



Cette notice s'applique à toutes les motorisations T3.5EBHz/T5EBHz dont les déclinaisons sont disponibles au catalogue en vigueur.
Domaine d'application : Les motorisations T3.5EBHz/T5EBHz sont conçues pour motoriser tous types de volets roulants. L'installateur, professionnel de la motorisation et de l'automatisation de l'habitat doit s'assurer que l'installation, du produit motorisé une fois installé, respecte les normes en vigueur dans le pays de mise en service comme notamment la norme sur les volets roulants EN13659.

Responsabilité : Avant d'installer et d'utiliser la motorisation, lire attentivement cette notice. Outre les instructions décrites dans cette notice, respecter également les consignes détaillées dans le document joint : **Consignes de sécurité**. La motorisation doit être installée par un professionnel de la motorisation et de l'automatisation de l'habitat, conformément aux instructions de SIMU et à la réglementation applicable dans le pays de mise en service. Toute utilisation de la motorisation hors du domaine d'application décrit ci-dessus est interdite. Elle exclurait, comme tout irrespect des instructions figurant dans cette notice et dans le document joint **Consignes de sécurité**, toute responsabilité et garantie de SIMU. L'installateur doit informer ses clients des conditions d'utilisation et de maintenance de la motorisation et doit leur transmettre les instructions d'utilisation et de maintenance, ainsi que le document joint **Consignes de sécurité**, après l'installation de la motorisation. Toute opération de Service Après-Vente sur la motorisation nécessite l'intervention d'un professionnel de la motorisation et de l'automatisation de l'habitat. Si un doute apparaît lors de l'installation de la motorisation ou pour obtenir des informations complémentaires, consulter un interlocuteur SIMU ou aller sur le site www.simu.com.

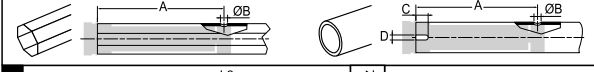
1 Installation

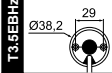
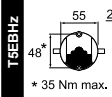
Consignes à suivre impérativement par le professionnel de la motorisation et de l'automatisation de l'habitat réalisant l'installation de la motorisation :

- Les modalités d'installation électrique sont décrites par les normes nationales ou par la norme IEC 60364.
- Les câbles traversant une paroi métallique doivent être protégés et isolés par un manchon ou un fourreau.
- T3.5EBHz : Le câble du moteur n'est pas démontable. S'il est endommagé, retourner la motorisation au SAV.
- T5EBHz : Le câble du moteur est démontable. S'il est endommagé, le remplacer à l'identique. Le raccordement du câble au moteur doit être réalisé par du personnel qualifié. Le connecteur doit être monté sans endommager les contacts. La continuité de terre doit être assurée.

Préconisations : Respecter une distance minimum de 20 cm entre deux moteurs EBHZ. Respecter une distance minimum de 30 cm entre un moteur EBHZ et un émetteur BHZ. L'utilisation d'un appareil radio utilisant la même fréquence (868-870 MHz) peut dégrader les performances de ce produit.

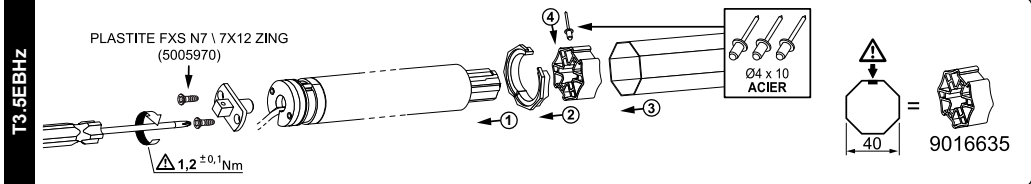
Perçage du tube :

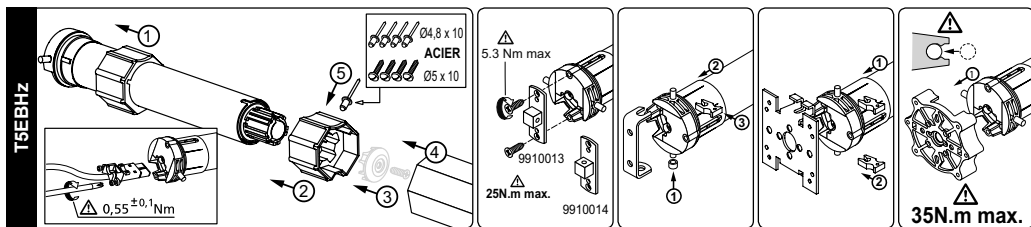


		mm								
		Ø min.	A	ØB	C	D	L1	L2		
T3.5EBHz		230V~50Hz	4/16	37	437	3x Ø4,2	8	5,5	460	475
			9/16 • 13/10	37	472				495	510
T5EBHz		230V~50Hz	08/17 • 10/17 • 15/17	47	583	4 x Ø5	26	4,2	596	619
			20/17 • 25/17 • 35/17 • 50/12	657	670				693	

Wheel ZF 54 (9410423): A/ L1/ L2 = +8mm

Montage :

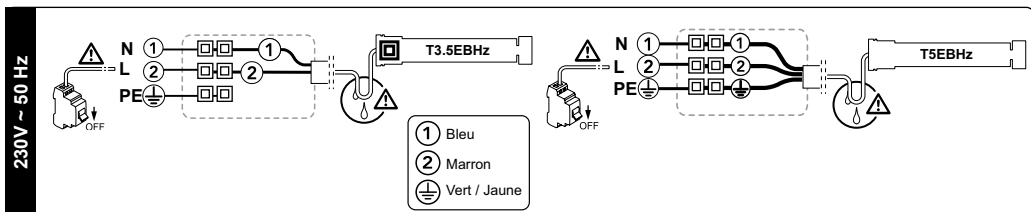




2 Câblage

⚠ Il est recommandé de pouvoir couper individuellement l'alimentation de chaque moteur.

- Attacher les câbles pour éviter tout contact avec une partie en mouvement.
- Si la motorisation est utilisée en extérieur, et si le câble d'alimentation est de type H05VV-F alors installer le câble dans un conduit résistant aux UV, par exemple sous goulotte.

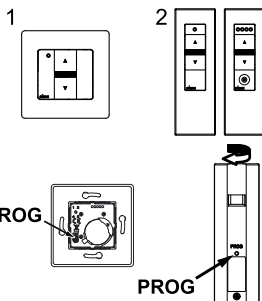


3 Émetteurs compatibles

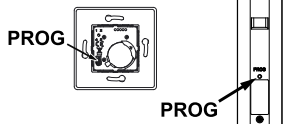
(9 émetteurs (1 canal) max. par moteur)

- 1 : Émetteur BHZ mural
- 2 : Émetteur BHZ mobile 1 / 5 canaux

i Compatible avec les émetteurs io-homecontrol®.



Emplacement de la touche PROG sur les émetteurs BHZ :



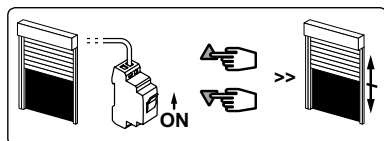
⚠ Éloigner les émetteurs de toute surface ou structure métallique qui pourrait nuire à leur bon fonctionnement (perte de portée).

4 Réglage des fins de course

⚠ Si l'installation comporte plusieurs moteurs, un seul moteur doit être alimenté pendant les opérations du chapitre 4.1, ceci pour éviter les interférences avec les autres moteurs lors de la programmation.

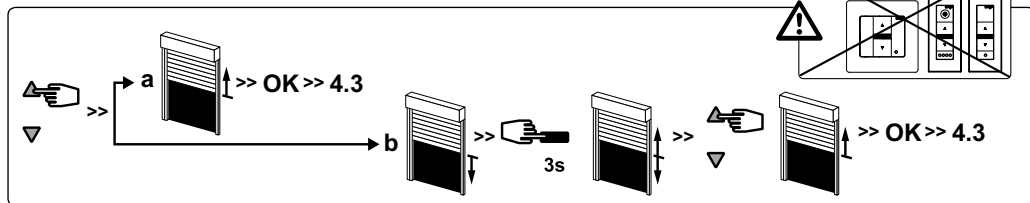
4.1- Mode apprentissage :

- Mettre le moteur sous tension.
- Appuyer simultanément sur les touches « Montée » et « Descente » d'un émetteur BHZ. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.



i Cet émetteur commande maintenant le moteur en mode instable. Passer à l'étape 4.2.

4.2- Configuration du sens de rotation :



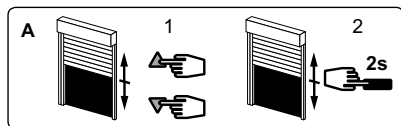
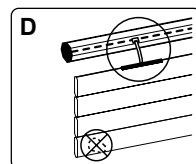
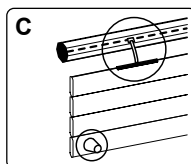
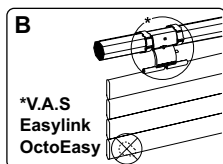
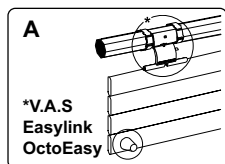
Appuyer sur la touche « Montée » de l'émetteur :

a. Si l'axe tourne dans le sens montée, passer à l'étape 4.3.

b. Si l'axe tourne dans le sens descente, inverser le sens de rotation en appuyant sur la touche « Stop » pendant au moins **3 secondes**. Le moteur confirme la modification par une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. Passer à l'étape 4.3.

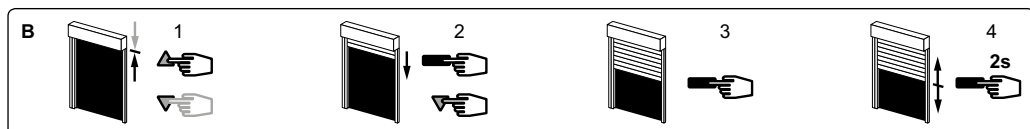
4.3- Réglage des fins de course : mémorisation des points d'arrêt :

Le réglage des fins de course du moteur EBHZ s'effectue de 4 façons différentes en fonction des paramètres suivants : Présence ou absence de butées sur la lame finale, liaison souple ou rigide* entre l'axe d'enroulement et le tablier.



1- Appuyer **simultanément** sur les touches « Montée » et « Descente » de l'émetteur. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.

2- Appuyer sur la touche « Stop » pendant **2 s**. Le moteur effectue une rotation de 0,5 s. dans un sens puis dans l'autre. *L'opération est terminée. Passer au §5.*

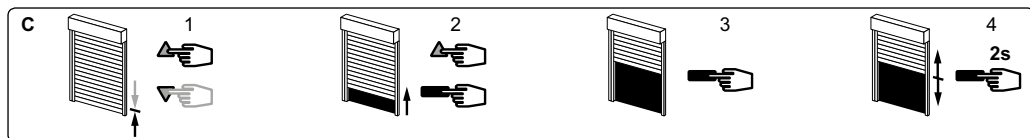


1- Positionner le moteur sur le point d'arrêt haut souhaité à l'aide des touches « Montée » et « Descente ».

2- Appuyer **simultanément** sur les touches « Stop » et « Descente » pour mémoriser le point d'arrêt haut. Le moteur se met automatiquement en rotation en descente.

3- Appuyer sur la touche « Stop » pour immobiliser le moteur.

4- Appuyer **2 secondes** sur la touche « Stop » pour valider le réglage, le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. *L'opération est terminée. Passer au §5.*

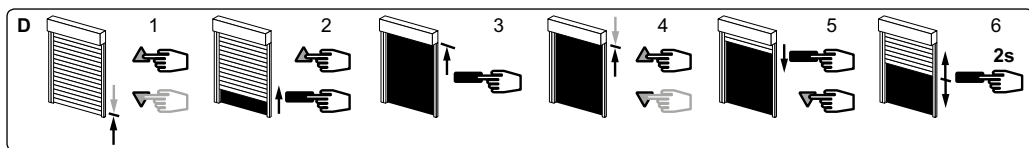


1- Positionner le moteur sur le point d'arrêt bas souhaité à l'aide des touches « Descente » et « Montée ».

2- Appuyer **simultanément** sur les touches « Stop » et « Montée » pour mémoriser le point d'arrêt bas. Le moteur se met automatiquement en rotation en montée.

3- Appuyer sur la touche « Stop » pour immobiliser le moteur.

4- Appuyer **2 secondes** sur la touche « Stop » pour valider le réglage, le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. *L'opération est terminée. Passer au §5.*



- 1- Positionner le moteur sur le point d'arrêt bas souhaité à l'aide des touches « Descente » et « Montée ».
- 2- Appuyer simultanément sur les touches « Stop » et « Montée » pour mémoriser le point d'arrêt bas. Le moteur se met automatiquement en rotation en montée.
- 3- Lorsque le moteur arrive au point d'arrêt haut souhaité, appuyer sur la touche « Stop ».
- 4- Si nécessaire, affiner le réglage à l'aide des touches « Descente » et « Montée ».
- 5- Appuyer sur les touches « Stop » et « Descente » pour mémoriser le point d'arrêt haut. Le moteur se met automatiquement en rotation en descente.
- 6- **Appuyer 2 secondes** sur la touche « Stop » pour valider les réglages fin de course. Le moteur s'arrête puis effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. *L'opération est terminée. Passer au §5.*

⚠ Si vous souhaitez programmer un autre émetteur que celui utilisé jusqu'à présent comme point de commande du moteur :

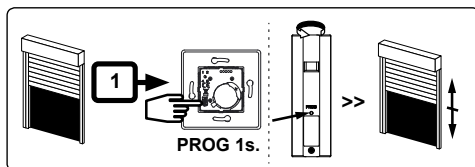
- couper l'alimentation du moteur (2 secondes minimum).
- reprendre l'opération 4.1* avec un nouvel émetteur avant de passer au chapitre 5.

* A la mise sous tension le moteur effectue une courte rotation dans un sens puis dans l'autre, ce qui indique que les fins de course sont déjà réglés.

5 Programmation du premier point de commande individuel

⚠ Cette opération ne peut être effectuée que depuis l'émetteur ayant effectué l'opération 4.1.

- Appuyer environ **1 seconde** sur la touche « PROG » de l'émetteur. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.

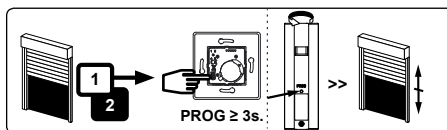


i Votre émetteur est maintenant programmé et commande le moteur en mode stable.

6 Programmation d'un nouveau point de commande (individuel, groupe ou général)

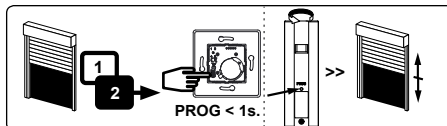
6.1- Ouvrir la mémoire du moteur depuis l'émetteur de commande individuelle :

- Appuyer environ **3 secondes** sur la touche « PROG » de l'émetteur. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.



6.2- Valider l'opération depuis le nouvel émetteur à programmer :

- Appuyer environ **1 seconde** sur la touche « PROG » du nouvel émetteur. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.



- Si votre nouveau point de commande est une commande de groupe : répéter les opérations 6.1 et 6.2 pour chaque moteur du groupe.

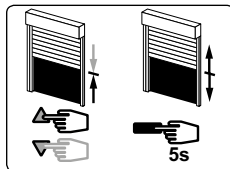
- Si votre nouveau point de commande est une commande générale : répéter les opérations 6.1 et 6.2 pour chaque moteur de l'installation.

- Pour supprimer un émetteur de la mémoire du moteur : Effectuer les opérations 6.1 depuis l'émetteur de commande individuelle et l'opération 6.2 depuis l'émetteur à supprimer.

7 Enregistrement / commande / suppression de la position intermédiaire

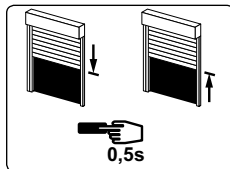
Enregistrement :

- Positionner le moteur sur la position intermédiaire désirée.
- **Appuyer 5 s** sur la touche « Stop ». Le moteur effectue une rotation de 0,5 s dans un sens puis dans l'autre.



Commande :

- Appuyer sur la touche « Stop » pendant 0,5 s. Le moteur rejoint la position intermédiaire.



- Suppression :** Positionner le moteur sur la position intermédiaire. Appuyer 5s. sur la touche « Stop ». *La position intermédiaire est supprimée.*

8 Modification des positions de fins de course et du sens de rotation (en mode utilisateur)

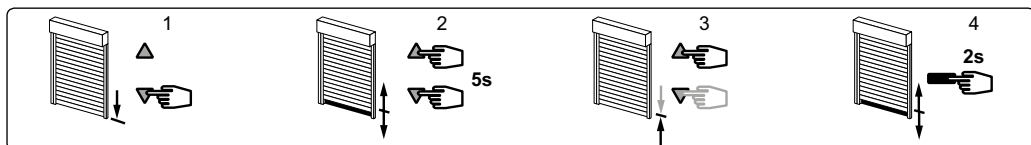
- ⚠ Le ré-ajustement est automatique tous les 60 cycles (pendant 4 cycles) ou après une coupure d'alimentation secteur dans les cas suivants : Fin de course Haut, montages A et C, fin de course bas, montages A et B.**

8.1- Modification des positions de fins de course haut (montages B et D uniquement) :



- 1- Positionner le moteur sur le point d'arrêt haut réglé en §4.3 à l'aide de la touche « Montée ».
- 2- Appuyer **simultanément** sur les touches « Montée » et « Descente » pendant **5 secondes**. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.
- 3- Affiner le réglage à l'aide des touches « Descente » et « Montée » pour obtenir la position de fin de course souhaitée.
- 4- Appuyer **2 secondes** sur la touche « Stop ». Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. *La nouvelle position de fin de course est mémorisée.*

8.2- Modification des positions de fins de course bas (montages C et D uniquement) :

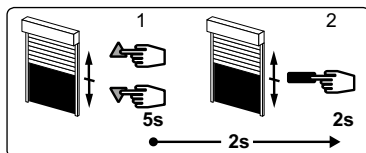


- 1- Positionner le moteur sur le point d'arrêt bas réglé en §4.3 à l'aide de la touche « Descente ».
- 2- Appuyer **simultanément** sur les touches « Montée » et « Descente » pendant **5 secondes**. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.
- 3- Affiner le réglage à l'aide des touches « Descente » et « Montée » pour obtenir la position de fin de course souhaitée.
- 4- Appuyer **2 secondes** sur la touche « Stop ». Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. *La nouvelle position de fin de course est mémorisée.*

8.3- Modification du sens de rotation :

Ne pas positionner le volet roulant en fin de course haute ou basse.

- 1- Appuyer simultanément sur les touches « Montée » et « Descente » de l'émetteur pendant **5 secondes**. Le moteur tourne 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.
- 2- **Dans un délai de 2 secondes**, appuyer sur la touche « Stop » de l'émetteur pendant **2 secondes**. Le moteur tourne 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre, le sens de rotation est inversé.



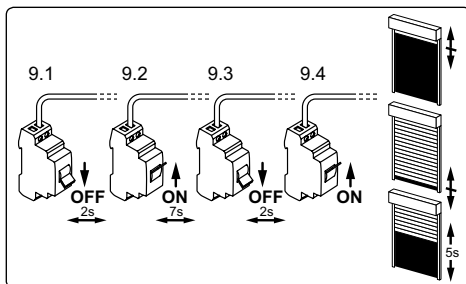
- i** Après l'étape 1, si l'opération 2 n'est pas effectuée avant 2 secondes, le moteur effectue à nouveau une brève rotation dans un sens puis dans l'autre et le sens de rotation n'est pas modifié.

9 Annulation de la programmation

- 9.1- Couper l'alimentation du moteur pendant 2 secondes.
- 9.2- Rétablir l'alimentation du moteur pendant 7 secondes.
- 9.3- Couper l'alimentation du moteur pendant 2 secondes.
- 9.4- Rétablir l'alimentation du moteur.

Si le moteur se trouve en position de fin de course (haute ou basse), il effectue une brève rotation dans les deux sens. Si il se trouve dans une autre position, il effectue une rotation de 5 secondes dans un sens quelconque.

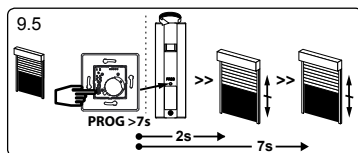
Le moteur est maintenant en mode « annulation de la programmation ».



⚠ Si vous intervenez sur l'alimentation de plusieurs moteurs, ils seront tous dans ce mode. Il convient donc « d'éjecter » de ce mode tous les moteurs non concernés par cette modification en appuyant sur une touche de commande d'un émetteur programmé.

9.5- Ensuite valider l'annulation de la programmation du moteur concerné depuis l'émetteur de commande individuelle :

- Appuyer **plus de 7 secondes** sur la touche « **PROG** » de l'émetteur. Maintenir l'appui jusqu'à ce que le moteur effectue une première rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre, puis quelques seconde plus tard une seconde rotation de 0,5 seconde dans les deux sens.



i La mémoire du moteur est maintenant complètement vidée. Effectuer de nouveau la programmation complète du moteur.

10 Utilisation et maintenance

- Cette motorisation ne nécessite pas d'opération de maintenance.
- Appuyer sur la touche ▲ du point de commande pour faire monter le produit motorisé.
- Appuyer sur la touche ▼ du point de commande pour faire descendre le produit motorisé.
- Quand le produit motorisé est en cours de mouvement, un appui bref sur la touche « Stop » arrête le produit motorisé.
- Quand le produit motorisé est à l'arrêt, un appui bref sur la touche « Stop » commande le produit motorisé sur la position intermédiaire programmée. (Pour modifier ou supprimer une position intermédiaire voir le chapitre §7).

Astuces et conseils d'utilisation :

CONSTATS	CAUSES POSSIBLES	SOLUTIONS
Le produit motorisé ne fonctionne pas.	La motorisation est en protection thermique.	Attendre que le moteur refroidisse.
	La pile du point de commande BHZ est faible.	Contrôler si la pile est faible et la remplacer si besoin.

Si le produit motorisé ne fonctionne toujours pas, contacter un professionnel de la motorisation et de l'automatisation de l'habitat.

11 Caractéristiques techniques

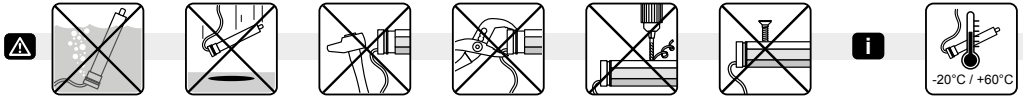
- Fréquence radio 868-870 MHz bidirectionnel Tri-bandes.
- Bandes de fréquence et Puissance maximale utilisées :
 - 868,000 MHz - 868,600 MHz e.r.p. <25 mW
 - 868,700 MHz - 869,200 MHz e.r.p. <25 mW
 - 869,700 MHz - 870,000 MHz e.r.p. <25 mW
- Alimentation: 230 V ~ 50 Hz
- Température d'utilisation : - 20 °C à + 60 °C
- Indice de protection : IP44
- Classe d'isolation : T3.5EBHz : Classe II ; T5EBHz : Classe I



Nous nous soucions de notre environnement. Ne jetez pas l'appareil avec les ordures ménagères habituelles. Donnez-le à un point de collecte approuvé pour le recyclage.



Par la présente, SIMU SAS, 70100 ARC-LES-GRAY, FRANCE déclare en tant que fabricant que la motorisation couverte par ces instructions, marquée pour être alimentée en 230V~50Hz et utilisée comme indiqué dans ces instructions, est conforme aux exigences essentielles des Directives Européennes applicables et en particulier de la Directive Machine 2006/42/EC et de la Directive Radio 2014/53/EU. Le texte complet de la déclaration de conformité à l'UE est disponible sur www.simu.com. Emmanuel CARMIER, directeur général, ARC-LES-GRAY, 01/2018.



These instructions apply to all T3.5EBHz/T5EBHz drive, the different versions of which are available in the current catalogue.

Field of application: T3.5EBHz/T5EBHz drive are designed to drive all types of roller shutters. The installer, who must be a motorisation and home automation professional, must ensure that the drive product is installed in accordance with the standards in force in the country in which it is installed such as EN 13659 relating to roller shutters.

Liability: Before installing and using the drive, please read operating and installation guide carefully. Please read these instructions carefully before installing and using the drive. In addition to following the instructions given in this guide, the instructions detailed in the attached **Safety instructions** document must also be observed. The drive must be installed by a motorisation and home automation professional, according to instructions from SIMU and the regulations applicable in the country in which it is commissioned. It is prohibited to use the drive outside the field of application described above. Such use, and any failure to comply with the instructions given in this guide and in the attached **Safety instructions** document, absolves SIMU of any liability and invalidates the warranty. The installer must inform its customers of the operating and maintenance conditions for the drive and must provide them with the instructions for use and maintenance, and the attached **Safety instructions** document, after installing the drive. Any After-Sales Service operation on the drive must be performed by a motorisation and home automation professional. If in doubt when installing the drive, or to obtain additional information, contact a SIMU adviser or go to the website www.simu.com.

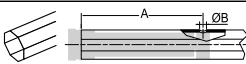
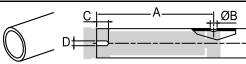
1 Installation

Instructions which must be followed by the drive and home automation professional installing the drive:

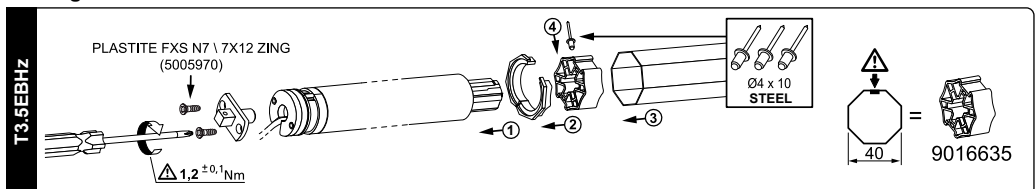
- Methods of wiring are given by national standards or IEC 60364 standard.
- Cables which pass through a metal wall must be protected and isolated using a sheath or sleeve.
- T3.5EBHz: The cable for the motor cannot be removed. If it is damaged, return the drive to the After-Sales department.
- T5EBHz: The cable for the motor can be removed. If it is damaged, replace by the same. The cable may only be connected to the motor by qualified personnel. The connector is to be assembled without damaging the contacts. The continuity of the earth connection must be ensured.

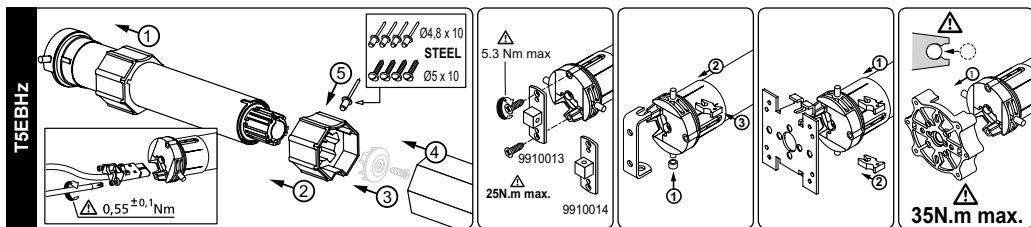
Recommendations : Keep a minimum distance of 20 cm between two EBHZ motors. Keep a minimum distance of 30 cm between EBHZ motors and BHZ transmitters. A radio appliance using the same frequency (868-870 MHz) may deteriorate our product's performance.

Drilling of the tube:

		mm						
		Ø min.	A	ØB	C	D	L1	L2
T3.5EBHz		37	437	3x Ø4,2	8	5,5	460	475
	9/16 • 13/10		472				495	510
T5EBHz		47	583	4 x Ø5	26	4,2	596	619
	20/17 • 25/17 • 35/17 • 50/12		657				670	693
		Wheel ZF 54 (9410423): A/ L1/ L2 = +8mm						

Montage :



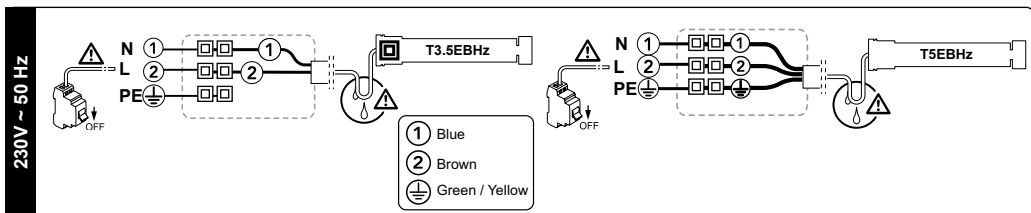


2 Wiring

⚠ You must have the possibility to switch off individually each motor.

- Attach cables to prevent any contact with moving parts.

- If the motor is used outdoors and if the power supply cable is of the H05VV-F type, then run the cable in a UV-resistant conduit, e.g. trunking.



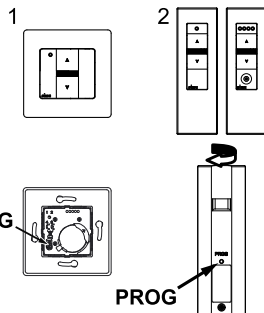
3 Compatible transmitters

(9 transmitters (1 channel) max. for one motor.)

1 : 1 channels Wall BHZ transmitter

2 : 1/5 channels Mobile BHZ transmitter

i Compatible with io-homecontrol® transmitters.



Location of the PROG button on BHZ transmitters:

⚠ Do not position the transmitter near metal in order to avoid range losses.

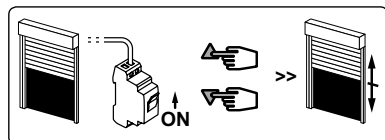
4 End limit adjustment

⚠ If the installation includes several motors, only one motor is to be powered during this programming procedure. It will avoid interferences with the other motor during the procedure.

4.1- Learning mode:

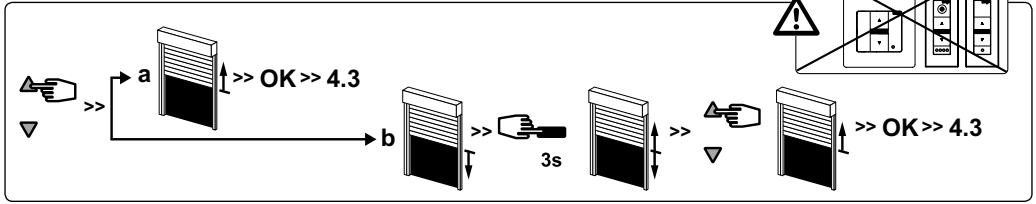
- Switch ON the motor.

- Simultaneously press the “UP” and “DOWN” buttons of a BHZ transmitter. The motor will run for 0,5 second in one direction and then in the other.



i The transmitter now controls the motor in unstable mode. Go to stage 4.2.

4.2- Checking the rotation direction:

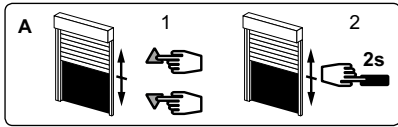
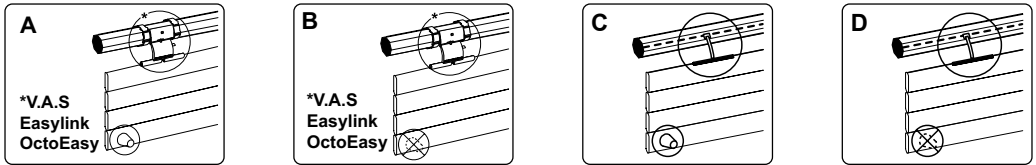


Press the “UP” button of the transmitter:

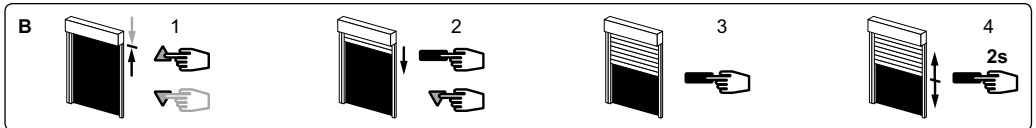
- If the motorized tube runs in the up direction, go to next stage 4.3.
- If the motorized tube runs in the down direction, reverse the rotation direction by pressing the “Stop” button for at least 3 seconds. The motor will run for 0,5 second in one direction, then in the other direction. Move to the stage 4.3.

4.3- Adjustment of the end-limits - memorizing the end points:

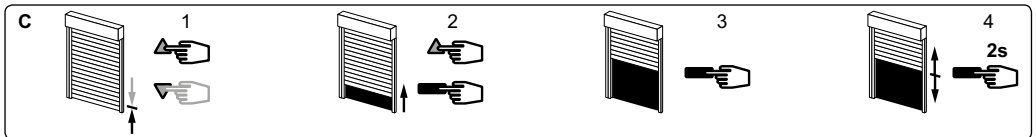
The end limits of the motor EBHZ are adjusted in 4 different ways depending on the following conditions: Bottom slat stop or not, rigid* or flexible link between the rolling shaft and the shutter.



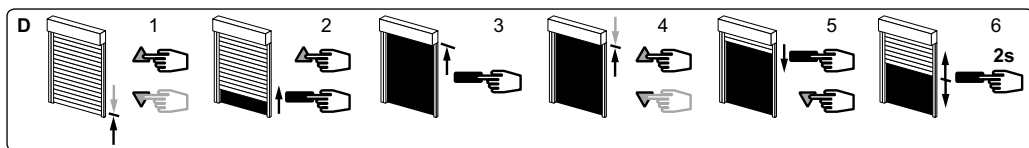
- 1- Simultaneously press the “UP” and “DOWN” buttons of the transmitter. The motor will run for 0,5 second in one direction and then in the other.
- 2- Press the “Stop” button for 2 s. The motor will run for 0,5 second in one direction and then in the other. The operation is completed. Go to stage §5.



- 1- Move the motor to the up end limit by using the buttons “UP” or “DOWN”.
- 2- To memorize the UP end limit position, press simultaneously the buttons “STOP” and “DOWN”. The motor will run automatically in the down direction.
- 3- Press the “STOP” button to immobilize the motor.
- 4- Press 2 seconds the “STOP” button to confirm the adjustment. The motor will run for 0,5 second in one direction, then in the other. Go to stage §5.



- 1- Move the motor to the down end limit by using the buttons “UP” or “DOWN”.
- 2- To memorize the down end limit position, press simultaneously the buttons “STOP” and “UP”. The motor will run automatically in the up direction.
- 3- Press the “STOP” button to immobilize the motor.
- 4- Press 2 seconds the “STOP” button to confirm the adjustment. The motor will run for 0,5 second in one direction, then in the other. Go to stage §5.



- 1- Move the motor to the down end limit by using the keys “DOWN” or “UP”.
- 2- To memorize the down end limit position, press simultaneously the buttons “STOP” and “UP”. The motor will run automatically in the up direction.
- 3- When the motor reaches the up End limit, press the button “STOP”.
- 4- If necessary adjust the position with the buttons “UP” or “DOWN”.
- 5- To memorize the up end limit position, press simultaneously the buttons “STOP” and “DOWN”. The motor will run automatically in the down direction.
- 6- **Press 2 seconds the “STOP” button** to confirm the adjustment. The motor will stop, and will run for 0,5 second in one direction, then in the other direction. *Go to §5.*

⚠ If you do not want to use this transmitter as the individual control:

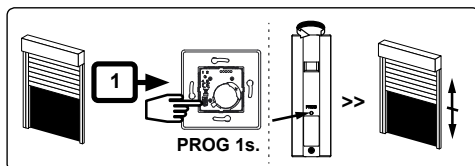
- cut the power supply (2 seconds minimum).
- repeat the operation 4.1* with a new transmitter and then go to step §5.

* In this case, the motor will run for 0,5 second in both directions, that means the limits setting is already done.

5 Programming the first individual control point

⚠ This operation can only be performed from the transmitter that was used for operation 4.1.

- Press the transmitter “PROG” button for approximately **1 second**. The motor will run for 0,5 second in one direction and then in the other.

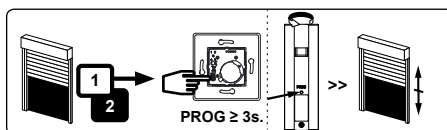


i Your transmitter is now programmed to control the motor in stable mode.

6 Programming a new (individual, group or general) control point

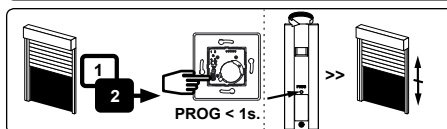
6.1- Open the memory of the motor from the individual control transmitter:

- Press the “PROG” button of the transmitter for about **3 seconds**. The motor will run for 0,5 second in one direction and then in the other.



6.2- Confirm the operation from the new transmitter you want to program:

- Press the “PROG” button of the transmitter for **1 second**. The motor will run for 0,5 second in one direction and then in the other.



- For group controls, repeat operations 6.1 and 6.2 for each motor in the group.

- For general controls, repeat operations 6.1 and 6.2 for each motor in the installation.

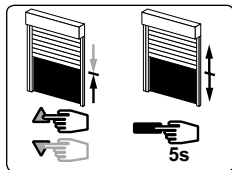
- To delete an transmitter from the memory of a motor, perform operations 6.1 with a programmed transmitter, then perform the operation 6.2 with the transmitter to be deleted.

7 Recording / controlling / deleting intermediate position

Recording:

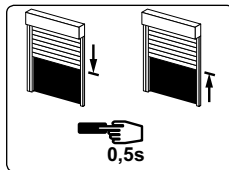
- Move the motor to the wanted position.

- Press **5 seconds** on the **"STOP"** button. The motor will run for 0,5 second in one direction and then in the other.



Control:

- Press the **"STOP"** button for **0,5 second**. The motor runs to the intermediate position.

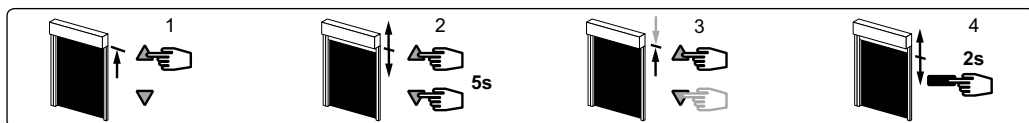


Deleting: Position the motor on the intermediate position. Press **5 seconds** on the **"Stop"** button. *The intermediate position is deleted.*

8 Re-adjustment of end limits and modification of the rotation direction (in user mode)

⚠ The re-adjustment of end limits is automatic every 60 cycles (during 4 cycles) or after a power supply failure for the following installation **UP** end limit, mounting A and C, **DOWN** end limit, mounting A and B.

8.1- Re-adjustment of UP end limit (mounting B and D only):



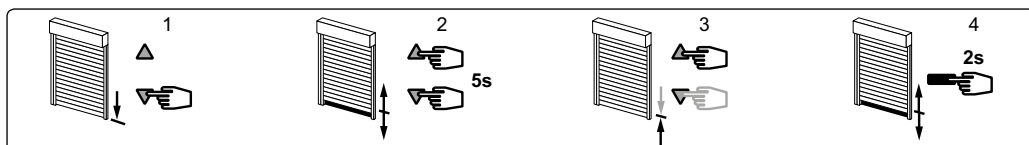
1- Move the motor to the up end limit previously adjusted in §4.3 with the **"UP"** button.

2- Press **simultaneously for 5 seconds** the **"UP"** and **"DOWN"** buttons. The motor will run for 0,5 second in one direction and then in the other direction.

3- Adjust the new position with the **"UP"** and **"DOWN"** buttons.

4- Confirm the new position by pressing **2 seconds** the **"STOP"** button. The motor will run for 0,5 second in one direction and then in the other direction. *The new end limit is memorized.*

8.2- Re-adjustment of DOWN end limit (mounting C and D only):



1- Move the motor to the down end limit previously adjusted in §4.3 with the **"DOWN"** button.

2- Press **simultaneously for 5 seconds** the **"UP"** and **"DOWN"** buttons, The motor will run for 0,5 second in one direction and then in the other direction.

3- Adjust the new position with the **"UP"** and **"DOWN"** buttons.

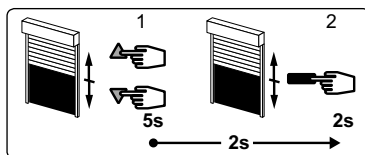
4- Confirm the new position by pressing **2 seconds** the **"STOP"** button. The motor will run for 0,5 second in one direction and then in the other direction. *The new end limit is memorized.*

8.3- Modification of the rotation direction :

Do not move the roller shutter to the up or down end limit position.

1- Press the **"UP"** and **"DOWN"** buttons simultaneously for **5 seconds**. The motor runs briefly in one direction, then in the other.

2- **Within 2 seconds**, press the **"STOP"** button for **2 seconds**. The motor briefly runs in one direction, then in the other. The rotation direction has been changed.



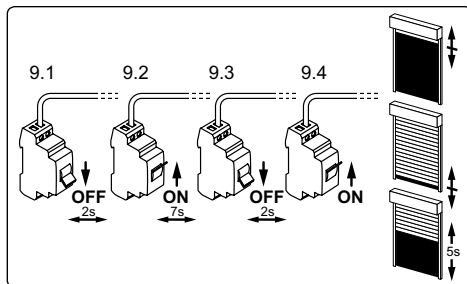
i After stage 1, if no operation is carried out before 2 seconds, the motor runs again briefly in one direction and then in the other, and the rotation direction is not changed.

9 Cancelling programming

- 9.1- Switch off the power supply to the motor for 2 seconds.
- 9.2- Switch the power to the motor back on for 7 seconds.
- 9.3- Switch off the power supply to the motor for 2 seconds.
- 9.4- Switch the power to the motor back on.

If the motor is on the end limit position (up or down), the motor will run briefly in one direction and then in the other, otherwise, the motor runs for 5 seconds in random direction.

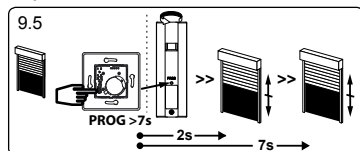
The motor is now in the “cancelling” mode”.



⚠ If you switch off the power to several motors, they will all be in cancelling mode. That is why, you must “eject” out of this mode all the motors that are not to be deprogrammed by sending a command from their individual control transmitter (UP or DOWN).

9.5- Then, confirm the cancelling of the concerned motor from the individual control:

- Press the “**PROG**” button of the transmitter more than **7 seconds**. Maintain the pressure until the motor will first run for 0,5 second in one direction and then in the other, and a few second later, it will run again in both direction.



i The motor is now as it was originally configured, and no transmitter and no settings is saved in its memory and is ready for a new programming.

10 Operation and maintenance

- This drive is maintenance-free.
- Press the **▲** button on the control point to raise the motorised product.
- Press the **▼** button on the control point to lower the motorised product.
- If the motorised product is moving, briefly press the “Stop” button, the motorised product stop automatically.
- The motorised product is then stopped, briefly press the “Stop” button, the motorised product moves to the programmed intermediate position. (To modify or delete an intermediate position, see the section §7).

Tips and recommendations for use:

PROBLEMS	POSSIBLE CAUSES	SOLUTIONS
The motorised product does not operate.	The overheating protection on the drive has been activated.	Wait for the drive to cool down.
	The BHZ control point battery is low.	Check the battery and replace it as required.

If the motorised product still does not work, contact a drive and home automation professional.

11 Technical data

- Radio frequency 868-870 MHz, tri-band two-way.
- Frequency bands and Maximum power used:
 - 868.000 MHz - 868.600 MHz ERP <25 mW
 - 868.700 MHz - 869.200 MHz ERP <25 mW
 - 869.700 MHz - 870.000 MHz ERP <25 mW
- Power supply 230 V ~ 50 Hz
- Operating temperature : - 20 °C to + 60 °C
- Protection rating : IP44
- Safety level:
 - T3.5EBHZ: Class II; T5EBHZ: Class I



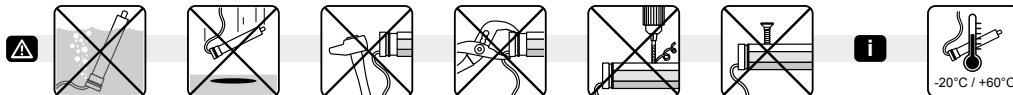
We care about our environment. Do not dispose of the appliance with usual household waste. Give it to an approved collection point for recycling.



Somfy limited, Yeaton LS19 7ZA UK hereby declares that the drive covered by these instructions when marked for input voltage 230V~50Hz and used as intended according to these instructions, is in compliance with UK legislation of Machinery safety regulations S.I.2008 N°1597 and the Radio Equipment Regulations S.I. 2017 N°1206. The full text of the UKCA declaration of conformity is available at www.somfy.co.uk. Steven MONTGOMERY, Managing Director Somfy Ltd UK & Ireland, Yeaton, 05/2024.



SIMU SAS, 70100 ARC-LES-GRAY, FRANCE as manufacturer hereby declares that the drive covered by these instructions when marked for input voltage 230V~50Hz and used as intended according to these instructions, is in compliance with the essential requirements of the applicable European Directives and in particular of the Machinery Directive 2006/42/EC, and the Radio Directive 2014/53/EU. The full text of the EU declaration of conformity is available at www.simu.com. Emmanuel CARMIER, general director, ARC-LES-GRAY, 01/2018.



Diese Anleitung gilt für alle Antriebe vom Typ T3.5EBHz/T5EBHz, deren Ausführungen im aktuellen Katalog zu finden sind. **Bestimmungsgemäße Verwendung:** Die Antriebe T3.5EBHz/T5EBHz wurden für den Antrieb aller Arten von Rollläden. Der Installateur, ein Fachmann für Gebäudeautomation, muss sicherstellen, dass die Installation des Antriebs nach Montage den geltenden Vorschriften des Ortes der Inbetriebnahme entspricht. Hierzu gehören insbesondere die Norm: EN13659 (Rollläden). **Haftung: Lesen Sie bitte vor der Montage und Verwendung des Antriebs diese Installationsanleitung sorgfältig durch.** Beachten Sie außer den Anweisungen in dieser Anleitung auch die detaillierten Hinweise im beiliegenden **Dokument Sicherheitshinweise**. Die Installation des Antriebs muss von einem Fachmann für Gebäudeautomation unter Einhaltung der Anweisungen von SIMU und der am Ort der Inbetriebnahme geltenden Vorschriften ausgeführt werden. Jede Nutzung des Antriebs zu Zwecken, die über den im vorliegenden Dokument beschriebenen Anwendungsbereich hinausgehen, ist untersagt. Jede Missachtung dieser, sowie aller anderen in dieser Anleitung und im beiliegenden **Dokument Sicherheitshinweise** enthaltenen Anweisungen führt zum Ausschluss jeglicher Haftung und Gewährleistungsansprüche an SIMU. Der Installateur hat seine Kunden auf die Nutzungs- und Wartungsbedingungen des Antriebs hinzuweisen und ihnen diese sowie das beiliegende **Dokument Sicherheitshinweise** nach Abschluss der Installation des Antriebs auszuhändigen. Wartungs- und Reparaturarbeiten für den Antrieb dürfen ausschließlich von Fachleuten für Gebäudeautomation ausgeführt werden. Für Fragen zur Installation des Antriebs und weiterführende Informationen wenden Sie sich bitte an Ihren SIMU-Ansprechpartner oder besuchen Sie unsere Website www.simu.com.

1 Installation

Hinweise, die die installierende Fachkraft zu beachten hat:

- Die Verdrahtung muss den geltenden VDE Vorschriften entsprechen.
- Alle Kabel, die in Kontakt mit einer metallischen Wandung geraten könnten, müssen mit einer Hülse oder Ummantelung geschützt und isoliert werden.
- T3.5EBHz: Das Kabel des Antriebs kann nicht demontiert werden. Wenn es beschädigt ist, müssen Sie den Antrieb zum Kundendienst bringen.
- T5EBHz: Das Kabel des Antriebs kann demontiert werden: Wenn das Spannungsversorgungskabel beschädigt ist, muss es durch ein identisches Kabel ersetzt werden. Das Kabel muss von einer Elektrofachkraft an den Motor angeschlossen werden. Bei der Steckermontage dürfen die Kontakte nicht beschädigt werden. Die Durchgängigkeit des Schutzleiters muss sichergestellt sein.

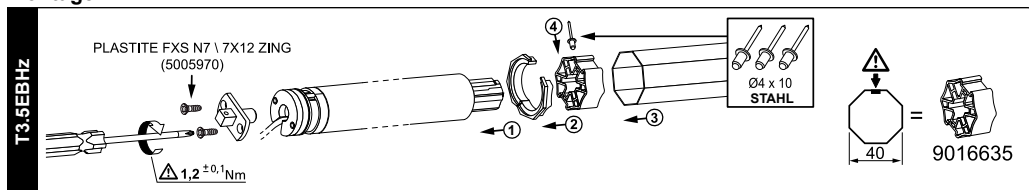
Empfehlungen: Halten Sie eine Mindestdistanz von 20 cm zwischen zwei EBHz Motoren ein. Halten Sie eine Mindestdistanz von 30 cm zwischen EBHz Motoren und BHz- Funksendern ein. Ein Radiogerät, das die gleiche Frequenz nutzt (868-870 MHz), könnte die Leistung des Produkts stören.

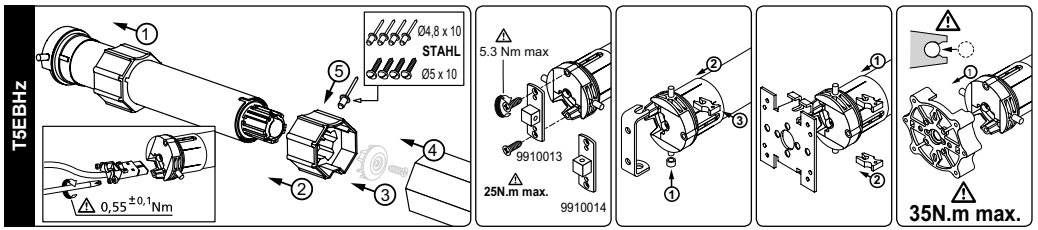
Bohrungen in der Welle:

		mm						
		\emptyset min	A	$\emptyset B$	C	D	L1	L2
T3.5EBHz		37	437	3x Ø4,2	8	5,5	460	475
		37	472				495	510
T5EBHz		47	583	4 x Ø5	26	4,2	596	619
			657				670	693

Wheel ZF 54 (9410423): A/ L1/ L2 = +8mm

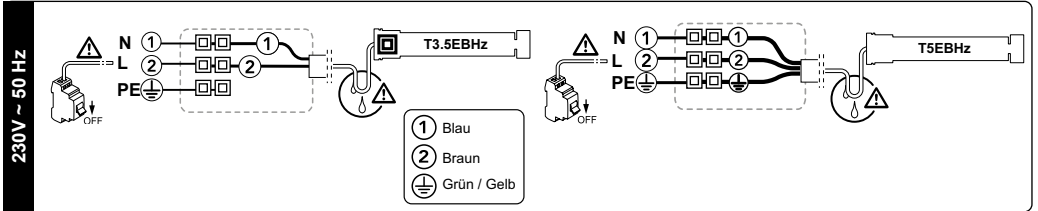
Montage :





2 Verdrahtung

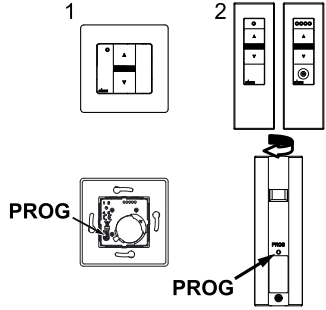
- ⚠ Wir empfehlen, für jeden Motor eine separate Abschaltung zu verwenden.**
- Bringen Sie die Kabel so an, dass sie nicht Kontakt zu beweglichen Teilen geraten können.
 - Wenn der Antrieb im Freien montiert wird und mit einem Netzkabel vom Typ H05VV-F versehen ist, ist das vor Netzkabel UV-Strahlen zu schützen, z.B. durch ein Schutzrohr.



3 Kompatible Sender (Maximal 9 Sender (1 Kanal) pro Motor)

- 1 : 1 Kanal BHZ Wandsender
- 2 : 1/5 Kanal BHZ Handsender

i Kompatible mit Sendern io-homecontrol®.



Anordnung der PROG Taste am BHZ-Sender:

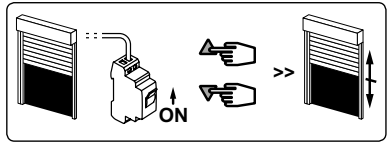
- ⚠** Bewahren Sie den Sender nicht in der Nähe metallischer Objekte auf, diese könnten die Senderleistung beeinflussen (geringere Reichweite).

4 Einstellung der Endlagen

- ⚠** Wenn die Installation mehrere Motoren umfasst, darf während der Programmierung nur ein Motor mit Strom versorgt werden. Auf diese Weise werden Störungen durch andere Motoren während der Programmierung vermieden.

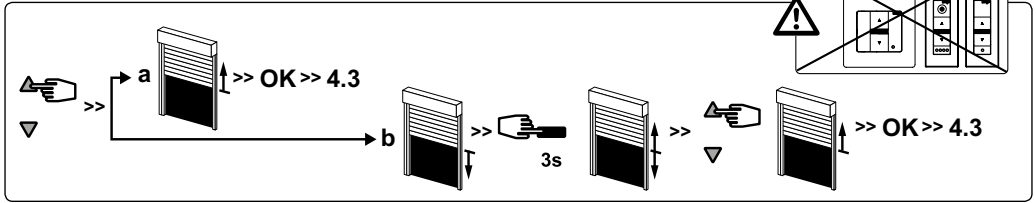
4.1- Programmiermodus:

- Schalten Sie die Stromversorgung des Motors EIN.
- Drücken Sie gleichzeitig die **AUF-** und **AB-Taste** eines BHZ Senders. Der Motor läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung.



i Der Sender steuert nun den Motor im Totmannbetrieb. Siehe Schritt 4.2.

4.2- Überprüfen der Laufrichtung:

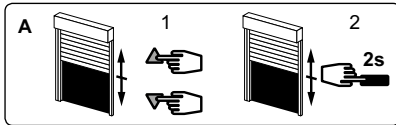
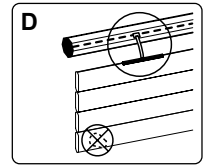
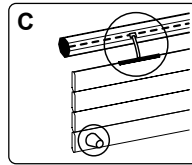
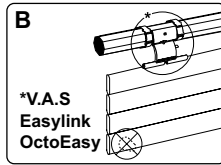
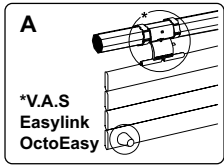


Drücken Sie die AUF-Taste am Sender:

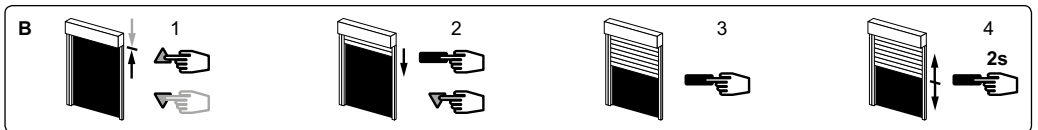
- Wenn sich das Rollladenelement mit Motor nach oben bewegt, wechseln Sie zum nächsten Schritt (4.3).
- Wenn sich das Rollladenelement mit Motor nach unten bewegt, ändern Sie die Richtung, indem Sie die STOPP Taste mindestens 3 S. lang gedrückt halten. *Der Empfänger bestätigt den Richtungswechsel und dreht 0,5 S. lang in die eine, dann in die andere Richtung. Weiter mit Schritt 4.3.*

4.3- Einstellung der Endlagen:

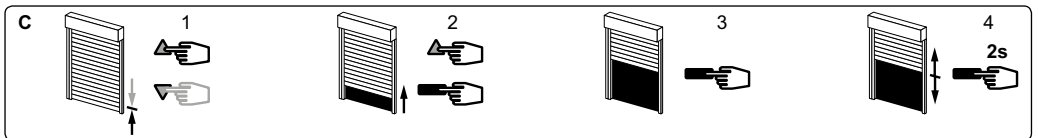
Die Art der Einstellung der Endbegrenzung hängt von den **vier folgenden Montagesituationen** ab: Mit oder ohne Endstopper, feste Wellenverbinder* (V.A.S., Easylink oder OctoEasy) oder flexible Aufhängefedern für den Behang.



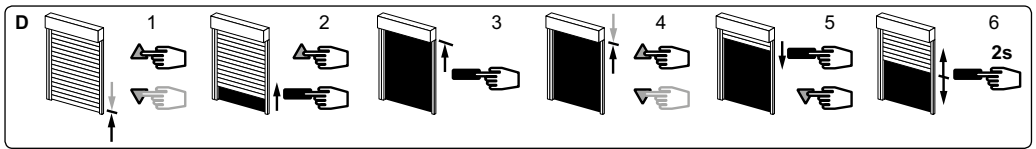
- Drücken Sie **gleichzeitig die AUF und die AB** Taste des Senders. Der Motor läuft für 0,5 Sekunde in die eine und in die andere Richtung.
- Drücken Sie die **STOPP Taste für 2 Sekunden**. Der Motor läuft für 0,5 Sekunde in die eine und in die andere Richtung. *Die Einstellung ist beendet, bitte gehen Sie zu Punkt 5.*



- Fahren Sie den Motor mit den AUF und AB Tasten in die **obere** Endlage.
- Um die obere Endlage zu speichern, drücken Sie die **STOPP und die AB Taste gleichzeitig**. Der Motor fährt jetzt in AB Richtung.
- Drücken Sie jetzt die STOPP Taste um den Motor anzuhalten.
- Zur Speicherung der Endlage **OBEN** drücken Sie **2 Sekunden lang die STOPP Taste**. Der Motor läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung. *Die Einstellung ist beendet, bitte gehen Sie zu Punkt 5.*



- Fahren Sie den Motor mit den AUF und AB Tasten in die **untere** Endlage.
- Um die untere Endlage zu speichern, drücken Sie die **STOPP und die AUF** Taste gleichzeitig. Der Motor fährt jetzt in AUF Richtung.
- Drücken Sie jetzt die STOPP Taste um den Motor anzuhalten.
- Zur Speicherung der Endlage **UNTEN** drücken Sie **2 Sekunden lang die STOPP Taste**. Der Motor läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung. *Die Einstellung ist beendet, bitte gehen Sie zu Punkt 5.*



- 1- Positionieren Sie den Motor mit den AUF- oder AB Tasten an der Endlage UNTEN.
- 2- Zur Speicherung der Endlage UNTEN drücken Sie **gleichzeitig** die Tasten **STOPP und OBEN**. Der Motor läuft automatisch aufwärts.
- 3- Wenn der Motor das Endlage OBEN erreicht, drücken Sie die Taste STOP.
- 4- Justieren Sie die Position gegebenenfalls mit den AUF- oder AB Tasten.
- 5- Zur Speicherung der Endlage OBEN drücken Sie gleichzeitig die Tasten **STOPP & NACH UNTEN**. Der Motor läuft automatisch abwärts.
- 6- Halten Sie die **Taste STOPP 2 Sekunden lang** gedrückt, um die Einstellung zu bestätigen. Der Motor stoppt und läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung. *Die Einstellung ist beendet, bitte gehen Sie zu Punkt 5.*

⚠ Wenn Sie diesen Sender nicht als Einzelbedienung benutzen wollen:

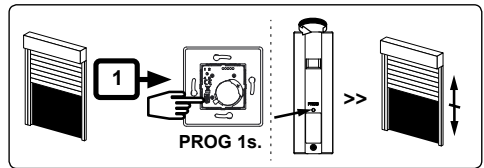
- Unterbrechen Sie die Stromversorgung des Motors (min. 2 Sekunden).
- Wiederholen Sie Schritt 4.1* mit einem neuen Sender und gehen Sie direkt zu §5.

** In diesem Fall fährt der Motor je eine halbe Sekunde in beide Richtungen. Das bedeutet, dass die Endlagen bereits gespeichert sind.*

5 Programmierung des ersten individuellen Steuerpunkts

⚠ Diese Einstellung kann nur für den unter Punkt 4.1 verwendeten Sender vorgenommen werden.

- Halten Sie die Taste **PROG** ca. **1 Sekunde** lang gedrückt. Der Motor läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung.

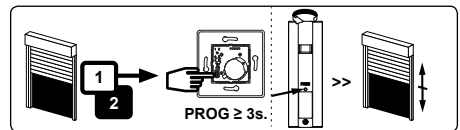


i Ihr Sender ist nun so programmiert, dass er den Motor zuverlässig steuert.

6 Programmierung eines neuen (individuellen, Gruppen- oder Haupt-) Steuerpunkts

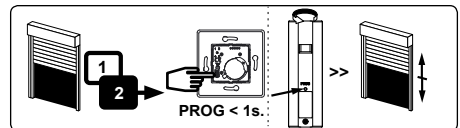
6.1- Vorbereitung des Motors für einen weiteren Sender:

- Halten Sie die Taste **PROG** des Senders ca. **3 Sekunden** lang gedrückt. Der Motor läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung.



6.2- Bestätigen Sie die Eingaben an dem neu zu Programmierenden Sender:

- Halten Sie die Taste **PROG** des Senders ca. **1 Sekunde** Lang gedrückt. Der Motor läuft 0,5 Sekunden in die eine, dann in die andere Richtung.

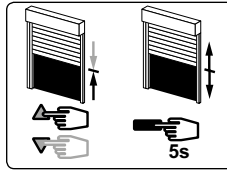


- Für Gruppensteuerungen wiederholen Sie die Schritte 6.1 und 6.2 für **jeden Motor der Gruppe**.
- Für die Hauptsteuerung wiederholen Sie die Schritte 6.1 und 6.2 für **jeden Motor der Installation**.
- Um einen Sender aus dem Speicher des Motors zu löschen, wiederholen Sie Schritt 6.1 mit einem programmierten Sender und dann Schritt 6.2 mit dem zu löschenden Sender.

7 Speichern, Kontrolle und Löschen der Zwischenpositionen

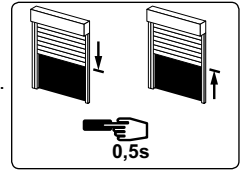
Speichern:

- Fahren Sie den Motor in die gewünschte Position.
- Halten Sie **5 Sekunden** die **STOPP** Taste gedrückt. Der Motor fährt 0,5 Sekunden in die eine, dann in die andere Richtung.



Kontrolle:

- Halten Sie **0,5 Sekunden** die **STOPP** Taste gedrückt. Der Motor fährt an die gespeicherte Zwischenposition.

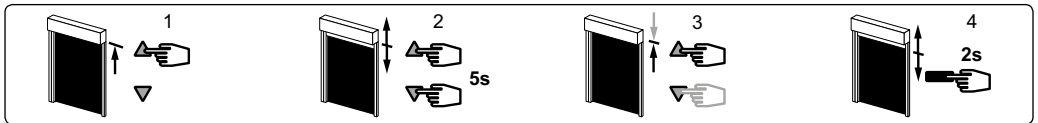


Löschen einer Zwischenposition: Den Motor in die zu löschende Zwischenposition fahren. Drücken Sie die **STOPP-Taste 5 Sekunden** lang. *Die Zwischenposition ist gelöscht.*

8 Neueinstellung der Endbegrenzung und Veränderung der Drehrichtung (Endverwendermodus)

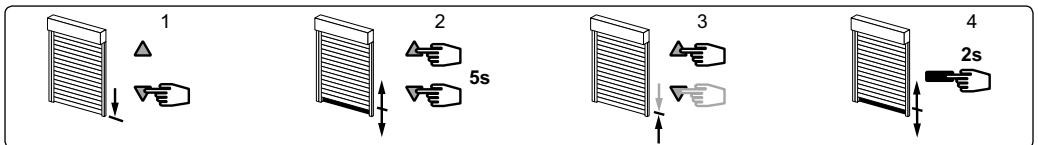
- ⚠ **Die Neueinstellung der Endlagen erfolgt alle 60 Zyklen (4 Zyklen lang) oder nach Spannungsverlust bei den folgenden Installationsmodi : Obere Endlage : Modus A und C, Untere Endlage : Modus A und B.**

8.1- Neueinstellung der oberen Endbegrenzung (Nur für Montageart B und D):



- 1- Fahren Sie den Motor in die obere Endlage.
- 2- Halten Sie die **AUF und AB Tasten 5 Sekunden** lang gleichzeitig gedrückt. Der Motor läuft eine halbe Sekunde lang in die eine, dann in die andere Richtung.
- 3- Stellen Sie die neue Position mit den AUF oder AB Tasten ein.
- 4- Bestätigen Sie die neue Position, indem Sie die **STOPP Taste zwei Sekunden** lang gedrückt halten. Der Motor läuft eine halbe Sekunde lang in die eine, dann in die andere Richtung.

8.2- Neueinstellung der unteren Endbegrenzung (Nur für Montageart C und D):

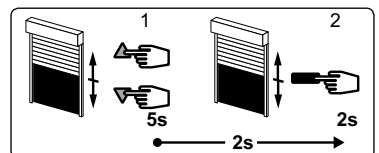


- 1- Fahren Sie den Motor in die untere Endlage.
- 2- Halten Sie die **AUF und AB Tasten 5 Sekunden** lang gleichzeitig gedrückt. Der Motor läuft eine 0,5 Sekunde lang in die eine, dann in die andere Richtung.
- 3- Stellen Sie die neue Position mit den AUF oder AB Tasten ein.
- 4- Bestätigen Sie die neue Position, indem Sie die **STOPP Taste zwei Sekunden** lang gedrückt halten. Der Motor läuft eine halbe Sekunde lang in die eine, dann in die andere Richtung.

8.3- Änderung der Drehrichtung:

Der Rollladen darf nicht in der oberen oder unteren Endlage befinden.

- 1- Drücken Sie die Tasten **Aufwärts und Abwärts 5 Sekunden lang** gleichzeitig. Der Motor dreht sich kurz in die eine, dann in die andere Richtung.
- 2- **Binnen 2 Sekunden drücken Sie 2 Sekunden lang** die Taste **STOPP**. Der Motor dreht sich kurz in die eine, dann in die andere Richtung: Der Drehrichtung ist nun geändert.



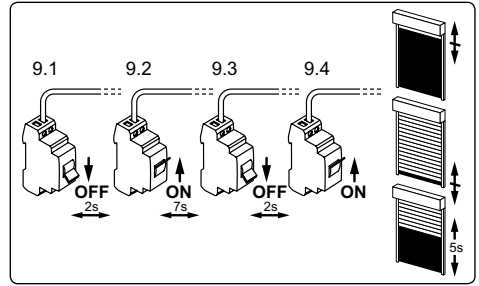
- i** Wenn nach Schritt 1 innerhalb von 2 Sekunden kein Signal vom Sender gegeben wird, fährt der Motor kurz in die eine Richtung, danach in die andere und die Drehrichtung wurde nicht geändert.

9 Löschen der Programmierung

- 9.1- Schalten sie die Stromversorgung des Motors 2 Sekunden ab.
- 9.2- Schalten sie die Stromversorgung des Motors 7 Sekunden ein.
- 9.3- Schalten sie die Stromversorgung des Motors 2 Sekunden ab.
- 9.4- Schalten sie die Stromversorgung wieder ein.

Befindet sich der Motor in einer Endlage (oben oder unten), dreht er zuerst in die eine, danach in die andere Richtung. Anderenfalls dreht der Motor für 5 Sekunden in eine beliebige Richtung.

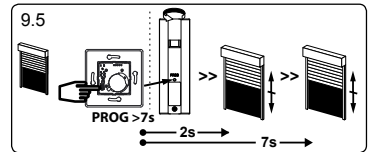
Jetzt befindet der Motor sich im "Lösch-Modus".



⚠ Wenn Sie die Stromversorgung zu mehreren Motoren unterbrechen, befinden sich alle im Modus Löschen. Daher müssen Sie alle Motoren, die nicht gelöscht werden sollen "auswerfen", in dem sie ein Signal vom individuellen Sender (AUFWÄRTS oder ABWÄRTS) aus senden.

9.5- Bestätigen Sie dann das Löschen des entsprechenden Motors an der Einzelsteuerung oder mit einem neuen Sender:

- Halten Sie die Taste "PROG" des Senders so lange gedrückt, bis der Motor 2x eine halbe Sekunde lang in die eine Richtung läuft. (mindestens 7 Sekunden lang).



i Nun ist der Motor auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt. Es sind keine Sender und Einstellungen mehr im Speicher programmiert.

10 Anwendung und Wartung

- Für diesen Antrieb sind keine Wartungsarbeiten erforderlich.
- Ein einfacher Druck auf die Taste ▲ löst eine Öffnung des Behanges aus.
- Ein einfacher Druck auf die Taste ▼ löst eine Schließung des Behanges aus.
- Wenn der angetriebene Behang sich bewegt, drücken Sie kurz auf die STOPP Taste. Der Behang stoppt automatisch.
- Wenn der Behang gestoppt hat, drücken Sie 0,5 s die STOPP-Taste. Der Behang fährt in die Zwischenposition. (Zum Speichern oder Löschen der Zwischenposition, siehe Kapitel §7).

Tipps und Empfehlungen die Installation:

PROBLEME	MÖGLICHE URSACHEN	LÖSUNGEN
Der angetriebene Behang funktioniert nicht.	Der Überhitzungsschutz des Antriebs wurde ausgelöst.	Warten Sie, bis des Antrieb abekühlt ist.
	Die Batteriespannung des BHZ Funksenders ist schwach.	Überprüfen Sie die Batterieladung und wechseln Sie bei Bedarf die Batterie aus.

Wenn das Produkt weiterhin nicht funktioniert, wenden Sie sich bitte an einen Fachmann für Gebäudeautomation.

11 Technische Daten

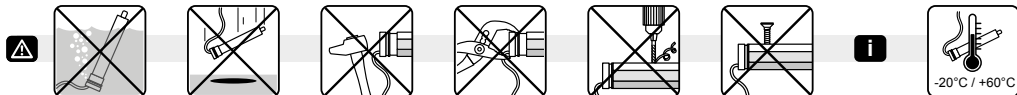
- Funkfrequenz : 868-870 MHz bidirektional Tri-band.
- Verwendete Frequenzbereiche und maximale Leistung:
 - 868,000 MHz - 868,600 MHz e.r.p. <25 mW
 - 868,700 MHz - 869,200 MHz e.r.p. <25 mW
 - 869,700 MHz - 870,000 MHz e.r.p. <25 mW
- Spannungsversorgung: 230 V ~ 50 Hz
- Betriebstemperatur: - 20 °C zu + 60 °C
- Schutzart: IP44
- Schutzklasse: T3.5EBHz: Klasse II; T5EBHz : Klasse I



Wir wollen die Umwelt schützen. Entsorgen Sie das Produkt nicht mit dem Hausmüll. Geben Sie dieses bei einer zugelassenen Recycling-Sammelstelle ab.



SIMU SAS, 70100 ARC-LES-GRAY, FRANKREICH, erklärt hiermit als Hersteller, dass der in dieser Anleitung beschriebene Antrieb bei bestimmungsgemäßem Einsatz und angeschlossen gemäß Kennzeichnung an eine 230 V / 50 Hz-Stromversorgung die grundlegenden Anforderungen der geltenden europäischen Richtlinien und insbesondere der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG sowie der Funkanlagenrichtlinie 2014/53/EU erfüllt. Der vollständige Text der EU-Konformität-erklärung ist unter der Internetadresse www.simu.com verfügbar. Emmanuel CARMIER, Geschäftsführer, ARC-LES-GRAY (Frankreich), 01/2018.



Deze handleiding is geldig voor alle uitvoeringen van de motor T3.5EBHz/T5EBHz die in de actuele catalogus zijn opgenomen. **Toepassingsgebied:** De motor T3.5EBHz/T5EBHz is ontworpen voor het motoriseren van elke type rolluiken. Het gemotoriseerde systeem moet geïnstalleerd worden door een erkende installateur van automatiseringssystemen in woningen, in overeenstemming met de instructies van SIMU en met de van het land van gebruik geldende normen en met name met de norm voor rolluiken EN13659.

Verantwoordelijkheid: Voordat de motor geïnstalleerd en gebruikt wordt, moet deze handleiding zorgvuldig gelezen worden. Houdt u altijd aan de aanwijzingen die in deze handleiding staan. Houdt u ook altijd aan de gedetailleerde voorschriften die in het bijgevoegde document **«Veiligheidsvoorschriften»** staan. De motor moet geïnstalleerd worden door een erkende installateur van automatiseringssystemen in woningen, in overeenstemming met de instructies van SIMU en met de in het land van gebruik geldende wet- en regelgeving. Ieder gebruik van de motor buiten het hierboven beschreven toepassingsgebied is verboden. Hierdoor en door het niet opvolgen van de instructies die in deze handleiding en in het bijgevoegde document **«Veiligheidsvoorschriften»** staan, vervalt de aansprakelijkheid en de garantie van SIMU. De installateur moet de klant informeren over de voorwaarden voor het gebruik en het onderhoud van de motor en moet hem/haar, na de installatie van de motor, de aanwijzingen voor het gebruik en het onderhoud, evenals het bijgevoegde document **«Veiligheidsvoorschriften»**, overhandigen. Servicewerkzaamheden aan de motor mogen alleen uitgevoerd worden door een erkende installateur van automatiseringssystemen in woningen. Raadpleeg, bij twijfel tijdens de installatie van de motor of voor aanvullende informatie uw SIMU leverancier of ga naar de website **www.simu.com**.

1 Installatie

Verplichte voorschriften voor de erkende installateur van automatiseringssystemen in woningen die de installatie van de motorisatie uitvoert:

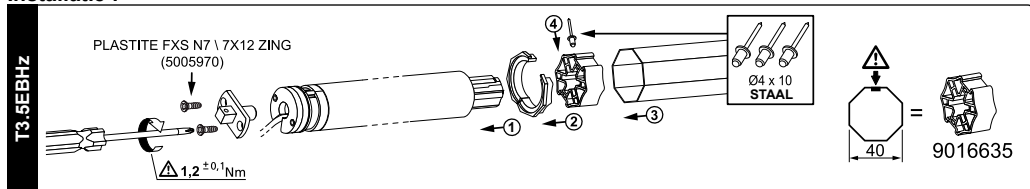
- Bedragsvoorschriften worden voorgeschreven volgens de nationale normen of IEC 60364 normen.
- Kabels die door een metalen schot lopen moeten beschermd en geïsoleerd worden door een doorvoerrubber.
- T3.5EBHz: De Kabel van de motor kan niet gedemonteerd worden. Stuur de motor in geval van beschadiging van de kabel terug naar de aftersales.
- T5EBHz: De kabel van de motor is afneembaar. Vervang hem door een identiek exemplaar als deze beschadigd raakt. De aansluiting van de kabel van de motor moet worden uitgevoerd door gekwalificeerd personeel. De connector moet worden gemonteerd zonder de contactpunten te beschadigen. De aarde aansluiting moet worden verzekerd.

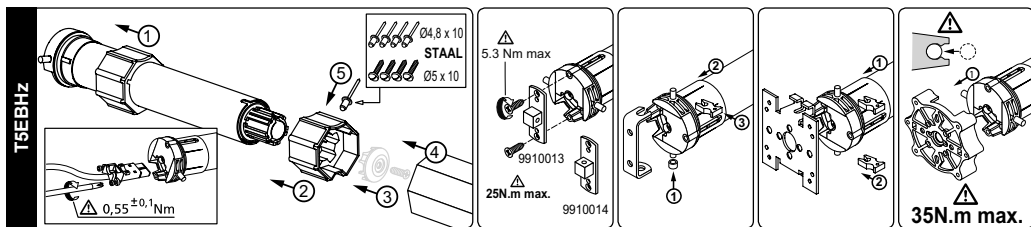
Adviezen: Bewaar een minimum afstand van 20 cm tussen twee EBHz motor. Bewaar een minimum afstand van 30 cm tussen een EBHz motor en een zender BHZ. Een radiotoepassing die gebruikt maakt van dezelfde frequentie (868-870 MHz) kan de performance van onze producten nadelig beïnvloeden.

Het boren van de gaten:

		mm						
		Ø min.	A	ØB	C	D	L1	L2
T3.5EBHz	29	37	437	3x Ø4,2	8	5,5	460	475
	IP44		472				495	510
T5EBHz	55	47	583	4 x Ø5	26	4,2	596	619
	IP44		657				670	693
		Wheel ZF 54 (9410423): A/ L1/ L2 = +8mm						

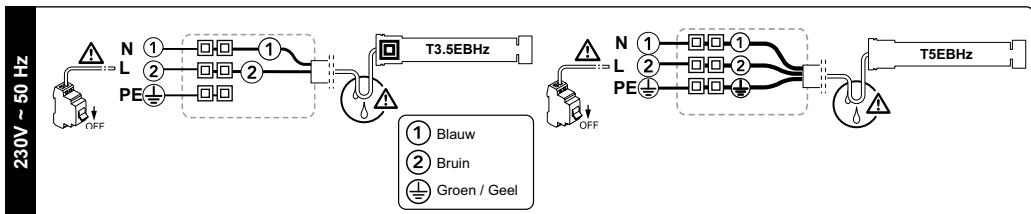
Installatie :





2 Bekabeling

- ⚠** Wij adviseren de elektrische installatie zo uit te voeren dat iedere motor apart is aangesloten.
- Bevestig de kabels zo dat deze niet los kunnen zitten en deze niet in contact kunnen komen met bewegende delen.
 - Indien de motor buiten wordt gebruikt, moet de voedingskabel van het type HO5VV-F in een tegen uv-licht bestendige koker worden geïnstalleerd (bv. In een kabelgoot).

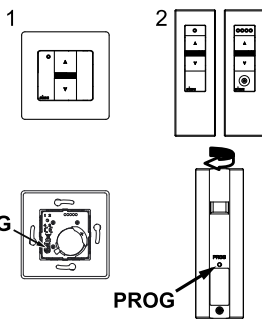


3 Compatibele zenders

(max. 9 zenders (1 kanaal) per motor)

- 1: 1 Kanaals BHZ Muurzender
- 2: 1/5 Kanaals BHZ Handzender

i Compatibel met io-homecontrol® zenders.



Plaats van de toets PROG op de zenders BHZ:

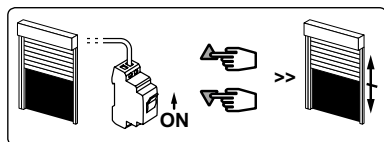
- ⚠** Plaats de zender niet tegen of in de buurt van een metalen deel, het bereik zal dan namelijk kleiner zijn.

4 Het instellen van de motor

- ⚠** Als de installatie uit meerdere motoren bestaat, mag alleen de te programmeren motor aan de voedingsspanning gekoppeld zijn. Dit voorkomt onderlinge storing tijdens het programmeren.

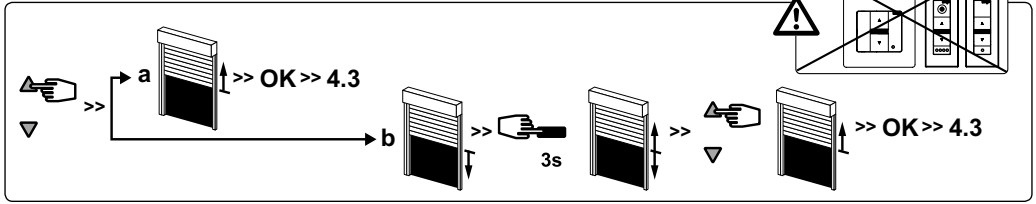
4.1- Leermodus:

- Zet de motor onder spanning.
- Druk vervolgens tegelijkertijd, op de toetsen "Op" en "Neer" van een zender, de motor draait 0,5 seconde in een richting en vervolgens in een andere richting.



i Deze zender bedient nu de motor in onstabiele mode. Ga naar 4.2.

4.2- Controleer de draairichting van de motor:



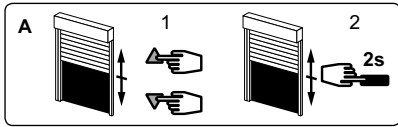
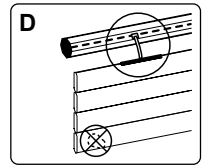
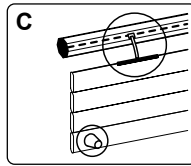
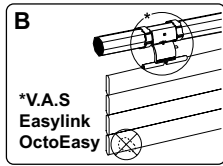
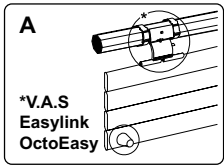
Druk op de “Op” knop van de zender:

a- Als het luik omhoog gaat, gaat u verder naar de volgende stap 4.3.

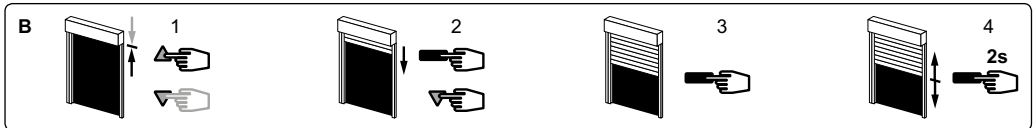
b- Als het luik daalt, verander dan de draairichting door tenminste **3 seconden op de “Stop” knop te drukken**.
De motor zal bevestigen door in beide richtingen kort te bewegen. Ga naar stap 4.3.

4.3- Instelling van de eindschakelaars en het opslaan in het geheugen:

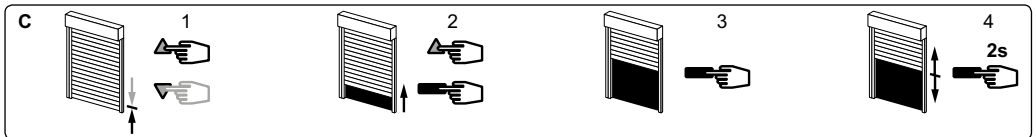
De eindschakelaars van de EBHZ moeten, afhankelijk van de **volgende parameters worden** ingesteld :
 Aanslag of niet, vaste* of flexibele verbinding naar lamellen.



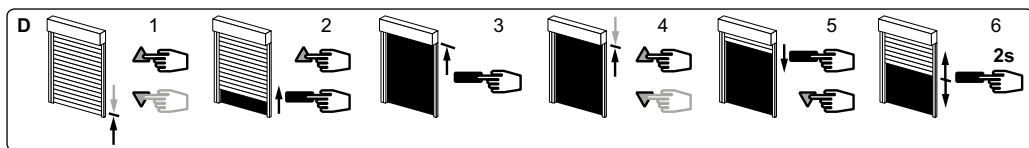
- 1- Druk **tegelijktijd** op de **OP en NEER** knoppen van de zender. De motor zal bevestigen door in beide richtingen kort te bewegen.
- 2- **Druk 2 sec. op STOP**. De motor zal bevestigen door in beide richtingen kort te bewegen. *De eindpunten zijn nu geprogrammeerd. Ga naar stap 5.*



- 1- Positioneer de motor in de bovenste positie m.b.v. de drukknoppen OP en NEER.
- 2- Om de bovenste positie op te slaan druk **tegelijk op STOP en NEER**. De motor gaat naar beneden lopen.
- 3- Druk op STOP om de motor te stoppen.
- 4- Druk **2 sec. op STOP** om de instellingen vast te leggen. De motor zal bevestigen door in beide richtingen kort te bewegen. *De eindschakelaars zijn nu geprogrammeerd. Ga naar stap 5.*



- 1- Positioneer de motor in de onderste positie m.b.v. de drukknoppen OP en NEER.
- 2- Om de onderste positie op te slaan druk **tegelijk op STOP en OP**. De motor gaat naar boven lopen.
- 3- Druk op STOP om de motor te stoppen.
- 4- Druk **2 sec. op STOP** om de instellingen vast te leggen. De motor zal bevestigen door in beide richtingen kort te bewegen. *De eindschakelaars zijn nu geprogrammeerd. Ga naar stap 5.*



- 1- Positioneer de motor in de onderste eindpositie met de knoppen **OP** en **NEER**.
- 2- Om de onderste positie op te slaan in het geheugen, druk tegelijkertijd de knoppen **STOP & OP**. De motor zal dan automatisch naar boven gaan lopen.
- 3- Als de motor bij de bovenste eindpositie aankomt, druk op **STOP**.
- 4- Verander de positie, indien nodig, met de knoppen **OP** en **NEER**.
- 5- Om de bovenste positie op te slaan in het geheugen, druk tegelijkertijd de knoppen **STOP & NEER**. De motor zal automatisch naar beneden gaan lopen.
- 6- Druk **2 seconden op STOP** om de instellingen op te slaan. De motor zal stoppen en dan in elke richting een halve seconde gaan draaien. *De eindpunten zijn nu geprogrammeerd. Ga naar stap 5.*

⚠ Als u de handzender niet wilt gebruiken als individuele bediening:

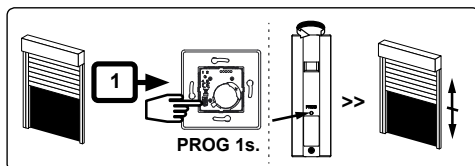
- verbreek de voedingsspanning (minimaal 2 sec.).
- herhaal stap 4.1* met een nieuwe handzender en ga dan direct naar stap 5.

* In dit geval zal de motor een halve seconde in beide richtingen draaien ten teken dat de eindafstelling reeds geprogrammeerd zijn.

5 Programmering als individueel bedienpunt op de BHZ ontvanger

⚠ Deze procedure geldt alleen voor een zender die procedure 4.1. al heeft doorlopen.

- Druk ongeveer 1 seconde op de toets **PROG** van de zender. De motor draait 0,5 seconde in een richting en vervolgens in de andere richting.

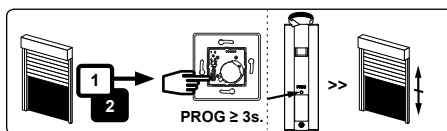


i Uw zender is nu geprogrammeerd om de EBHZ motor in de stabiele mode te besturen.

6 Programmeren van een andere zender (individueel, groep of hoofdzender)

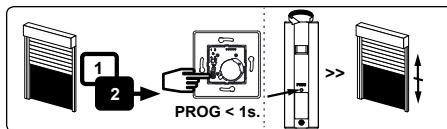
6.1- Open het geheugen van de ontvanger vanuit de Individuele bedieningszender:

- Druk ongeveer 3 seconden op de toets **PROG** van de individuele bedieningszender. De motor draait 0,5 seconde in een richting en vervolgens in de andere richting.



6.2- Valideer de werking door een nieuwe zender In te leren :

- Druk ongeveer 1 seconde op de toets **PROG** van de nieuwe zender. De motor draait een seconde in een richting en vervolgens in de andere richting.

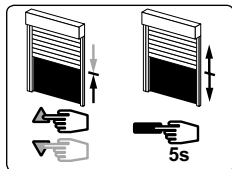


- Voor een **gegroepeerde bediening** met de andere zender: voer de **operaties 6.1 en 6.2** uit voor iedere ontvanger van de betreffende groep.
- Voor een **algemene bediening** met de andere zender: voer de **operaties 6.1 en 6.2** uit voor iedere ontvanger van de installatie.
- Om een zender uit het geheugen van een ontvanger te wissen, volg procedure 6.1 met een **geprogrammeerde zender**, Volg daarna procedure 6.2 met de zender **die gewist moet worden**.

7 Programmeren, oproepen en verwijderen van de tussenpositie

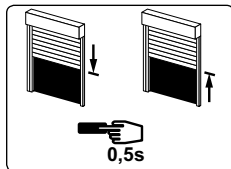
Programmeren:

- De motor op de gewenste positie instellen.
- **Druk 5s** op de toets **STOP**. De motor draait 0,5s in een richting en vervolgens in de andere richting.



Naar de tussenpositie:

- Druk 0,5s op de toets **STOP**. De motor loopt naar de ingestelde tussenpositie.

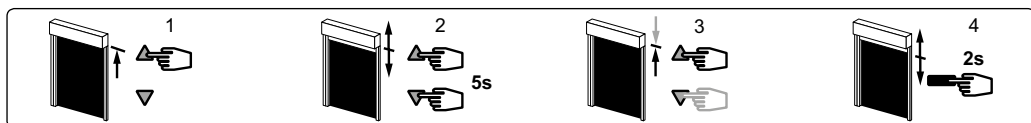


Tussenpositie verwijderen: Stuur het rolluik naar de ingestelde tussenpositie. **Druk** op de **Stop** knop tenminste **5 seconden**. *De tussenpositie is nu verwijderd.*

8 Wijziging van de eindpunten en draairichting van de motor (in de gebruikers modus)

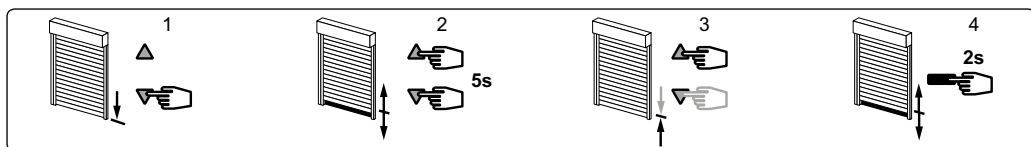
- ⚠ **Her-instelling van de eindschakelaar(s) gebeurt automatisch iedere 60 cycli gedurende 4 cycli, of na een stroomuitval. Dit geldt voor de volgende installatiewijzen : Op-eindschakelaar : installatiewijzen A en C, neer- eindschakelaar : installatiewijzen A en B.**

8.1- Wijziging van het bovenste eindpunt (alleen bij montage B en D):



- 1- Positioneer de motor in de bovenste (reeds ingestelde) eindpositie.
- 2- Druk de knoppen **OP en NEER gedurende 5 sec.** tegelijkertijd in. De motor zal in beide richtingen een halve seconde draaien.
- 3- Beweeg de motor naar de gewenste nieuwe positie met de OP en NEER knoppen.
- 4- Bevestig de nieuwe positie door **2 sec. op STOP te drukken**. De motor zal in beide richtingen een halve seconde draaien.

8.2- Wijziging van het onderste eindpunt (alleen bij montage C en D):

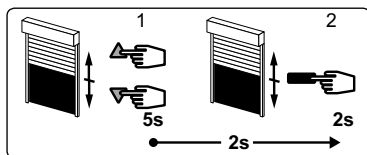


- 1- Positioneer de motor in de onderste (reeds ingestelde) eindpositie.
- 2- Druk de knoppen **OP en NEER gedurende 5 sec.** tegelijkertijd in. De motor zal in beide richtingen een halve seconde draaien.
- 3- Beweeg de motor naar de gewenste nieuwe positie met de OP en NEER knoppen.
- 4- Bevestig de nieuwe positie door **2 sec. op STOP te drukken**. De motor zal in beide richtingen een halve seconde draaien.

8.3- Wijziging van de draairichting van de motor:

Positioneer het rolluik niet op een van zijn eindpunten maar ergens tussen de twee.

- 1 - Druk gedurende **5 seconden** **gelijktijdig op de toetsen Op en Neer knoppen**. De motor geeft een korte draai in de ene richting en daarna in de andere.
- 2 - **Druk binnen 2 seconden gedurende 2 seconden op de STOP knop**. De motor geeft een korte draai in de ene richting en daarna in de andere, de draairichting is nu gewijzigd.



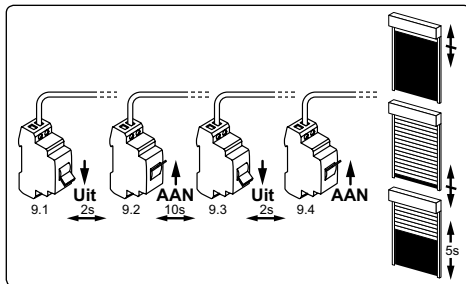
- i** Na stap 1, indien geen handeling is gedaan voor 2 sec (of indien geen handeling is gebeurd anders dan stap 2, zal de motor terug draaien kort op en kort neer, en de draairichting van de motor is niet gewijzigd.

9 Het wissen van de programmering

- 9.1- Schakel gedurende 2 seconden de voeding van de motor uit.
- 9.2- Schakel gedurende 10 seconden de voeding van de motor weer in.
- 9.3- Schakel gedurende 2 seconden de voeding van de motor uit.
- 9.4- Schakel de voeding van de motor weer in.

Indien de motor in zijn eindpositie staat zal de motor alleen een kort op-neer doen. In het andere geval draait de motor 5 seconden in een of andere richting.

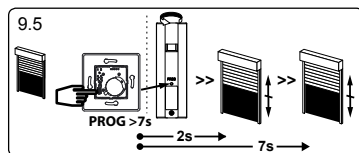
De motor bevindt zich nu in de annulering stand.



⚠ Als u de voeding van meerdere ontvangers uitschakelt, komen die allemaal in de annulering stand. Om ontvangers «uit te sluiten» voor het wissen geeft u een wisopdracht steeds vanuit een individuele bedieningszender.

9.5- Valideer het wissen van de betreffende ontvanger vanuit de individuele bedieningszender of van een nieuwe zender:

- Druk meer dan 7 seconden op de toets "PROG" van de individuele bedieningszender. Houdt deze toets ingedrukt totdat, de motor draait 0,5 seconde in een richting en vervolgens in de andere richting en enkele seconden later in beide richtingen.



i De motor is nu helemaal gewist en terug in de Fabrieksinstelling.

10 Gebruik en onderhoud

- Deze motor heeft geen onderhoud nodig.
- Door een druk op de toets ▲ gaat het gemotoriseerde system omhoog.
- Door een druk op de toets ▼ gaat het gemotoriseerde system omlaag.
- Het gemotoriseerde product is in beweging, druk kort op "Stop", het product stopt automatisch.
- De gemotoriseerde product komt tot stilstand, druk 0,5s op de "Stop"-toets, het product gaat naar de tussenpositie. (Voor het aanpassen of verwijderen van een tussenpositie, raadpleegt u hoofdstuk §7).

Tips en adviezen voor het gebruik:

PROBLEMEN	MOGETIJKE OORZAKEN	OPLOSSINGEN
Het gemotoriseerde systeem werkt niet.	De thermische beveiliging van de motor is in werking getreden.	Wacht totdat de motor is afgekoeld.
	De batterij van de BHZ-bediening is bijna leeg.	Controleer de batterij en vervang deze indien nodig.

Als het gemotoriseerd system nog steeds niet werkt, neem dan contact op met een erkende installateur van automatiseringssystemen in woningen.

11 Technische gegevens

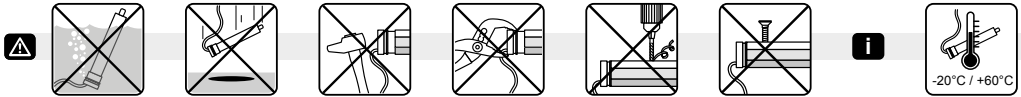
- Radiofrequentie 868-870 MHz Tri-band bi directioneel.
- Gebruikte frequentiebanden en maximaal vermogen:
 - 868,000 MHz - 868,600 MHz e.r.p. <25 mW
 - 868,700 MHz - 869,200 MHz e.r.p. <25 mW
 - 869,700 MHz - 870,000 MHz e.r.p. <25 mW
- Voeding: 230 V ~ 50 Hz
- Bedrijfstemperatuur: - 20 °C aan + 60 °C
- Beschermingsgraad : IP44
- Beveiligingsniveau:
 - T3.5EBHZ: Klasse II ; T5EBHZ: Klasse I



Wij geven om ons milieu. Werp het apparaat niet weg met het huishoudelijk afval. Breng het naar een erkend inzamelpunt voor recycling.



Hierbij verklaart SIMU SAS, 70100 ARC-LES-GRAY, FRANCE dat de motorisatie die bestemd is om te worden gebruikt met 230V~50Hz volgens de aanwijzingen in dit document, in overeenstemming is met de essentiële eisen en de andere relevante bepalingen van de Europese richtlijnen voor toepassing binnen de Europese Unie en in het bijzonder met de Machinerichtlijn 2006/42/EG en de Richtlijn Radioapparatuur 2014/53/EU. De volledige EU-conformiteitsverklaring staat ter beschikking op de website www.simu.com. Emmanuel CARMIER, directeur-generaal, ARC-LES-GRAY, 01/2018.



Este manual se aplica a todos los motores T3.5EBHz/T5EBHz cuyas versiones se encuentran disponibles en el catálogo en vigor.

Ámbito de aplicación: Los motores T3.5EBHz/T5EBHz están diseñados para automatizar todos los tipos de persianas enrollables. El instalador, profesional del motor y de la automatización de la vivienda, debe asegurarse de que la instalación del producto automatizado una vez instalado respete las normas vigentes en el país donde vaya a utilizarse y las normas sobre persianas enrollables EN 13659.

Responsabilidad: Antes de instalar y utilizar a motorización, lea atentamente este manual. Además de las instrucciones descritas en este manual, deben respetarse las normas detalladas en el documento adjunto **"Normas de seguridad"**. La motorización debe ser instalada por un profesional de la motorización y de la automatización de la vivienda, de conformidad con las instrucciones proporcionadas por SIMU y con la normativa aplicable en el país donde vaya a utilizarse. Se prohíbe cualquier uso de la motorización fuera del ámbito de aplicación anteriormente descrito. Ello conllevaría, como todo incumplimiento de las instrucciones que figuran en este manual y en el documento adjunto **"Normas de seguridad"**, la exclusión de toda responsabilidad por parte de SIMU y la anulación de la garantía. El instalador debe informar a sus clientes de las condiciones de uso y de mantenimiento de la motorización y debe entregarles las instrucciones de uso y de mantenimiento, así como el documento adjunto **"Normas de seguridad"**, tras la instalación de la motorización. Cualquier operación del Servicio posventa que deba realizarse en la motorización requiere la intervención de un profesional de la motorización y la automatización de la vivienda. Para resolver cualquier duda que pudiera surgir durante la instalación del motor o para obtener información adicional, póngase en contacto con uno de los agentes de SIMU o visite la página web www.simu.com.

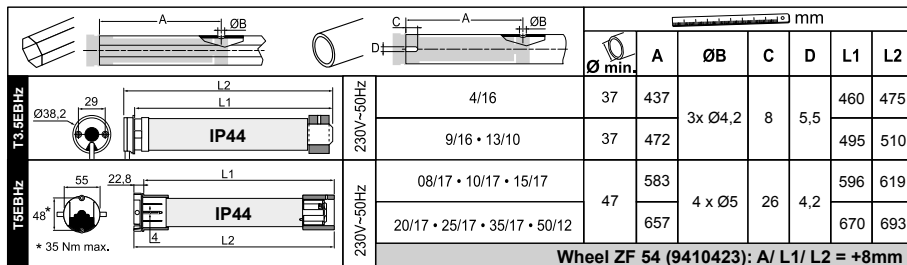
1 Instalación

Instrucciones que debe seguir obligatoriamente el profesional de la motorización y la automatización del hogar que efectúe la instalación de la motorización:

- Las modalidades de instalación eléctrica se describen en las normas nacionales o en la norma IEC 60364.
- En caso de que los cables deban atravesar una pared metálica, deben protegerse y aislarse con un manguito o una vaina.
- T3.5EBHz: El cable de la motorización no es desmontable. Si está dañado, debe devolverse la motorización al Servicio Posventa.
- T5EBHz: El cable de la motorización es desmontable. Sólo personal calificado podrá efectuar la conexión del cable al motor. El conector deberá montarse sin dañar los contactos. Se deberá garantizar la continuidad de tierra.

Consejos: Respetar una distancia mínima de 20 cm entre dos motores EBHz. Respetar una distancia mínima de 30 cm entre un motor EBHz y un emisor BHZ. La utilización de un aparato de radio con las mismas frecuencias (868-870 MHz) puede degradar las prestaciones de nuestro equipo.

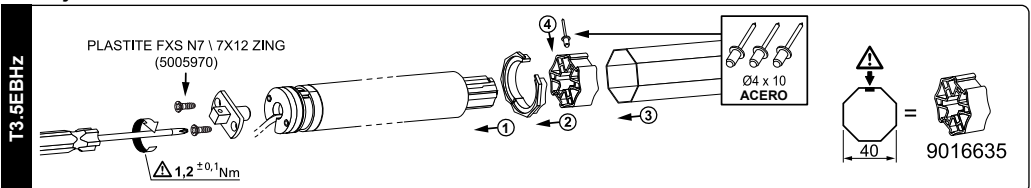
Perforación del tubo:

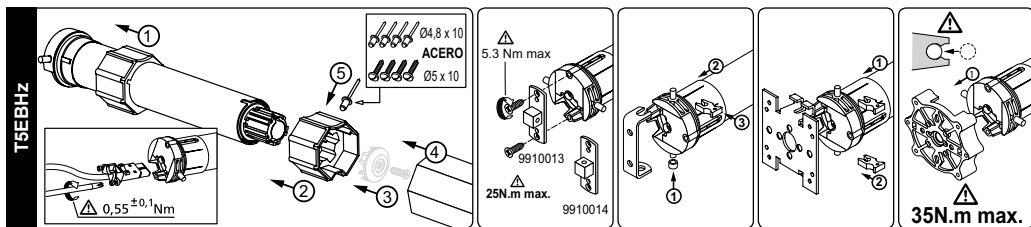


	Ø min.	A	ØB	C	D	mm		
						L1	L2	
T3.5EBHz	37	4/16	437	3x Ø4,2	8	5,5	460	475
		9/16 • 13/10	472				495	510
T5EBHz	47	08/17 • 10/17 • 15/17	583	4 x Ø5	26	4,2	596	619
		20/17 • 25/17 • 35/17 • 50/12					657	670

Wheel ZF 54 (9410423): A/ L1/ L2 = +8mm

Montaje:



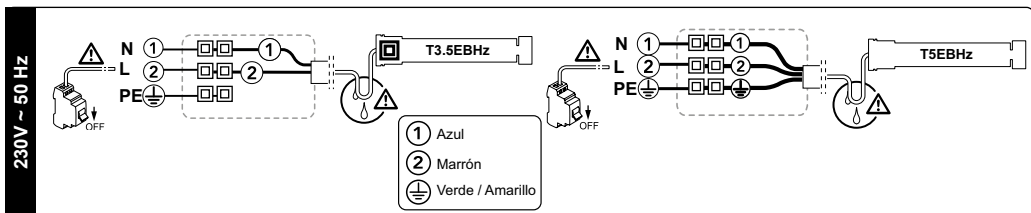


2 Cableado

⚠ - Se recomienda poder cortar individualmente la alimentación de cada motor.

- Fije los cables para evitar cualquier contacto con un componente en movimiento.

- Si el motor está a la intemperie y el cable de alimentación es de tipo H05VV-F, instale el cable en un conducto resistente a los rayos UV, como una canaleta.



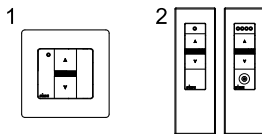
3 Emisores compatibles

(9 Emisores (1 canal) max. por motor)

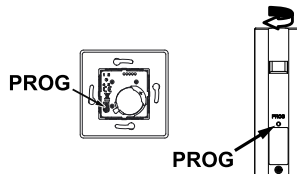
1 : El emisor Mural BHZ

2 : El emisor Móvil 1 / 5 canales BHZ

i Compatible con los emisores io-homecontrol®.



Ubicación de la tecla PROG en los emisores BHZ:



⚠ Alejar los emisores de todas la superficies metálicas que pudieran resultar nocivas para su buen funcionamiento (pérdida de alcance).

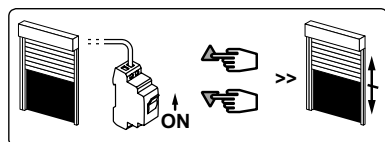
4 Ajuste del final de carrera

⚠ Si la instalación consta de varios motores, sólo un motor debe estar alimentado durante las operaciones del capítulo 4.1. con objeto de evitar interferencias con los demás motores durante la programación.

4.1- Modo de programación:

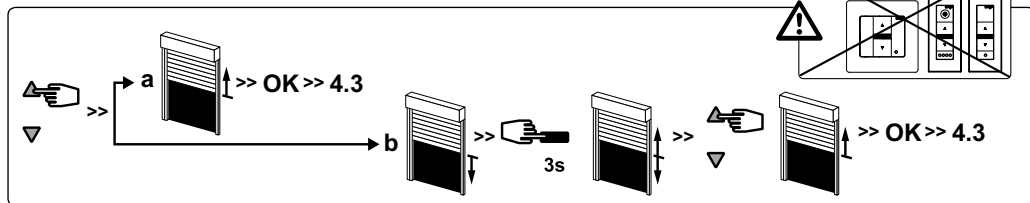
- Alimentar el motor.

- Pulsar simultáneamente en las teclas “Subida” y “Descenso” de un emisor BHZ. El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro.



i Este emisor acciona ahora el motor EBZH en modo de pulsación momentánea. Pasar a la etapa 4.2.

4.2- Configuración del sentido de rotación :

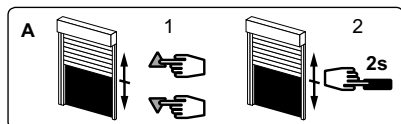
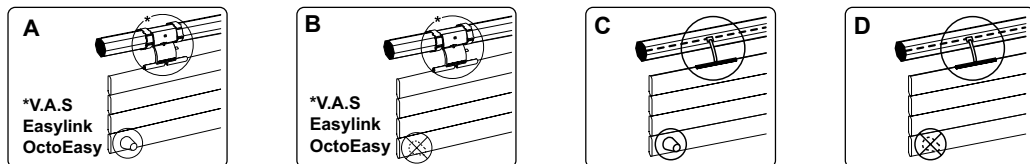


Pulsar en la tecla «subida» del emisor:

- Si el eje gira en el sentido «subida», pasar a la etapa 4.3.
- Si el eje gira en el sentido «descenso», invertir el sentido de rotación pulsando en la tecla “Stop” durante al menos 3 segundos. *El motor confirma la modificación mediante una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro. Pasar a la etapa 4.3.*

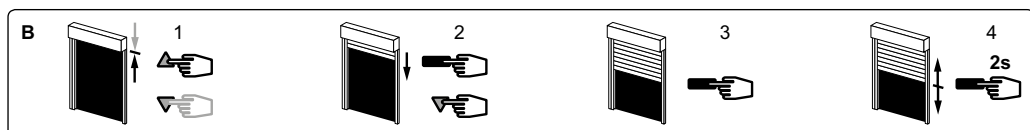
4.3- Ajuste de los finales de carrera - memorización de los puntos de parada:

Los reglajes de finales de carrera del motor EBHZ se efectúa de 4 formas diferentes en función de los parámetros siguientes : presencia o ausencia de topes en la lama terminal y sujeción flexible o rígida* entre el eje de enrollamiento y el tejido.



- 1- Pulsar **simultáneamente** en las teclas “Bajada” y “Subida” de un emisor. El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro.

- 2- Pulsar **2 segundos** en la tecla “Stop”. El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro. *La programación esta concluida. Pasar a la etapa 5.*

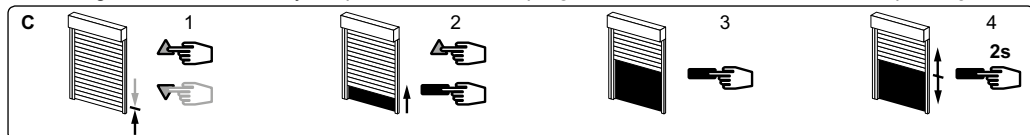


- 1- Posicionar el motor en el punto de parada de subida deseado, con la ayuda de las teclas “Subida” y “Bajada”.

- 2- Presionar simultáneamente sobre las teclas “Stop” y “Bajada” para memorizar el punto de parada de subida. El motor se pone automáticamente en rotación de bajada.

- 3- Presionar sobre la tecla “Stop” para parar el motor.

- 4- Presionar **2 segundos** sobre la tecla “Stop” para validar el reglaje, el motor se para y efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y después en el otro. *La programación esta concluida. Pasar al punto §5.*

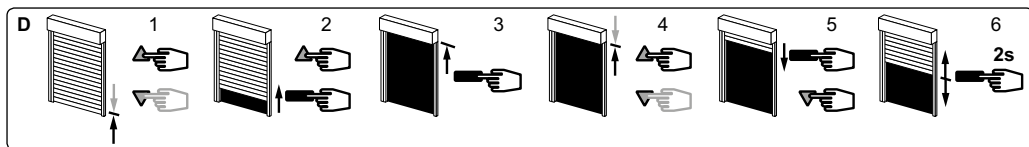


- 1- Posicionar el motor en el punto de parada de bajada deseado, con la ayuda de las teclas “subida” y “bajada”.

- 2- Presionar simultáneamente sobre las teclas “Stop” y “Subida” para memorizar el punto de parada de bajada. El motor se pone automáticamente en rotación de subida.

- 3- Presionar sobre la tecla “Stop” para parar el motor.

- 4- Presionar **2 segundos** sobre la tecla “Stop” para validar el reglaje, el motor se para y efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y después en el otro. *La programación esta concluida. Pasar al punto §5.*



- 1- Posicionar el motor en el punto de parada de bajada deseado por medio de las teclas “Subida” y “Bajada”.
- 2- Pulsar simultáneamente en las teclas “**Stop**” y “**Subida**” para memorizar el punto de parada de bajada. El motor se pone automáticamente en rotación de subida.
- 3- Cuando el motor llega al punto de parada de subida deseado, pulsar “**Stop**”.
- 4- Si es necesario, afinar el ajuste por medio de las teclas “Bajada” y “Subida”.
- 5- Pulsar **simultáneamente** en las teclas “**Stop**” y “**Bajada**” para memorizar el punto de parada de subida. El motor se pone automáticamente en rotación en bajada.
- 6- Pulsar **2 segundos** en la tecla “**Stop**” para validar los ajustes de finales de carrera, el motor se detiene, efectuando luego una rotación de 0,5 segundo en un sentido de giro y luego en el otro.

⚠ Si no quiere usar este emisor como control de maniobra individual:

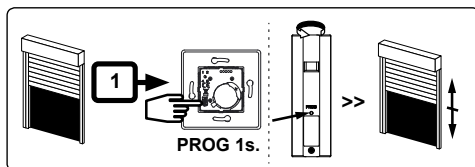
- Cortar la corriente por lo menos durante 2 segundos.
- Repetir la operación 4.1* con un nuevo emisor y después pasar directamente a §5.

* En este caso el motor funcionará durante medio segundo en cada sentido, esto indica que la programación de los finales de carrera está realizada.

5 Programación del primero punto de mando individual

⚠ Esta operación no puede efectuarse hasta que el emisor haya realizado la operación 4.1.

- Pulsar aproximadamente 1 segundo en la tecla **PROG**, girando entonces el motor 0,5 segundo en un sentido y luego en otro.

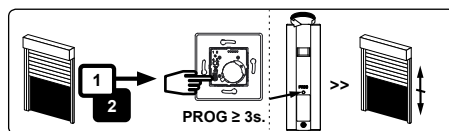


i El emisor está programado y acciona el motor en modo de pulsación permanente.

6 Programación de un nuevo punto de mando (individual, grupo o general)

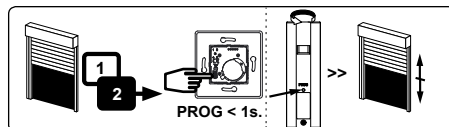
6.1- Abrir la memoria del motor desde el emisor de accionamiento individual:

- Pulsar aproximadamente **3 segundos** en la tecla **PROG** del emisor de accionamiento individual. El motor gira 0,5 segundo en un sentido y luego en otro.



6.2- Validar la operación desde el nuevo emisor a programar:

- Pulsar **1 segundo** aproximadamente en la tecla **PROG** del nuevo emisor. El motor gira 0,5 segundo en un sentido y luego en otro.



- Si el nuevo punto de mando es un emisor de grupo: repetir las operaciones 6.1 y 6.2 para cada motor del grupo.

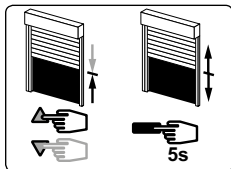
- Si el nuevo punto de mando es un emisor general: repetir las operaciones 6.1 y 6.2 para cada motor de la instalación.

- Para suprimir un emisor de la memoria del motor: efectuar las operaciones 6.1 desde el emisor de mando individual y la operación 6.2 desde el emisor a suprimir.

7 Memorizar, programar y Eliminar una posición intermedia

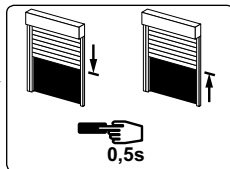
Memorizar:

- Maniobrar el motor hasta la posición deseada.
- Pulsar en la tecla "Stop" durante **5s**. El motor gira 0,5s en un sentido luego y en el otro.



Programar:

- Pulsar en la tecla "Stop" durante 0,5s. El motor gira y se coloca a la posición Intermedia memorizada.

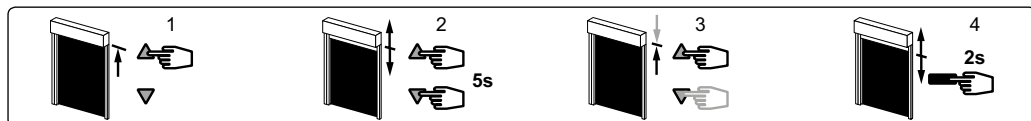


Eliminar una posición intermedia: Maniobrar el motor hasta la posición intermedia. Pulsar mas de **5 segundos** en la tecla "Stop". La posición intermedia quedará suprimida.

8 Modificación de las posiciones de los finales de carrera y del sentido de rotación (en modo usuario)

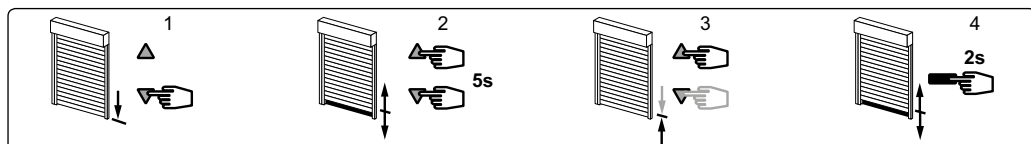
- ⚠ El reajuste de los finales de carrera se programa automáticamente cada 60 ciclos (durante 4 ciclos) o después de un corte de alimentación para los casos siguientes : Finales de carrera Alto : Montaje A y C, finales de carrera Bajo : Montaje A y B.

8.1- Modificación del final de carrera subida (solo montajes B y D):



- 1- Posicionar el motor en el punto de parada de subida regulado en §4.3 con la ayuda de la tecla "Subida".
- 2- Pulsar **simultáneamente** en las teclas "Subida" y "Bajada" durante **5 segundos**. El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro.
- 3- Afinar el ajuste por medio de las teclas "Descenso" y "Subida" para obtener la posición de fin de recorrido deseada.
- 4- Pulsar **2 segundos** en la tecla "Stop". El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro. *La nueva posición de fin de recorrido queda memorizada.*

8.2- Modificación del final de carrera bajada (solo montajes C y D) :

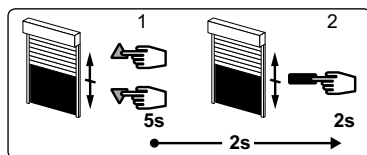


- 1- Posicionar el motor en el punto de parada regulado de bajada en §4.3 con la ayuda de la tecla "bajada".
- 2- Pulsar **simultáneamente** en las teclas "Subida" y "Bajada" durante 5 segundos. El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro.
- 3- Afinar el ajuste por medio de las teclas "descenso" y "subida" para obtener la posición de fin de recorrido deseada.
- 4- Pulsar **2 segundos** en la tecla "Stop". El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro. *La nueva posición de fin de recorrido queda memorizada.*

8.3- Modificación del sentido de rotación:

No posicionar el motor sobre los finales de carrera de subida o bajada.

- 1 - Presionar al mismo tiempo las teclas "Subida" y "Bajada" durante **5 segundos**. El motor efectuará una corta rotación en un sentido y después en otro.
- 2 - En un plazo de **2 segundos**, presionar la tecla "Stop" durante **2 segundos**. El motor efectuará una corta rotación en un sentido y después en otro, de esta manera se habrá modificado el sentido de rotación.



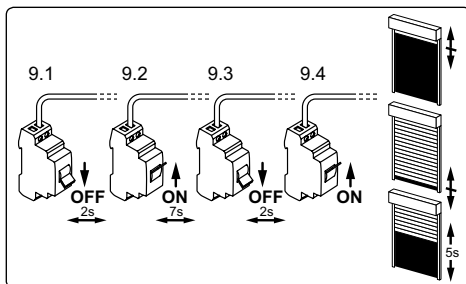
- ⓘ Después de la operación 1, si no efectuamos ninguna operación antes de 2 segundos, el motor efectuará de nuevo una breve rotación en un sentido y después en el otro sin que el sentido de giro del motor se modifique.

9 Borrado de la programación

- 9.1- Cortar la alimentación del motor durante 2 segundos.
 9.2- Restablecer la alimentación del motor durante 7 segundos.
 9.3- Cortar la alimentación del motor durante 2 segundos.
 9.4- Restablecer la alimentación del motor.

Si el motor está en posición de finales de carrera (subida o bajada), el motor efectuará un corto y seguido movimiento de subida y bajada. Si no, el motor efectuará una rotación de 5 segundos en cualquiera de los sentidos.

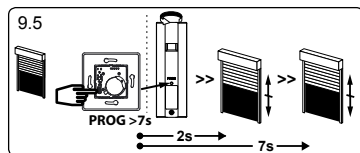
El motor se encuentra ahora en modo borrado de la programación.



⚠ Si se interviene en la alimentación de varios motores, estarán todos en este modo de borrado. Es conveniente entonces separar todos los motores no involucrados por esta acción efectuando un accionamiento desde su emisor de mando individual.

9.5- Validar el borrado del motor involucrado desde el emisor de accionamiento individual:

- Pulsar más de **7 segundos** en la tecla **PROG** del emisor de Mando individual. Mantener pulsado hasta que el motor efectúe una primera rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro, y luego unos segundos más tarde una segunda rotación de 0,5 segundo en ambos sentidos.



i La memoria del motor está ahora completamente vacía. Efectuar de nuevo la programación completa del motor.

10 Uso y Mantenimiento

- Este mecanismo no requiere ninguna operación de mantenimiento.
- Al pulsar una vez el botón **▲**, el producto automatizado sube por completo.
- Al pulsar una vez el botón **▼** el producto automatizado baja por completo.
- El producto motorizado está en movimiento : pulse brevemente el botón "Stop", el producto se detiene automáticamente.
- El producto motorizado debe estar detenido, pulse 0,5s la tecla "Stop". El producto motorizado irá a la posición intermedia. (Para modificar o suprimir la posición intermedia, véase el capítulo §7).

Trucos y consejos de uso:

PROBLEMAS	POSIBLES CAUSAS	SOLUCIONES
El producto automatizado no funciona.	La motorización esta en térmico.	Espere a que la motorización se enfrie.
	El nivel de carga de la pila del punto de mando BHZ es bajo.	Compruebe si el nivel de carga de la pila es bajo y sustitúyala en caso necesario.

Si el producto automatizado sigue sin funcionar, póngase en contacto con un profesional de la motorización y la automatización de la vivienda.

11 Datos técnicos

- Frecuencia de radio: 868-870 MHz bidireccional Tribanda.
- Alimentación: 230 V ~ 50 Hz
- Bandas de frecuencia y Potencia máxima utilizadas:
 - 868,000 MHz - 868,600 MHz e.r.p. <25 mW
 - 868,700 MHz - 869,200 MHz e.r.p. <25 mW
 - 869,700 MHz - 870,000 MHz e.r.p. <25 mW
- Temperatura de funcionamiento: - 20 °C para + 60 °C
- Índice de protección: IP44
- Nivel de seguridad: T3.5EBH: Clase II ; T5EBH: Clase I



Nos preocupamos por nuestro medio ambiente. No deseche el aparato con los desechos domésticos habituales. Dar a un punto de recogida aprobado para el reciclaje.



En virtud del presente documento, SIMU SAS, 70100 ARC-LES-GRAY, FRANCE declara que, en tanto que fabricante de la motorización que cubren estas instrucciones, marcada para recibir alimentación a 230 V~50 Hz y utilizada tal y como se indica en las mismas, es conforme a las exigencias básicas de las Directivas europeas aplicables y, en particular, la Directiva de máquinas 2006/42/CE y la Directiva de radio 2014/53/UE. El texto completo de la declaración de conformidad en la UE se encuentra disponible en www.simu.com. Emmanuel CARMIER, director general, ARC-LES-GRAY, 01/2018.



Ta instrukcja dotyczy wszystkich napędów typu T3.5EBHz/T5EBHz, których różne wersje są dostępne w aktualnym katalogu. **Zakres stosowania:** Napędy T3.5EBHz/T5EBHz są przeznaczone do napędzania wszystkich rodzajów rolet. Instalator, który jest specjalistą z zakresu urządzeń mechanicznych i automatyki w budynkach mieszkalnych, musi upewnić się, że napędzany produkt został zainstalowany zgodnie z normami obowiązującymi w kraju użytkowania produktu, a w szczególności z normą EN13659 dotyczącą rolet.

Odpowiedzialność: Przed zamontowaniem i użytkowaniem napędu, należy uważnie przeczytać niniejszą instrukcję. Poza wskazówkami podanymi w tej instrukcji, konieczne jest również przestrzeganie zaleceń przedstawionych w załączonym dokumencie **Zasady bezpieczeństwa**. Napęd musi być zamontowany przez specjalistę z zakresu urządzeń mechanicznych i automatyki w budynkach mieszkalnych, zgodnie z instrukcjami SIMU oraz zasadami obowiązującymi w kraju użytkowania produktu. Użytkowanie napędu poza zakresem stosowania opisanym powyżej jest zabronione. Spowoduje ono, podobnie jak nieprzestrzeganie wskazań zawartych w niniejszej instrukcji oraz w załączniku **Zasady bezpieczeństwa**, zwolnienie producenta z wszelkiej odpowiedzialności oraz utratę gwarancji SIMU. Po zakończeniu montażu napędu, instalator musi poinformować klientów o warunkach użytkowania i konserwacji napędu i przekazać im instrukcję dotyczące jego użytkowania i konserwacji, jak również załączony dokument **Zasady bezpieczeństwa**. Wszelkie czynności z zakresu obsługi posprzedażowej napędu muszą być wykonywane przez specjalistę z zakresu urządzeń mechanicznych i automatyki w budynkach mieszkalnych. W przypadku pojawienia się wątpliwości podczas montażu napędu lub w celu uzyskania dodatkowych informacji, należy skonsultować się z przedstawicielem SIMU lub odwiedzić stronę internetową www.simu.com.

1 Instalacja

Zalecenia, które muszą być stosowane przez specjalistę z zakresu napędów i automatyki w budynkach mieszkalnych, wykonującego instalację napędu:

- Sposoby okablowania są określone w normach krajowych oraz w normie europejskiej IEC 60364.
- W przypadku wykonywania instalacji elektrycznych przez ściany, przewody muszą być zabezpieczone i odizolowane przez przepusty kablowe i/ lub rurki osłonowe.
- T3.5EBHz: Nie można zdemontować przewodu napędu. W przypadku uszkodzenia, napęd należy przekazać do serwisu posprzedażnego.
- T5EBHz: Przewód napędu może zostać zdemontowany. Uszkodzony przewód zasilający należy wymienić na nowy o takich samych parametrach. Przewód zasilający może być podłączany do napędu wyłącznie przez wykwalifikowany personel. Wtyczkę należy tak zamontować, aby nie uszkodzić styków. Ciągłość uziemienia musi być zapewniona.

Zalecenia: Zachować minimalną odległość 20 cm między dwoma napędami EBHz. Zachować minimalną odległość 30 cm między napędami EBHz a nadajnikami BHz. Urządzenia radiowe pracujące na tej samej częstotliwości (868-870 MHz) mogą powodować pogorszenie działania naszego urządzenia.

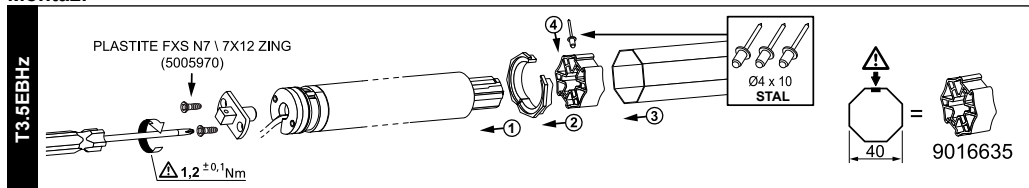
Wykonywanie otworów w rurze nawojowej:

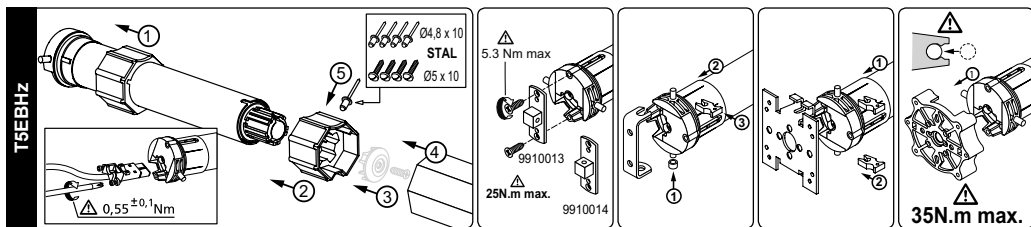
		mm						
		Ø min.	A	ØB	C	D	L1	L2
T3.5EBHz	Ø38,2	37	437	3x Ø4,2	8	5,5	460	475
		37	472				495	510
T5EBHz	55	47	583	4 x Ø5	26	4,2	596	619
	48*	47	657				670	693

* 35 Nm max.

Wheel ZF 54 (9410423): A/ L1/ L2 = +8mm

Montaż:



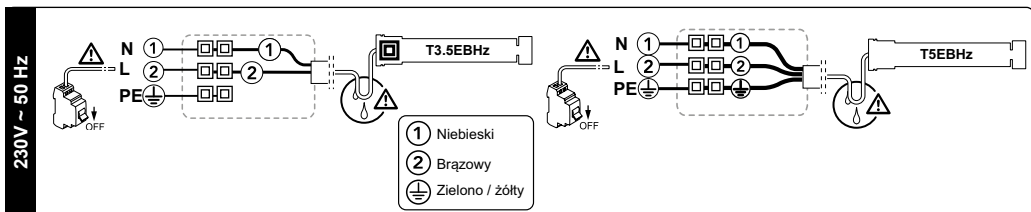


2 Okablowanie

⚠ - Musi być możliwość odłączenia od zasilania każdego napędu.

- Zamocować przewody, aby zapobiec ich zetknięciu się z ruchomymi elementami.

- Jeżeli napęd jest używany na zewnątrz, a przewód zasilający jest typu H05VV-F, zamontować go w np. w korytku lub peszlu odpornym na działanie promieni UV.



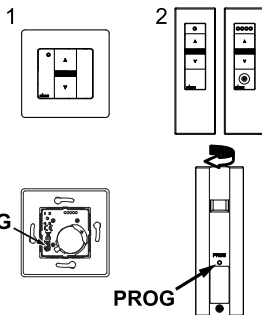
3 Nadajniki kompatybilne

(Maks. 9 nadajników (1-kanałowych) do jednego napędu)

1: Nadajnik ścienny 1-kanałowy BHZ

2: Nadajnik przenośny 1/5-kanałowy BHZ

i Nadajniki kompatybilne z io-homecontrol®.



Umieszczenie przycisku „PROG” na nadajnikach BHZ:

⚠ Nie umieszczać nadajnika w pobliżu powierzchni metalowych, aby uniknąć utraty zasięgu.

4 Regulacja wyłączników krańcowych

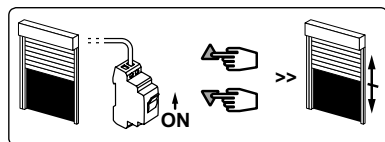
⚠ Jeśli instalacja obejmuje kilka napędów, tylko 1 napęd jest podłączony do zasilania podczas wykonywania czynności opisanych w 4.1. Wyeliminuje to interferencję z innymi napędami podczas programowania.

4.1- Tryb uczący:

- Podłączyć zasilanie do napędu.

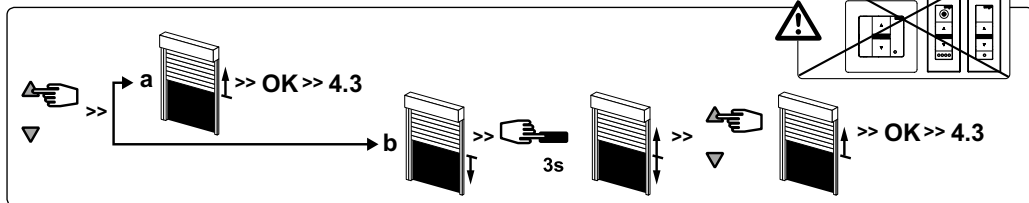
- Nacisnąć **jednocześnie** przyciski „Góra” i „Dół” nadajnika BHZ.

Napęd wykonuje obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.



i Nadajnik steruje teraz napędem w trybie niestabilnym. Należy przejść do etapu 4.2.

4.2- Sprawdzenie kierunku obrotu:



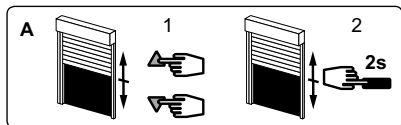
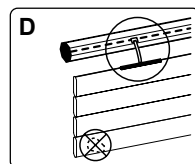
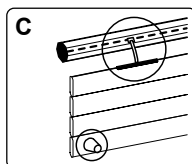
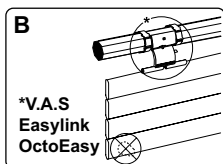
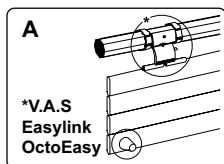
Naciskać na przycisk „Góra” nadajnika:

a. Jeśli rura nawojowa obraca się w kierunku „Góra”, należy przejść do etapu 4.3.

b. Jeśli rura nawojowa obraca się w kierunku „Dół”, należy zmienić kierunek obrotu naciskając na przycisk „Stop” przez co najmniej **3 sekundy**. Napęd potwierdzi zmianę poprzez obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. Należy przejść do etapu 4.3.

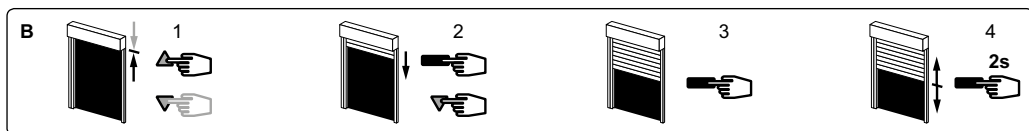
4.3- Regulacja wyłączników krańcowych - zapisanie do pamięci położenia krańcowych:

Wyłączniki krańcowe napędów EBHZ są regulowane na **4 różne** sposoby w zależności od następujących warunków: Czy listwa dolna posiada odbojniki czy nie, czy połączenie pancerza z rurą nawojową jest sztywne* czy nie.



1- **Jednocześnie nacisnąć na przyciski „Góra” i „Dół”** nadajnika. Napęd wykonuje obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.

2- Nacisnąć na przycisk „Stop” przez **2 sekundy**. Napęd wykonuje obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. *Operacja jest zakończona. Należy przejść do etapu 5.*

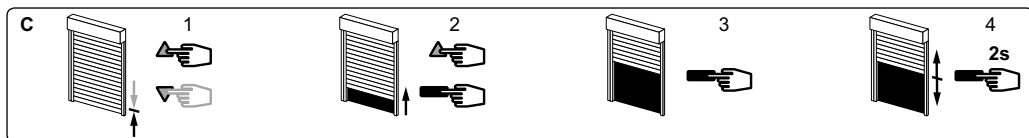


1- Ustawić napęd w górnej pozycji wyłącznika krańcowego za pomocą przycisków „Góra” lub „Dół”

2- Nacisnąć **jednocześnie** przyciski „Stop” i „Dół”, aby zapisać w pamięci ustawienie górnego położenia krańcowego. Napęd automatycznie wykonuje obroty w kierunku „Dół”.

3- Nacisnąć przycisk „Stop”, aby zatrzymać napęd.

4- Nacisnąć **przez 2 sekundy na przycisk „Stop”**, aby zatwierdzić ustawienia. Napęd wykona obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. *Należy przejść do etapu 5.*

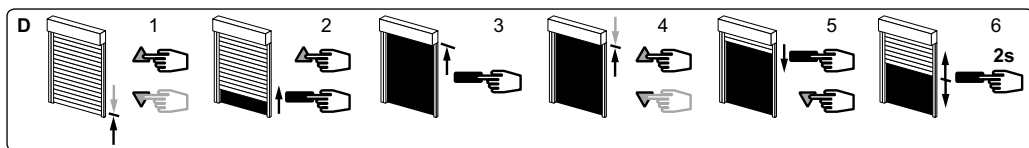


1- Ustawić napęd w dolnej pozycji wyłącznika krańcowego za pomocą przycisków „Góra” lub „Dół”

2- Nacisnąć **jednocześnie** przyciski „Stop” i „Góra”, aby zapisać w pamięci ustawienie dolnego położenia krańcowego. Napęd automatycznie wykonuje obroty w kierunku „Góra”.

3- Nacisnąć przycisk „Stop”, aby zatrzymać napęd.

4- Nacisnąć **przez 2 sekundy na przycisk „Stop”**, aby zatwierdzić ustawienia. Napęd wykona obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. *Należy przejść do etapu 5.*



- 1- Ustawić napęd w dolnej pozycji wyłącznika krańcowego za pomocą przycisków „Góra” lub „Dół”.
- 2- Nacisnąć jednocześnie przyciski „Stop” i „Góra”, aby zapisać w pamięci ustawienie dolnego położenia krańcowego. Napęd automatycznie wykonuje obroty w kierunku „Góra”.
- 3- Nacisnąć na przycisk „Stop”, kiedy napęd osiągnie wymagane górne położenie krańcowe.
- 4- W razie potrzeby wyregulować ustawienie za pomocą przycisków „Góra” lub „Dół”.
- 5- Nacisnąć jednocześnie przyciski „Stop” i „Dół”, aby zapisać w pamięci ustawienie górnego położenia krańcowego. Napęd automatycznie wykonuje obroty w kierunku „Dół”.
- 6- Naciskać przez **2 sekundy** na przycisk „Stop”, aby zatwierdzić ustawienia. Napęd zatrzyma się i wykona obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. *Należy przejść do etapu 5.*

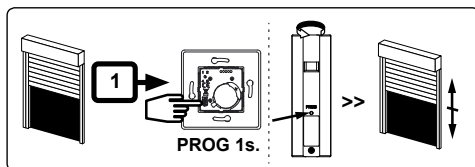
- ⚠** Jeśli nie chcemy zaprogramować tego nadajnika, jako sterowania indywidualnego, to należy:
- wyłączyć zasilanie na minimum 2 sekundy.
 - powtórnie wykonać operacje z punktu 4.1* z użyciem nowego nadajnika, a następnie przejść do punktu 5.

* w tym przypadku napęd wykona ruch obrotowy przez 0.5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. Oznacza to, że ustawienia krańcowe zostały już wykonane.

5 Programowanie pierwszego indywidualnego poziomu sterowania

- ⚠** Operacja ta może być wykonana tylko z nadajnika, który był używany do przeprowadzenia operacji wg 4.1.

- Naciskać na przycisk **PROG** przez około **1 sekundę**. Napęd wykonuje ruch obrotowy 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.

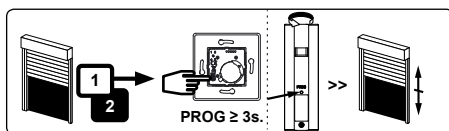


- i** Państwa nadajnik jest teraz zaprogramowany i steruje napędem EBHZ w trybie stabilnym.

6 Programowanie nowego poziomu sterowania (indywidualnego, grupowego lub ogólnego)

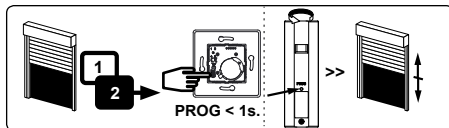
6.1- Otworzyć pamięć odbiornika za pomocą nadajnika sterowania indywidualnego:

- Naciskać przez około **3 sekundy** na przycisk **PROG** zaprogramowanego wcześniej nadajnika sterowania indywidualnego. Napęd wykonuje ruch obrotowy 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.



6.2- Zatwierdzić dokonaną czynność z nowego nadajnika, który chcemy zaprogramować:

- Naciskać przez około **1 sekundę** na przycisk **PROG** nowego nadajnika. Napęd wykonuje ruch obrotowy przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.

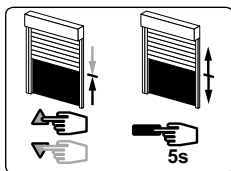


- Jeśli Państwa nowy poziom sterowania jest sterowaniem grupowym: należy powtórzyć operacje 6.1 i 6.2 dla każdego napędu grupy.
- Jeśli Państwa nowy poziom sterowania jest sterowaniem ogólnym: należy powtórzyć operacje 6.1 i 6.2 dla każdego napędu instalacji.
- Aby usunąć nadajnik z pamięci odbiornika napędu należy wykonać operacje 6.1 z zaprogramowanego nadajnika, a następnie wykonać operacje 6.2 z nadajnika który chcemy skasować.

7 Zapis, sterowanie i kasowanie pozycji pośredniej

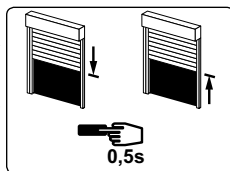
Zapis:

- Ustawić napęd w żądanej pozycji.
- Naciskać przez **5 sekund** na przycisk „Stop”. Napęd wykonuje obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.



Sterowanie:

- Naciskać na przycisk „Stop” nadajnika przez **0,5 sekundy**. Napęd wykonuje obroty w kierunku pozycji pośredniej.

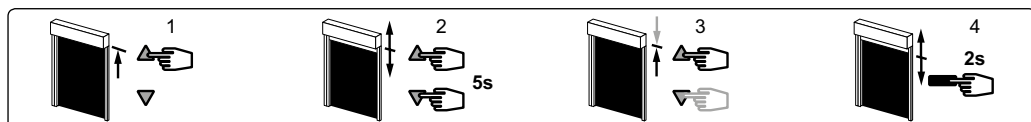


Kasowanie pozycji pośredniej: Krótko nacisnąć przycisk „Stop” aby napęd osiągnął pozycję pośrednią, która ma zostać wykasowana. Naciskać przez **5 sekund** na przycisk „Stop”, aby wykasować pozycję pośrednią.

8 Zmiana ustawień położenia krańcowych i kierunku obrotów (w trybie użytkownika)

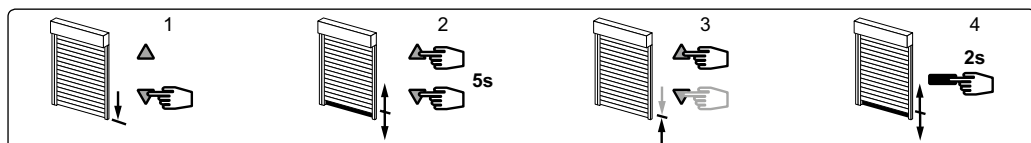
⚠ Ponowna regulacja położenia krańcowych jest wykonywana automatycznie co 60 cykli (podczas 4 cykli) lub po zaniku napięcia zasilającego dla następujących rodzajów instalacji: Górny wyłącznik krańcowy: Montaż A i C, dolny wyłącznik krańcowy : Montaż A i B.

8.1- Zmiana górnego położenia krańcowego (tylko w przypadku montażu B i D):



- 1- Ustawić napęd w górnej pozycji krańcowej ustawionej wcześniej na etapie 4.3 za pomocą przycisku „Góra”.
- 2- Naciskać **jednocześnie** na przyciski „Góra” i „Dół” przez **5 sekund**. Napęd wykonuje obrót 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.
- 3- Ustawić nowe położenie krańcowe za pomocą przycisków „Góra” i „Dół”.
- 4- Naciskać przez **2 sekundy** na przycisk „Stop”, aby zatwierdzić nowe ustawienie. Napęd wykona obrót 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. *Nowe ustawienie górnej pozycji krańcowej jest zapisane w pamięci.*

8.2- Zmiana dolnego położenia krańcowego (tylko w przypadku montażu C i D):

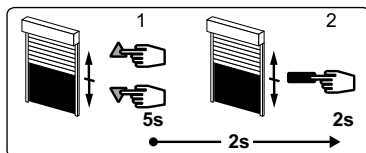


- 1- Ustawić napęd w dolnej pozycji krańcowej ustawionej wcześniej na etapie 4.3 za pomocą przycisku „Dół”.
- 2- Naciskać **jednocześnie** na przyciski „Góra” i „Dół” przez **5 sekund**. Napęd wykonuje obrót 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.
- 3- Ustawić nowe położenie krańcowe za pomocą przycisków „Góra” i „Dół”.
- 4- Naciskać przez **2 sekundy** na przycisk „Stop”, aby zatwierdzić nowe ustawienie. Napęd wykona obrót 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. *Nowe ustawienie dolnej pozycji krańcowej jest zapisane w pamięci.*

8.3- Zmiana kierunku obrotów:

Nie ustawiać pancerza ani w górnym ani w dolnym położeniu krańcowym.

- 1- Naciskać jednocześnie na przyciski „Góra” i „Dół” przez **5 sekund**. Napęd wykona krótki obrót w jednym kierunku, a następnie w kierunku przeciwnym.
- 2- **W ciągu 2 sekund**, nacisnąć na przycisk „Stop” i trzymać wciśnięty przez **2 sekundy**. Napęd wykona krótki obrót w jednym kierunku, a następnie w kierunku przeciwnym, kierunek obrotu został zmieniony.



i Jeżeli po etapie 1 żadna operacja nie zostanie wykonana przed upływem 2 sekund, napęd wykonuje krótki obrót w jednym kierunku, a następnie w drugim i kierunek obrotów nie zostaje zmieniony.

9 Kasowanie zaprogramowania

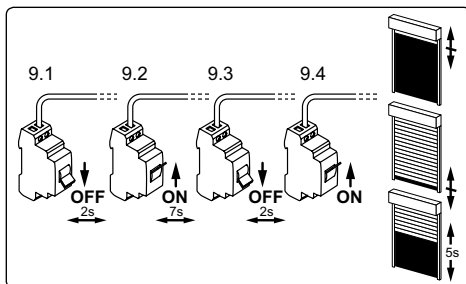
- 9.1- Wyłączyć zasilanie napędu na 2 sekundy.
- 9.2- Załączyć zasilanie napędu na 7 sekundy.
- 9.3- Wyłączyć zasilanie napędu na 2 sekundy.
- 9.4- Ponownie załączyć zasilanie.

Jeżeli napęd znajduje się w położeniu krańcowym (górnym lub dolnym), porusza się krótko w jednym, a następnie w drugim kierunku. W każdym innym przypadku napęd porusza się przez 5 sekund w losowo wybranym kierunku.

Napęd jest obecnie w trybie kasowania.

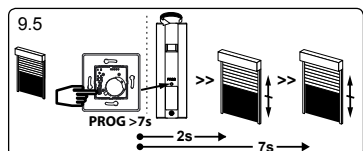
⚠ Jeżeli wyłączamy zasilanie do kilku napędów, to tych kilka napędów będzie w trybie kasowania.

Dlatego należy wyrzucić z trybu kasowania wszystkie te napędy, które nie są przeznaczone do kasowania poprzez wysłanie polecenia z ich nadajnika sterowania indywidualnego (Góra lub Dół).



9.5- Następnie, potwierdzić kasowanie danego napędu za pomocą nadajnika sterowania indywidualnego w następujący sposób:

- **Naciskać ponad 7 sekund na przycisk „PROG” Nadajnika sterowania indywidualnego.** Napęd wykonuje swój pierwszy obrót przez 0.5 sekundy w jednym kierunku, potem w drugim. Następnie, kilka sekund później, napęd ponownie wykona taki sam cykl obrotów.



i Napęd został przywrócony do stanu fabrycznego, żaden nadajnik ani żadne ustawienia nie są zapisane w jego pamięci i jest gotowy do ponownego programowania.

10 Użytkowanie i konserwacja

- Ten napęd nie wymaga czynności konserwacyjnych.
- Nacisnąć lub naciskać na przycisk ▲, aby zwinąć napędzany produkt.
- Nacisnąć lub naciskać na przycisk ▼, aby rozwinąć napędzany produkt.
- Jeżeli napędzany produkt jest w ruchu, krótko nacisnąć przycisk stop. Napędzany produkt zatrzymuje się automatycznie.
- Napędzany produkt jest wówczas zatrzymany, przez 0.5 sekundy naciskać na przycisk Stop, napędzany produkt wykonuje ruch do pozycji pośredniej. (Aby zmienić lub wykasować pozycję pośrednią, zapoznać się z rozdziałem §7).

Wskazówki i rady dotyczące użytkowania:

WNIOSKI	MOŻLIWE PRZYCZYNY	ROZWIĄZANIA
Napędzany produkt nie działa.	Aktywowane zostało zabezpieczenie termiczne napędu.	Poczeekać, aż temperatura osiągnie poziom umożliwiający ponowne przemieszczanie się napędzanego produktu.
	Rozładowana bateria punktu sterowania.	Sprawdzić baterię i w razie potrzeby wymienić.

Jeśli napędzany produkt nadal nie działa, należy skontaktować się z profesjonalnym technikiem specjalizującym się w zakresie urządzeń mechanicznych i automatyki w budynkach mieszkalnych.

11 Dane techniczne

- Częstotliwość radiowa: 868-870 MHz, system dwukierunkowy, trzypasmowy.
- Stosowane pasma częstotliwości i maksymalna moc :
 - 868,000 MHz - 868,600 MHz e.r.p. <25 mW
 - 868,700 MHz - 869,200 MHz e.r.p. <25 mW
 - 869,700 MHz - 870,000 MHz e.r.p. <25 mW
- Zasilanie : 230 V ~ 50 Hz
- Temperatura pracy : od - 20 °C do + 60 °C
- Stopień ochrony : IP44
- Klasa ochronności : T3.5EBHz: Klasa II ; T5EBHz: Klasa I



Dbamy o środowisko. Nie wyrzucaj produktu z odpadami domowymi. Przeznacz go do certyfikowanego punktu zbiórki w celu recyklingu.



Firma SIMU SAS, 70100 ARC-LES-GRAY, FRANCE, jako producent wyrobu, oświadcza niniejszym, że napęd opisany w tej instrukcji, przystosowany zgodnie z oznaczeniem do zasilania napięciem 230V-50Hz i użytkowany w sposób w niej określony, jest zgodny z podstawowymi wymogami stosowanych Dyrektyw europejskich, w szczególności z Dyrektywą maszynową 2006/42/WE oraz Dyrektywą radiową RED 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności WE jest dostępny pod adresem internetowym www.simu.com. Emmanuel CARMIER, Dyrektora Generalnego, ARC-LES-GRAY, 01/2018.



Tento návod se vztahuje na všechny pohony typu T3.5EBHz/T5EBHz, jejichž verze jsou dostupné aktuálním katalogu.
Oblast použití: Pohony T3.5EBHz/T5EBHz jsou navrženy pro všechny typy rolet. Osoba, která provádí montáž, musí být odborník v oblasti motorizace a domácí automatizace. Tato osoba také musí zajistit, že poháněný výrobek je instalován ve shodě s normami, platnými v zemi instalace, zejména ČSN EN 13659 pro předokenní rolety.

Odповідnost: Před montáží a použitím pohonu si pozorně přečtete tento návod. Kromě pokynů uvedených v tomto návodu dodržujte také podrobné instrukce uvedené v příloženém dokumentu **Bezpečnostní pokyny**. Pohon musí být instalován odborníkem v oblasti motorizace a domácí automatizace, v souladu s instrukcemi společnosti SIMU a s předpisy platnými v zemi, v níž je daný provozován. Jakékoli použití pohonu mimo výše uvedenou oblast použití je zakázáno. Použití mimo stanovenou oblast použití i jakékoli nedodržení pokynů v tomto návodu a v příloženém dokumentu **Bezpečnostní pokyny** vede ke ztrátě platnosti záruky a zprošťuje společnost SIMU jakékoli odpovědnosti za případné následky. Pracovník zajišťující montáž musí informovat své zákazníky o podmínkách používání a údržby pohonu a po dokončení instalace pohonu jim musí předat instrukce pro použití a údržbu včetně příloženého dokumentu **Bezpečnostní pokyny**. Poté, co byl pohon instalován, musí veškeré činnosti na něm provádět pouze odborník v oblasti motorizace a domácí automatizace. Pokud během montáže pohonu narazíte na nejasnosti nebo budete-li potřebovat dodatečné informace, kontaktujte příslušného pracovníka společnosti SIMU nebo navštivte internetovou stránku www.simu.cz.

1 Instalace

Instalaci, odzkoušení a uvedení do provozu smí provádět pouze osoba odborně způsobilá. Instalace musí být provedena v souladu s místně platnými předpisy a návodem k instalaci:

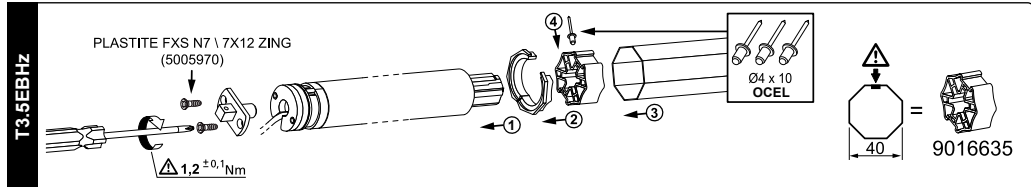
- Podmínky instalace elektrických zařízení se řídí místně platnými normami a vyhláškami nebo normou IEC 60364.
- Kabely procházející kovovou stěnou musí být ochráněny a izolovány chráničkou nebo průchodkou.
- T3.5EBHz: Kabel nelze demontovat. Pokud je poškozený, nechte jej vyměnit od výrobce pohonu.
- T5EBHz: Kabel lze demontovat. Je-li poškozený, nahraďte jej identickým kabelem. Kabel může být připojen k pohonu pouze kvalifikovaným pracovníkem. Během připojování konektoru nesmí být porušeny kontakty. Musí být zajištěna kontinuita ochranného vodiče.

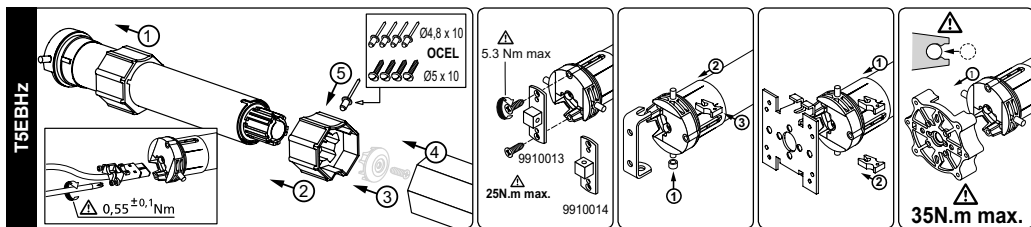
Doporučení: Dodržujte minimální vzdálenost 20 cm mezi dvěma pohony EBHz. Dodržujte minimální vzdálenost 30 cm mezi pohony EBHz a vysílači BHZ. Používání jiného vysílacího zařízení, pracujícího na stejném kmitočtu (868-870MHz), může způsobit rušení a zhoršit dosah vysílačů.

Příprava montážních otvorů v hřídeli:

		mm						
		Ø min.	A	ØB	C	D	L1	L2
T3.5EBHz	29	37	437	3x Ø4,2	8	5,5	460	475
	4/16		472				495	510
T5EBHz	55	47	583	4 x Ø5	26	4,2	596	619
	22,8		657				670	693
		Wheel ZF 54 (9410423): A/ L1/ L2 = +8mm						

Montáž:



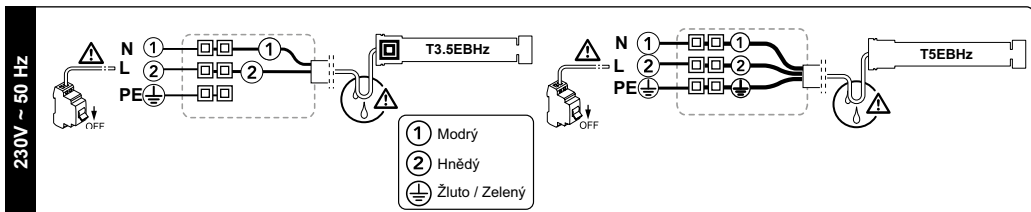


2 Elektrické zapojení

⚠ - Doporučujeme provést instalaci tak, aby u každého pohonu bylo možné individuálně vypnout napájení (rozvodná krabice apod).

- Upevněte kabely, aby nedošlo k žádnému dotyku s pohyblivou částí.

- Přívodní kabel H05VV-F musí být ve venkovním prostředí chráněn proti opakovanému namáhání pohybem a proti UV záření, např. chráničkou nebo umístěním do instalační lišty.



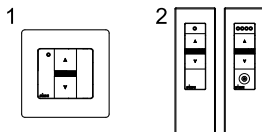
3 Kompatibilní vysílače

(Maximálně 9 vysílačů (1 kanálových) na jeden pohon)

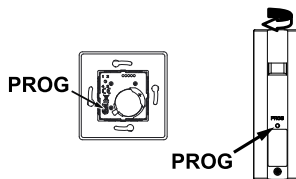
1: Nástěnný vysílač BHZ 1 kanálový

2: 1/5 kanálové přenosné vysílače BHZ

i Kompatibilní se všemi vysílači io-homecontrol®.



Umístění tlačítka PROG na vysílačích BHZ:



⚠ Umístěte vysílač v dostatečné vzdálenosti od kovových předmětů, které by mohly snížit dosah vysílání.

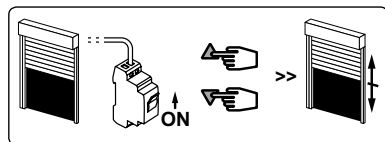
4 Nastavení koncových poloh

⚠ Pokud je v budově instalováno více pohonů, je nutné, aby při provádění operace podle bodu 4.1 byl napájen vždy pouze jeden pohon. V opačném případě hrozí, že při programování může dojít k vzájemnému ovlivňování.

4.1- Dočasné spárování 1. vysílače:

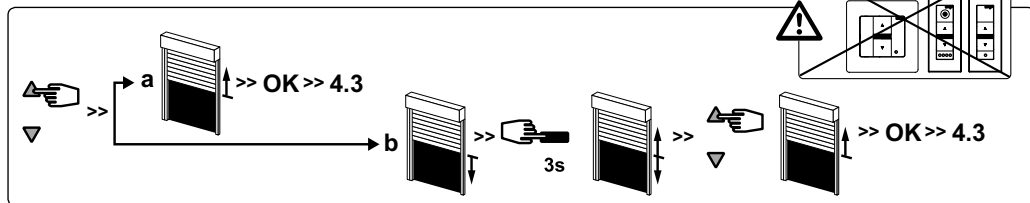
- Připojte napájení.

- Na vybraném vysílači BHZ stiskněte zároveň tlačítka „NAHORU“ a „DOLŮ“. Pohon krátkým pohybem (0,5 s) jedním a pak druhým směrem potvrdí spárování s vysílačem.



i Použitý vysílač nyní ovládá daný pohon, pouze pokud trvale držíte tlačítko. Přejděte k bodu 4.2.

4.2- Nastavení směru otáčení:

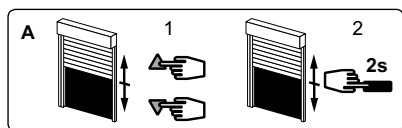
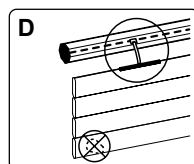
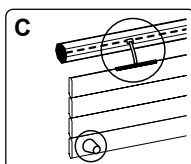
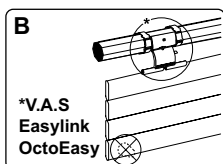
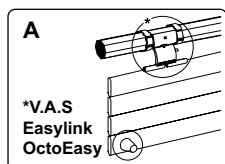


Stisknete-li na vysílači tlačítko „NAHORU“ a pohon se otáčí:

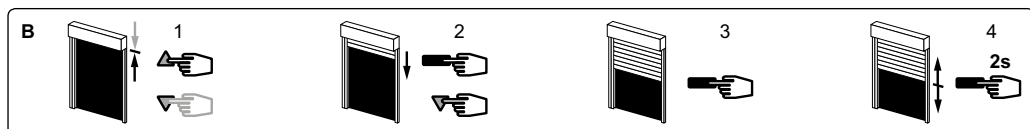
- Správným směrem, přejděte k bodu 4.3.
- Ve směru „Dolů“, stiskněte na 3 s tlačítko „STOP“. Pohon krátkým pohybem (0,5 s) jedním a pak druhým směrem potvrdí změnu směru otáčení. Přejděte k bodu 4.3.

4.3- Nastavení koncových poloh a jejich uložení do paměti:

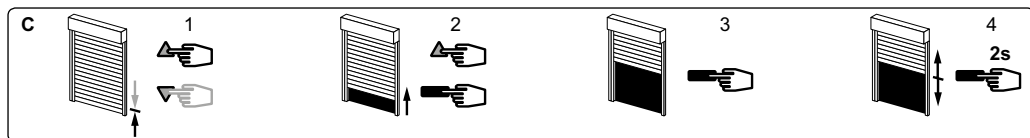
Koncové polohy pohonu EBHZ mohou být nastaveny čtyřmi způsoby v závislosti na následujících podmínkách: Roleta se má, nebo nemá zastavit o pevný doraz v poslední lamele a jsou použity pevné* (bezpečnostní) nebo pružinové závěsy lamel.



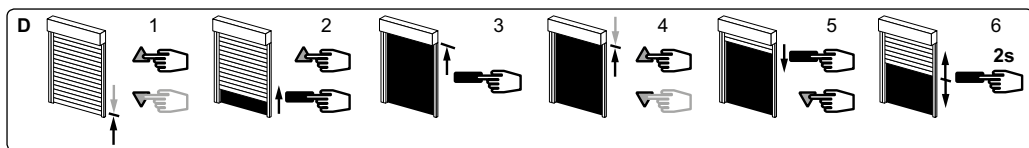
- Současně stiskněte tlačítka vysílače „NAHORU“ a „DOLŮ“. Pohon se krátce (0,5 s) pohne jedním a pak druhým směrem.
- Stiskněte a podržte tlačítko „STOP“ na 2s. Pohon se krátce (0,5 s) pohne jedním a pak druhým směrem. Přejděte na bod 5.



- Pomocí tlačítek „NAHORU“ a „DOLŮ“ nastavte horní koncovou polohu.
- Nastavenou horní koncovou polohu uložíte do paměti současným stiskem tlačítek „STOP“ a „DOLŮ“. Pohon se automaticky rozjede směrem dolů.
- Zastavte pohon tlačítkem „STOP“.
- Stiskněte tlačítko „STOP“ na 2s pro potvrzení horní koncové polohy. Pohon krátkým pohybem (0,5 s) jedním a pak druhým směrem potvrdí správnost nastavení. Přejděte na bod 5.



- Pomocí tlačítek „NAHORU“ a „DOLŮ“ nastavte dolní koncovou polohu.
- Nastavenou dolní koncovou polohu uložíte do paměti současným stiskem tlačítek „STOP“ a „NAHORU“. Pohon se automaticky rozjede směrem nahoru.
- Zastavte pohon tlačítkem „STOP“.
- Stiskněte tlačítko „STOP“ na 2s pro potvrzení dolní koncové polohy. Pohon krátkým pohybem (0,5 s) jedním a pak druhým směrem potvrdí správnost nastavení. Přejděte na bod 5.



- 1- Pomocí tlačítek „NAHORU“ a „DOLŮ“ nastavte dolní koncovou polohu.
- 2- Nastavenou dolní koncovou polohu uložíte do paměti současným stiskem tlačítek „STOP“ a „NAHORU“.
Pohon se automaticky rozjede směrem nahoru.
- 3- Tlačítkem „STOP“ zastavte pohon v požadované horní koncové poloze.
- 4- Pokud je to nutné, můžete polohu přesně nastavit pomocí tlačítek „NAHORU“ a „DOLŮ“.
- 5- Nastavenou horní koncovou polohu uložíte do paměti současným stiskem tlačítek „STOP“ a „DOLŮ“.
Pohon se automaticky rozjede směrem dolů.
- 6- Stiskněte tlačítko „STOP“ na 2s pro potvrzení obou koncových poloh. Pohon krátkým pohybem (0,5 s) jedním a pak druhým směrem potvrdí správnost nastavení. *Přejděte na bod 5.*

⚠ Pokud nechcete použít tento vysílač pro řízení pohonu:

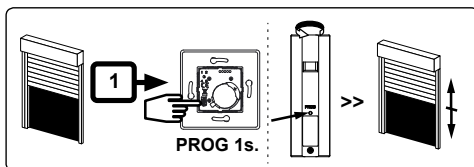
- Přerušete přívod elektrického proudu (nejméně na 2 sekundy).
- Opakujte postup podle bodu 4.1* s novým vysílačem a pak přejděte přímo na bod 5.

* Po připojení napájení se pohon krátce pohne na jednu a pak na druhou stranu. To znamená, že koncové polohy jsou již nastaveny.

5 Trvalé spárování prvního individuálního ovladače

⚠ Tento krok lze provést pouze s vysílačem, se kterým byl proveden postup podle bodu 4.1.

- Stiskněte na asi 1s tlačítko **PROG** na ovladači.
Pohon potvrdí spárování krátkým (0,5 s) pohybem jedním a pak druhým směrem.



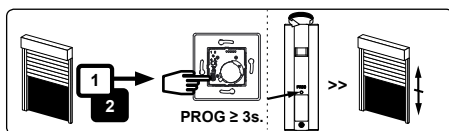
i Vysílač je nyní trvale spárován s pohonem a ovládá jej v impulsním režimu.

6 Spárování dalšího vysílače (individuálního, skupinového nebo centrálního)

6.1- Uvedení přijímače do programovacího režimu

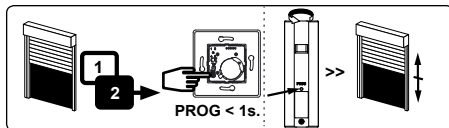
Pomocí prvního spárovaného vysílače:

- Stiskněte na asi 3 s tlačítko **PROG** na již spárovaném individuálním vysílači. Pohon se krátce (0,5 s) pohne jedním a pak druhým směrem a potvrdí připravenost na párování dalšího vysílače.



6.2- Potvrzení spárování nového vysílače:

- Stiskněte na asi 1 s tlačítko **PROG** na novém vysílači, pohon potvrdí spárování krátkým (0,5 s) pohybem jedním a pak druhým směrem.

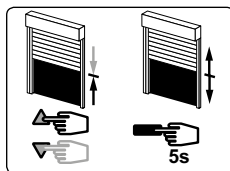


- Pokud má nový vysílač ovládat skupinu pohonů, zopakujte kroky 6.1 a 6.2 pro každý pohon dané skupiny.
- Pokud má nový vysílač ovládat všechny pohony v instalaci, zopakujte kroky 6.1 a 6.2 u všech pohonů v instalaci.
- Chcete-li vymazat některý vysílač z paměti pohonu, proveďte krok 6.1 pomocí vysílače individuálního ovládání a krok 6.2 pomocí vysílače, který chcete z paměti vymazat.

7 Nahrání, vyvolání / vymazání oblíbené mezipolohy

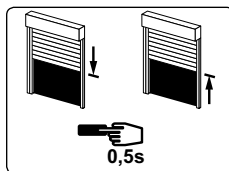
Nahrání:

- Sjedete s roletou do požadované polohy.
- Stiskněte na **5 vteřin tlačítko „STOP“**. Pohon se krátce (0,5 s) pohne jedním a pak druhým směrem.



Vyvolání:

- Zmáčkněte na **0,5 s tlačítko „STOP“**. Roleta najede do zvolené polohy.

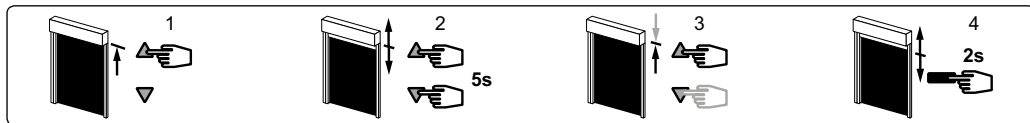


Vymazání mezipolohy: Když se roleta nepohybuje, stiskněte krátce tlačítko „STOP“ pro vyvolání mezipolohy. Vyčkejte, až se roleta zastaví v uložené mezipoloze, a potom podržte tlačítko 'STOP' na 5 s. Mezipoloha je vymazaná.

8 Změna nastavení koncových poloh a směru otáčení (v uživatelském režimu)

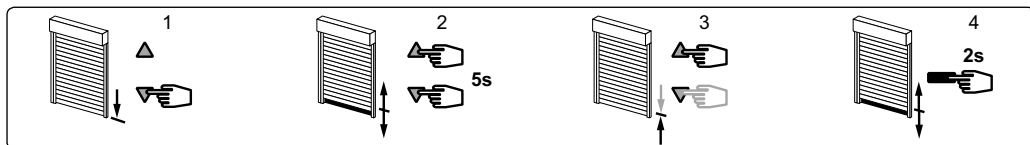
- ⚠ **Znovunastavení koncových poloh probíhá automaticky každých 60 cyklů (v průběhu 4 cyklů), nebo po výpadku napájení u následujících instalací : horní koncová poloha montáž A a C, dolní koncová poloha montáž A a B.**

8.1- Změna horní koncové polohy (výhradně montáž B a D):



- 1- Pomocí tlačítka „**NAHORU**“ nechte roletu vyjet do již nastavené (dle 4.3) horní koncové polohy.
- 2- Na **5s** stiskněte zároveň tlačítka „**NAHORU**“ a „**DOLŮ**“. Pohon se krátce (0,5 s) pohne jedním a pak druhým směrem a potvrdí připravenost k dalšímu nastavování.
- 3- Pomocí tlačítek „**NAHORU**“ a „**DOLŮ**“ upravte nastavení horní koncové polohy.
- 4- **Na 2s stiskněte tlačítko „STOP“**. Pohon se krátce (0,5 s) pohne jedním a pak druhým směrem. *Nová horní koncová poloha je uložena do paměti.*

8.2- Změna dolní koncové polohy (výhradně montáž C a D):



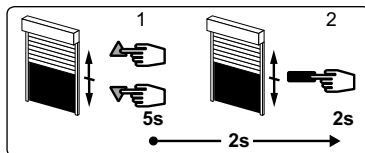
- 1- Pomocí tlačítka „**DOLŮ**“ nechte roletu sjet do již nastavené (dle 4.3) dolní koncové polohy.
- 2- Na **5s** Stiskněte zároveň tlačítka „**NAHORU**“ a „**DOLŮ**“. Pohon se krátce (0,5 s) pohne jedním a pak druhým směrem a potvrdí připravenost k dalšímu nastavování.
- 3- Pomocí tlačítek „**NAHORU**“ a „**DOLŮ**“ upravte nastavení dolní koncové polohy.
- 4- **Na 2s stiskněte tlačítko „STOP“**. Pohon se krátce (0,5 s) pohne jedním a pak druhým směrem. *Nová dolní koncová poloha je uložena do paměti.*

8.3- Změna směru otáčení:

Roleta se nesmí nacházet v horní ani dolní koncové poloze!

- 1- Stlačte současně tlačítka „**NAHORU**“ a „**DOLŮ**“ na dobu **5 sekund**. Pohon se krátce pohne jedním a pak druhým směrem.
- 2- Nejpozději do 2 s stiskněte a podržte tlačítko „**STOP**“ na **2 sekundy**. Pohon se krátce pohne jedním a pak druhým směrem. Směr otáčení je změněn.

- i** Pokud po provedení kroku 1 není do 2 sekund zadán žádný další povel, pohon se znovu krátce pohne jedním a pak druhým směrem a směr jeho otáčení se nezmění.



9 Vymazání provedených nastavení

9.1 - Vypněte napájení pohonu na 2 sekundy.

9.2 - Zapněte napájení pohonu na 7 sekund.

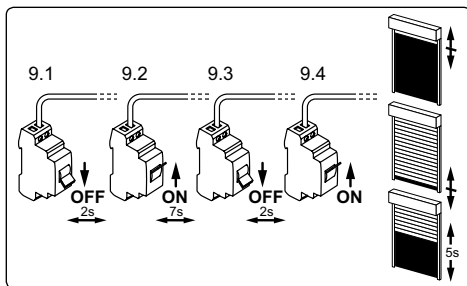
9.3 - Vypněte napájení pohonu na 2 sekundy.

9.4 - Zapněte znovu napájení pohonu.

Když je pohon v horní nebo dolní koncové poloze, pohne se krátce jedním a pak druhým směrem. Jinak se rozjede na dobu 5 sekund náhodně v jednom směru.

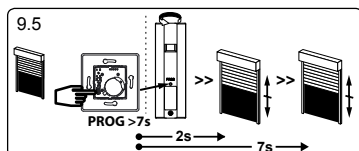
Nyní je pohon v režimu „vymazávání paměti“ .

⚠ Pokud přerušíte napájení dle bodu 9.1 - 9.4 u více pohonů současně, u všech dojde k přechodu do režimu „vymazávání paměti“. Proto je nutné vyřadit motory, kterých se vymazání paměti netýká. Pro vyřazení pohonů z režimu „vymazávání paměti“ je třeba pro každý zadat povel „NAHORU“ nebo „DOLŮ“ jeho individuálním vysílačem.



9.5- Potom potvrďte vymazání paměti vybraného pohonu individuálním (nebo novým) vysílačem:

- Stiskněte a držte na dobu nejméně 7 vteřin tlačítko „PROG“ na vysílači. dokud se pohon krátce (0,5 s) nepohne jedním a pak druhým směrem a po několika sekundách ještě jednou. Paměť přijímače v pohonu je nyní vymazána.



i Pohon je nyní zpět ve výrobním stavu. Není naprogramováno žádné nastavení a spárován žádný vysílač. Začněte znovu s programováním od kroku 4.1.

10 Provoz a údržba

- Tento pohon nevyžaduje žádnou údržbu.

- Pro vytažení poháněného výrobku stiskněte tlačítko „NAHORU“.

- Pro spuštění poháněného výrobku stiskněte tlačítko „DOLŮ“.

- Když se poháněný výrobek pohybuje, krátce stiskněte tlačítko „STOP“ a poháněný výrobek se zastaví.

- Poháněný výrobek musí být v klidu. Stiskněte na 0,5s tlačítko „STOP“, poháněný výrobek se nastaví do uložené mezipolohy (chcete-li upravit nebo odstranit uloženou mezipolohu, viz krok 7).

Tipy a doporučení pro používání:

SITUACE	MOŽNÉ PŘÍČINY	ŘEŠENÍ
Poháněný výrobek nefunguje.	Pohon je v režimu tepelné ochrany.	Počkejte, dokud pohon nevychladne.
	Baterie ovladače BHz je vybitá.	Zkontrolujte, zda baterie není vybitá, a podle potřeby ji vyměňte.

Pokud poháněný výrobek stále nefunguje, kontaktujte odborníka v oboru motorizace a domácí automatizace.

11 Technické údaje

- Pracovní kmitočet: 868-870 MHz obousměrný třípásmový.

- Používaná kmitočtová pásma a maximální výkon:

868,000 MHz - 868,600 MHz e.r.p. <25 mW

868,700 MHz - 869,200 MHz e.r.p. <25 mW

869,700 MHz - 870,000 MHz e.r.p. <25 mW

- Napájecí napětí: 230 V ~ 50 Hz

- Provozní teplota: - 20 °C až + 60 °C

- Stupeň krytí : IP44

- Třída ochrany:

T3.5EBH: Třída II ; T5EBH: Třída I



Pečujeme o naše životní prostředí. Přístroj nevyhazujte spolu s domovním odpadem. Zanešte jej na sběrné místo zajišťující jeho recyklaci.



Tímto prohlášením společnost SIMU SAS, 70100 ARC-LES-GRAY, FRANCE (akciová společnost), sídlem ve , potvrzuje, že motorový pohon, na který se vztahují tyto pokyny, je určený pro napájení 230 V ~ 50 Hz a používá se v souladu s těmito instrukcemi, splňuje základní požadavky příslušných evropských směrnic, zejména směrnice týkající se strojních zařízení 2006/42/EC a rádiových zařízení 2014/53/EU. Kompletní text prohlášení o shodě EU je dostupný na stránkách www.simu.com. Emmanuel CARMIER, generální ředitel, ARC-LES-GRAY, 01/2018.