delle posizioni finale superiore e inferiore sul tipo di motore ERSDC1040-06



8.5.3 Correggere le posizioni finali esistenti

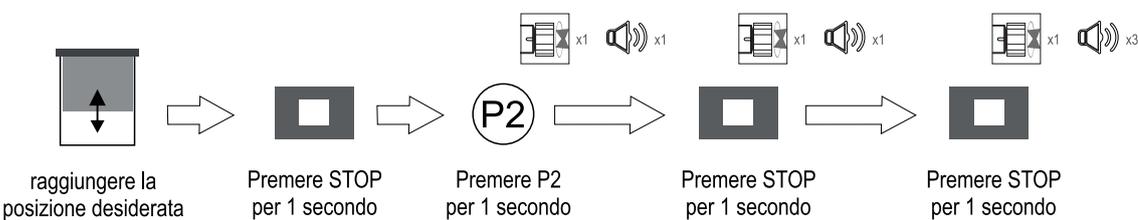
Per cambiare la posizione finale, l'avvolgibile deve essere nella rispettiva posizione finecorsa.



Nota! - Questa funzione non è disponibile quando si utilizzano i trasmettitori radio HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 e HR1300-WIND-G2!

8.6 Attiva / disattiva la funzione di posizione intermedia

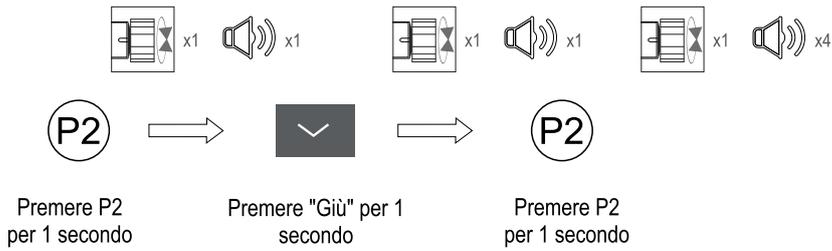
Importante! - Per impostare la funzione posizione intermedia, i finecorsa devono essere già impostati.



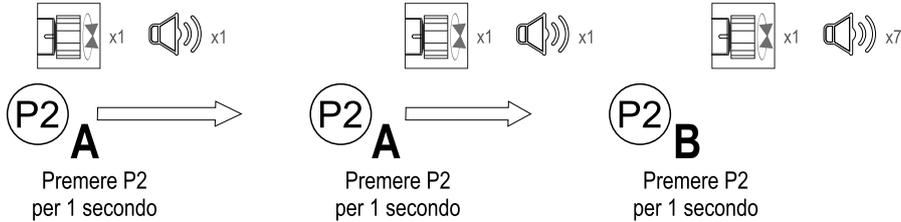
Per raggiungere la posizione intermedia, premere il pulsante "STOP" per 2 secondi.

8.7 Eliminare le posizioni finali

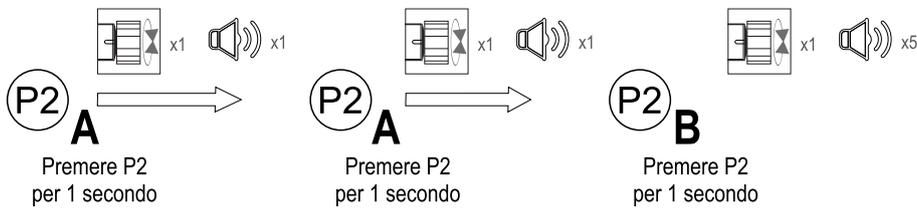
- Quando si utilizza la funzione, l'avvolgibile può essere in qualsiasi posizione.
- Con questa funzione vengono eliminate entrambe le posizioni finali.



8.8 Aggiungere un trasmettitore (copia del trasmettitore da A a B)

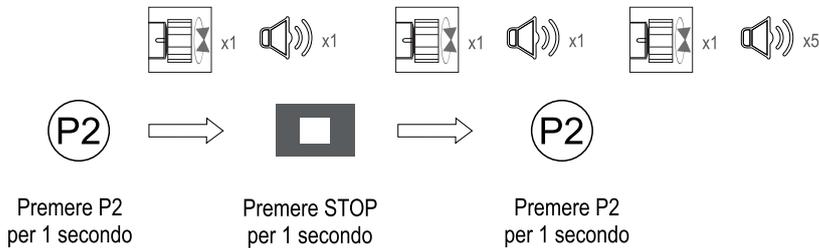


8.9 Rimuovere / eliminare il telecomando B mantenendo il telecomando A

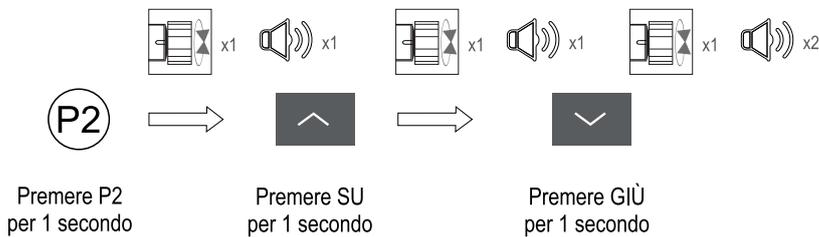


8.10 Rimuovere / eliminare il trasmettitore radio

- Questa funzione cancella i collegamenti di tutti i trasmettitori radio collegati al motore.



8.11 Attiva / disattiva la funzione step



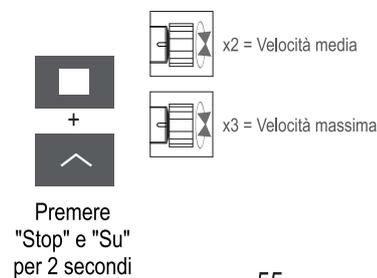
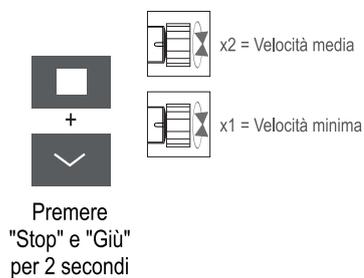
Premere il pulsante "Su" o "Giù" per un breve movimento (rilasciare entro 2 secondi), premere uno dei pulsanti per più di 2 secondi e il motore inizierà a funzionare continuamente.

8.12 Regolazione della velocità

- Alla consegna la rotazione è impostata alla massima velocità.

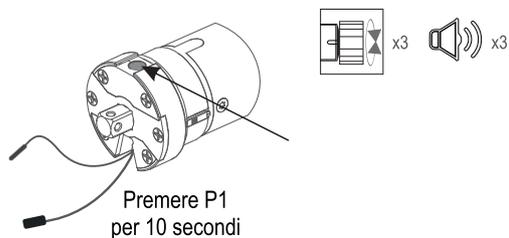
Ridurre la velocità di rotazione

Aumentare la velocità di rotazione



Nota! - Questa funzione non è disponibile quando si utilizzano i trasmettitori portatili HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 e HR1300-WIND-G2!

8.13 Ripristinare impostazioni di fabbrica (stato consegna)



9. Motore a batteria ricaricabile Serie HRSDC4013-14*

9.1 Comportamento di ricarica

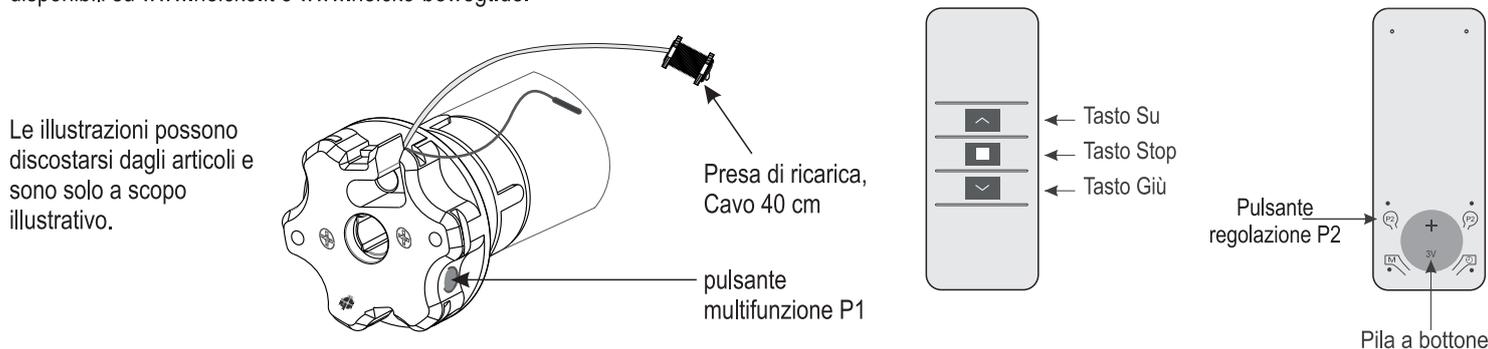


La batteria deve essere completamente carica prima del primo utilizzo. Per proteggere la capacità della batteria, il motore passa alla modalità di sospensione. Questa modalità di sospensione viene annullata dalla prima connessione al caricabatterie.

Indicatori di stato LED: Durante la carica = rosso / verde lampeggiante alternativamente, completamente carico = verde acceso

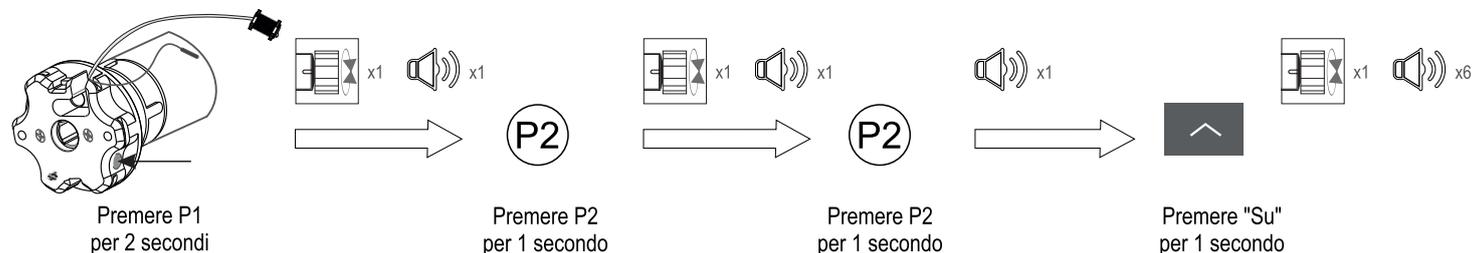
9.2 Funzionamento del motore HRSDC4013-14- * via radio

Il funzionamento è possibile solo con trasmettitori portatili con protocollo radio G2. Informazioni su quali trasmettitori hanno il protocollo radio G2 sono disponibili su www.heicko.it o www.heicko-bewegt.de.

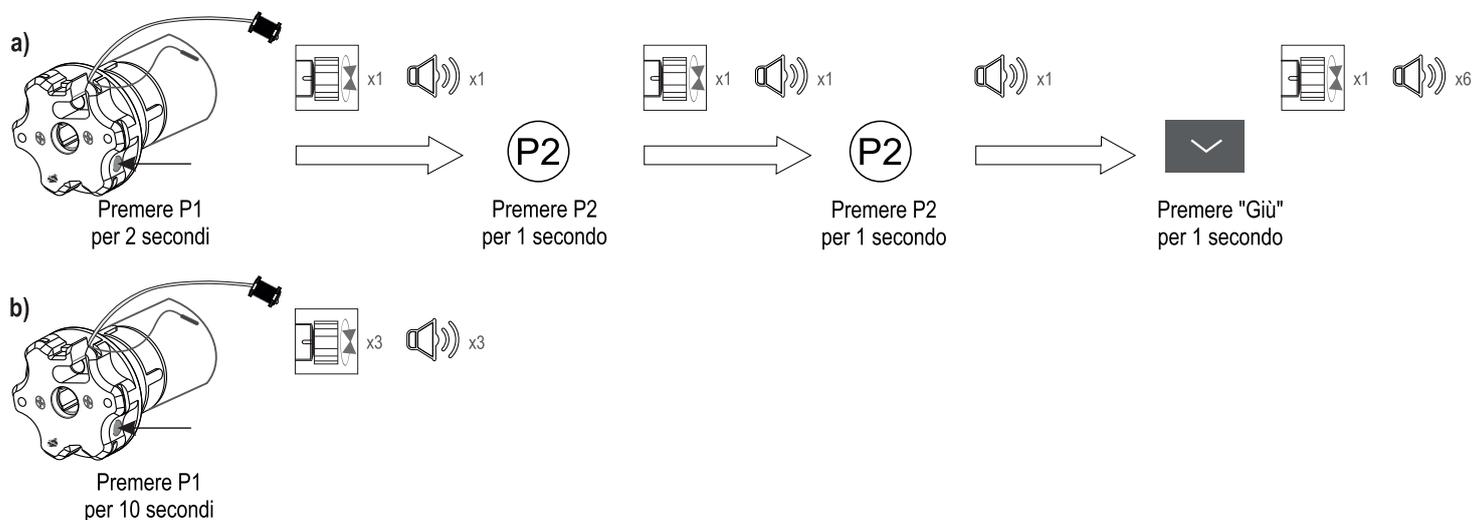


Le illustrazioni possono discostarsi dagli articoli e sono solo a scopo illustrativo.

9.3 Collegare il motore al trasmettitore radio



9.4 Modifica del senso di rotazione - 2 varianti

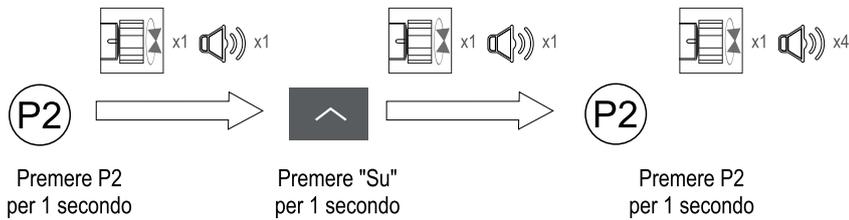


9.5 Impostazione delle posizioni finali

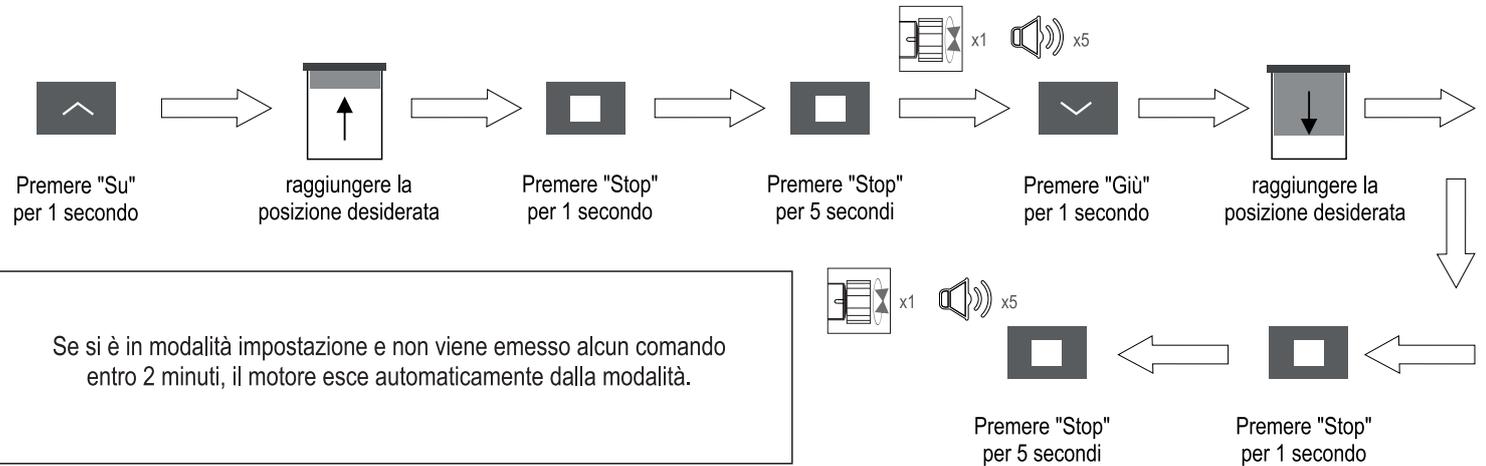
Importante! - Prendere nota

- Il motore deve essere collegato a un trasmettitore per impostare le posizioni finali.
- Entrambe le posizioni finali devono essere impostate in successione in un'unica operazione.
- Se è necessaria una correzione delle posizioni finali, procedere come descritto in 9.5.3.

9.5.1 Modalità per l'impostazione delle posizioni finali

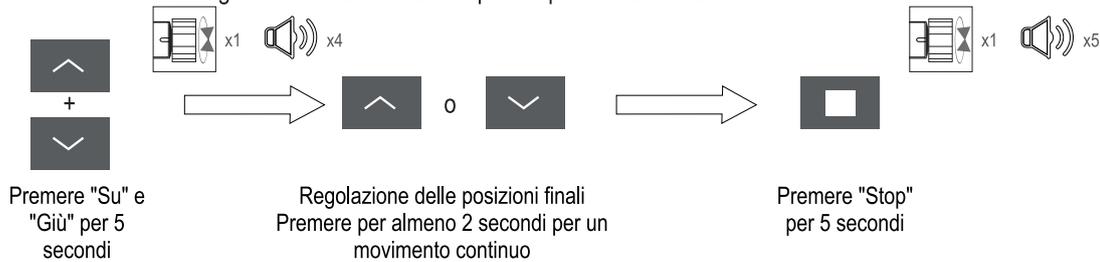


9.5.2 Impostazione delle posizioni finale superiore e inferiore sui motori Serie HRSDC4013-14- *



9.5.3 Correggere le posizioni finali esistenti

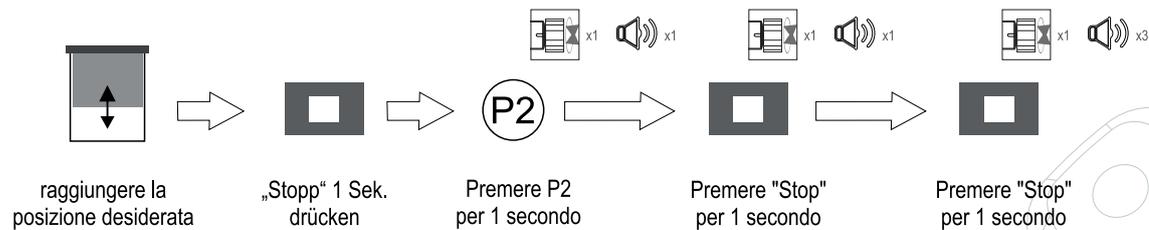
Per la modifica l'avvolgibile deve essere nella rispettiva posizione finale.



Nota! - Questa funzione non è disponibile quando si utilizzano i trasmettitori radio HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 e HR1300-WIND-G2!

9.6 Imposta / elimina la funzione di sosta intermedia

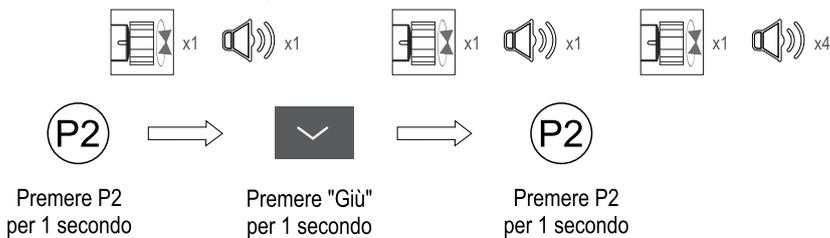
Importante! - Le posizioni finali devono essere già impostati per impostare la funzione di sosta intermedia.



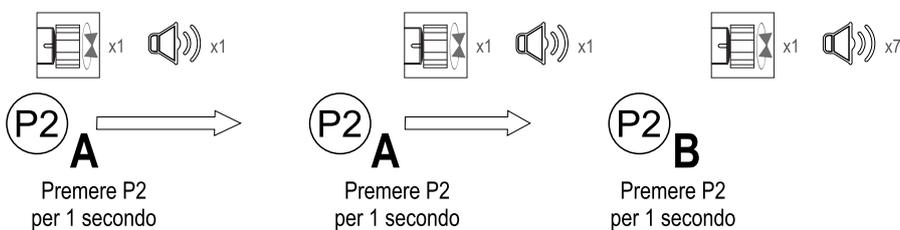
Per raggiungere la posizione intermedia, premere il pulsante "Stop" per 2 secondi.

9.7 Cancellazione delle posizioni finali

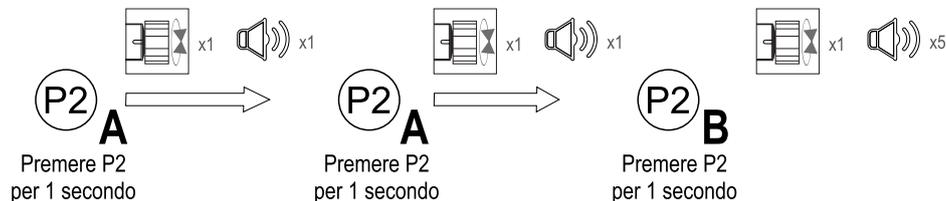
- Quando si utilizza la funzione, l'avvolgibile può essere in qualsiasi posizione.
- Con questa funzione vengono eliminate entrambe le posizioni finali.



9.8 Aggiungi un trasmettitore (copia dal trasmettitore A a B)

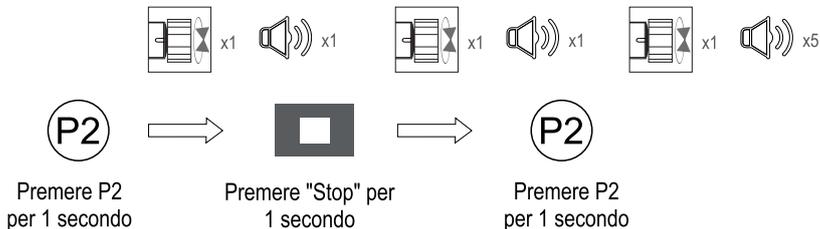


9.9 Rimuovere / eliminare il telecomando B mentre il telecomando A viene mantenuto

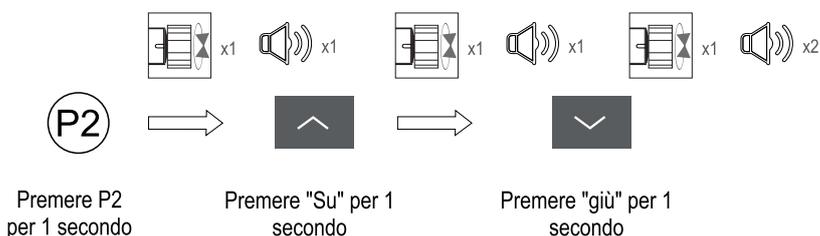


9.10 Rimuovere / eliminare il trasmettitore radio

• Questa funzione cancella le connessioni da tutti i trasmettitori radio collegati al motore.



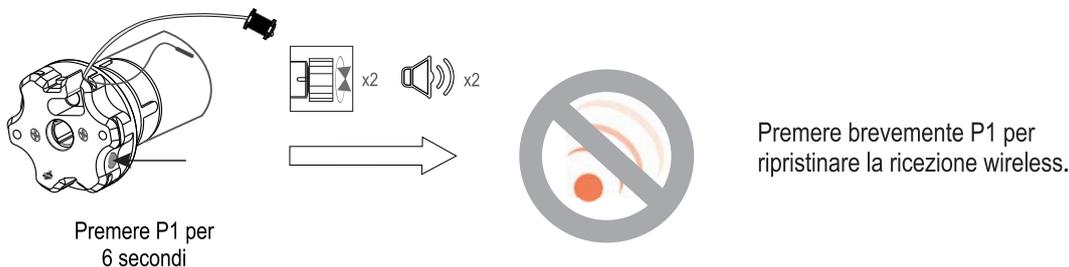
9.11 Attiva / disattiva la funzione step



Premere il pulsante "Su" o "Giù" per un breve movimento (rilasciare entro 2 secondi), premere uno dei pulsanti per più di 2 secondi e il motore inizierà a funzionare continuamente.

9.12 Disattivare la connessione radio

Se la connessione radio è disattivata, il motore salva la precedente impostazione della funzione motore e il codice del trasmettitore e chiude solo la funzione di ricezione radio. Se è impostato più di un motore, è possibile evitare interferenze da altri motori.

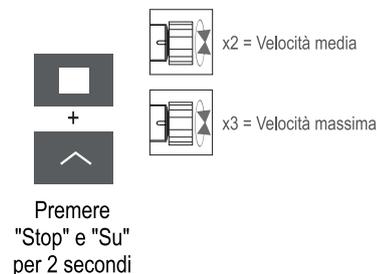
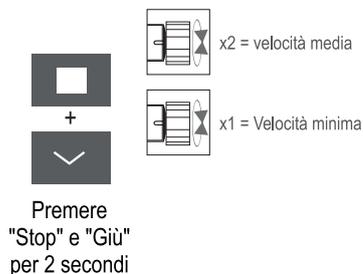


9.13 Regolazione della velocità

• Alla stato di consegna è impostata la massima velocità di rotazione.

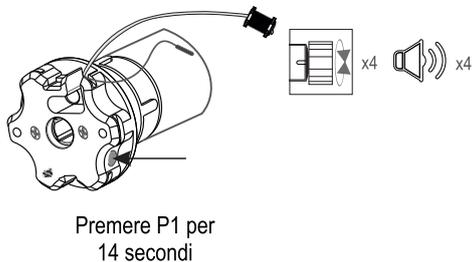
Ridurre la velocità di rotazione

Aumentare la velocità di rotazione



Nota! - Questa funzione non è disponibile quando si utilizzano i trasmettitori radio HD05B, HD15BT, HR120033WA, HR120038G2, HR1200-SUN-G2 e HR1300-WIND-G2!

9.14 Ripristinare le impostazioni di fabbrica (stato di consegna)



10. Manutenzione

Il motore è generalmente esente da manutenzione. Tuttavia, va notato che altre parti installate nell'intero sistema possono essere soggette ad usura. Pertanto, se necessario, è necessario controllare regolarmente il sistema per verificare che non vi sia equilibrio insufficiente o segni di usura e molle danneggiate.

11. Funzionamento di prova

Lasciare che la tapparella / tenda avvolgibile funzioni in entrambe le direzioni e quindi assicurarsi che il finecorsa spenga il motore nelle posizioni limite precedentemente impostate.

12. Consigli per la risoluzione dei problemi

Il motore non si muove

Motivo: La batteria è debole o scarica.

Soluzione: Caricare completamente la batteria utilizzando il caricabatterie compatibile.

Motivo: Il telecomando non funziona.

Soluzione: Se necessario, sostituire la batteria del trasmettitore radio.

Soluzione: Il trasmettitore portatile non è collegato al motore. Procedere dopo "Impostazione delle posizioni finali".

L'unità funziona troppo lentamente, nonostante la ricarica della batteria

Motivo: Installazione errata

Soluzione: Controllare l'installazione, l'avvolgibile e, se necessario, la guida della tapparella.

Motivo: Sovraccarico

Soluzione: Confrontare il peso dell'avvolgibile con i valori della carica massima sui dati tecnici.

Il motore tubolare cordless si arresta durante il normale funzionamento tra le posizioni finali

Motivo: L'adattatore guida è fuoriuscita.

Soluzione: Verificare che l'adattatore guida sia nella posizione corretta.

Motivo: La capsula del rullo è fuoriuscita.

Soluzione: Avvitare la capsula del rullo sull'albero di avvolgimento.

13. Dati tecnici

Art.-Nr.		ERSDC2803-35	ERSDC3808-35	ERSDC1038-02	ERSDC1040-06	HRSDC4013-14-40 HRSDC4013-14-60 HRSDC4013-14-FP HRSDC4013-14-FS
Lungh. motore s. cuscinetti	[mm]	356	430,5	642	655	655
Diametro motore	[mm]	16	25	28	35	35
Tensione nominale	[V] DC	8	8	12	12	12
Potenza nominale	[W]	4,8	8	15	33,6	38,8
Coppia nominale	[Nm]	0,3	0,7	2	6	13
Max. carico	[kg]	1,5	3,1	3,5	11	29
Regime minimo	[min ⁻¹]	30	34	28	28	14
Corrente nominale	[A]	0,6	1	1,25	2,8	3,23
Batteria, installata permanente		Li-Io	Li-Io	Li-Io	Li-Io	Li-Io
Max. Tensione di carica	[V] DC	5	5	5	12,6	12,6
Capacità della batteria	[mAh]	800	2200	2600	3200	3200
Classe di protezione		III	III	III	III	III
Classe di protezione n. VDE 700		IP40	IP20	IP20	IP44	IP44
Presa ricarica lunghezza cavo	[cm]	-	-	-	7	40
Porta di ricarica		Micro-USB	Micro-USB	Micro-USB	Hohlstecker	Hohlstecker
Caricabatterie compatibile		HR1200LA-7.4-USB	HR1200LA-7.4-USB	HR1200LA-7.4-USB	HR1200LA-12.6	HR1200LA-12.6
Albero tondo 18 mm		✓				
Albero tondo 38 mm			✓			
Albero tondo 50 mm				✓	✓	
Albero ottagonale 40/60 mm						✓ ^{*2}
Funzionamento a temperatura	[°C]	-20 a 65	-20 a 65	-20 a 65	-20 a 65	-20 a 65
Ricarica temperatura ambiente	[°C]	0 a 65	0 a 65	0 a 65	0 a 65	0 a 65
Frequenza radio	[MHz]	433,92	433,92	433,92	433,92	433,92
Protocollo radio		G2	G2	G2	G2	G2
Livello sonoro	[db(A)]	< 70	< 70	< 70	< 70	< 70

* I tipi di motore "FP" e "FS" hanno guide preassemblate e adattatori di trasmissione per alberi tondi da 54mm.

Ci riserviamo il diritto espressamente di modificare i dati tecnici in termini di progresso tecnico e progettazione in qualsiasi momento.

■

