



Handleiding
6200 & 6300 serie
elektrisch gordijnrailsysteem

Manual
6200 & 6300 series
electrical curtain track

Gebrauchsanweisung
6200 & 6300 Serie
elektrisches Vorhangschienen System

Manuel
6200 & 6300 série
rail à rideaux motorisé



Garantiesticker - goed bewaren
Important - Keep for guarantee purposes
Garantienummer - bitte gut aufbewahren
Etiquette de garantie – à conserver dans un endroit sécurisé

Nederlands

English

Deutsch

Français

Wijzigingen voorbehouden
Changes reserved
Änderungen
Réserve de changement

1 Montage

Exploded view 6300, 6200 en 6200-tandem	1
Montage voorschrift	2
Plafondmontage met spanners 6050	3
Plafondmontage met steun 6055-1000	3
Wandmontage met kunststof steun 6051	4
Wandmontage met inkortbare steun 6057	4
Blindmontage met speciale profielmoer 6055-2000	4
Plaatsen van de poulihaken	5
Plaatsen van de motorunit	5
Plaatsen van gordijnen	6
Glijders	6
Voorloper	7

2 Ingebruikname

Ingebruikname	9
Overzicht componenten onderzijde motorunit	9
Systeemtype herkennen	10
Voorbereiden van een enkele motorunit	11
Voorbereiden tandem rail (alleen voor 6200)	11

3 Gordijnposities instellen

6200 & 6200-T	13
Instellen met behulp van de 2-knopsschakelaar of knopjes onderop motorunit	13
Gordijnposities toevoegen/verwijderen	14
Bedieningsrichting omdraaien	14
<i>Alleen voor 6300</i>	15
Eindposities van de gordijnpakketten instellen	15
Bedieningsrichting omdraaien	15

4 Bedienen

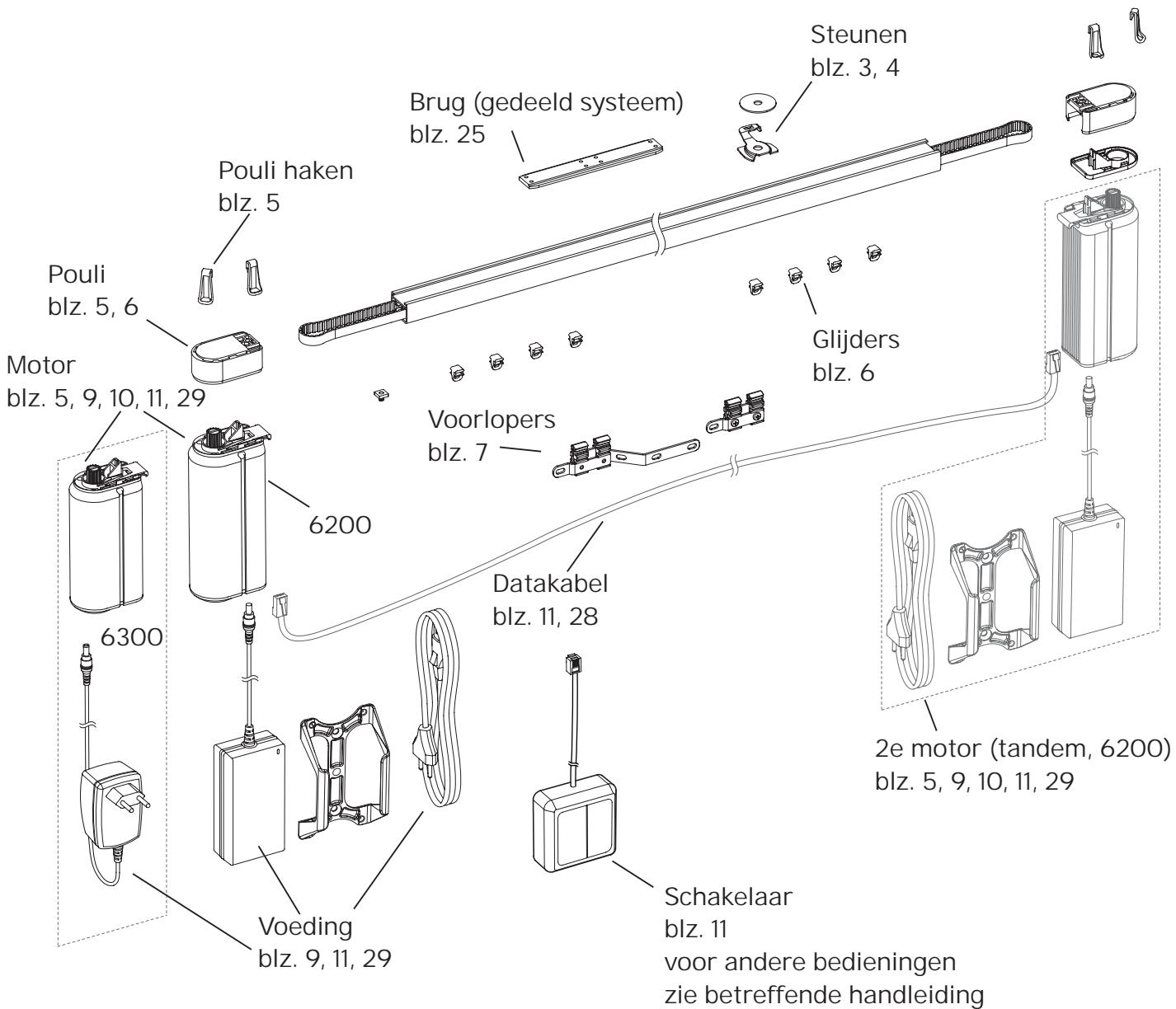
Bedienen met de 2-knoppschakelaar of knopjes onderop motorunit	17
-----------------------------------------------------------------------	----

<h2>5 Systemen doorkoppelen</h2>	19
Werking doorkoppelen	19
Voorwaarden doorkoppelen	19
Instellen en wissen van eindsystemen (2-knopsschakelaar of knopjes onderop motorunit)	20
Instellen en wissen van eindsystemen (Infrarood afstandsbediening)	21
Instellen en wissen van eindsystemen (RF afstandsbediening)	22
Aftakking BUS-systeem	23
Tandem systemen in een BUS-systeem (alleen voor 6200)	23
Bedieningsmogelijkheden met BUS-systemen	23
B1 Gedeelde rail	25
B2 PRS-systeem	26
B3 Motor-UP	27
B4 Connectoraansluiting	28
B5 Technische specificaties	29
B6 Wat te doen bij ...	30
B7 Onderhoud	31

Montage

Exploded view 6300, 6200 en 6200-tandem

Hieronder is een afbeelding te zien van een 6200, 6200-tandem en 6300 systeem. Hierin wordt duidelijk gemaakt hoe het totaal beeld eruit kan zien.

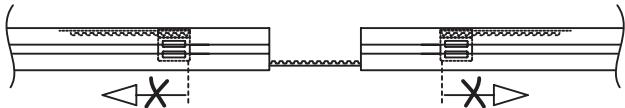


Afbeelding kan afwijken van het werkelijke model.

1 Montage



*Heeft u een rail die vanwege de lengte in delen is geleverd? Let op: Verplaats de elementen niet als hiernaast aangegeven.
(Zie hoofdstuk B1 voor de voormontage.)*



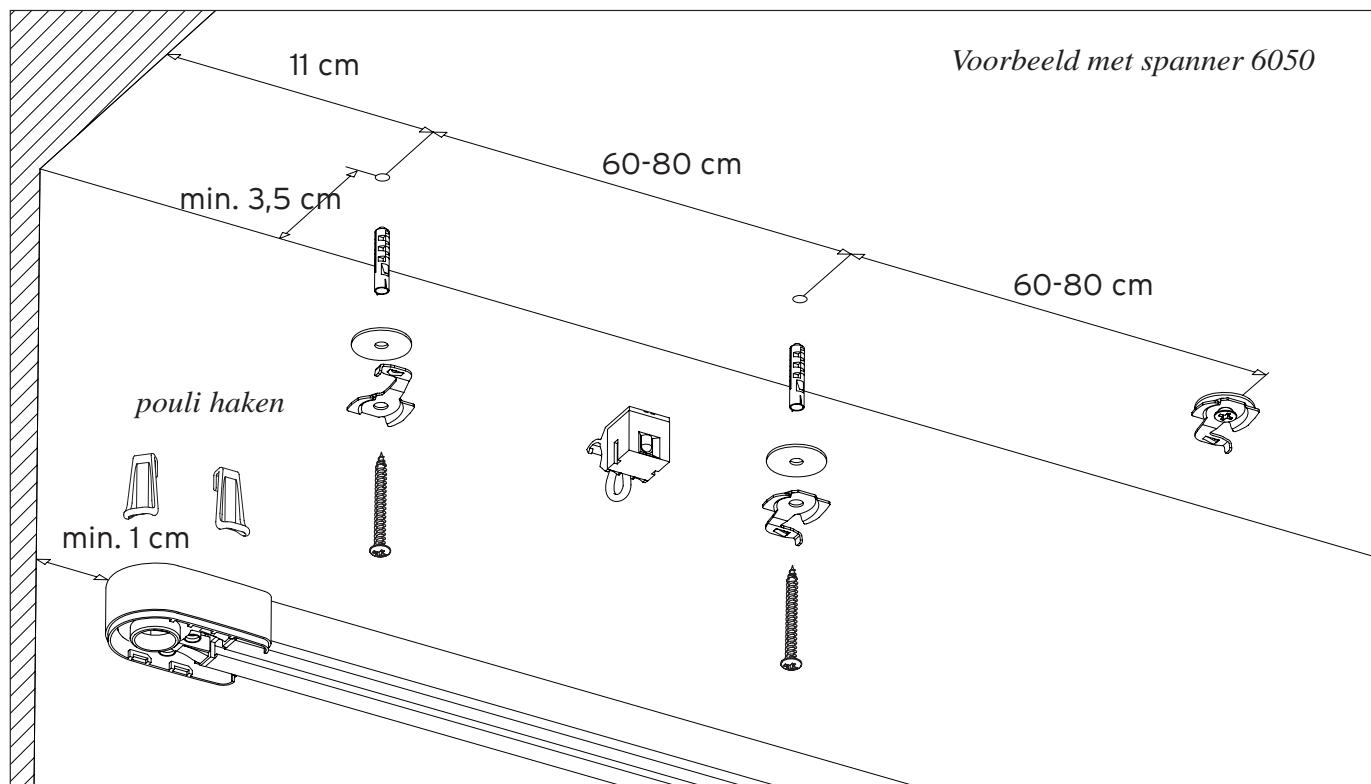
Heeft u een motor-up, zie hoofdstuk B3

Montage voorschrift

Hieronder volgt een aantal voorschriften en stappen die voor het plaatsen van de rail gevuld moet worden.

- Bemating en boren:

- 1 - De eerste en de laatste steun moeten 11 cm uit het einde van de rail gemonteerd worden i.v.m. ruimte voor de pouli en motor.
 - 2 - Voor de afstand tot de muur zie informatie bij de desbetreffende steun (blz. 3 - 4).
 - 3 - De onderlinge steunafstand is 60 - 80 cm.
 - 4 - Bij zware pakketten een extra steun aan pakketzijde plaatsen (niet standaard meegeleverd).
 - 5 - Aan de zijde waar de motor komt dient de pouli min. 1 cm ruimte rondom te hebben i.v.m. uitsteken van de motor en de eventueel te plaatsen gordijnen.
 - 6 - i.g.v. motor-up moet het hart van de rail 4,5 cm uit de muur zitten (zie B3).
- Steunen plaatsen (blz. 3, 4).
 - De pouli haken op pouli plaatsen (blz. 5).
 - Indien besteld: IR ontvanger op de rail plaatsen.
 - Rail plaatsen (blz. 5).

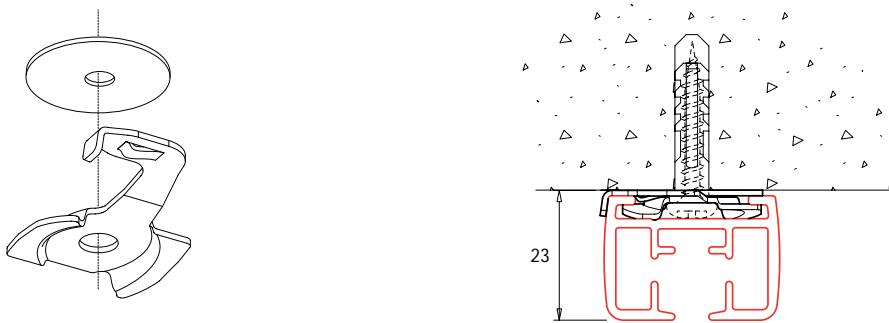


Plafondmontage met spanners 6050

De spanner toepassen tot maximaal 25 kg totaal gordijngewicht, 10 kg per spanner. Anders plafondsteun 6055-1000 toepassen. De steun vast zetten met 1 (bolkop) schroef.

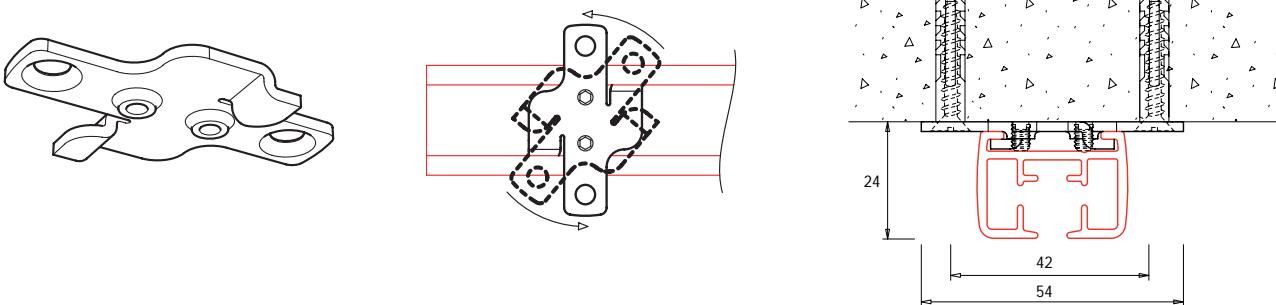
Voor de plaats van het boorgat voor de spanner geldt dat deze minimaal 3,5 cm uit de achterwand moet zitten i.v.m. het draaien van de spanner (4,5 cm bij motor-up).

Als vuistregel geldt dat de spanners om de 60 - 80 cm geplaatst worden. Voor zwaardere gordijnen (gevoerde stof/verduisteringsstof) een extra spanner monteren aan de zijde waar het gordijnpakket komt te hangen. Voor gordijngewichten groter dan 10 kg de spanners om en om monteren. Deze spanner is niet geschikt om tordatie in de rail te verhelpen.



Plafondmontage met steun 6055-1000

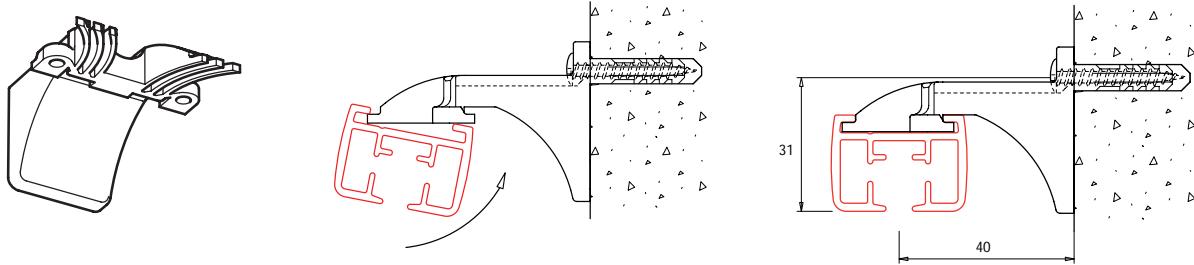
Deze steun is geschikt voor een totaal gordijngewicht van 100 kg, 30 kg per steun. De steunen moeten om de 60-80 cm geplaatst worden. Voor zwaardere gordijnen (gevoerde stof/verduisteringsstof) eventueel een extra steun monteren aan de zijde waar het gordijnpakket komt te hangen. Na het positioneren van de steun op de rail moet deze worden vergrendeld met twee inbus schroeven. De schroeven niet te vast aandraaien om vervorming van de rail te voorkomen. Elke steun met twee (verzonken kop) schroeven (42 mm h.o.h.) vastzetten. Deze steun is geschikt om tordatie in de rail te verhelpen.



1 Montage

Wandmontage met kunststof steun 6051

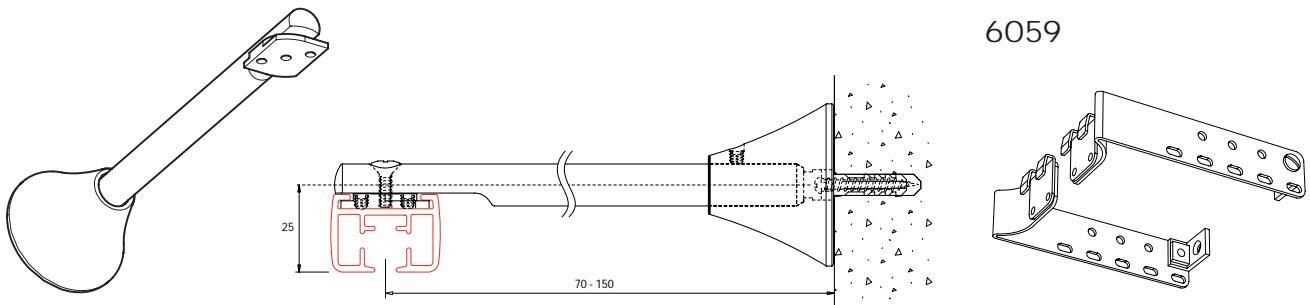
Deze steun aan de boven zijde met 1 (bolkop) schroef aan de muur vastzetten. Het max. gewicht per steun is 10 kg. De rail erop klikken als afgebeeld. Na montage heeft het hart van de rail een afstand van 4 cm tot de achterwand.



Wandmontage met inkortbare steun 6057

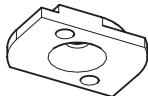
Voor wandmontage kan de steun 6057 gebruikt worden, bestaand uit een voet en een pen met profielmoer. Het max. gewicht per steun is 10 kg. Deze profielmoer wordt in de rug van de rail vastgezet m.b.v. twee inbusschroeven. De schroeven niet te vast aandraaien om vervorming van de rail te voorkomen. De wandsteun wordt met 1 (bolkop) schroef vastgezet.

De pen kan eenmalig ingekort worden van 15 cm naar een minimumlengte van 7 cm. De 6057 kan prima gecombineerd worden met de speciale retourset 6059, voor een zeer compacte retour.



Blindmontage met speciale profielmoer 6055-2000

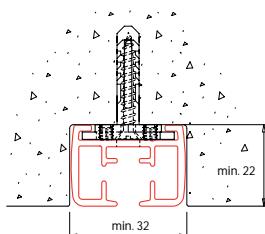
De rail 6200 kan verzonken in het plafond geplaatst worden. Hiervoor moet de rail door Goelst / G-Rail voorgeboord zijn. Voor blindmontage moeten de speciale schroeven met kleine kop gebruikt worden, die meegeleverd worden met deze profielmoer. Het max. gewicht per steun is 30 kg.



In het geval dat een *gebogen* rail verzonken geplaatst wordt, moet de benodigde freesgroef gemaakt worden op basis van de geleverde rail.

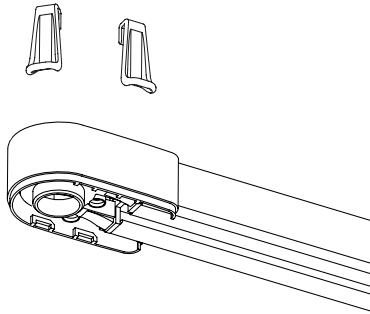


Let op! Bij het monteren van de rail mag de rail en loopvlak niet beschadigd worden door de schroef!



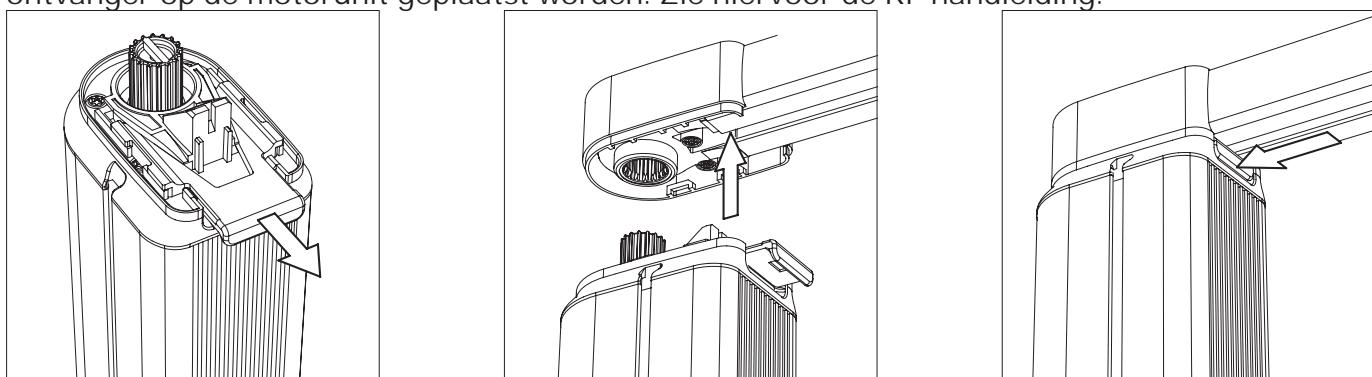
Plaatsen van de poulihaken

De pouli haken dienen voor het plaatsen van de rail aan het plafond op de pouli geplaatst te worden.

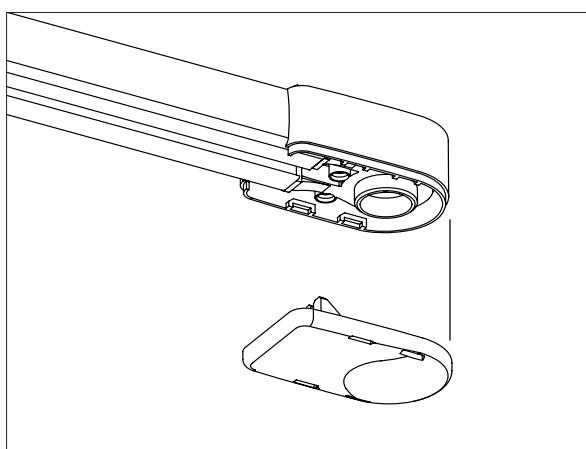


Plaatsen van de motorunit

Nadat de rail aan het plafond of aan de wand is geplaatst kan de motorunit aan de rail worden bevestigd en vergrendeld. Voor het plaatsen van de motorunit moet eerst (indien besteld) de RF ontvanger op de motorunit geplaatst worden. Zie hiervoor de RF handleiding.



Klik vervolgens de afdekkap op de open pouli aan de tegenoverliggende zijde (Bij systemen met 2 motoren (tandem) komt op deze plek de tweede motorunit).



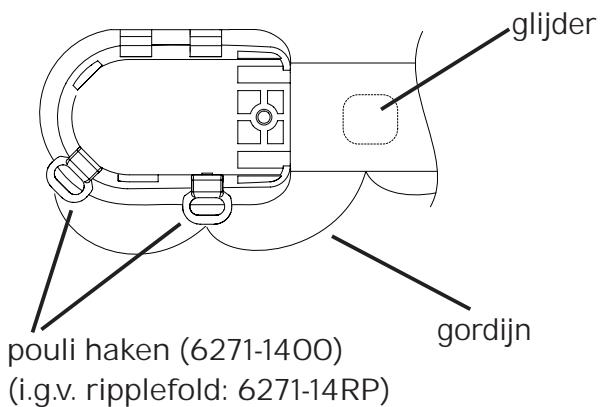
De motorunit kan zonder probleem links of rechts geplaatst worden.

1 Montage

Plaatsen van gordijnen

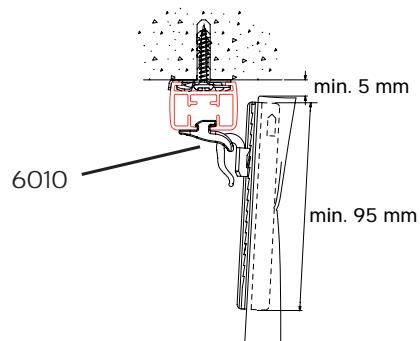
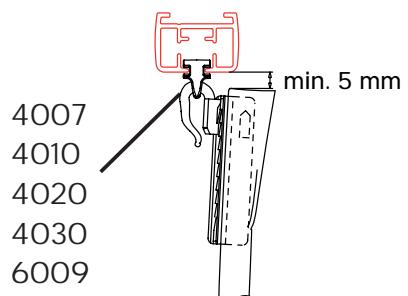
Bij het plaatsen van het gordijn zijn een aantal dingen belangrijk. Het max. gewicht per glijder mag niet overschreden worden, de pouli haken moeten geplaatst zijn, het gordijn moet vrijlopen en de voorloper moet goed gebruikt worden. Hieronder zijn deze zaken beschreven.

Zorg ervoor dat het gordijn vrijloopt van de rail, grond, muur en eventuele gordijnkast.



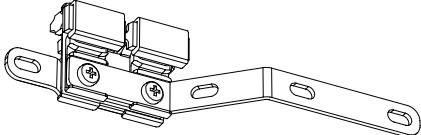
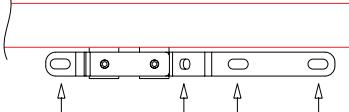
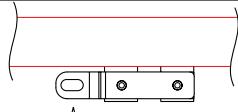
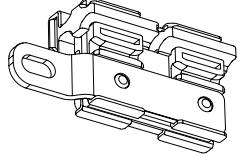
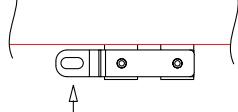
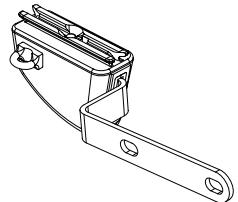
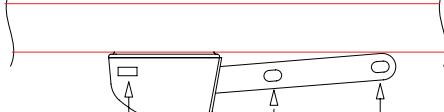
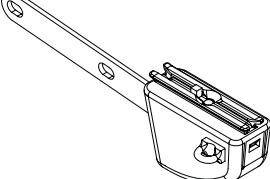
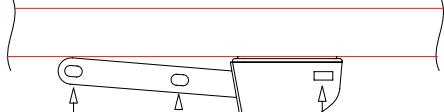
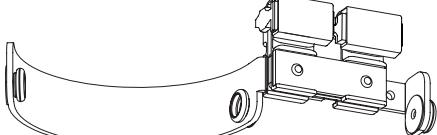
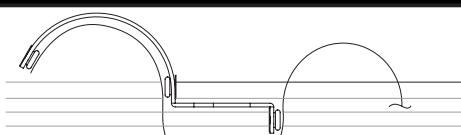
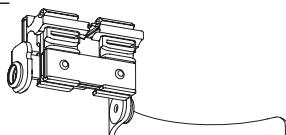
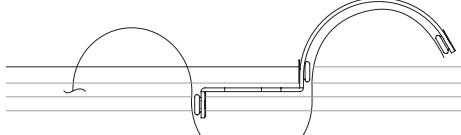
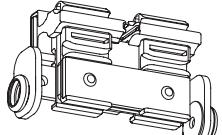
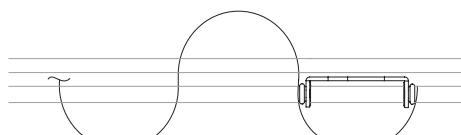
Glijders

		max. gewicht
4007		2 kg
4010		3 kg
4020		8 kg
4030		1,5 kg
6009		2 kg
6010		1 kg
4014-10-080 4014-10-100		0,5 kg



Voorloper

Het oog waar de 3e haak komt is altijd het trekkende oog. Alle ogen/knopen moeten gebruikt worden.

standaard voorloper	plaats gordijnhaken
6274-3000 	plaats gordijnhaken 3e 2e 1e haak / max. 1 kg per haak  of 
6275-3000 	1e haak / max. 1 kg per haak (<i>dit is het trekkende oog</i>) 
PRS voorloper	plaats gordijnhaken
6284-PRS* 	plaats gordijnhaken 3e 2e 1e haak aan de 1e en 2e haak max. 0,25 kg per haak 
6285-PRS* 	plaats gordijnhaken 1e 2e 3e haak aan de 1e en 2e haak max. 0,25 kg per haak 
* De haak/plooiafstand moet bij PRS min. 10 cm zijn.	
Ripplefold	plaats drukknopen
6274-30RP-R 	plaats drukknopen alle drukknopen gebruiken 
6274-30RP-L 	alle drukknopen gebruiken 
6275-30RP 	alle drukknopen gebruiken 

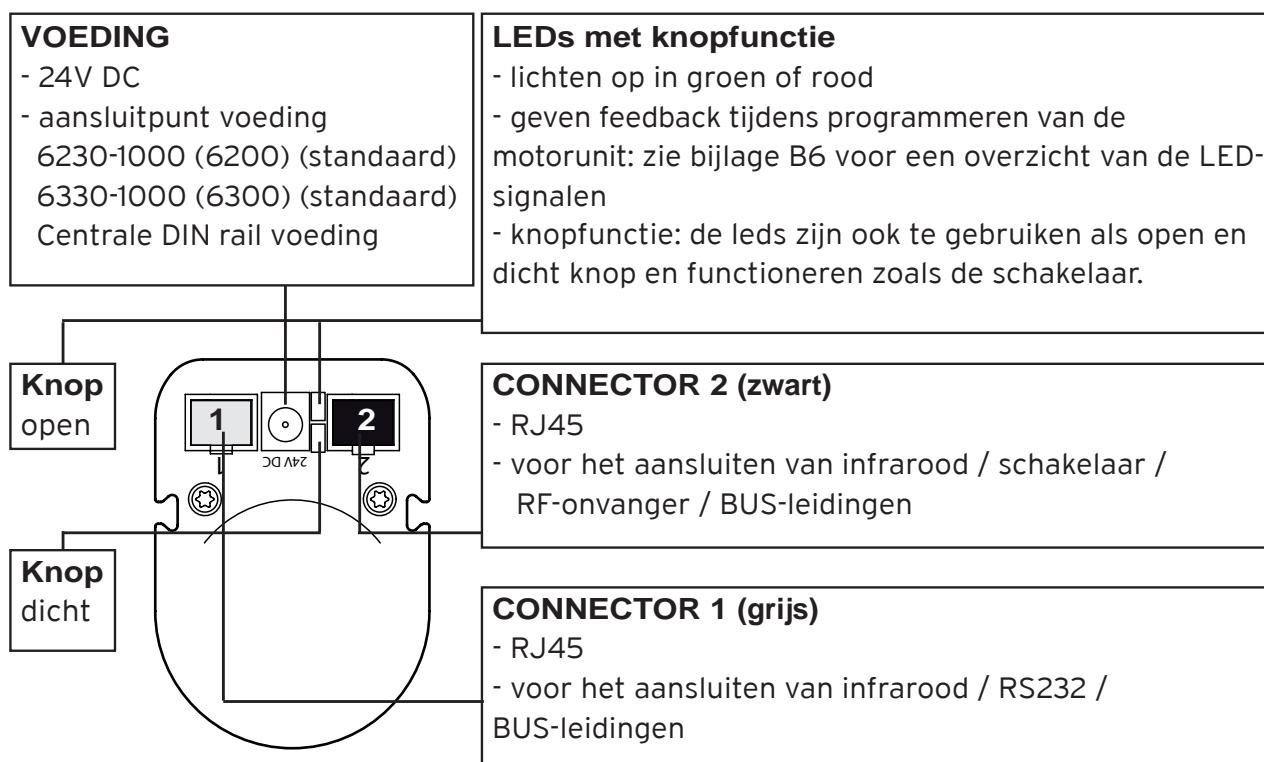
Ingebruikname

Ingebruikname

Voor het ingebuiken van de rail moeten voor *iedere motorunit* onderstaande handelingen in de aangegeven volgorde doorlopen worden. Beide motorunits van een *tandem-systeem** moeten bij het doorlopen van H3 onderling doorgekoppeld zijn en gezien worden als 1 motor:

- 1 - Voorbereiden van de motor unit (blz. 11).
- 2 - Instellen van de gordijn eindposities (H3).
- 3 - In geval van een BUS systeem: Instellen van eindmotoren (H5).

Overzicht componenten onderzijde motorunit



*) Tandem-systeem is een systeem bestaande uit één rail met twee motorunits. Alleen voor 6200.

2 Ingebruikname

Systeemtype herkennen

Voor de verdere handelingen in de handleiding is het belangrijk te weten welk systeem u heeft. Hieronder is te zien waar u uw systeem aan kunt herkennen. De sticker bevindt zich op de motorunit.

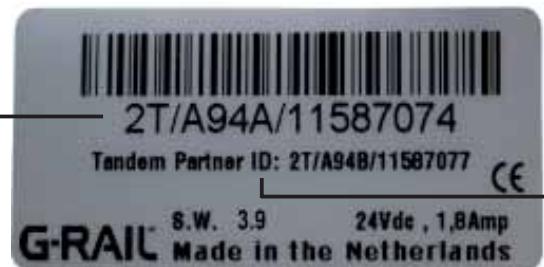
1. systeemtype
20 = 6200
30 = 6300



2. serienummer
3. Curtain ID
(cijfers en letters mogelijk)

Bij een tandemsysteem wordt op de sticker van beide motoren de tekst “**partner ID**” toegevoegd met daarachter de code van de partner motor.

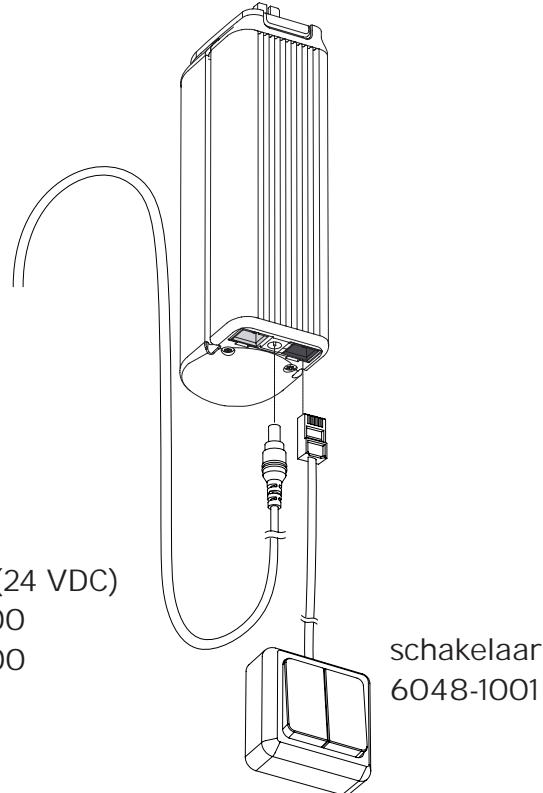
1. systeemtype
2T = 6200T



partner ID
(alleen bij tandem, 6200)

Voorbereiden van een enkele motorunit

Sluit eerst de schakelaar (connector 2, zwart) en daarna de voeding aan op de onderzijde van de motorunit.



*Bent u in het bezit van een infrarood bediening, lees dan voor het aansluiten de infrarood hadleiding.
Bent u in het bezit van een Nice RF bediening, lees dan voor het aansluiten de RF handleiding.*

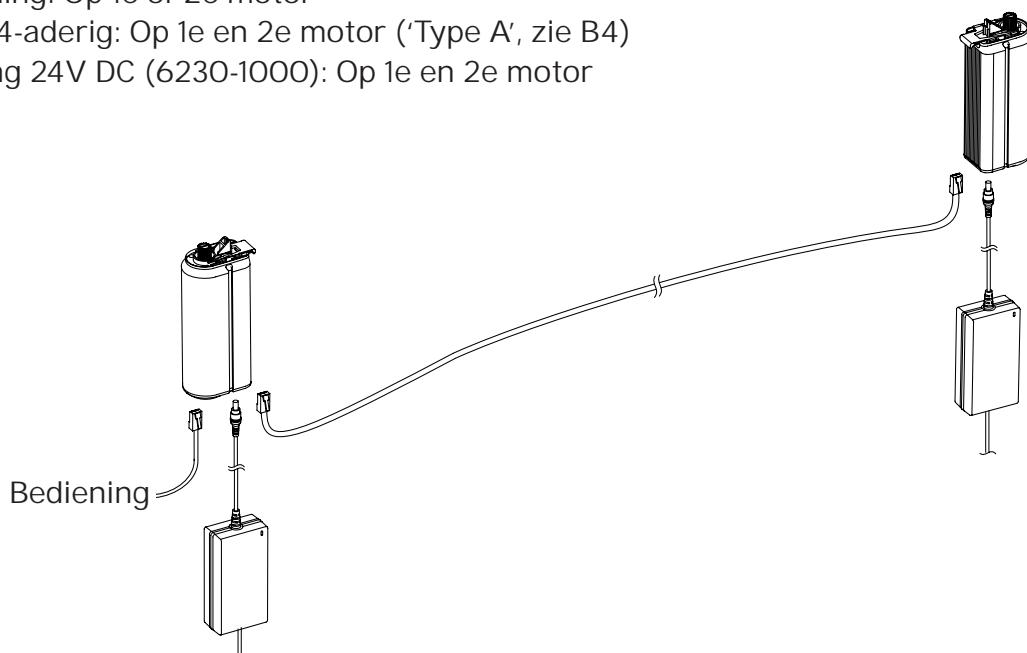
Voorbereiden tandem rail (alleen voor 6200)

Bij een tandemsysteem de volgende aansluitingen maken voordat hoofdstuk 3 doorlopen wordt, de voedingen als laatste aansluiten:

Bediening: Op 1e of 2e motor

Kabel 4-aderig: Op 1e en 2e motor ('Type A', zie B4)

Voeding 24V DC (6230-1000): Op 1e en 2e motor



Gordijnposities instellen

Alleen voor 6200 en 6200-T

Instellen met behulp van de 2-knopsschakelaar of knopjes onderop motorunit



- 1) *Affabriek zijn de eindposities 40 cm uit elkaar voorgeprogrammeerd.*
- 2) *Beschikt u over RF of IR bediening, ga verder met de betreffende handleiding voor de instel- en bedieningsmogelijkheden.*

Wanneer u in het bezit bent van een 6200 of 6200-T systeem (dit kunt u zien aan de eerste twee cijfers van de streepjes code op de motor; deze moeten "20" of "2T" zijn), dient u de eindposities van de motor in te stellen, d.w.z. de 'gordijnen geopend' stand en de 'gordijnen gesloten' stand. Dit hoeft maar eenmalig per motor (systeem).



Zijn deze begin en eindposities eenmaal ingesteld, zal het systeem altijd binnen deze twee grenzen bewegen. De eindposities kunnen tijdens het afstellen 'fijnafgesteld' worden voor een mooi plooïnd gordijnpakket.

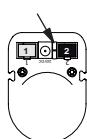


- 1) *Alvorens hiervoor de onderstaande procedure te volgen is het raadzaam eventueel door gekoppelde systemen los te koppelen. Tandemsystemen dienen doorgekoppeld te blijven. De stroomvoorziening van de motor dient aangesloten te zijn.*
- 2) *De motorunit gaat tijdens het programmeren na 1 minuut zonder bediening automatisch uit de programmeerstand: de LED gaat uit en begin weer bij stap 1.*



STAP 1

- Doel:** het systeem voorbereiden voor instellen de gordijnposities.
Doen: haal alle RJ45 stekkers uit de onderzijde van de motorunit en sluit de schakelaar (indien aanwezig) aan op connector 2 aan de onderzijde van de motorunit. De motor moet gevoed zijn via de ronde 24V plug. Zorg m.b.v. de schakelaar of de knopjes onderop de motorunit voor een afstand van 20 cm of meer tussen de voorloper(s) en de railuiteinden.



STAP 2

- Doel:** naar programmeerstand.
Doen: houdt beide knoppen ingedrukt: een groene led onder in de motorunit gaat knipperen, laat pas los als de led ROOD gaat knipperen (na ca. 8 sec.).
Zien: Het systeem beweegt automatisch even dicht en open.



Let op: bij de volgende stap kiest u welke van de twee knoppen in het vervolg de functie 'gordijn sluiten' heeft. Dit kan later nog gewijzigd worden (zie blz 14).

STAP 3

- doel:** de 'gordijnen gesloten' positie bepalen.
Doen: druk op één van beide knoppen en laat deze los wanneer het gordijn de gewenste positie heeft bereikt.

STAP 4

- Doel:** de 'gordijn gesloten' positie fijnafstellen en bevestigen.
Doen: met de twee knoppen kunt u het gordijn nog iets terug zetten of juist nog iets verder zetten, druk beide knoppen kort tegelijk in om de positie te bevestigen.
Zien: het systeem beweegt automatisch een stukje in de 'open' richting.

3 Gordijnposities instellen

STAP 5

- Doel: de 'gordijnen geopend' positie bepalen.
Doen: gebruik nu de andere knop en houdt deze ingedrukt totdat het gordijn de gewenste 'open' positie heeft bereikt.

STAP 6

- Doel: de 'gordijn geopend' positie fijnafstellen en bevestigen.
Doen: met de twee knoppen kunt u het gordijn nog iets terug zetten of juist nog iets verder zetten, druk beide knoppen kort tegelijk in om de positie te bevestigen.
Zien: het systeem beweegt even in de dicht richting en de rode led onderin de motorunit gaat uit.

De posities zijn ingesteld de rail is klaar voor gebruik. Zie hoofdstuk 4 voor de bedieningsmogelijkheden.



- Bij stroomuitval blijven de ingestelde posities in de motorunit bewaard.
- Wordt het systeem bewogen wanneer het spanningsloos is (b.v. tijdens een stroomuitval), dan verliest het zijn referentiepunten en moeten de systeemposities opnieuw ingesteld worden.

Gordijnposities toevoegen/verwijderen

Om gordijnposities van een systeem te wijzigen of toe te voegen, moeten de bovenstaande stappen 1 t/m 6 van 'Gordijnposities instellen' opnieuw doorlopen worden voor het betreffende systeem.

Bedieningsrichting omdraaien

Herhaal "Gordijnposities instellen met de 2-knopsschakelaar of knopjes onderop motorunit", waarbij bij de knoppen andersom gekozen worden.



Bij meerdere, gekoppelde systemen:

Bedenk dat het omwisselen van 'open' en 'close' gevallen heeft voor een eventuele centrale bediening van gekoppelde systemen: bijvoorbeeld een centraal 'close'-commando heeft dan tot gevolg het systeem juist zal openen.

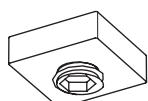
Gordijnposities instellen

Alleen voor 6300

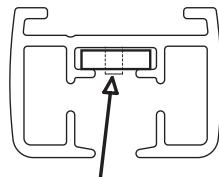
Eindposities van de gordijnpakketten instellen

De eindposities van het gordijn bij de 6300 worden ingesteld met behulp van eindstops 6002.

De eindposities kunnen aangepast worden door de 6002 te verplaatsen in de rail en ze weer goed vast te zetten op de gewenste positie. Hiervoor is de meegeleverde inbussleutel no. 2 nodig.



6002



6002

Bedieningsrichting omdraaien



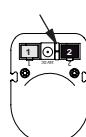
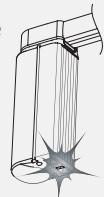
Verwijder bij een reeds doorgekoppeld systeem eerst alle stekkers uit de motorunit.

De motorunit gaat tijdens het programmeren na 1 minuut zonder bediening automatisch uit de programmeerstand: de led gaat uit, begin weer bij stap 1.



STAP 1

- Doel: naar programmeerstand.
Doen: houdt beide knoppen ingedrukt: een groene led onder in de motorunit gaat knipperen, laat pas los als de led ROOD gaat knipperen (na ca. 8 sec.).



STAP 2

- Doen: druk kort op de gewenste knop voor 'gordijnen sluiten'.
Zien: Het systeem sluit ter bevestiging en de led gaat uit.

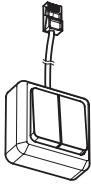


Bij meerdere, gekoppelde systemen:

Bedenk dat het omwisselen van 'open' en 'close' gevolgen heeft voor een eventuele centrale bediening van gekoppelde systemen: bijvoorbeeld een centraal 'close'-commando heeft dan tot gevolg het systeem juist zal openen.

Bedienen

Bedienen met de 2-knopschakelaar of knopjes onderop motorunit



knopfuncties:

- knop langer ingedrukt houden (langer dan 1,2 sec.): systeem loopt totdat de knop losgelaten wordt.
- knop kort indrukken (korter dan 1,2 sec.): systeem loopt tot aan eindpositie of tot dat de knop nog een keer kort wordt ingedrukt.



Zie eventueel ook: **“Omwisselen knopfuncties voor openen en sluiten”** in hoofdstuk 3.



Beschikt u over RF of IR zie dan betreffende handleiding voor de bedieningsmogelijkheden.

Systemen doorkoppelen

Werking doorkoppelen

Het doorkoppelen van systemen wordt ook wel CAN-BUS systeem genoemd. Hierbij is het mogelijk om meerdere systemen door middel van een datakabel parallel op elkaar aan te sluiten. De systemen kunnen dan digitaal met elkaar communiceren, waardoor het mogelijk is om iedere motor vanaf iedere gewenste plaats op de CAN-BUS te bedienen. Ook is het hierdoor mogelijk om meerdere systemen gelijktijdig te bedienen, dus in groepen. Het programmeren van deze groepen kan eenvoudig met de G-Rail IR afstandsbediening door een groep systemen op hetzelfde IR kanaal te laten reageren.

Voorwaarden doorkoppelen

Omdat er digitale communicatie plaats vind tussen de systemen, moet de CAN-BUS aan bepaalde voorwaarden voldoen:

- > Op een CAN-BUS systeem kunnen maximaal 32 systemen worden aangesloten met een gezamenlijke kabellengte van 100 meter.
- > Moeten er meerdere systemen worden aangesloten of langere kabels dan moet er gebruik worden gemaakt van zogenaamde Repeaters.

Op deze manier is het theoretisch mogelijk om een CAN-BUS systeem te maken met meer dan 100 systemen met evenzoveel bedieningen.

- > Om het CAN-BUS systeem goed te laten werken is het noodzakelijk om de juiste kabel te gebruiken en om altijd de eerste en de laatste motor als eindmotor te programmeren.

Aantal systemen

Maximum aantal systemen dat gekoppeld en bediend kan worden via de CAN-BUS is 32. Van de 32 systemen mogen er maximaal 5 een tandemsysteem zijn. Ook wanneer een repeater wordt gebruikt.

Lengte kabels

De maximale **totale** lengte van de kabels die de CAN-BUS vormen bedraagt 100m. De motorunits worden middels een 4-adrig data-kabel (6034-AC2) onderling doorverbonden (bedradingstype A, bijlage B4)

Repeaters

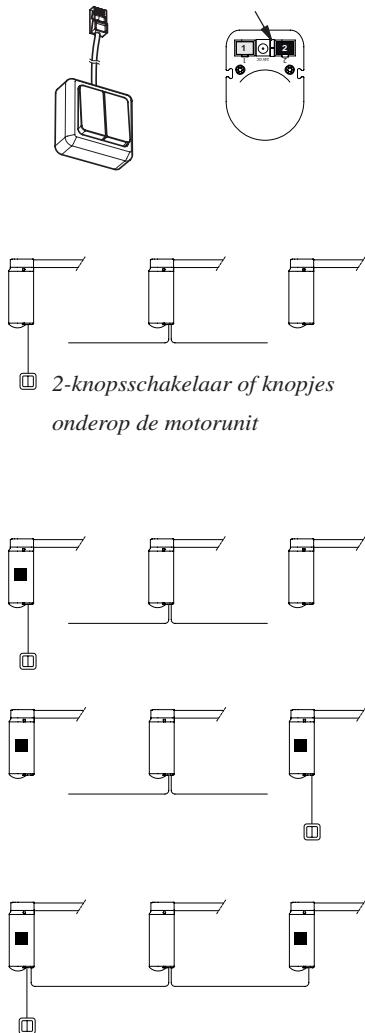
Door toepassen van repeaters kan deze maximale kabellengte en het aantal systemen vergroot worden.

Eindsystemen

Bij het doorkoppelen van motoren moeten de eerste en de laatste motor als eindmotor worden ingesteld. De standaard instelling bij de individuele motor 6200 en 6300 gaat uit van een uitgeschakelde eindmotor. Voor 6200 tandem motoren is bij beide motoren de eindmotor-instelling ingeschakeld. Met de G-Rail IR afstandsbediening, RF afstandsbediening of schakelaar kan de eindmotor worden ingesteld of gewist (zie volgende paragraaf).

5 Systemen doorkoppelen

Instellen en wissen van eindsystemen (2-knopsschakelaar of knopjes onderop motorunit)



STAP 1

Doel: de motorunit voorbereiden voor instellen/wissen als eindmotor.

Doen: haal alle RJ45 stekkers uit de onderzijde van de motorunit, de ronde 24V plug moet blijven zitten, en plaats een schakelaar in de connector 2 (zwart) aan de onderzijde van de motorunit.

STAP 2

Doel: naar de speciale programmeerstand.

Doen: druk beide knoppen van de schakelaar in totdat de led onderin de motor unit na 20 sec. (!) afwisselend groen/rood knippert en laat dan de knop los.

Door nu op de knop voor **open** te drukken wordt de motor als eindmotor (■) ingesteld. De led gaat 2 sec. groen branden.

[Door op de knop voor **dicht** te drukken zal de eind motor worden gewist. De led gaat 2 sec. rood branden.]

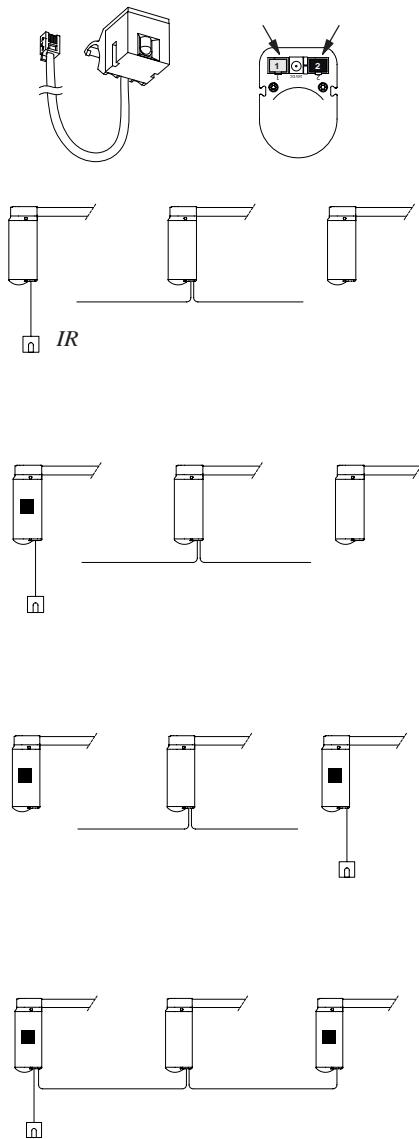
STAP 3

Doel: programmering bevestigen.

Doen: Als de eindmotor is ingesteld (of gewist) druk dan kort beide knoppen in om de programmering te bevestigen. Haal vervolgens de 24V plug uit de motor en plaats deze daarna weer terug om de weerstand daadwerkelijk te activeren.

Herhaal bovenstaande stappen voor de andere eindmotor. Sluit tenslotte de buskabels weer aan.

Instellen en wissen van eindsystemen (Infrarood afstandsbediening)



STAP 1

Doel: de motorunit voorbereiden voor instellen/wissen als eindmotor.

Doen: haal alle RJ45 stekkers uit de onderzijde van de motorunit, de ronde 24V plug moet blijven zitten, en plaats een infrarood ontvanger in de vrije connectors 1 of 2 aan de onderzijde van de motorunit.

STAP 2

Doel: naar de speciale programmeerstand.

Doen: richt de afstandsbediening op de infrarood ontvanger en druk op knop **P** totdat de led onderin de motorunit na 20 sec. (!) afwisselend groen/rood knippert en laat dan de knop los.

Door nu op de knop **OPEN** te drukken van een reeds ingesteld IR kanaal wordt de motor als eindmotor (■) ingesteld. De led gaat 2 sec. groen branden.

[Door op de knop **CLOSE** te drukken zal de eind motor worden gewist. De led gaat 2 sec. rood branden.]

STAP 3

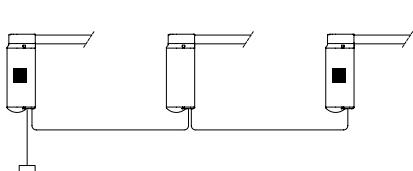
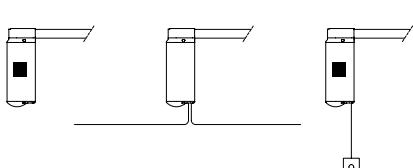
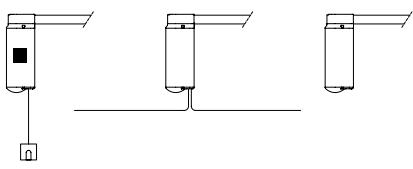
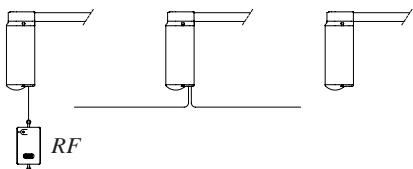
Doel: programmering bevestigen.

Doen: Als de eindmotor is ingesteld (of gewist) druk dan kort op de **P** knop om de programmering te bevestigen. Haal vervolgens de 24V plug uit de motor en plaats deze daarna weer terug om de weerstand daadwerkelijk te activeren.

Herhaal bovenstaande stappen voor de andere eindmotor. Sluit tenslotte de buskabels weer aan.

5 Systemen doorkoppelen

Instellen en wissen van eindsystemen (RF afstandsbediening)



STAP 1

Doel: de motorunit voorbereiden voor instellen/wissen als eindmotor.

Doen: haal alle RJ45 stekkers uit de onderzijde van de motorunit, de ronde 24V plug moet blijven zitten, en plaats een RF ontvanger in connector 2 (zwart) aan de onderzijde van de motorunit.

STAP 2

Doel: naar de speciale programmeerstand.

Doen: druk op de **STOP** knop totdat de led onderin de motorunit na 20 sec. (!) afwisselend groen/rood knippert en laat dan de knop los.

Door nu op de knop voor **OPEN** te drukken van een reeds ingesteld RF kanaal wordt de motor als eindmotor (■) ingesteld. De led gaat 2 sec. groen branden.

[Door op de knop voor **CLOSE** te drukken zal de eind motor worden gewist. De led gaat 2 sec. rood branden.]

STAP 3

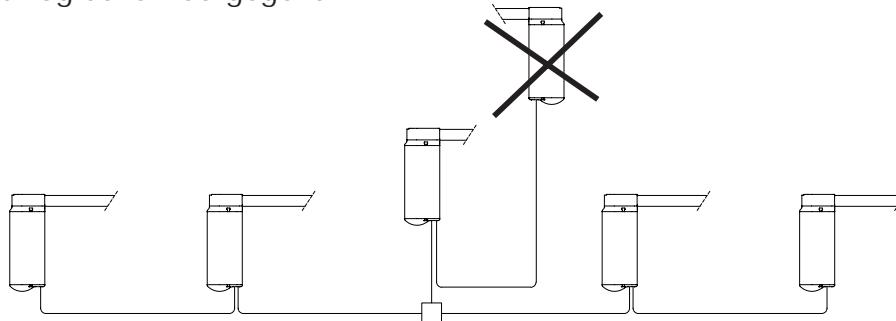
Doel: programmering bevestigen.

Doen: Als de eindmotor is ingesteld (of gewist) druk dan kort op de STOP knop om de programmering te bevestigen. Haal vervolgens de 24V plug uit de motor en plaats deze daarna weer terug om de weerstand daadwerkelijk te activeren.

Herhaal bovenstaande stappen voor de andere eindmotor.
Sluit tenslotte de buskabels weer aan.

Aftakking BUS-systeem

De kabellengte van de aftakking mag na de splitter niet meer dan 2,5 m bedragen. Voor een aftakking geldt verder dat er niet meer dan 1 motor aangesloten mag worden: In onderstaande afbeelding is dat nog eens weergegeven.

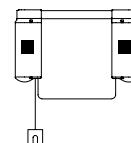


Tandem systemen in een BUS-systeem (alleen voor 6200)

Een stel tandemmotoren wordt standaard geleverd met eindmotor-instelling **ingeschakeld** bij beide motoren.

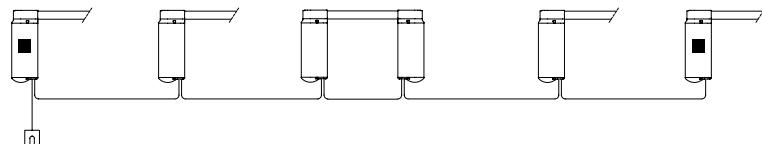
Wanneer een tandemsysteem in de BUS wordt opgenomen, moeten deze eindmotor-instellingen gewist worden (zie boven). Daartoe moet de verbindende buskabel ontkoppeld zijn.

Tandem standaard levering,
eindmotoren ingesteld:



Tandem in een BUS:

Eindmotoren bij eerste
en laatste motorunit v.d. BUS
ingesteld, bij tandem opgeheven.



Bedieningsmogelijkheden met BUS-systemen

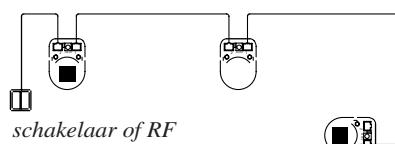
Door gekoppelde systemen kunnen op verschillende manieren bediend worden.

- 1: met schakelaar of knopjes onderop de motorunit.
- 2: met radio frequent (is gelijk aan schakelaar).
- 3: met infrarood (meest uitgebreid).

1 - 2: Doorgekoppeld m.b.v. schakelaar of radio frequent

In dit voorbeeld zijn 3 gordijnrailsystemen met elkaar doorverbonden binnen een groep.

Een BUS systeem ziet geen verschil tussen een schakelaar of een RF ontvanger. Alle gordijnrailsystemen binnen het BUS systeem zullen gelijktijdig op de schakelaar of RF ontvanger reageren. Wanneer er meerdere groepen gemaakt moeten worden dient elke groep een eigen schakelaar of RF ontvanger te hebben waarbij de groepen onderling niet doorgekoppeld zijn. Elke groep moet gezien worden als een zelfstandig werkend BUS systeem.

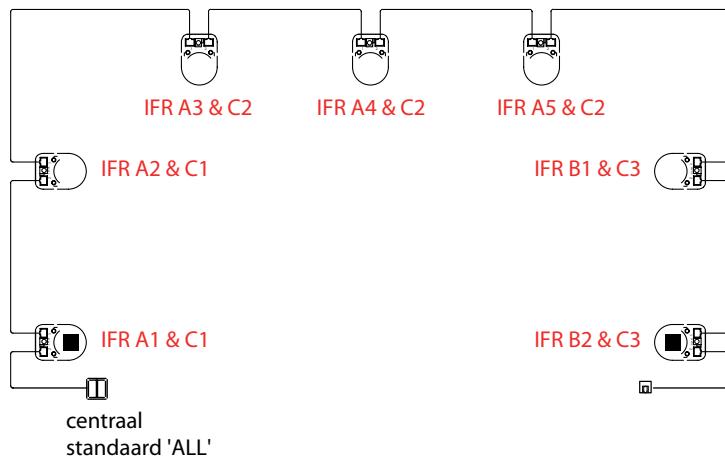


5 Systemen doorkoppelen

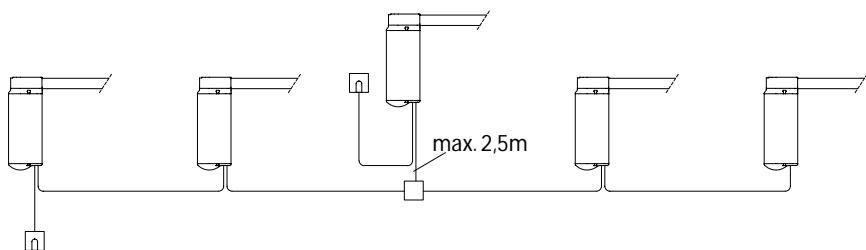
3: Doorgekoppeld m.b.v. infrarood.

In dit voorbeeld zijn 7 gordijnrailsystemen met elkaar doorverbonden en in 3 groepen ingedeeld. Eén groep reagerend op infrarood-kanaal C1, een groep op C2 en een groep op C3. Elk systeem heeft daarnaast ook een eigen infrarood kanaal (A1 t/m A5, B1 en B2). Deze situatie kan geheel ingesteld worden volgens de stappen in de infrarood handleiding.

Er is maar 1 IR ontvanger nodig om alle rails zowel individueel als groepsgewijs te bedienen. De schakelaar in dit voorbeeld werkt standaard als bediening voor 'all', d.w.z. dat alle aangesloten systemen reageren ongeacht hun ingestelde infrarood kanaal.



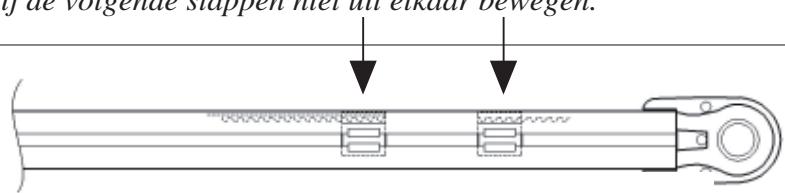
Bij systemen die zich voor grote gevels of in grote ruimtes bevinden kan het handig zijn op meerdere plaatsen in de ruimte een infrarood ontvanger (6040-2100) te plaatsen (bereik van de IR afstandsbediening 6040-1100 is ca. 15 m, afhankelijk van de omstandigheden).



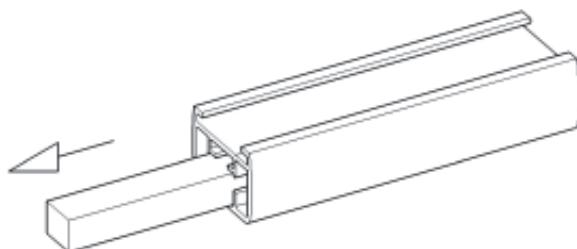
Een extra infrarood ontvanger kan op elk punt in de BUS ingevoegd worden. De ontvanger dient dan in een vrije connector van de motorunit geplaatst te worden. Wanneer beide connectoren (1 & 2) onderin de motorunit bezet zijn, moet er een vrijgemaakt worden door middel van een splitter (6032-RJ45-S3, met connectoraansluiting volgens type A in bijlage B4).



Let erop dat deze onderdelen bij de volgende stappen niet uit elkaar bewegen.

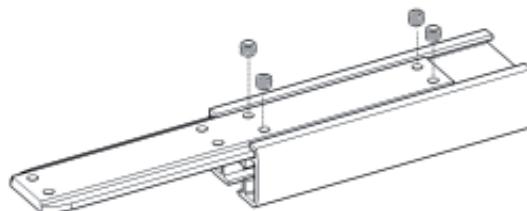


1. Verwijder de transportstrip.



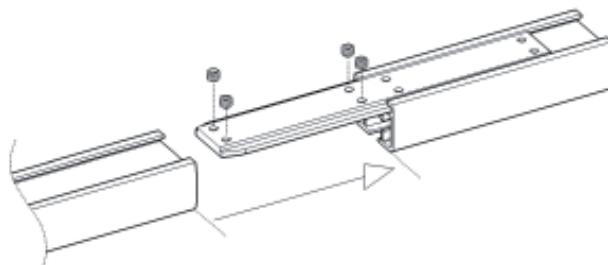
2. Plaats railverbinder in railuiteinde.

De inbus schroeven niet te strak aandraaien, hierdoor kan het binnenkanaal van de rail vervormen.

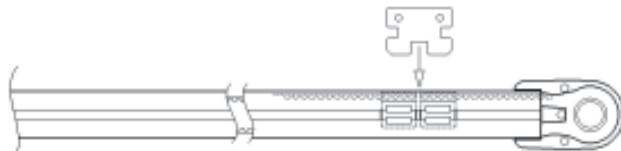


3. Verbind de andere rail.

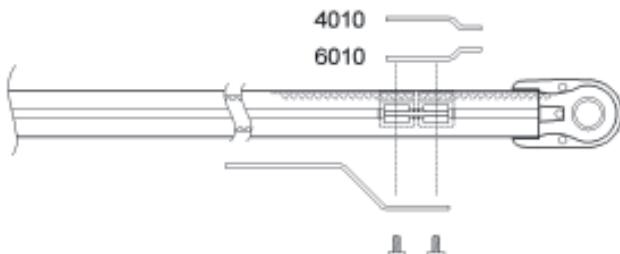
De inbus schroeven niet te strak aandraaien, hierdoor kan het binnenkanaal van de rail vervormen.



4. Verbind de voorloper-elementen met de U-vormige beugel.

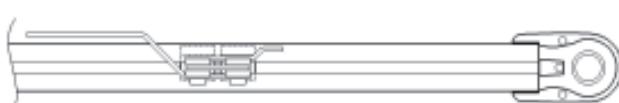


5. Plaats de overlapbeugel.



6. Om te testen moet vóór het ophangen van de rail eerst met de motor het systeem getest worden, om te kijken of het systeem naar behoren functioneert.

7. Monteer de rail en stel deze af.
(H 2 - 4)



B2 PRS-systeem

Pilot Release System

Ontkoppelbare voorloper systeem, dat in nood gevallen, stroomuitval en/of onbekendheid gordijnbediening met de hand mogelijk maakt. Voor 6200, 6200-T en 6300.

Maximaal gordijngewicht aan de metalen beugel: 0,5 kg.

gordijn hoogte	gewicht
3 m	500 gr/m ²
4 m	400 gr/m ²
5,5 m	300 gr/m ²

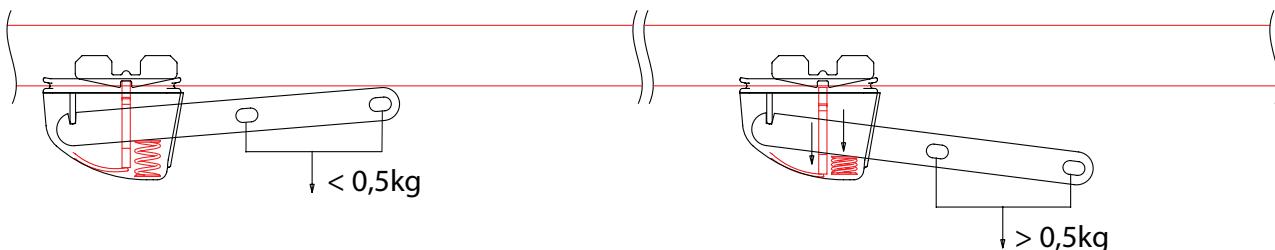
Richtwaarden voor gordijngewicht bij verschillende gordijnhoogten.

Minimale ophanghoogte: 2,5 m.

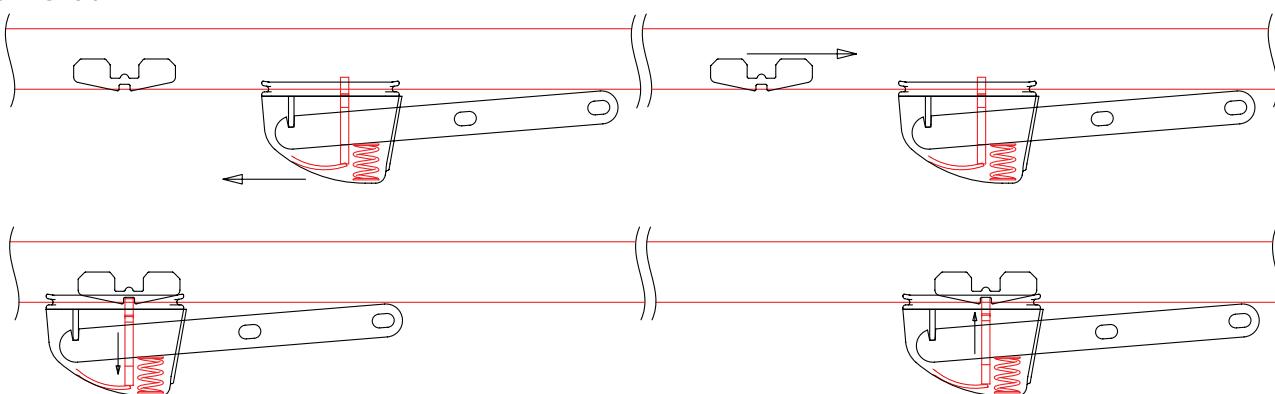
Voor specificaties van de voorloper PRS zie H1 blz. 7.

Werking

Ontkoppelen: aan de PRS beugel mag een gewicht hangen van max. 0,5 kg. Wanneer dit gewicht groter is dan gaat het systeem vanzelf ontkoppelen en functioneert het systeem niet meer. Om het systeem te ontkoppelen is er een kracht nodig die groter is dan 1,5 kg. Het systeem kan in de open en closerichting ontkoppeld worden. Bij middensluiting kan ook 1 gordijnpakket ontkoppeld worden.



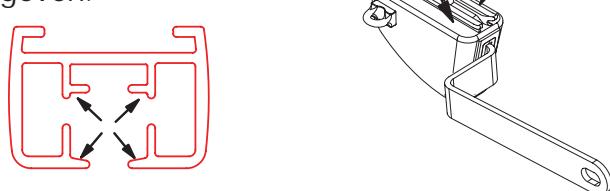
Bediening: Wanneer het systeem ontkoppeld is kan het met de hand of elektrisch weer aangekoppeld worden. De linker afbeelding laat zien hoe het systeem met de hand weer aangekoppeld wordt. De rechter afbeelding laat zien hoe het systeem weer elektrisch aangekoppeld wordt.

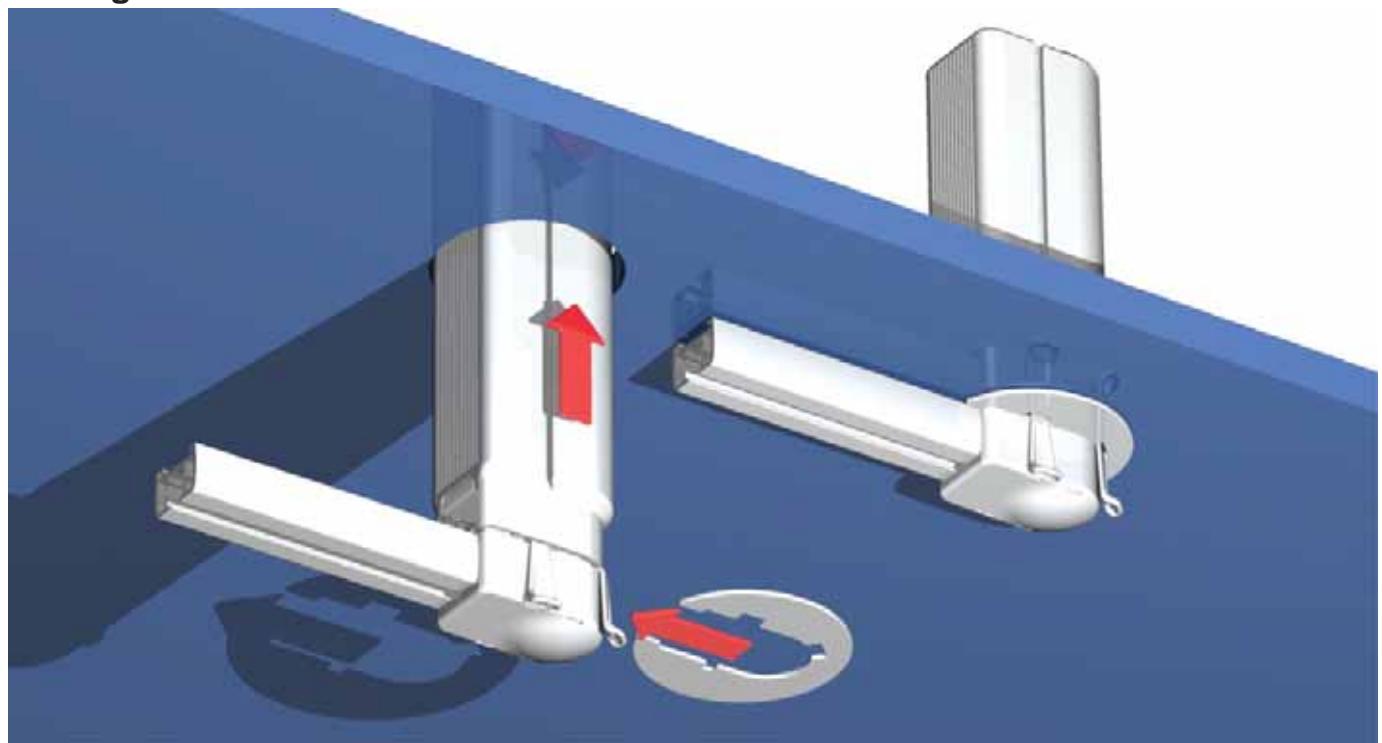


Siliconiseren

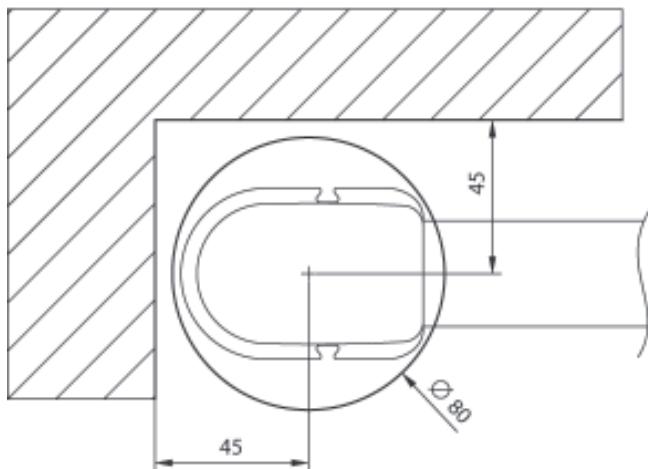
Rail en de PRS behuizing siliconiseren als aangegeven.

Zie ook bijlage B7.

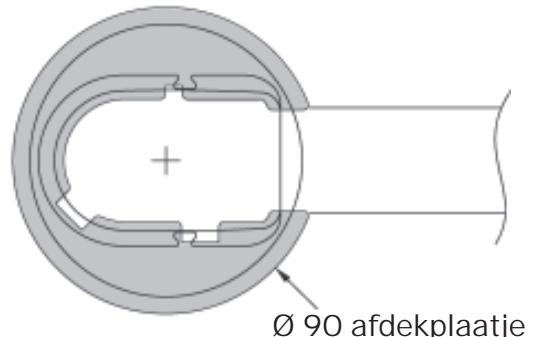
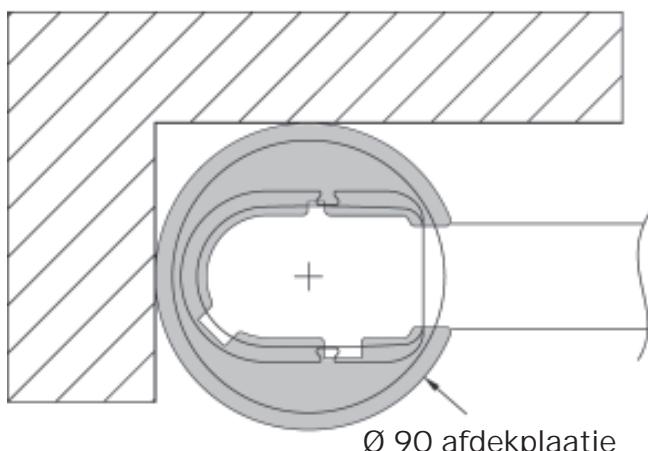
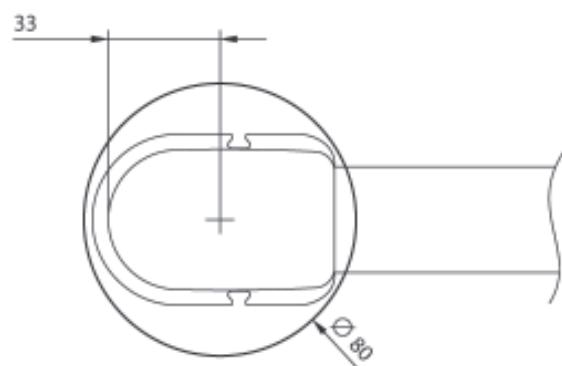


Montage instructie**Belangrijke maten**

Plafondopening t.o.v. de wand



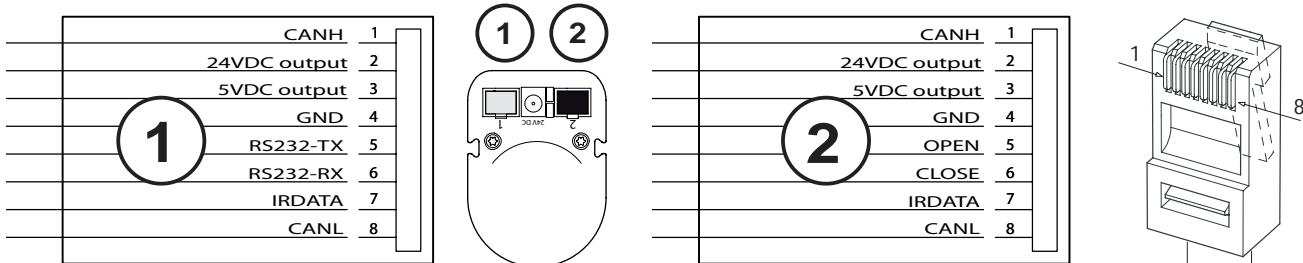
Plafondopening t.o.v. pouli



B4 Connectoraansluiting

Pin-definitie

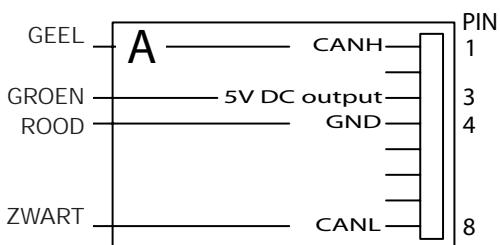
Overzicht van alle functies van de aansluitingen van een 8 polige RJ45 connector.
Pin-nummering als aangegeven in onderstaande afbeelding:



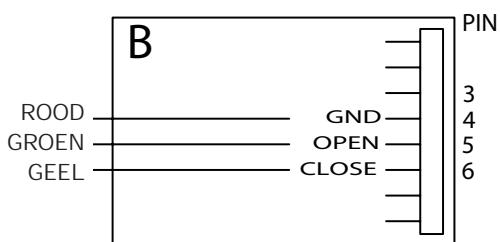
De G-Rail motoren mogen in geen geval met een 6 of 8-aderige kabel doorgekoppeld of aangesloten worden.

Bedradingstypen RJ45

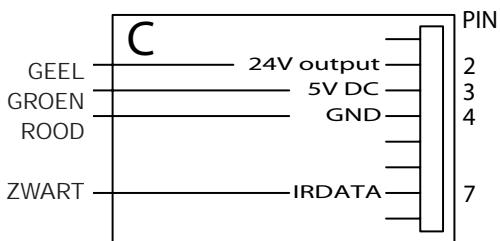
Bedrading met 4-aderige kabel [norm FCC-68 met adermaat 7/0,16 mm (26 AWG)].
(pin-nummering als in afbeelding hierboven)



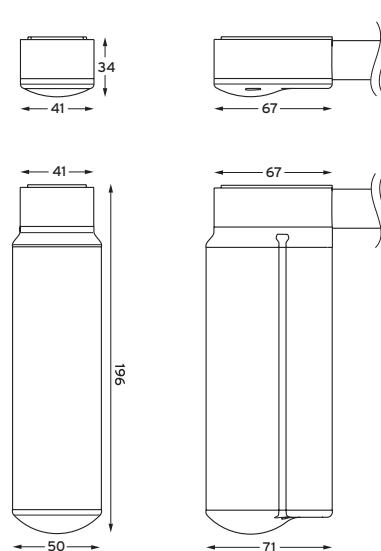
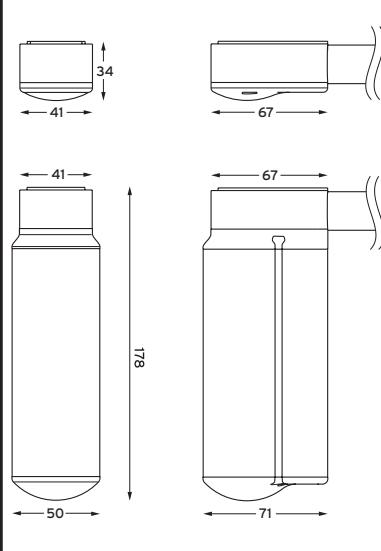
Type A:
Bedrading voor BUS-connector.



Type B:
Bedrading voor connector van schakelcomponenten en externe DOMOTICA systemen.

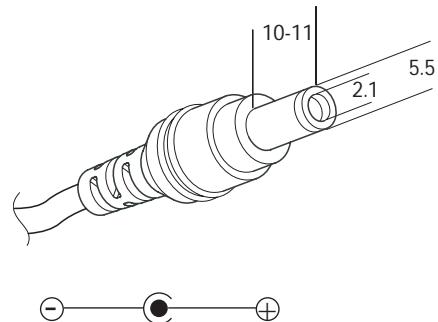


Type C:
Bedrading voor infrarood ontvanger.
(bij inkorten van 6040-2100)

	6200 / 6200-T (tandem)	6300
		
max. gordijn gewicht	60 kg / 100 kg	40 kg
voltage	24VDC	24VDC
ampèrage	1,8 A max.	0,8 A max.
vermogen	43 W	20 W
bedrijfs temp.	10 < 80 °C	10 < 80 °C

	6230-1000-EU*	6330-1000-EU*
geschikt voor	6200	6300
input		
voltage	100-240 VDC	100-240 VDC
ampèrage	1,5 A	0,7 A
frequentie	50-60 Hz	50-60 Hz
output		
voltage	24V	24V
ampèrage	2,1 A	1,0 A
bedrijfs temp.	10 < 40 °C	10 < 40 °C

* stekkers verkrijgbaar als EU, UK en US.



Voedingen voor 6200, 6300
DC output connector:
2.1 x 5.5 x 10-11 mm
Coaxial power plug
Center positive standaard

B6 Wat te doen bij ...

Ledsignalen

Normaal gaat een ledsignaal na 1 minuut vanzelf uit, een storingssignaal gaat niet vanzelf uit.

1* led knippert groen = programmeerstand infrarood-kanalen, zie handleiding IR.

2* led knippert rood = programmeerstand eind positie en/of bedieningsrichting, zie handleiding IR.

3* led knippert rood/groen = programmeerstand eindmotoren, zie H5.

4* led knippert iedere 5 sec. groen = timer ingesteld, zie handleiding IR.

5* led brand rood = BUS storing.

Het systeem stroomloos maken, of BUS-kabels nakijken, repareren en opnieuw aansluiten, of BUS-kabel opnieuw aansluiten en een keer bedienen.

6* led knippert snel rood = besturing storing.

Bij hoge belasting van het systeem, systeem loopt mogelijk tegen rail, plafond, muur, gordijnkast of het systeem is slecht gesiliconiseerd. Maak het systeem stroomloos. Indien de led dan nog niet uit is programmeer dan in geval van 6200 opnieuw de eindposities.

Storing

1* Na het monteren en aansluiten van de rail reageert deze niet op de afstandsbediening.

Er moet eerst een infrarood-kanaal geprogrammeerd worden (zie handleiding IR).

2* Het systeem beweegt maar een kort stuk (~40cm).

Er moeten eerst eindpostities geprogrammeerd worden (zie H3) (alleen 6200).

3* Het systeem beweegt helemaal niet meer.

A: controleer of de voeding nog aanwezig is.

B: controleer of de schakelaar niet defect is en/of de stekker goed in de motor zit.

C: controleer batterijen van de afstandsbediening en de stekker van de infrarood ontvanger.

D: controleer of de led onder in de motor snel rood knippert.

Wanneer de led snel rood knippert dan is er een besturingsstoring opgetreden en dient u het systeem opnieuw te programmeren (zie H3).

E: is het systeem doorverbonden met andere systemen, controleer dan de BUS-kabels.

4* Het systeem reageert niet op korte puls.

A: controleer of het systeem op continue bediening wel functioneert.

B: wanneer het systeem op continue bediening slechts 5 sec langzaam loopt, controleer dan of de led onder in de motor snel rood knippert.

Wanneer de led snel rood knippert dan is er een besturingsstoring opgetreden en dient u het systeem opnieuw te programmeren (zie H3).

5* Het systeem beweegt slechts 5 sec.

Controleer of de led onder in de motor snel rood knippert.

Wanneer de led snel rood knippert dan is er een besturingsstoring opgetreden en dient u het systeem opnieuw te programmeren (zie H3).

6* Bij doorgekoppelde systemen functioneert alleen het systeem met de schakelaar of Infrarood ontvanger.

Controleer of de led in de motor die functioneert rood brandt.

Wanneer dit het geval is dan is de BUS-kabel defect.

7* Een systeem is aangesloten op een domotica systeem en functioneert niet meer.

Controleer of het systeem functioneert met een standaard schakelaar, infrarood ontvanger of knoppen onderop de motorunit. Is dit niet het geval kijk dan naar storing 2, 3, 4 of 5.

8* Systeem beweegt verkeerd om in de programmeerstand eindpositie.

De rail is verkeerd om geassembleerd. Dit heeft geen nadelige gevolgen voor het systeem. Er moet nu bij elke stap in de handleiding voor “open“ “close“ gelezen worden en voor “close“ “open“.

Algemeen

1 x per jaar siliconeren

- loopvlak rail
- de pouli's

motorzijde: motorunit verwijderen

retourzijde: pouli-deksel tijdelijk verwijderen (los te klikken vanaf ronde zijde)

- voorlopers bij de overlapbeugel

> G-Rail siliconenspray:

bestel no. 1251-250



Gebruik de spray met mate anders kan de spray gaan lekken en op de gordijnstof terrecht komen. Hierdoor kan het gordijn vies worden of beschadigen. Bovendien kunnen door een teveel aan siliconenolie de prestaties van het systeem negatief beïnvloed worden of er kan schade aan het systeem onstaan.

1 Fixing

Exploded view 6300, 6200 and 6200-tandem	1
Fixing rules	2
Ceiling fixing with fixing clamps 6050	3
Ceiling fixing with supports 6055-1000	3
Wall fixing with synthetic wall support 6051	4
Wall fixing with adjustable bracket 6057	4
Recessed fixing with special profile nut 6055-2000	4
Placing pulley hook	5
Placing the motor-unit	5
Hanging curtains	6
Glider	6
Pilot runner specifications	7

2 Preparation

Taking into use	9
Overview of components in the underside of the motor-unit	9
System identification	10
Preparing a stand-alone motor-unit	11
Preparing a Tandem system	11

3 Setting curtain positions

6200 & 6200-T	13
Setting curtain positions with the 2-button switch or buttons on underside of the motor-unit	13
Adding/removing curtain positions	14
Changing button functions for opening and closing	14
6300	15
Determining end-positions	15
Changing button functions for opening and closing	15

4 Operation

Operation with 2-button switch or buttons on underside of the motor-unit	17
---------------------------------------------------------------------------------	----

5 Connecting multiple systems	19
How a BUS works	19
BUS conditions	19
Set and change 'end' systems (2 button switch or buttons on underside of the motor-unit)	20
Set and change 'end' systems (infrared)	21
Set and change 'end' systems (Radio frequency)	22
Split BUS-system	23
Tandem systems in a BUS-system (6200)	23
Standard BUS possibilities with the G-Rail-CAN BUS	23
B1 Re-assemble split rail	25
B2 PRS	26
B3 Motor-UP	27
B4 Connector wiring	28
B5 Technical specifications	29
B6 What if ...	30
B7 Maintenance	31

Exploded view 6300, 6200 and 6200-tandem

Diagram below shows an example of a Goelst 6200, 6200-tandem and 6300 system featuring the various component parts used.

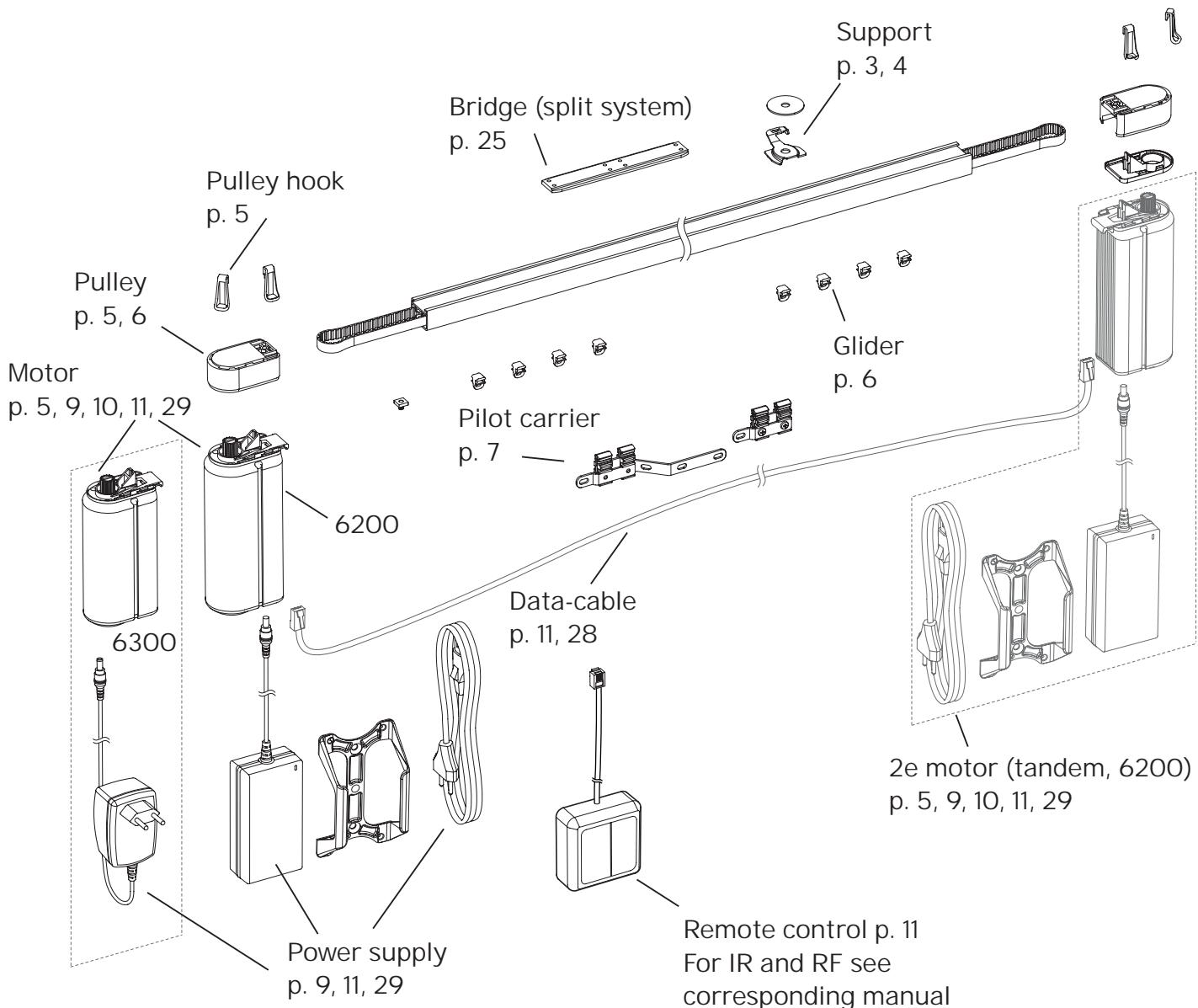
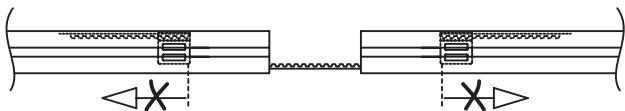


Image can differ from the actual model shown.

1 Fixing



*Attention - If the system is supplied split e.g. for transportation - do not move the elements sideways as indicated
See chapter B1 for re-assembly.*



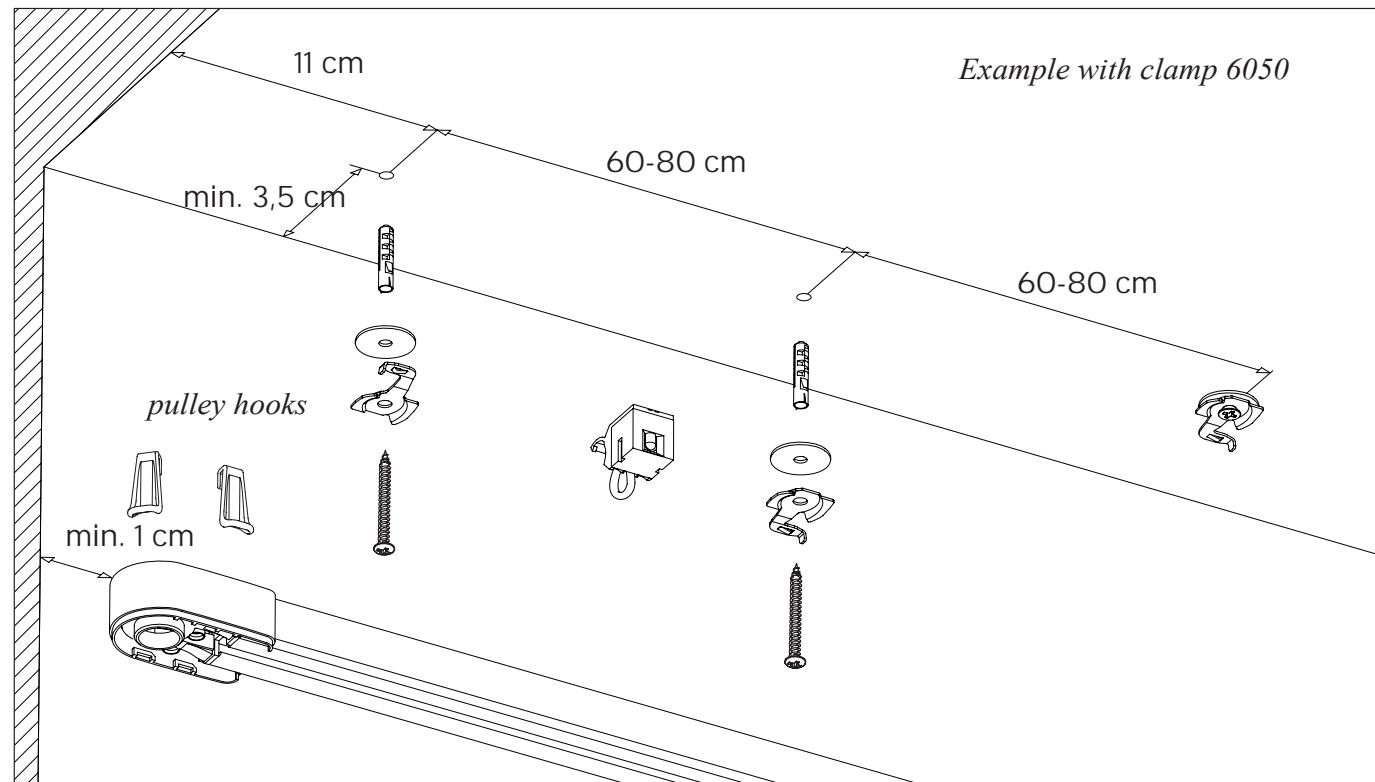
Attention - If the system is supplied with the 'motor-up option'. See chapter B3.

Fixing rules

Below shown some rules for installing the rail.

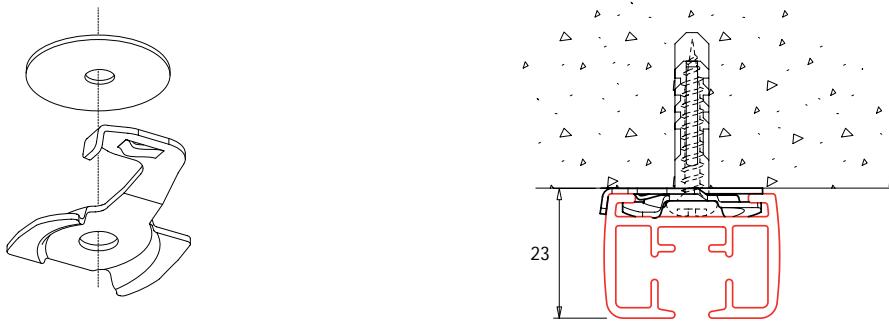
- Measuring:

- 1 - First and last bracket must be 11 cm from the end wall in connection with space for the notched plate and curtain material to maintain space for the pulley.
 - 2 - For the distance of the centre of the rail see corresponding support (p. 3, 4)
 - 3 - Bracket fixing centres 60 - 80 cm
 - 4 - With heavy curtains, place an extra bracket on each side where the curtain stacks (not supplied as standard)
 - 5 - The pulley needs at least 1 cm space at the side of the motor.
 - 6 - With 'up-motor' installations, the bracket fixing point must be at least 45 mm from the wall (B.3).
- Placing brackets (p. 3, 4).
- Placing pulley hooks (p. 5).
- If ordered, placing IR-receiver.
- Placing rail (p. 5).



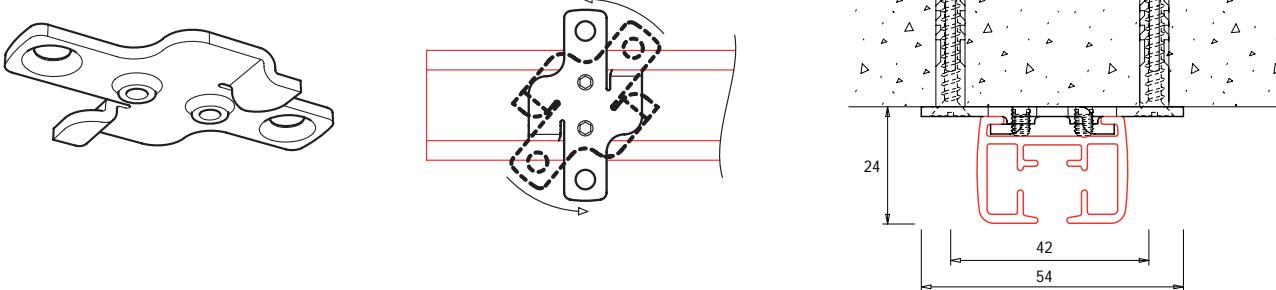
Ceiling fixing with fixing clamps 6050

Ceiling clamps 6050 are suitable for a maximum total curtain weight of <25 kg, <10 kg / bracket, otherwise, use 6055-1000 ceiling supports. Fasten each clamp with a (round head) screw. The first clamp must be at least 3,5 cm from and parallel to any adjacent wall, this allows the clamp to rotate. Generally, the brackets are placed every 60 cm. For heavier curtains (with lining material or blackout fabric), place an extra bracket on each side where a curtain is to be hung. This bracket is not suitable to re-align twisting (distortion) in the rail.



Ceiling fixing with supports 6055-1000

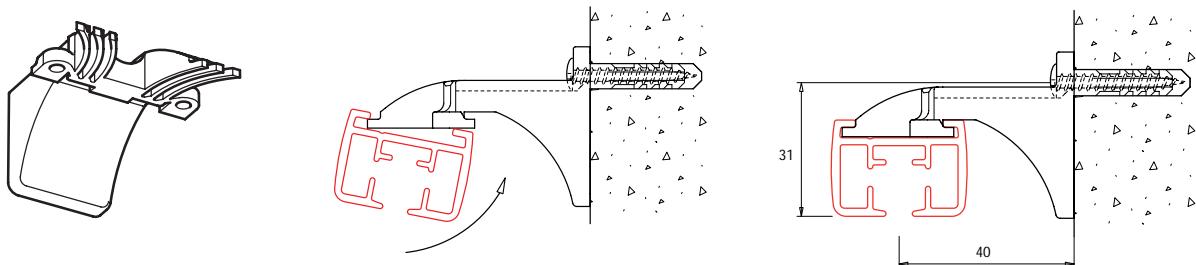
This support is suitable for a total curtain weight of 100 kg (max. 30 kg per bracket). The supports should be placed every 60-80 cm. For heavier curtains (with lining material or blackout fabric), place an extra support on each position (end) where the curtain stacks. Fasten each support with two (countersunk) screws (4,2 cm centre to centre distance). This bracket is suitable to re-align twisting (distortion) in the rail.



1 Fixing

Wall fixing with synthetic wall support 6051

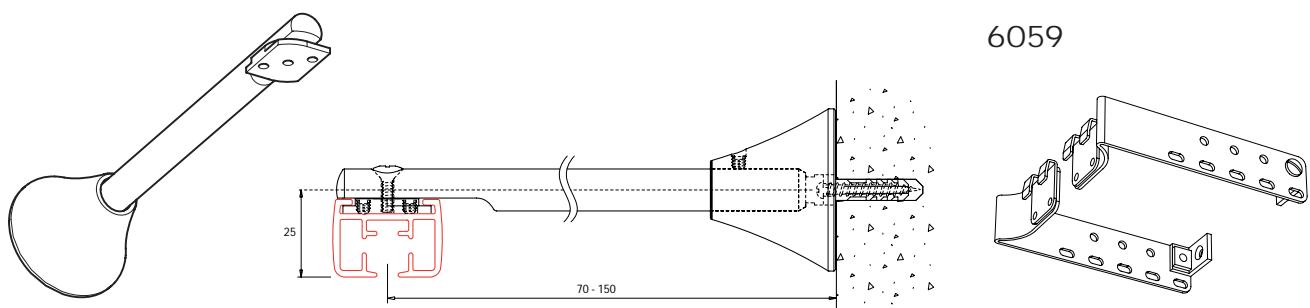
Secure this support on the wall, with one (round head) screw in the upper fixing hole. The max. weight per support is 10 kg. Clip the rail onto the support as shown in the diagram. Once installed, the centre of the rail will be 4 cm from the rear wall with the screw hardly visible.



Wall fixing with adjustable bracket 6057

Wall bracket 6057 is used for wall mounting and consists of a boss and adjustable bar with a profile insert nut. The max. weight per support is 10 kg. This nut is fastened in the top of the rail. The support boss is fastened with a single (round head) screw.

The pin can be reduced (once) from 15 cm to a minimum of 7 cm. Wall bracket 6057 can be combined with the 6059 special return set, for a very compact return.



Recessed fixing with special profile nut 6055-2000

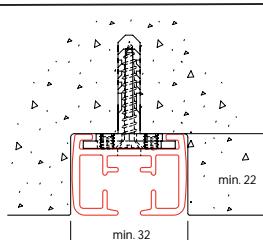
G-Rail 6200 rail can be recessed fixed into the ceiling. The rail must be pre-drilled by Goelst / G-Rail for this purpose. For recessed fixing, the special screws with the small head supplied with this profile nut must be used. The max. weight per support is 30 kg.



When recessing curved rails use profile as manufactured to determine arc.

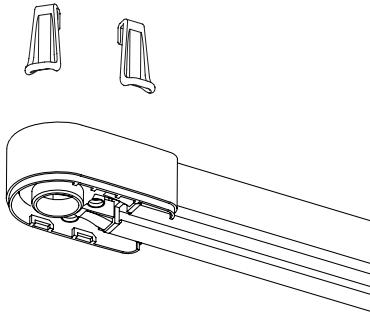


Attention! During installation ensure that the rail and the inside of the profile are not damaged by the screw and/or screwdriver.



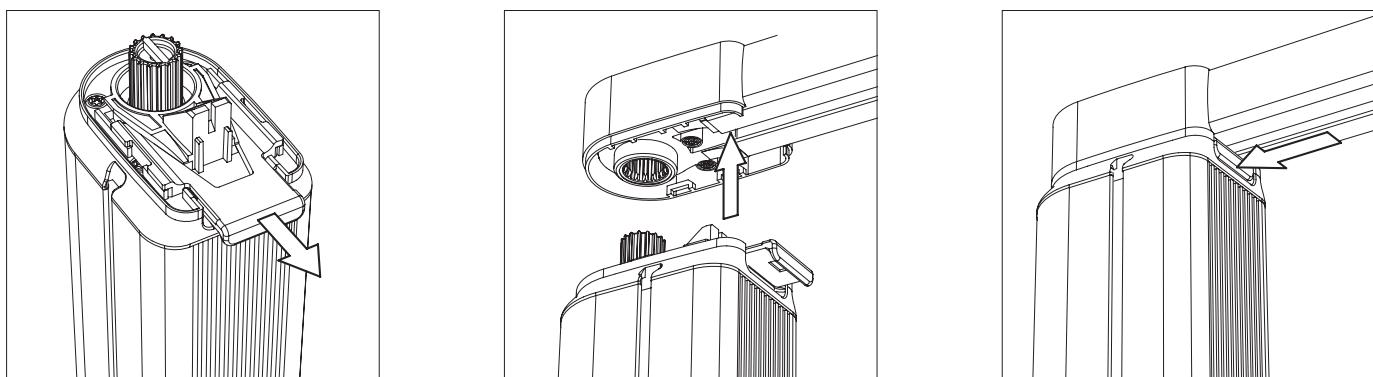
Placing pulley hook

The pulley hooks have to be inserted before mounting the rail.

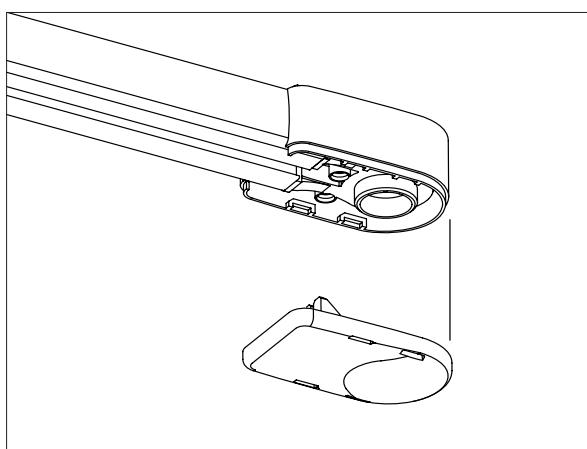


Placing the motor-unit

The motor-unit can be connected to the rail (left or right hand end as required) and locked into place once the rail has been fixed to the ceiling or the wall.



Click the cover onto the open pulley on the opposite end to the motor (the motor-unit can be placed at either the left or right side of the track).



For systems with 2 motors (tandems) the second motor-unit will be placed in this location.

1 Fixing

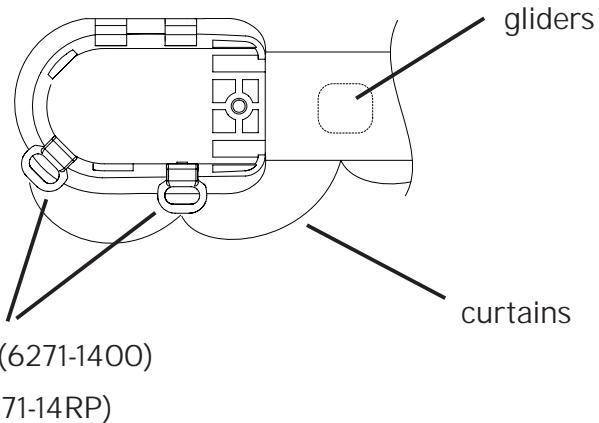
Hanging curtains

When hanging the curtains there are a number of important items to consider:

The max. weight per glider should not be exceeded, the pulley hooks must be inserted into the return pulleys, the curtain must be free running and the pilot runner must function correctly.

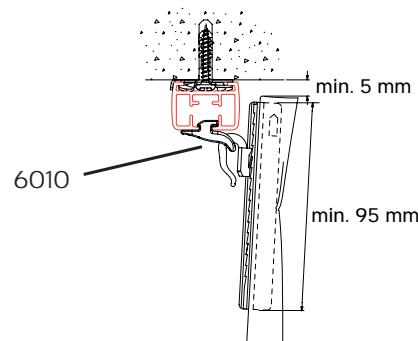
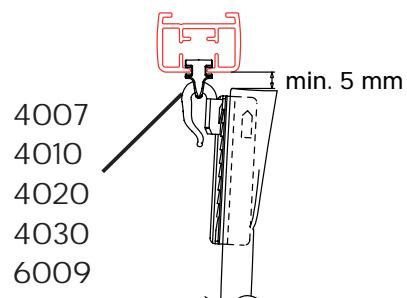
These items are described below.

Operating clearance must be maintained between curtain and ceiling, rail, floor finish, wall and possible coving.



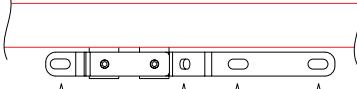
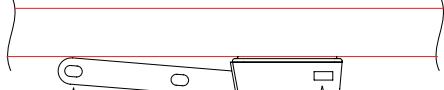
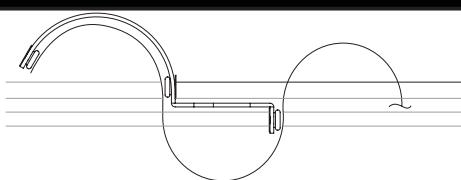
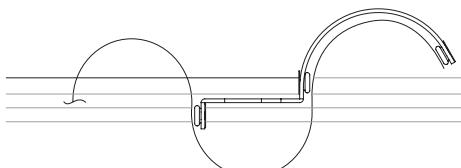
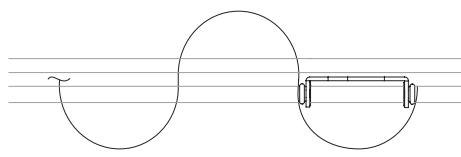
Glider

		max. load
4007		2 kg 4.4 lbs
4010		3 kg 6.6 lbs
4020		8 kg 17.6 lbs
4030		1,5 kg 3.3 lbs
6009		2 kg 4.4 lbs
6010		1 kg 2.2 lbs
4014-10-080 4014-10-100		0,5 kg 1.1 lbs



Pilot runner specifications

Eye with 3rd hook is always the 'pulling eye'.

standard pilot runner 6274-3000	placing curtain hook  3e 2e 1e hook / max. 1 kg per hook
6275-3000	 1e hook / max. 1 kg per hook (<i>this is pulling eye</i>)
PRS	placing curtain hook
6284-PRS*	 3e 2e 1e hook on the 1st and 2nd hook max. 0,25 kg per hook
6285-PRS*	 1e 2e 3e hook on the 1st and 2nd hook max. 0,25 kg per hook
* Ensure hook/pleat centres at 10 cm minimum in case of PRS.	
Ripplefold 6274-30RP-R	placing grommets  use all grommets
6274-30RP-L	 use all grommets
6275-30RP	 use all grommets

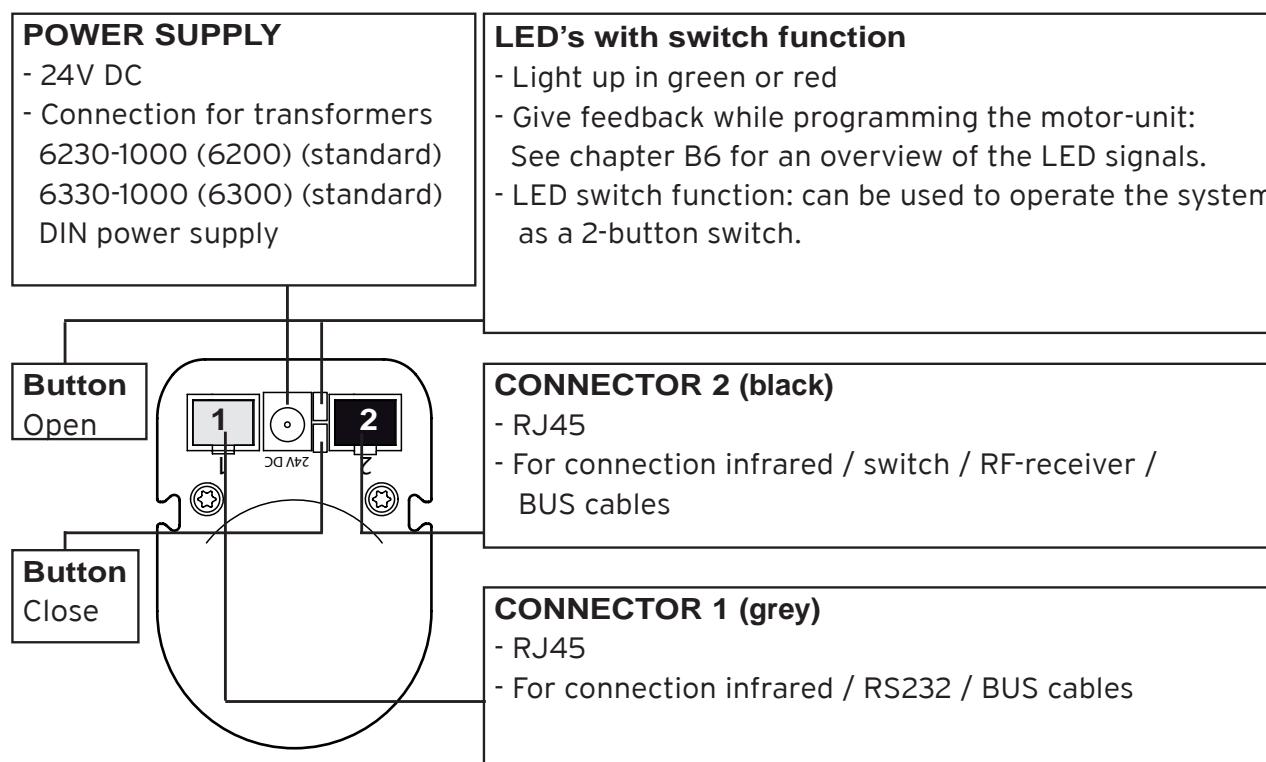
Preparation

Taking into use

The following actions must be carried out in the sequence stated for each motor-unit. (Both motor-units of a tandem system* must be connected when going through items CH3).

- 1 - Preparing motor-unit (p. 11).
- 2 - Programming the curtain end-positions (CH3).
- 3 - Before coupling the motor-units (BUS): adjusting the end-motors (CH5).

Overview of components in the underside of the motor-unit



**) tandem system: consists of two motor-units on a single rail (6200 only).*

2 Preparation

System identification

For further functions within the manual, identify system type from attached labels as shown below.

1. motortype
20 = 6200
30 = 6300



2. serial number
3. curtain ID
(numbers and letters possible)

In tandem systems both motor-units carry a "partner ID" from their partner motor.

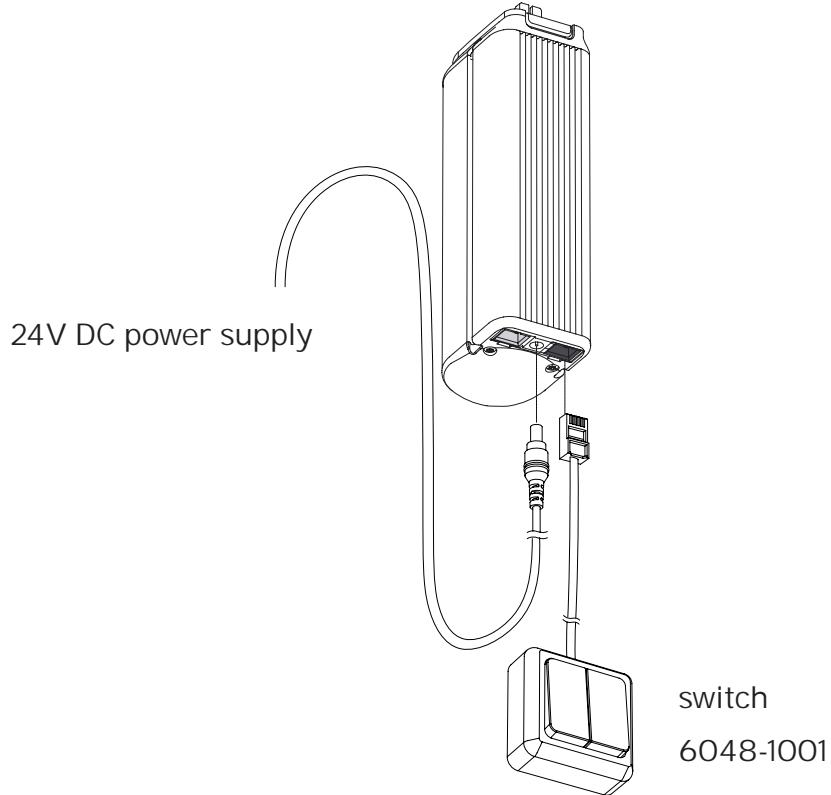
1. motortype
2T = 6200T



partner ID
(tandem only, 6200)

Preparing a stand-alone motor-unit

First connect the infrared receiver or switch and then the 24V-power supply to the underside of the motor-unit.



When using infrared control, please refer to the separate manual for infrared.

When using RF control from Nice, please refer to the separate manual for the Nice RF.

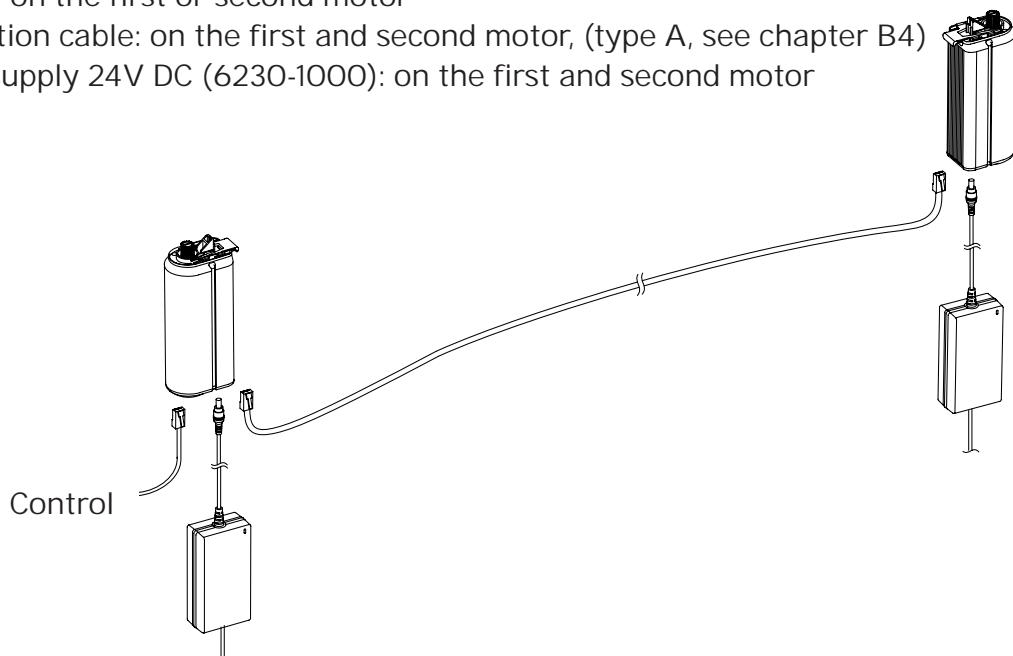
Preparing a Tandem system

With a tandem system, make the following connections before going through chapter 3. Connect the power supply last.

Control: on the first or second motor

Connection cable: on the first and second motor, (type A, see chapter B4)

Power supply 24V DC (6230-1000): on the first and second motor



Setting curtain positions

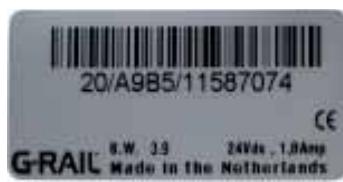
6200 and 6200-T only

Setting curtain positions with the 2-button switch or buttons on underside of the motor-unit



- 1) Provisional end-positions are factory-set at 40 cm running distance.
- 2) If you have IR or RF control, see the IR or RF manual for further control and programming options.

Programming of the end-positions is now required, i.e. the "Curtain opened" and "Curtain closed" positions. Only where 'pre-fix "20" or "2T" is shown on the silver motor identification label can series 6200 or 6200-T be programmed. This must be carried out per system. Once these start and stop positions have been set, the system will always operate within these two limits. The end positions can be fine-tuned during programming for a smooth curtain folding effect.

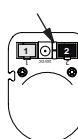


- 1) First remove all plugs from the motor-unit on a system already connected. Both motor-units of a tandem system must be connected. Power must be supplied to the motor by the 24V plug.
- 2) When not being operated, the motor-unit will automatically exit the programming mode after 1 minute: the LED will go out, return to step 1.



STEP 1

Aim: Prepare the system to determine curtain positions.
Method: Remove all RJ45 plugs from underneath the motor-unit and connect the switch to a free port 1 or 2. Power must be supplied to the motor by the 24V plug. Use the switch to ensure a distance of at least 20 cm between the overlap carrier and the return pulleys.



STEP 2

Aim: Enter programming mode.
Method: Press and hold both buttons and release when the LED on the underside of the motor-unit flashes red (after ca. 8 sec.); The system will move briefly in both directions after the switch is released.



Note: In the next step, you will decide which of the two buttons will subsequently carry out the "Close" function. This can be changed any time at a later stage.

STEP 3

Aim: Determine the "Curtain closed" position.
Method: Press and hold one of the two buttons and release it when the curtain has reached the desired position.

STEP 4

Aim: Fine tune and confirm the "Curtain closed" position.
Method: Use the two buttons to adjust the curtain position as desired, then briefly press both buttons at the same time to confirm the position.
See: The system automatically moves a short distance in the "open" direction.

3 Setting curtain positions

STEP 5

Aim: Set the "Curtain open" position.
Method: Now press the other button and keep it pressed until the curtain reaches the desired "open" position.

STEP 6

Aim: Fine tune and confirm the "Curtain open" position.
Method: Use the two buttons to adjust the curtain position as desired, then briefly press both buttons at the same time to confirm the position.
See: The system will move a short distance, in close direction, and the red LED underneath the motor-unit will go out.

The positions have been adjusted and the rail is ready for use. See chapter 4 for function options.

-
- *In the event of a power cut, the position settings in the motor-unit will be maintained.*
 - *If the system/curtain is moved without power being supplied (i.e. during a power cut), it will lose its reference positions and they will have to be re-entered.*
-



Adding/removing curtain positions

In order to change or add curtain positions in a system, you must repeat the above steps 1 to 6 of "setting curtain positions" for that system.

Changing button functions for opening and closing

Repeat the procedure for "Setting curtain positions with the 2-button switch or buttons on underside of the motor-unit", selecting the switch buttons in reverse order.

For several linked systems:

Remember that changing the "open" and "close" positions will have consequences for any central control of linked systems; for example, a central "close" command will result in the system being opened.

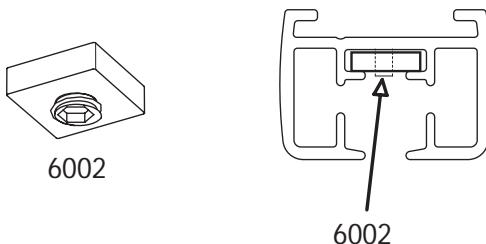


Setting curtain positions

6300 only

Determining end-positions

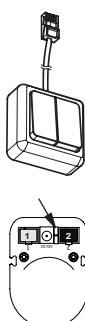
End positions of the curtain are determined by the position of the endstops 6002. The end positions can be changed by moving and securing the end stops to an alternative location on the profile. Using hexagonal Allen key size No. 2.



Changing button functions for opening and closing

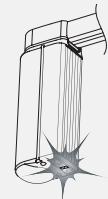


*First remove all plugs from the motor-unit on a system already connected.
When not being operated the motor-unit will automatically exit the programming mode after 1 minute: the LED will go out, return to step 1.*



STEP 1

- Aim: Enter programming mode.
Action: Keep both buttons pressed and release as soon as the LED flashes red (after ca. 8 sec.).



STEP 2

- Action: Briefly press the desired button for closing the curtains.
See: The system will close to confirm the new setting and the red LED underneath the motor-unit will go out.

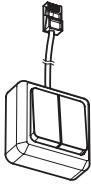


For several linked systems:

Remember that changing the “open” and “close” positions will have consequences for any central control of linked systems: for example, a central “close” command will result in the system being opened.

Operation

Operation with 2-button switch or buttons on underside of the motor-unit



Button functions:

- Keeping the button pressed for more than 1 sec.: the system will run until the button is released.
- Keep the button pressed in for a short period (less than 1 sec.): the system will run until an end position or until the button is again pressed briefly.



See also: **“Changing button functions for opening and closing”** in chapter 3.



If you have IR or RF control, see the IR or RF manual for further control and programming options.

Connecting multiple systems

How a BUS works

With the CAN-BUS system, it is possible to connect several systems parallel with one another using data cables.

The systems can then communicate digitally with one another, whereby it will be possible to operate each motor from each desired position on the BUS. This also makes it possible to operate several systems at the same time, i.e. in groups. It is easy to program these groups with the IR remote control transmitter by having a group of systems react to the same IR channel.

BUS conditions

The BUS must satisfy certain conditions as digital communication takes place between the systems:

- > A maximum of 32 systems can be connected to a CAN BUS system, with a combined maximum cable length of 100 m.
- > If several systems or longer cables are to be connected, so-called repeaters (G-Rail code 6036-BUS-2001) should be used. This makes it theoretically possible to create a BUS system with over 100 systems with as many controls.
- > For the BUS system to work efficiently, it is necessary to use the correct cable and to always program it first and last as an "end system".

Number of systems

The maximum number of system that can be coupled and operated via the CAN BUS is 32.

Length of cables

The maximum total length of cables that form the BUS is 100 m. The motor-units are inter-connected via 4-core data cables (6034-AC2) and RJ45 connectors (6032-RJ45 or 6032-RJ45-DIY) (lead type A, chapter B4).

Repeaters

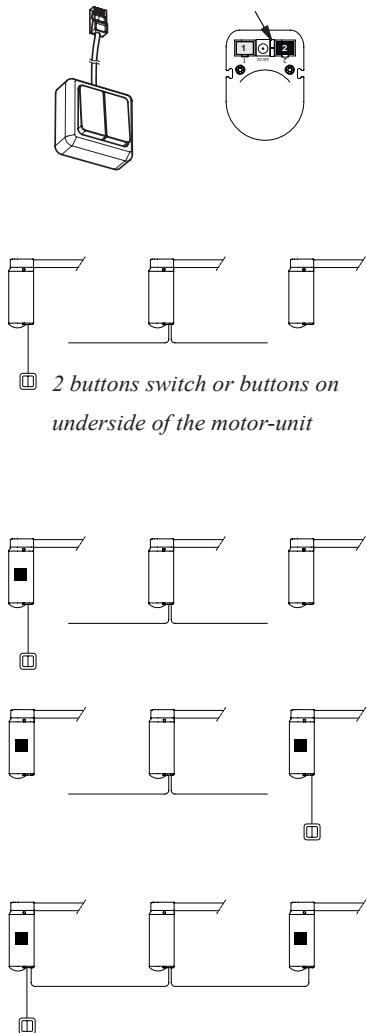
This maximum cable length and the number of systems can be increased by integrating repeater units (G-Rail code 6036-BUS-2001).

End systems

Before connecting multiple motor-units by BUS CABLE, the first and the last motor-unit have to be set as 'end-motor'. As standard, in single motor-units systems like 6200 and 6300 this end motor setting is switched off. On the contrary, in 6200 Tandem motor-units the end motor setting is switched on. Using the infrared transmitter, the paddle switch or RF transmitter, the end motor setting can be switched on or off (see next paragraph).

5 Connecting multiple systems

Set and change 'end' systems (2 button switch or buttons on underside of the motor-unit)



STEP 1

Aim: Prepare the motor-unit to set/delete as an 'end' motor
Method: Disconnect the motor-unit from the BUS, the round 24V plug must remain in place: remove all other RJ45 plugs from the underside of the motor-unit and place an 2 button switch in port 2 (black) on the underside of the motor-unit).

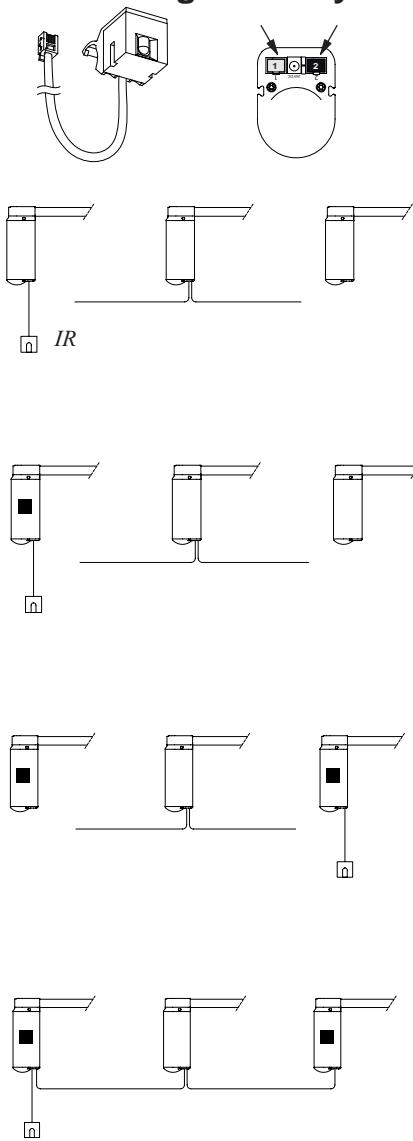
STEP 2

Aim: Enter programming mode
Method: Press both buttons simultaneously until the LED on the underside of the motor-unit flashes alternating green/red after 20 sec. (!) and release the buttons. Now press the **OPEN** button to program the motor as an 'end' motor (■). The LED will light up green for 2 sec.
[The 'end' motor setting is deleted by pressing the **CLOSE** button; the LED will light up red for 2 sec.]

STEP 3

Aim: confirm programming
Method: If the end motor has been set (or deleted), briefly press the both buttons simultaneously to confirm. The LED goes out. Remove the 24V plug and insert it again to activate the resistor.

Repeat steps 1, 2 and 3 for the other 'end' motor.
Finally, reconnect the BUS cables.

Set and change 'end' systems (infrared)**STEP 1**

Aim: Prepare the motor-unit to set/delete as an 'end' motor
Method: Disconnect the motor-unit from the BUS and fit with an IR receiver, the round 24V plug must remain in place: remove all other RJ45 plugs from the underside of the motor-unit and place an infrared receiver in either free port 1 or 2 (on the underside of the motor-unit).

STEP 2

Aim: Enter programming mode
Method: Point the remote control at the infrared receiver and press button **P** until the LED on the underside of the motor-unit flashes alternating green/red after 20 sec. (!) and release the button. Now press the **OPEN** button of a pre-set IR channel to program the motor as an 'end' motor (■). The LED will light up green for 2 sec.
 [The 'end' motor setting is deleted by pressing the **CLOSE** button; the LED will light up red for 2 sec.]

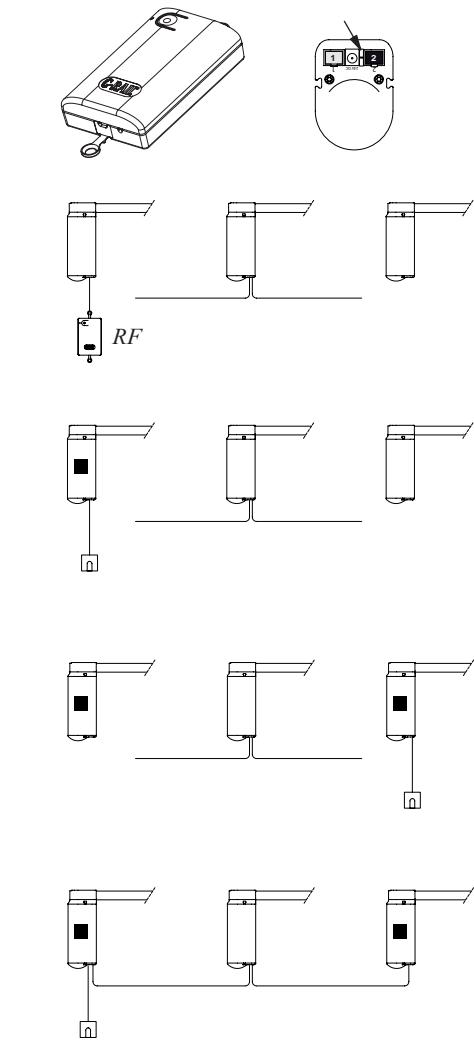
STEP 3

Aim: confirm programming
Method: If the end motor has been set (or deleted), briefly press the **P** button to confirm. The LED goes out. Remove the 24V plug and insert it again to activate the resistor.

Repeat steps 1, 2 and 3 for the other 'end' motor.
 Finally, reconnect the BUS cables.

5 Connecting multiple systems

Set and change 'end' systems (Radio frequency)



STEP 1

Aim: Prepare the motor-unit to set/delete as an 'end' motor
Method: Disconnect the motor-unit from the BUS, the round 24V plug must remain in place: remove all other RJ45 plugs from the underside of the motor-unit and place an RF receiver in port 2 (black) on the underside of the motor-unit).

STEP 2

Aim: Enter programming mode
Method: Press the **STOP** button until the LED on the underside of the motor-unit flashes alternating green/red after 20 sec. (!) and release the button. Now press the **OPEN** button to program the motor as an 'end' motor (■). The LED will light up green for 2 sec.
[The 'end' motor setting is deleted by pressing the **CLOSE** button; the LED will light up red for 2 sec.]

STEP 3

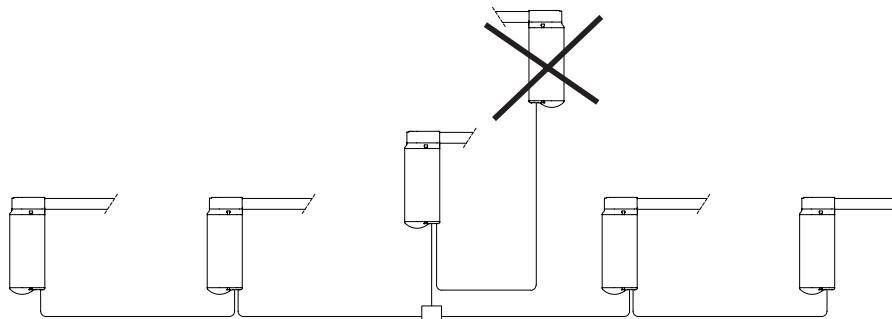
Aim: confirm programming
Method: If the end motor has been set (or deleted), briefly press the **STOP** button to confirm. The LED goes out. Remove the 24V plug and insert it again to activate the resistor.

Repeat steps 1, 2 and 3 for the other 'end' motor.
Finally, reconnect the BUS cables.

Split BUS-system

The cable length of the spur after the splitter must not exceed 2.5 m.

With a spur, no more than 1 motor may be connected: the diagram below shows this once more.

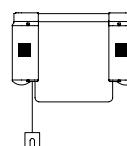


Tandem systems in a BUS-system (6200)

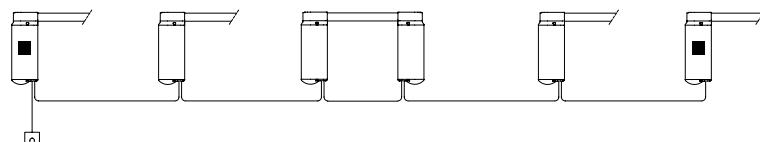
A pair of tandem motors is delivered as standard with 'end' motor setting switched on in both motors.

These 'end' motor settings must be deleted when a tandem system is included in the BUS. The connecting bus cable must be disconnected before going through this procedure.

Tandem delivered as standard,
with 'end' motors pre-set:



Tandem in BUS:
first and last motor of the
BUS set as 'end' motors, and
tandem 'end' motor pre-sets deleted.



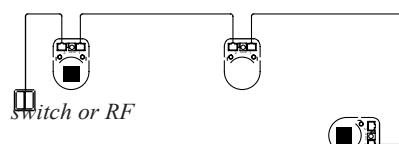
Standard BUS possibilities with the G-Rail-CAN BUS

Connected systems can be controlled on several ways.

- 1: Switch or buttons on underside of the motor-unit.
- 2: Radio frequent (same as switch).
- 3: Infrared (most extendend)

1 - 2: Connected with switch or RF

In this example, there are 3 curtain rail systems connected into 1 group. A BUS-system does not see a difference between a switch or RF. All curtain rail systems will respond simultaneously on the switch or RF receiver. When the systems are divided in several groups, every group needs its own switch or RF receiver. The different groups can not be connected with each other. Every group is 1 BUS-system.



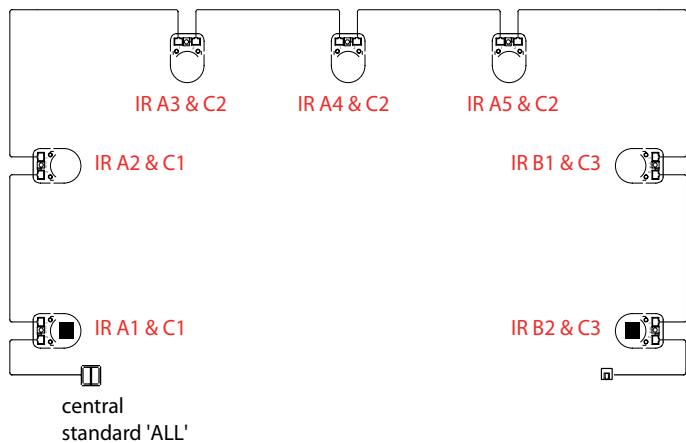
5 Connecting multiple systems

3: Connected with IR

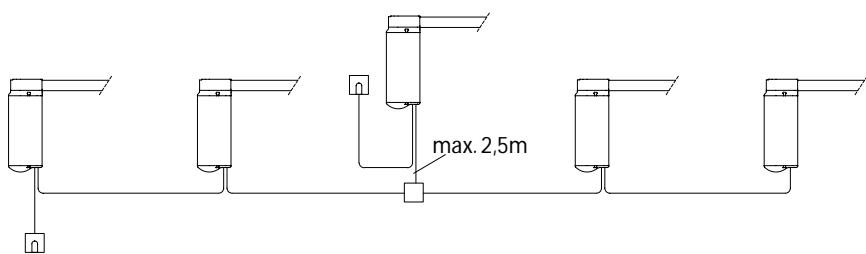
In this example, there are 7 curtain rail systems divided into 3 groups utilising the infrared channels: one group operates on infrared channel C1, one group on C2 and one group on C3. Each individual system also has its own infrared channel. This configuration can be programmed entirely by following the steps described in the IR manual. Note that only 1 infrared receiver is required to operate all rails, both individually or in groups.

In this example, the momentary 2-button switch provides the "all"-command signal, i.e. all connected systems react irrespective of their infrared channel.

English



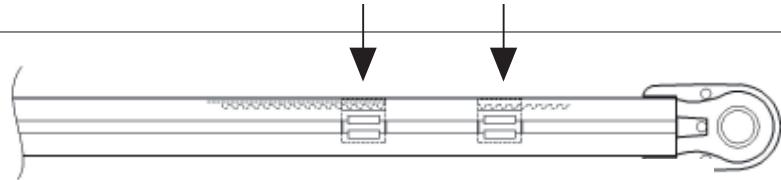
It can be handy to place additional infrared eyes (6040-2100) in several places in the case of systems in front of large facades or in large rooms or halls (the range of 6040-1100 infrared remote transmitter is ca. 15 m, depending on site conditions).



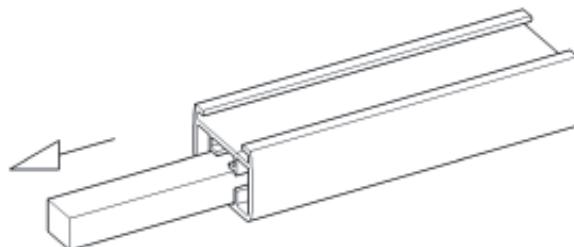
An extra infrared eye can be added at any place in the BUS. The eye must be placed in a free port on the underside of the motor-unit. When both RJ45 ports ("1" and "2") are occupied, one must be made available using a splitter (6032-RJ45-S3, with an RJ45 connector wired according to type A in chapter B4):



During the next steps these components should not move away from each other.

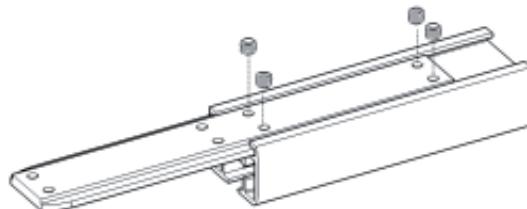


1. Remove transit packaging.



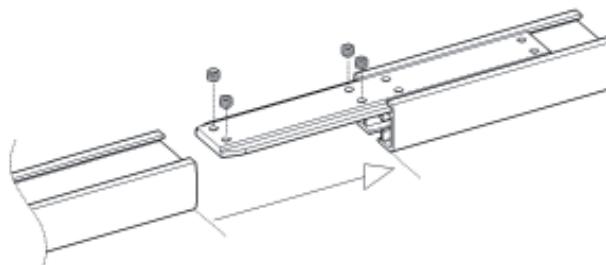
2. Connecting bridge pre-mounted with screws in one rail-end.

Do not over tighten the grub screws as this will deform the rail.

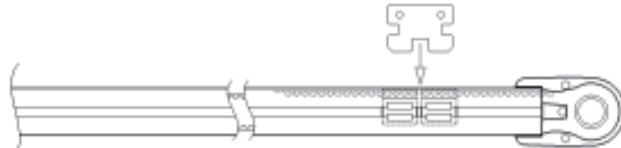


3. Connect to the other rail.

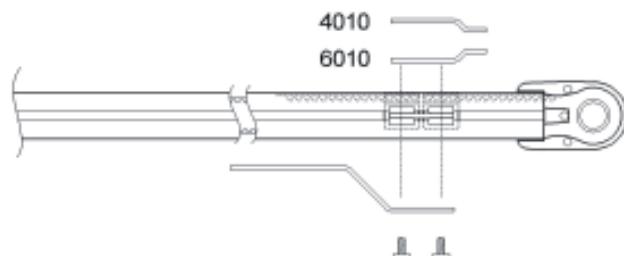
Do not over tighten the grub screws as this will deform the rail.



4. Connect the pilot-elements with the U-shaped bridge.



5. Place the overlap carrier.



6. To test the rail, first slide the pilot runner along the entire rail before placing the motor-unit.

7. Install and commission rail.
(chapter 2-4)



Pilot Release System

Pilot Release System, allows curtains to be operated by hand in the event of emergency, power failure and/or product unfamiliarity. For 6200, 6200-T and 6300. Maximum curtain weight on the metal carrier-arm: 0,5 kg.

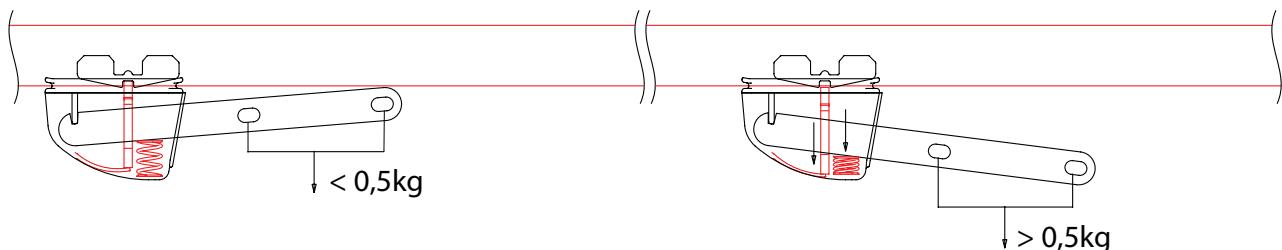
curtain height	weight
3 m	500 gr/m ²
4 m	400 gr/m ²
5,5 m	300 gr/m ²

*guidelines for curtain weight by different curtain height
minimum hanging height: 2,5m*

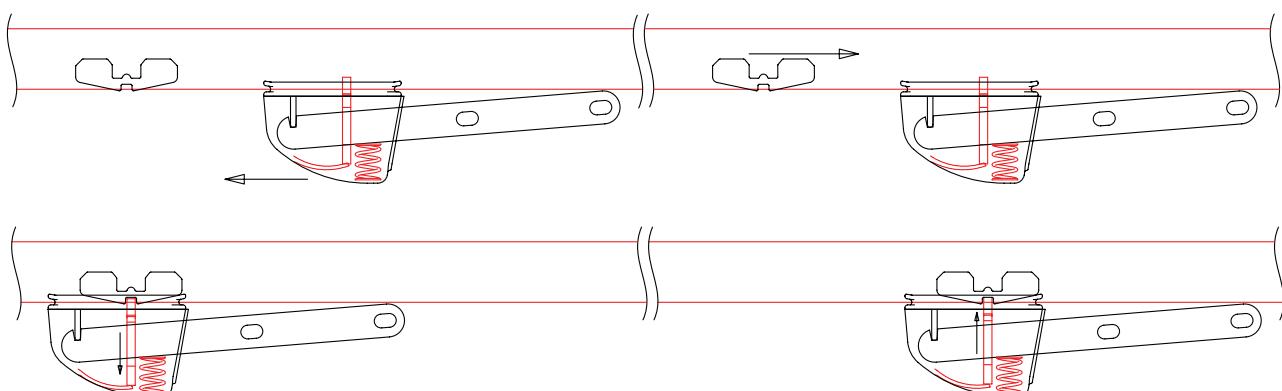
For specifications of the pilot runner PRS see chapter 1, page 7.

Function

Disconnect: The PRS device has a weight hanging maximum of 0.5 kg. When this weight is exceeded, the system automatically disconnects and the system will no longer work. In order to disconnect the PRS a force greater than 1.5 kg is required. The system can disconnect in the open and close direction. In a split stacked system also one stack can be disconnected.



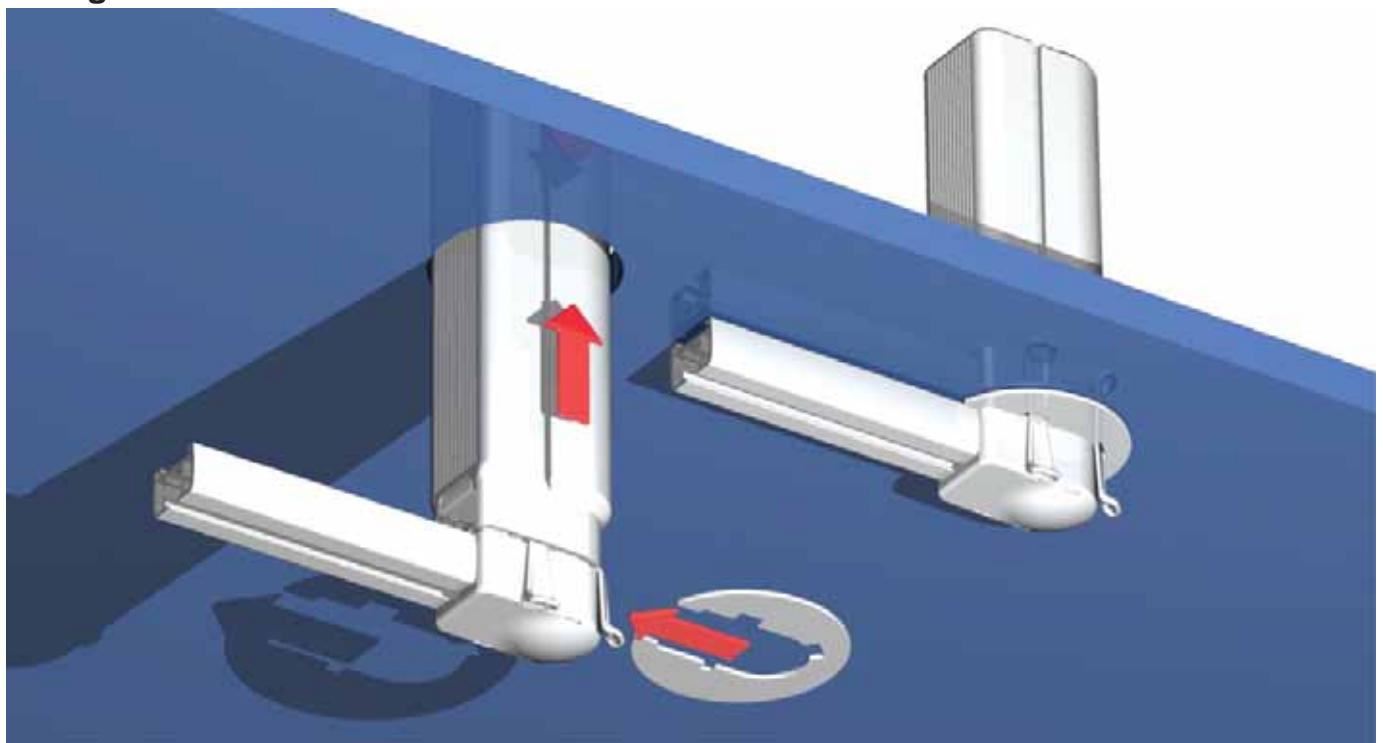
Operation: When the PRS is disconnected it can be re-connected electrically or by hand. The left image shows how the system is connected by hand. The right image shows how the system is connected electrically.



Lubricate

Using silicone spray - lubricate rail and faces of PRS-housing sparingly where shown. See also chapter B7.

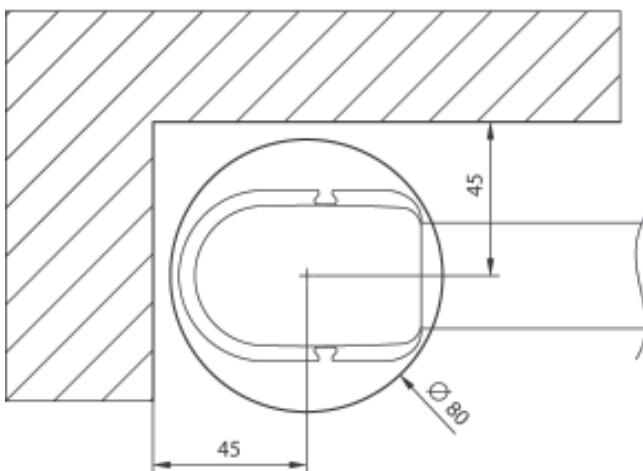


Fixing instruction

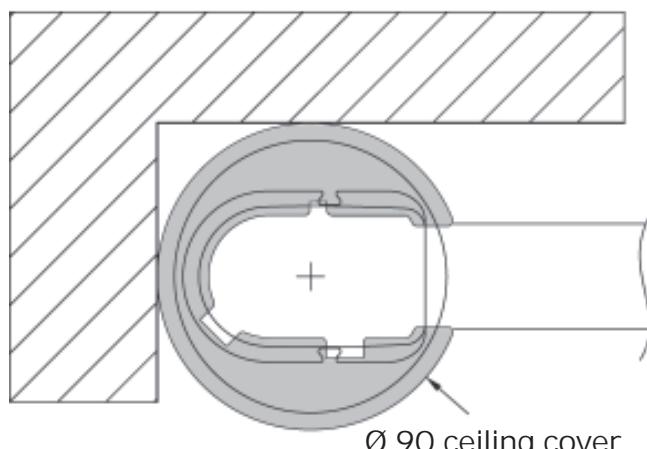
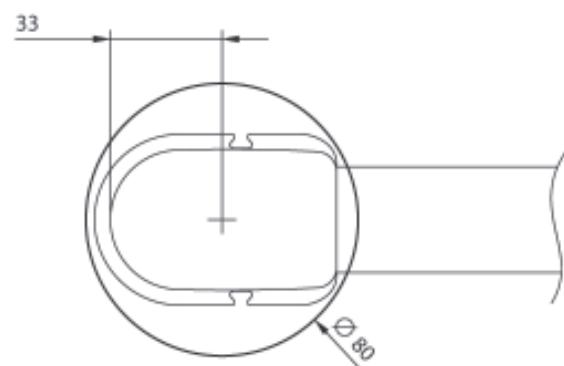
English

Important dimensions

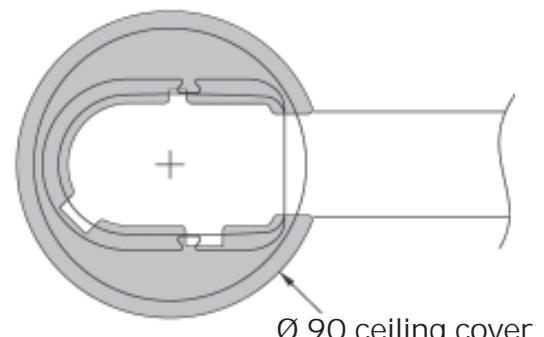
Ceiling opening relative to adjacent walls



Ceiling opening relative to pulley



Ø 90 ceiling cover



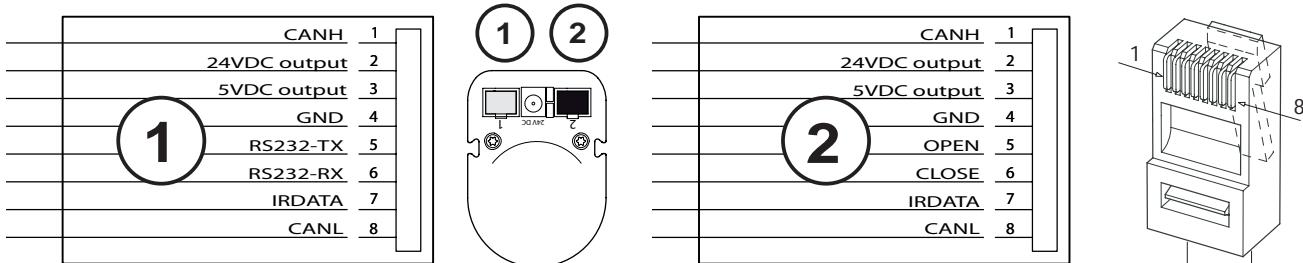
Ø 90 ceiling cover

B4 Connector wiring

Pin definition

Overview of all functions of an 8-Pin RJ45 connector

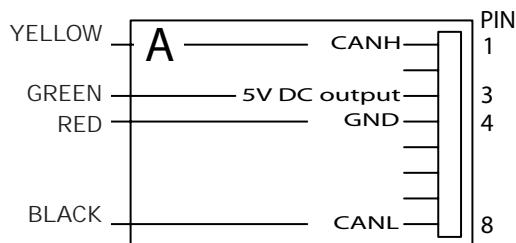
Pin numbering as illustrated on the right:



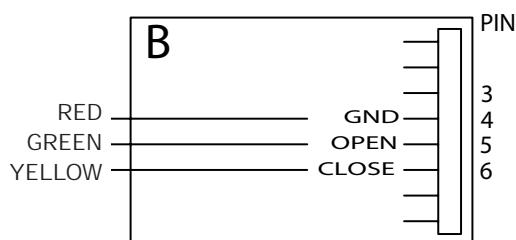
The G-Rail motor must not be linked or connected with a 6 or 8-core (data) cable.

Wiring connector RJ45

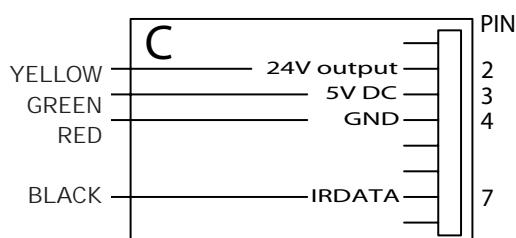
Wiring with a 4-lead cable [FCC-68 standard with a lead size of 7/0.16 mm (26 AWG)]. (pin numbering as illustrated above).



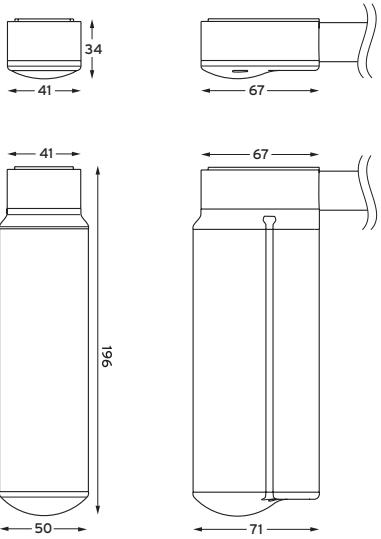
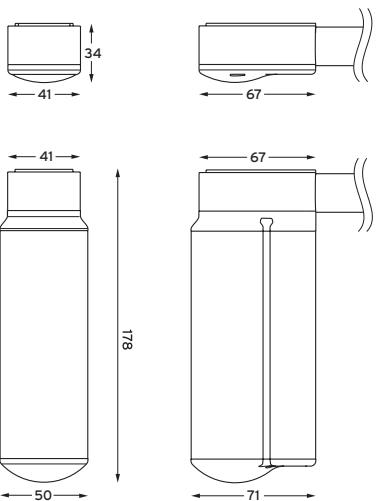
Type A:
Connector wiring for BUS.

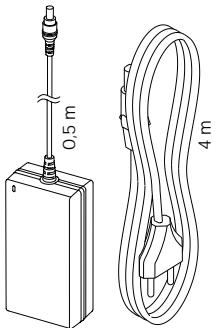


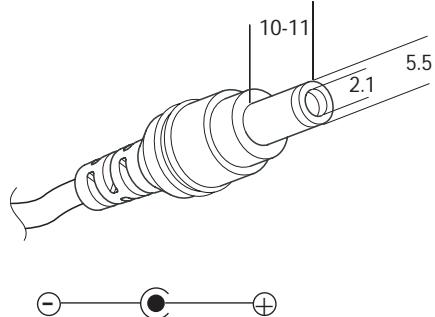
Type B:
Connector wiring for switching components and external DOMOTICA systems.



Type C:
Connector wiring for infrared receiver.
(when reducing cable length of 6040-2100)

	6200 / 6200-T (tandem)	6300
		
max. curtain weight	60 kg / 100 kg	40 kg
voltage	24 VDC	24 VDC
ampere	1,8 A max.	0,8 A max.
power	43 W	20 W
working temp.	10 < 80 °C	10 < 80 °C

	6230-1000-EU*	6330-1000-EU*
		
suitable for	6200	6300
input		
voltage	100-240 VDC	100-240 VDC
ampere	1,5 A	0,7 A
frequency	50-60 Hz	50-60 Hz
output		
voltage	24 V	24 V
ampere	2,1 A	1,0 A
working temp.	10 < 40 °C	10 < 40 °C



power supply for 6200, 6300
 DC output connector:
 2.1 x 5.5 x 10-11 mm
 Coaxial power plug
 Centre positive as standard

* available as EU, UK and US versions

LED signals

In general: a normal LED signal stops after 1 minute. A failure LED signal will not stop automatically.

1* LED flashes green = programming mode infrared channels, see IR manual.

2* LED flashes red = programming mode end positions and/or operation direction, see IR manual.

3* LED flashes red/green = programming mode end motors, see CH5.

4* LED flashes every 5 sec green = timer is set, see IR manual.

5* LED lights red = failure indication bus cables.

Disconnect the power, or check BUS-cable, fixing and re-connect, or re-connect BUS-cable and operate the system.

6* LED flashes fast red = failure indication control.

High loading of the system, no clearance between curtain and ceiling, rail, floor or wall and possible coving or excessive lubrication of the rail. If the LED continues to flash (system 6200), the end positions will require re-programming.

In case of failure

1* After mounting and connecting the rail, it will not react to the remote control.

An infrared channel must be programmed first (see IR manual).

2* The system moves a short distance (~40cm).

An end-position must be programmed first (see CH3) (6200 only).

3* The system does not move at all.

A: Check if the power supply is still present.

B: Check if the switch is defective and that the plug is correctly in the motor-unit.

C: Check batteries in the remote control and the plug of the infrared receiver.

D: Check if the LED in the motor is flashing red fast.

When the LED flashes red fast there was a control failure and the system has to be re-programmed (see CH3).

E: Is the system inter-connected with other systems; check the BUS cables.

4* The system does not respond to short pulses.

A: Check if the system responds to continuous operation.

B: If the system responds to continuous operation, but runs only for 5 sec and slowly:

Check if the LED in the motor-unit flashes red fast.

When the LED flashes red fast, there has been a control failure and the system has to be re-programmed (see CH3).

5* The system moves for 5 seconds only.

Check if the LED in the motor-unit flashes red fast.

When the LED flashes red fast, there has been a control failure and the system has to be re-programmed (see CH3).

6* With inter-connected systems only the system with the switch or Infrared receiver responds.

Check if the LED in the motor-unit that responds lights red.

When this is the case, the BUS cable is defective.

7* A system that is connected to a Home Automation system stops functioning.

Check if the system will function with a standard switch, infrared receiver or buttons on underside of moto-unit. If this is not the case, see failure 2, 3, 4 or 5.

8* System moves the wrong way when programming 'end' positions.

The rail is assembled the wrong way. This does not cause a problem for the functioning of the system.

To set the system to operate in the correct direction - return to the setting up section in the manual and for each step re-program reading "open" for "close" and "close" for "open".

General

Once yearly lubrication

- running channel
- the pulleys

motor side: remove motor unit to lubricate pulley

return side: temporarily remove the pulley-cover (click from the round side)

- pilot runners by overlap carrier

> G-Rail Curtain rail silicone spray:

order no. 1251-250



Use the spray sparingly. Excessive spray may run and stain the curtains. Too much spray may have a negative effect on the performance of the system and may even result in damage.

1 Montage

Detailansicht 6300, 6200 und 6200-Tandem	1
Montagevorschrift	2
Deckenmontage mit Spannriegel 6050	3
Deckenmontage mit Träger 6055-1000	3
Wandmontage mit Wandträger 6051	4
Wandmontage mit kürzbarem Wandträger 6057	4
Blindmontage mit spezieller Profilmutter 6055-2000	4
Umlenkerhaken	5
Befestigen der Motoreinheit	5
Vorhänge anbringen	6
Gleiter	6
Vorläuferspezifikation	7

2 Vorbereitung

Inbetriebnahme	9
Übersicht der Komponenten an der Unterseite der Motoreinheit	9
Systemtyp erkennen	10
Vorbereiten einer einzelnen Motoreinheit	11
Vorbereiten eines Tandemsystems	11

3 Gardinenpositionen einstellen

6200 & 6200-T	13
Positionen mit Hilfe des Wandschalters oder Tasten an der Unterseite der Motoreinheit einstellen	13
Gardinenpositionen hinzufügen/löschen	14
Wechseln der Tastenbelegung	14
Nur 6300	15
Endpositionen einstellen	15
Wechseln der Tastenbelegung	15

4 Bedienung

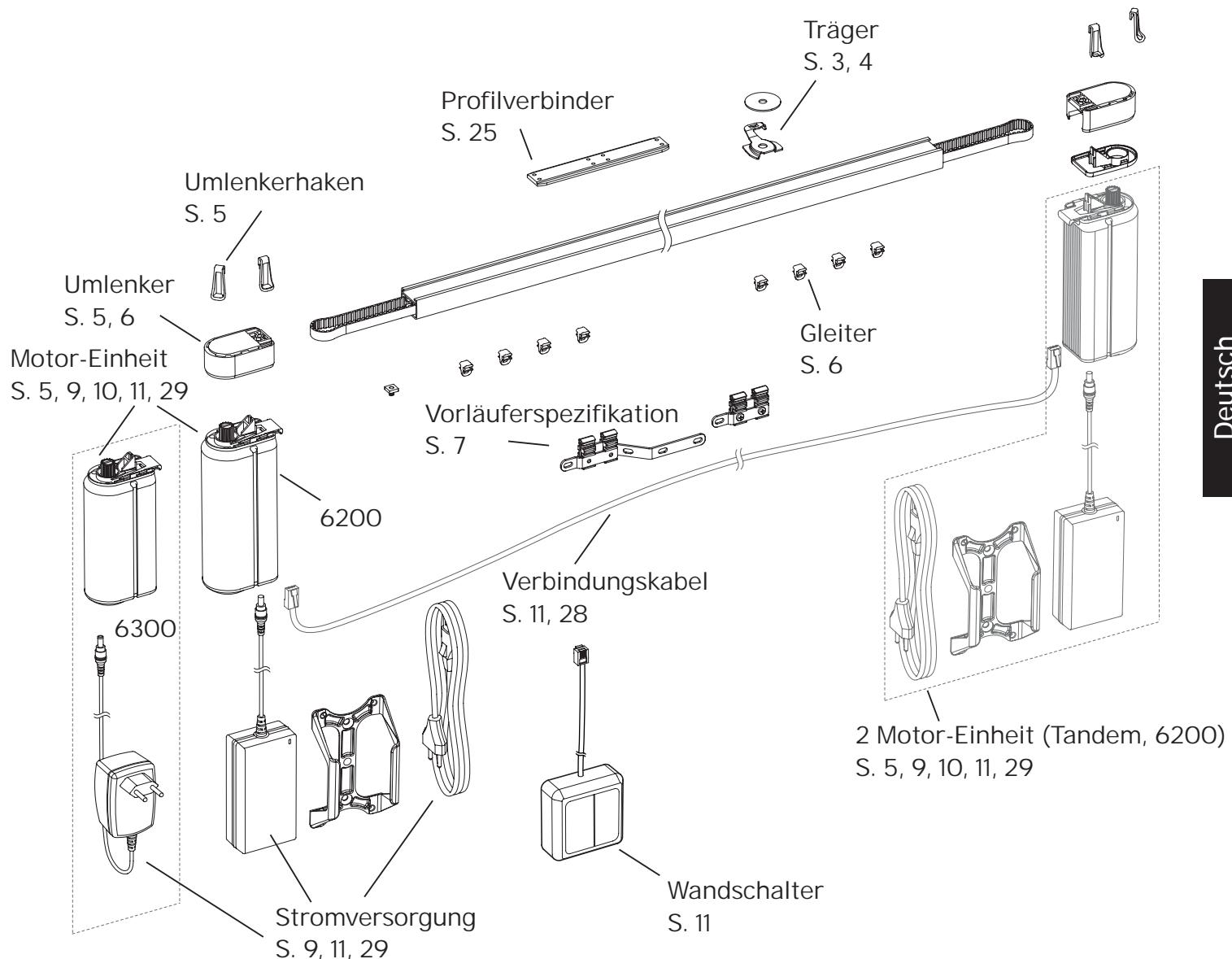
Bedienung mit Wandschalter oder Tasten an der Unterseite der Motoreinheit	17
----------------------------------------------------------------------------------	----

5 Systeme koppeln	19
Funktion eines BUS	19
BUS-Voraussetzungen	19
Endsysteme einstellen und löschen mit Wandschalter oder Tasten an der Unterseite der Motoreinheit	20
Endsysteme einstellen und löschen mit IFR Bedienung	21
Endsysteme einstellen und löschen mit RF Bedienung	22
Abzweigung BUS-System	23
Tandemsystem in einem BUS (nur 6200)	23
Standard-BUS-Möglichkeiten mit dem G-Rail-CAN-BUS-System	23
B1 Geteilte Schiene	25
B2 PRS	26
B3 Motor-UP	27
B4 Steckeranschlüsse	28
B5 Technische Spezifikationen	29
B6 Was ist zu tun bei ...	30
B7 Unterhalt	31

Montage

Detailansicht 6300, 6200 und 6200-Tandem

Bild unten zeigt die Detailansicht eines 6200, 6200-Tandem und 6300 Systems

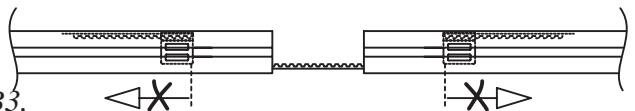


Die Abbildung kann vom tatsächlichen Modell variieren.

1 Montage



Haben Sie eine geteilte Schiene? Achtung: Verschieben Sie die Teile nicht wie hier gezeigt.
(Siehe Anlage B1 für die Vormontage.)



Haben Sie eine Motor-UP? Siehe Anlage B3.

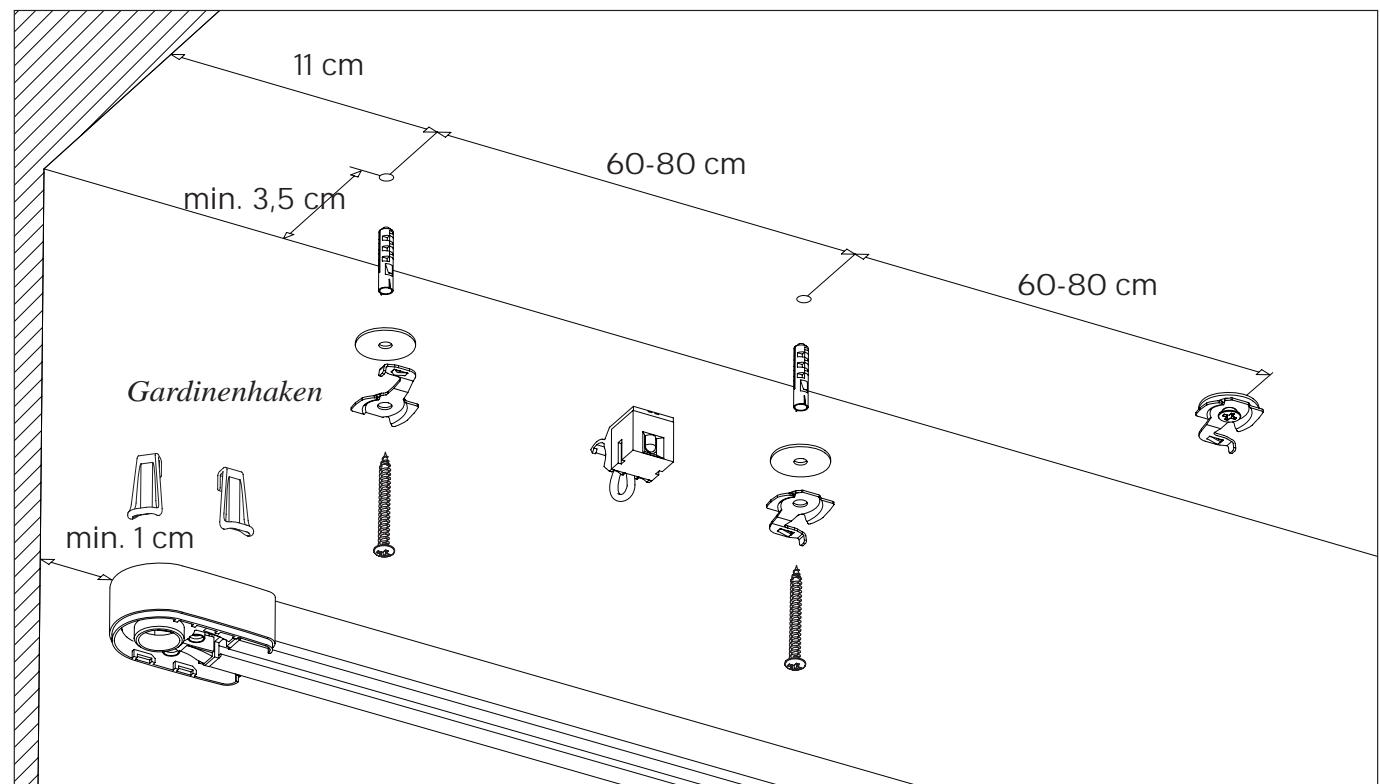


Montagevorschrift

Nachstehend finden Sie einige Montagevorschriften zum Montieren der Schiene.

- Abmessungen:

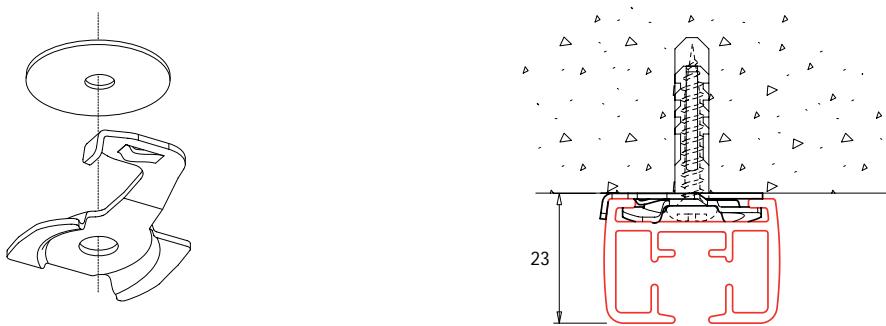
- 1 - 11 cm von der seitlichen Wand entfernt, um genügend Platz für den Umlenker und den Vorhang zu haben.
 - 2 - Den nötigen Mauerabstand finden Sie unter dem betreffenden Träger (Seite 3 - 4).
 - 3 - Der Abstand zwischen den Spannriegeln sollte 60-80 cm betragen.
 - 4 - Bei schweren Vorhängen einen extra Spannriegel (Täger) an der Paketseite anbringen
 - 5 - An der Motorseite muss der Umlenker nach hinten seitlich mindestens 1 cm Platz haben, da der Motor etwas herausragt und für das eventuelle Anbringen von Gardinenhaken um den Umlenker.
 - 6 - Bei Motor-UP sollte der Abstand zur hinteren Wand 4,5 cm betragen (B3).
- Träger anbringen (Seite 3, 4).
- Positionieren Gardinenhaken (6271-1400) auf dem Umlenker (Seite 5).
- Insofern Sie einen IFR-Empfänger haben: Diesen auf der Schiene anbringen.
- Schiene montieren (Seite 5).



Deckenmontage mit Spannriegel 6050

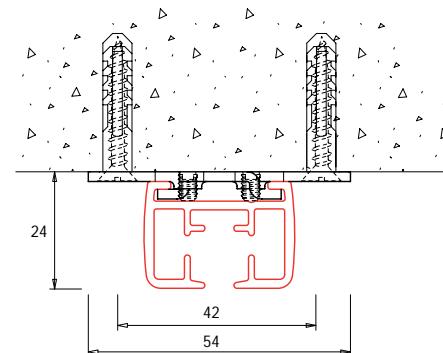
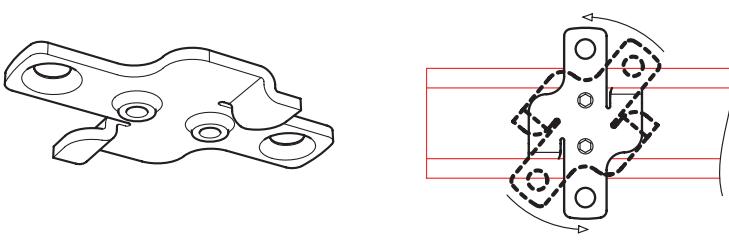
Verwenden Sie Spannriegel für Gardinen mit einem Gesamtgewicht von bis zu 25 kg, pro Spannriegel 10 kg. Ansonsten verwenden Sie bitte den Deckenträger 6055-1000 als Alternative. Das erste Bohrloch muss mindestens 3,5 cm von der Wand entfernt und parallel zur Schiene (aufgrund der Verstellung der Spannriegel) sein.

Als Faustregel gilt, dass die Spannriegel danach im Abstand von zirka 60 cm angebracht werden. Für schwere Gardinen (gefütterter Stoff / Übergardinen) empfiehlt es sich, einen zusätzlichen Spannriegel an der Gardinen-/Paketseite anzubringen. Der Spannriegel ist nicht geeignet, um eine Tordierung der Schiene auszugleichen. Jeden Deckenträger mit einer (Rundkopf) Schraube fixieren.



Deckenmontage mit Träger 6055-1000

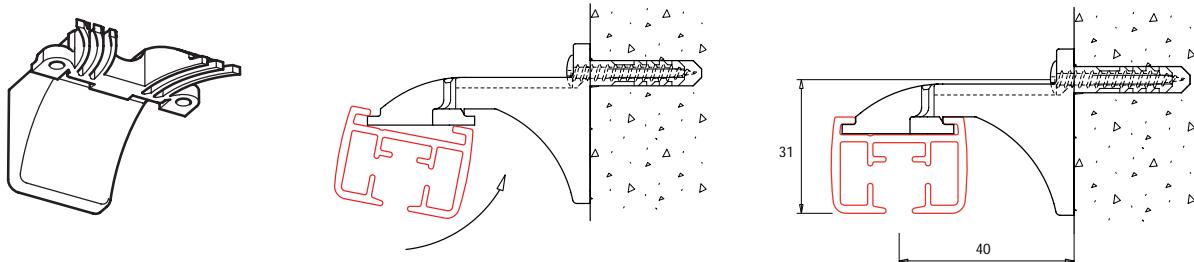
Dieser Träger eignet sich für Gardinen mit einem Gesamtgewicht von bis zu 100 kg. Pro Träger 30 kg. Die Deckenträger werden alle 60-80 cm angebracht. Für schwere Gardinen (gefütterter Stoff / Übergardinen) empfiehlt es sich, eine zusätzliche Deckenträger an der Gardinen-/Paketseite zu montieren. Jeden Deckenträger mit zwei (Senkkopf) Schrauben (42 mm) fixieren. Dieser Deckenträger ist zum Ausgleichen einer eventuellen Tordierung der Schiene geeignet.



1 Montage

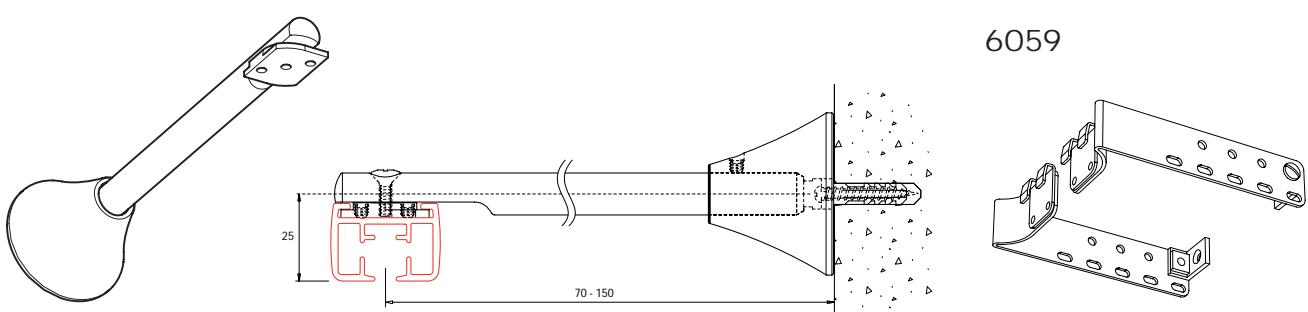
Wandmontage mit Wandträger 6051

Den Wandträger mit einer (Rundkopf) Schraube an der Oberseite an der Wand fixieren. Max. 10 kg pro Wandträger. Anschliessend die Schiene lt. Abbildung einklicken. Der Abstand Schienenmitte/hintere Wand muss 4 cm betragen.



Wandmontage mit kürzbarem Wandträger 6057

Für die Wandmontage kann auch der Wandträger 6057 verwendet werden. Dieser besteht aus einem Grundfuss und einem kürzbaren Ausleger mit Profilmutter. Max. 10 kg pro Wandträger. Die Profilmutter wird im Rücken der Schiene befestigt. Der Wandträger wird mit einer (Rundkopf) Schraube fixiert. Der Ausleger kann einmalig von 15 cm auf eine Mindestlänge von 7 cm gekürzt werden. Der Wandträger 6057 eignet sich auch zur Kombination mit dem speziellen Retourenset 6059 für eine kompakte Retoure.



Blindmontage mit spezieller Profilmutter 6055-2000

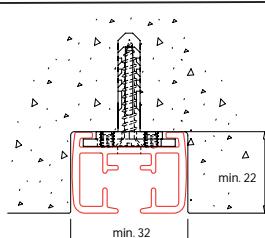
Es ist auch möglich, die 6200 Schiene in die Decke einzulassen. Hierzu muss die Schiene bereits vorgebohrt geliefert werden. Für die Blindmontage müssen spezielle Schrauben mit kleinem Kopf verwendet werden, die zusammen mit der Profilmutter geliefert werden. Max. 30 kg pro Träger.



Soll eine gebogene Schiene eingelassen montiert werden, so dient die gelieferte Schiene als Vorlage für die erforderliche Fräseung.

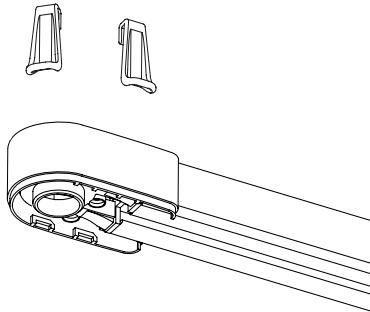


Achtung! Bitte achten Sie darauf, dass die Schiene beim Montieren nicht durch den Schraubenkopf beschädigt wird.

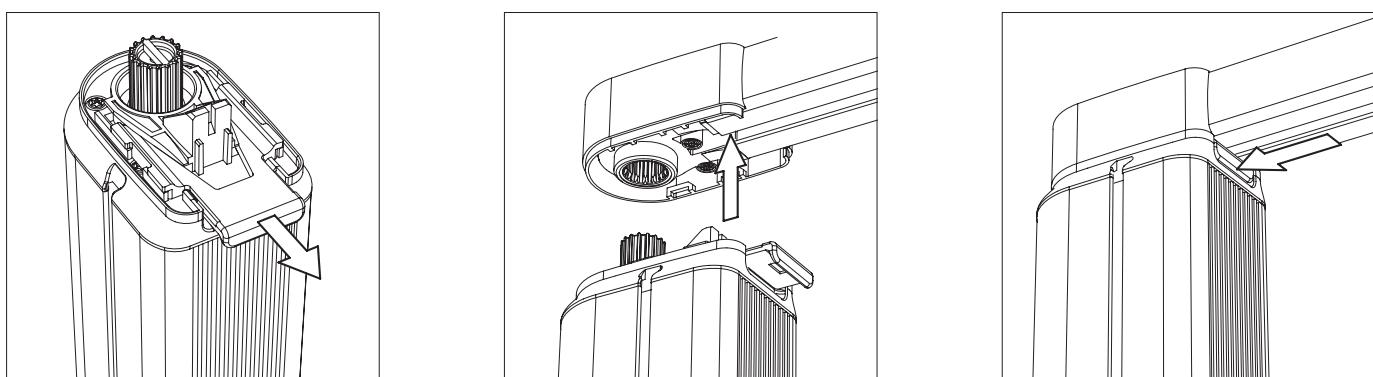


Umlenkerhaken

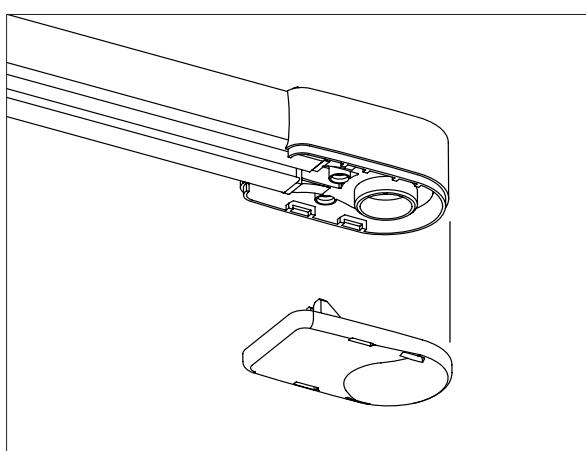
Positionieren Umlenkhaken (6271-1400) auf dem Umlenker.

**Befestigen der Motoreinheit**

Nachdem die Schiene an der Decke oder an der Wand befestigt wurde, kann die Motoreinheit an der Schiene fixiert werden.



Hierfür wird der Bajonettverschluss an der Motoroberseite heraus gezogen, der Motor auf den Umlenker (=Motoraufnahme) gesteckt, sodass dieser fest im Umlenker sitzt und anschliessend der Bajonettverschluss wieder zurück geklickt. Bei Tandemsystemen mit 2 Motoren wird anstelle der Abdeckkappe des Umlenkers der zweite Motor hier platziert.

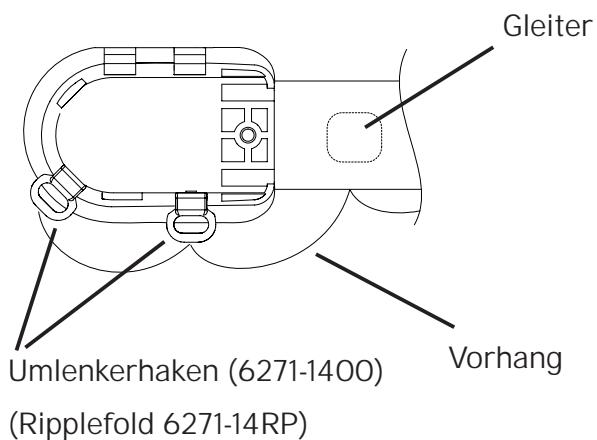


Die Motoreinheit kann problemlos links oder rechts auf der Anlage befestigt werden.

1 Montage

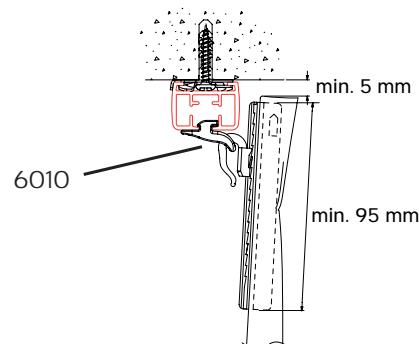
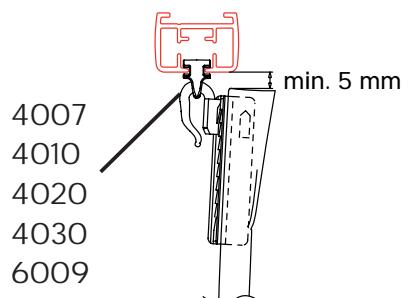
Vorhänge anbringen

Beim Abringen der Vorhänge bitte Folgendes beachten: Die max. Belastung pro Gleiter sollte nicht überschritten werden. Der Stoff muss frei laufen, also darf nicht die Schiene berühren und nicht am Boden schleifen. Es müssen die Original-Vorläufer und Gleiter/Roller verwendet werden. Siehe unten. Bitte achten Sie darauf, dass der Vorhangstoff frei läuft von Schiene, Decke, Fussboden, Wand bzw. generelle Hindernissen.



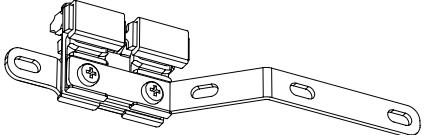
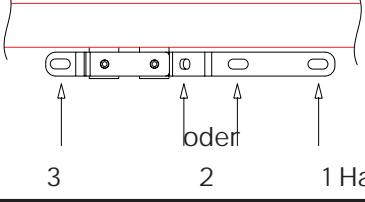
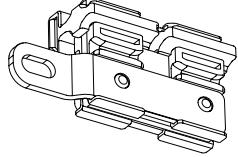
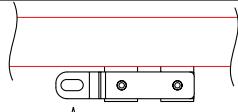
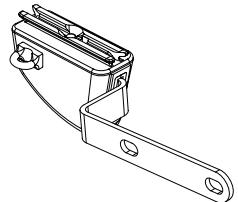
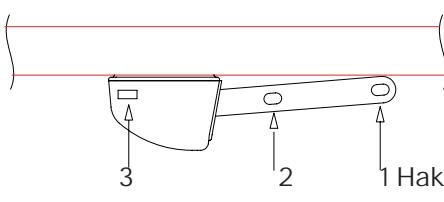
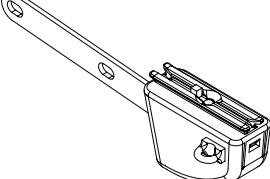
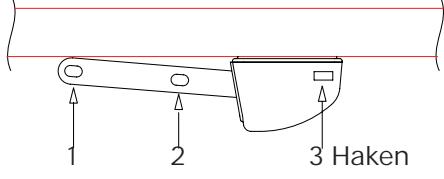
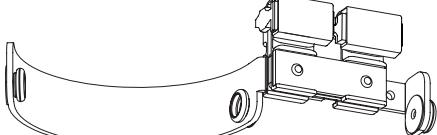
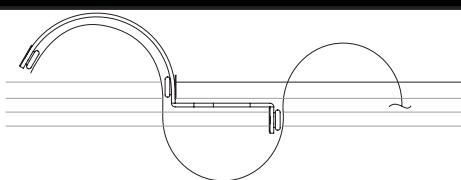
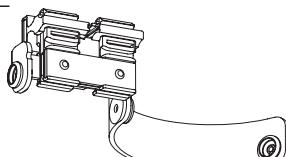
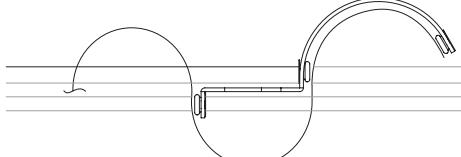
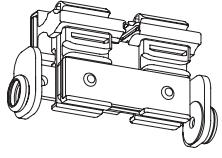
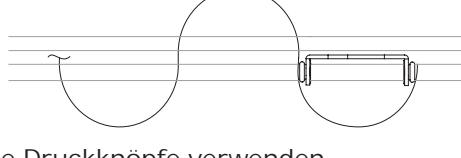
Gleiter

		Max. Belastung
4007		2 kg
4010		3 kg
4020		8 kg
4030		1,5 kg
6009		2 kg
6010		1 kg
4014-10-080 4014-10-100		0,5 kg



Vorläuferspezifikation

Das Auge, in dem der 3. Gardinenhaken eingesteckt wird, ist immer das "Zug-" Auge. Immer alle Augen des Überzugbügels benutzen.

Standard Vorläufer	Aufteilung Gardinenhaken
6274-3000 	
6275-3000 	
PRS	Aufteilung Gardinenhaken
6284-PRS* 	
6285-PRS* 	
<p>* Haken/Faltenabstand minimal 10 cm bei PRS.</p>	
Ripplefold	Platzierung der Druckknöpfe
6274-30RP-R 	
6274-30RP-L 	
6275-30RP 	

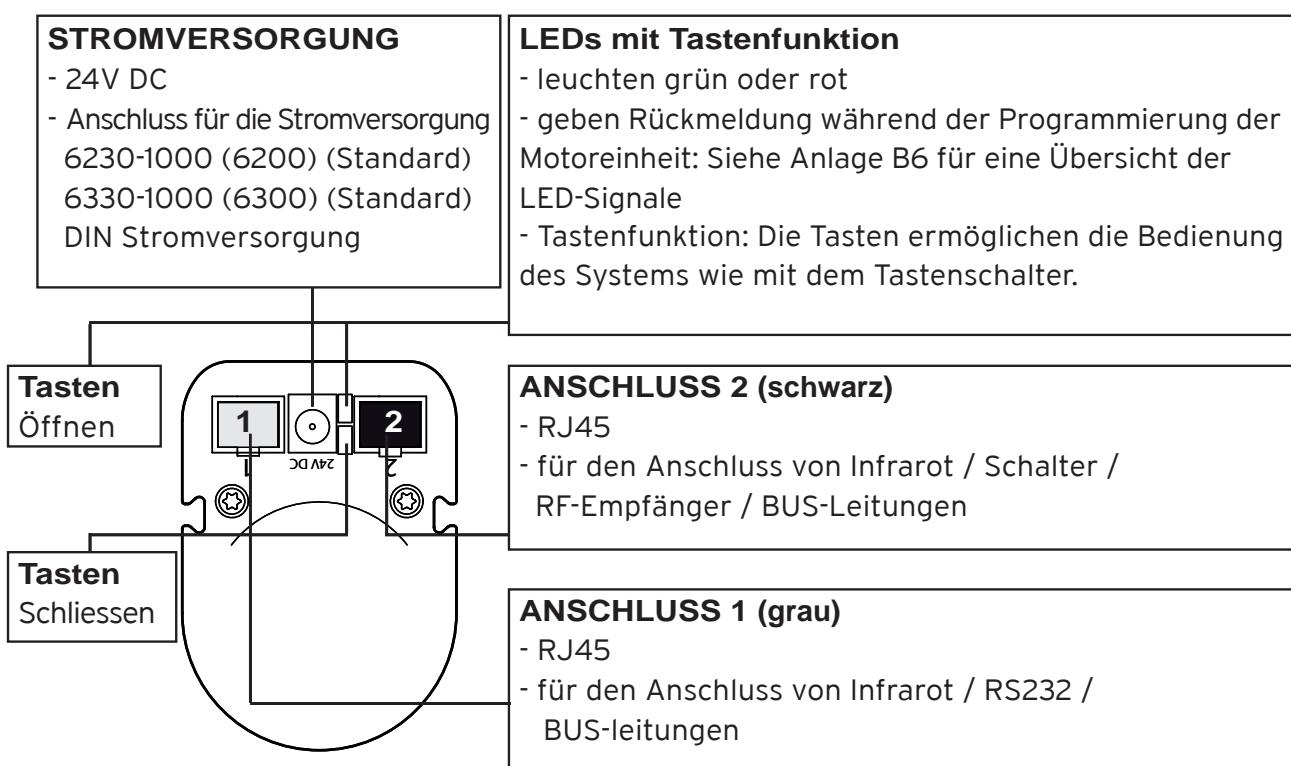
Vorbereitung

Inbetriebnahme

Für jede Motoreinheit müssen die nachfolgenden Handlungen in der angegebenen Reihenfolge durchgeführt werden. Beide Motoreinheiten eines Tandemsystems* müssen bei der Durchführung von K3 miteinander verbunden sein:

- 1 - Vorbereitung einer Motoreinheit (S. 11)
- 2 - Einstellen der Gardinenendpositionen (K3).
- 3 - Vor der Verbindung der Motoreinheiten (BUS): Einstellen der Endmotoren (K5).

Übersicht der Komponenten an der Unterseite der Motoreinheit



* Ein Tandemsystem ist ein System, das aus einer Schiene und zwei Motoreinheiten besteht. Nur 6200.

Systemtyp erkennen

Für weitere Benutzung dieser Gebrauchsanweisung ist es wichtig zu wissen, welches System Sie haben. Nachstehende Hinweise zur System-Erkennung.

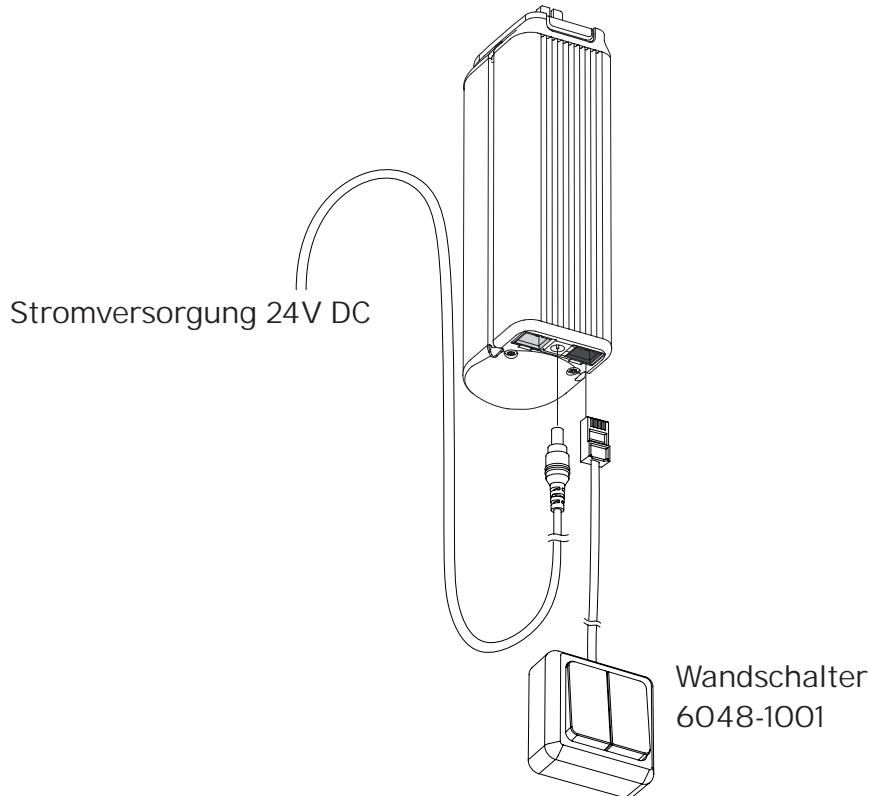


Bei einem Tandemsystem steht auf den Aufkleber von beiden Motoren der Text "**Partner ID**" mit beigefügtem Code des Partnermotor.



Vorbereiten einer einzelnen Motoreinheit

Schliessen Sie zunächst den Wandschalter (Anschluss 2, schwarz) und dann die Stromversorgung an der Unterseite der Motoreinheit an:



*Wenn Sie im Besitz einer IFR Bedienung sind, folgen Sie bitte der IFR-Anleitung.
Wenn Sie im Besitz einer RF Bedienung sind, folgen Sie bitte der RF-Anleitung.*

Vorbereiten eines Tandemsystems

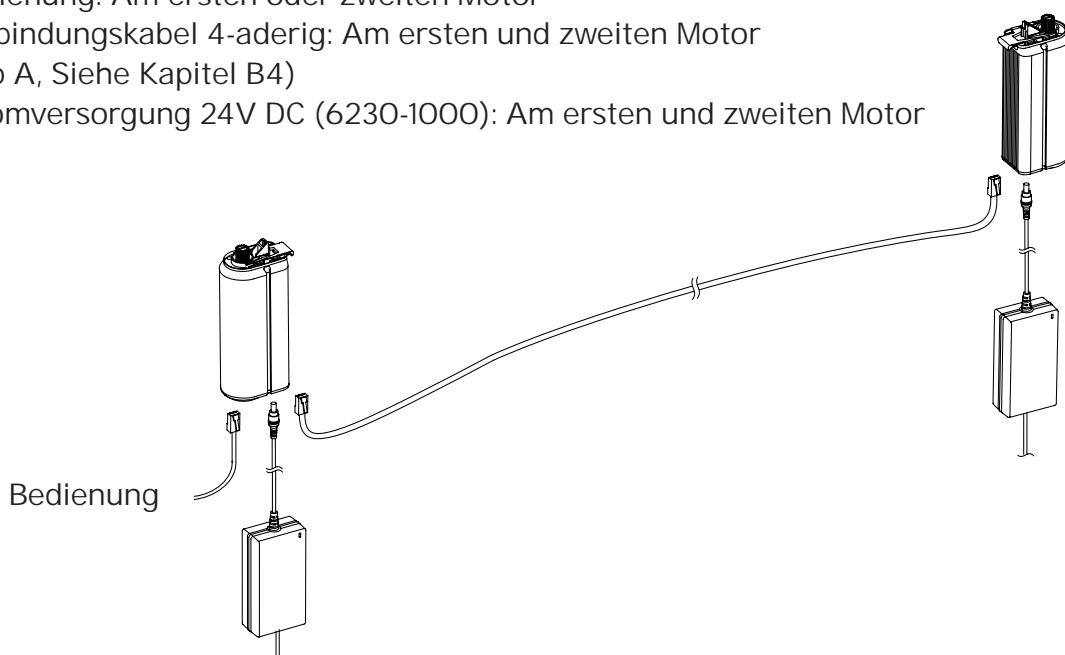
Bei einem Tandemsystem müssen die folgenden Anschlüsse gemacht werden bevor K3 durchgeführt werden. Die Stromversorgung wird zuletzt angeschlossen.

Bedienung: Am ersten oder zweiten Motor

Verbindungskabel 4-aderig: Am ersten und zweiten Motor

(Typ A, Siehe Kapitel B4)

Stromversorgung 24V DC (6230-1000): Am ersten und zweiten Motor



Gardinenpositionen einstellen

Nur 6200 und 6200-T

Positionen mit Hilfe des Wandschalters oder Tasten an der Unterseite der Motoreinheit einstellen



- 1) Standard sind die Endpositionen 40 cm voneinander vorprogrammiert.
- 2) Haben Sie IFR oder RF, folgen Sie dann bitte der Anleitung des betreffenden Systems.

Wenn Sie im Besitz eines 6200 oder 6200-T Systems sind (das können Sie an den ersten zwei Ziffern des Motor-Strichcodes erkennen, muss „20“ oder „2T“ sein), müssen die Anfangs- und Endpositionen der Gardinen eingestellt werden, d.h. „Gardine geöffnet“ und „Gardine geschlossen“. Dies wird pro System eingestellt.



Sind die Anfangs- und Endpositionen einmal eingestellt, bewegt sich das System ausschliesslich innerhalb dieser Grenzen. Für aufwendig gearbeitete bzw. in Falten gelegte Gardinen ist auch eine „Feineinstellung“ der Endposition möglich.

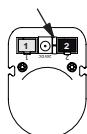


- 1) Vor Ausführung der nachstehend beschriebenen Schritte wird empfohlen, weitergekoppelte Systeme zu entkoppeln. Die Stromversorgung des Motors muss angeschlossen sein.
- 2) Die Motoreinheit geht beim Programmieren nach 1 Minute ohne Bedienung automatisch aus dem Programmierstand: Die LED erlischt und man muss wieder mit Schritt 1 beginnen.



SCHRITT 1

Ziel: System für das Einstellen der Gardinenpositionen vorbereiten.
Arbeitsschritt: Ziehen Sie alle RJ45-Stecker aus der Unterseite der Motoreinheit und stecken Sie dem Schalter in Anschluss 2 der Motoreinheit. Der Motor muss mittels des runden 24V-Netzstecker angeschlossen sein. Stellen Sie mit dem Schalter einen Abstand von mindestens 20 cm zwischen dem Vorläufer und den Schienenenden ein.



SCHRITT 2

Ziel: In den Programmiermodus wechseln.
Arbeitsschritt: Halten Sie beide Tasten gedrückt und lassen Sie diese los sobald die LED an der Unterseite der Motoreinheit rot blinkt (nach ca. 8 Sek.). Das System bewegt sich automatisch kurz hin und her.



Achtung: Mit dem folgenden Schritt bestimmen Sie, welche der beiden Tasten zukünftig mit der Funktion „Gardine schliessen“ belegt wird. Dies kann später noch geändert werden (siehe nachfolgende Erläuterung)

SCHRITT 3

Ziel: Die „Gardine geschlossen“ - Position bestimmen.
Arbeitsschritt: Drücken Sie auf eine der beiden Tasten und lassen Sie die Taste los, wenn die Gardine die gewünschte Position erreicht hat.

SCHRITT 4

Ziel: Die „Gardine geschlossen“ - Position fein einstellen und bestätigen.
Arbeitsschritt: Mit den beiden Tasten können Sie die Gardine noch etwas vor oder zurück bewegen, drücken Sie anschliessend kurz beide Tasten gleichzeitig, um die Position zu bestätigen.
Folge: Das System bewegt sich automatisch ein Stück in die „öffnen“ Richtung.

3 Vorhangpositionen einstellen

SCHRITT 5

Ziel: Die „Gardine geöffnet“ – Position bestimmen.

Arbeitsschritt: Drücken Sie nun die andere Taste und halten Sie diese Taste gedrückt bis die Gardine die gewünschte „geöffnete“ Position erreicht hat.

SCHRITT 6

Ziel: Die „Gardine geöffnet“ – Position fein einstellen und bestätigen.

Arbeitsschritt: Mit den beiden Tasten können Sie die Gardine noch etwas vor oder zurück bewegen, drücken Sie anschliessend kurz beide Tasten gleichzeitig, um die Position zu bestätigen.

Folge: Das System bewegt sich kurz und die rote LED an der Unterseite der Motoreinheit geht aus.

Die Positionen sind eingestellt und die Schiene ist betriebsbereit. Siehe auch Kapitel 4 für die Bedienungsmöglichkeiten.



Bei einem Stromausfall bleiben die eingestellten Positionen in der Motoreinheit gespeichert. Wird aber das System während es nicht angeschlossen ist oder während eines Stromausfalls bewegt, dann verliert es seine Referenzpunkte und alle Systempositionen müssen erneut eingestellt werden.

Gardinenpositionen hinzufügen/löschen

Um die Gardinenpositionen eines Systems zu ändern oder hinzuzufügen, müssen die oben genannten Schritte 1 bis 6 für den Punkt „Gardinenpositionen einstellen“ nochmals für das betreffende System durchgeführt werden.

Wechseln der Tastenbelegung

Wiederholen Sie den Punkt „Gardinenpositionen mit Hilfe des Wandschalters oder Tasten an der Unterseite der Motoreinheit einstellen“, wobei die Tastenbelegung vertauscht wird.



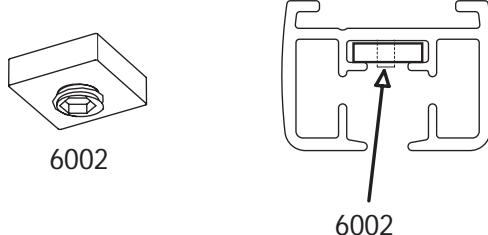
Bei mehreren verbundenen Systemen: Bedenken Sie, dass das Ändern der Tastenbelegung von „open“ und „close“ auch Auswirkungen auf eine eventuelle zentrale Steuerung von verbundenen Systemen haben kann: Dies könnte zum Beispiel bedeuten, dass ein zentrales „close“-Signal dazu führt, dass sich das System öffnet.

Gardinenpositionen einstellen

Nur 6300

Endpositionen einstellen

Die Anfangs- und Endpositionen der Gardinen der 6300 Schiene, d. h. „Gardine geöffnet“ und „Gardine geschlossen“ - werden eingestellt mit dem Endfeststeller 6002. Die Endpositionen können durch Verschieben und Festsetzen der Endfeststeller geändert werden.



Wechseln der Tastenbelegung



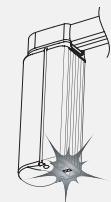
- 1) Vor Ausführung der nachstehend beschriebenen Schritte wird empfohlen, weitergekoppelte Systeme zu entkoppeln. Die Stromversorgung des Motors muss angeschlossen sein.
- 2) Die Motoreinheit geht beim Programmieren nach 1 Minute ohne Bedienung automatisch aus dem Programmierstand: Die LED erlischt und man muss wieder mit Schritt 1 beginnen.



SCHRITT 1

Ziel: In den Programmiermodus wechseln.

Arbeitsschritt: Halten Sie beide Tasten gedrückt und lassen Sie die Tasten los, sobald die LED an der Unterseite der Motoreinheit rot blinkt (nach ca. 8 Sek.).



SCHRITT 2

Arbeitsschritt: Die gewünschte Taste für 'schliessen' kurz drücken.

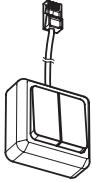
Folge: Das System schliesst sich zur Bestätigung und die LED brennt nicht mehr.



Bei mehreren, verbundenen Systemen: Bedenken Sie, dass das Ändern der Tastenbelegung von 'open' und 'close' auch Auswirkungen auf eine eventuelle zentrale Steuerung von verbundenen Systemen haben kann. Dies könnte zum Beispiel bedeuten, dass ein zentrales 'close'-Signal dazu führt, dass sich das System öffnet.

Bedienung

Bedienung mit Wandschalter oder Tasten an der Unterseite der Motoreinheit



Tastenfunktionen:

- Taste längere Zeit gedrückt halten (länger als 1 Sek.): das System bewegt sich bis die Taste losgelassen wird.
- Taste kurz gedrückt halten (kürzer als 1 Sek.): das System bewegt sich auf die Endposition oder bis die Taste erneut kurz gedrückt wird.



Siehe hierzu auch: „**Ändern der Tastenbelegung für das Öffnen und Schliessen**“ in Kapitel 3.



Haben Sie IFR oder RF, folgen Sie dann bitte der Anleitung des betreffenden Systems.

Systeme koppeln

Funktion eines BUS

Das CAN-BUS-System ermöglicht Ihnen, mehrere Systeme mit einem Datenkabel parallel miteinander zu vernetzen.

Die Systeme können digital miteinander kommunizieren, wodurch jede Motoreinheit aus jeder gewünschten Position im BUS-System bedient werden kann. Darüber hinaus ist es möglich, mehrere Systeme gleichzeitig, also in Gruppen, zu bedienen. Das Programmieren dieser Gruppen erfolgt einfach mit Hilfe der IFR-Fernbedienung, indem eine Gruppe Systeme auf den gleichen IFR-Kanal eingestellt wird.

BUS-Voraussetzungen

Da zwischen den Systemen eine digitale Kommunikation stattfindet, muss der BUS bestimmte Voraussetzungen erfüllen:

- > In einem CAN-BUS-System können maximal 32 Systeme mit einer Gesamtkabellänge von 100 m angeschlossen werden.
- > Möchten Sie mehr als 32 Systeme oder über 100 m Kabel anschliessen, dann benötigen Sie sogenannte Repeater (Verstärker). Dadurch ist es theoretisch möglich, ein BUS-System mit mehr als 100 Systemen und noch einmal sovielen Bedieneinheiten einzurichten.
- > Damit das BUS-System einwandfrei funktioniert ist es notwendig, das richtige Kabel zu verwenden und immer das erste und das letzte System als „Endsystem“ zu programmieren.

Anzahl der Systeme

Über das CAN-BUS-System können maximal 32 Systeme verbunden und bedient werden.

Kabellänge

Die **Gesamtlänge** der Kabel, die den BUS bilden, darf maximal 100 m betragen. Die Motoreinheiten werden mit einem 4-adrigen Kabel (6034-AC2) sowie mit RJ45- Anschläßen (6032-RJ45 oder 6032-RJ45-DIY) miteinander verbunden (Kabelausführung A, Anlage B4).

Repeater

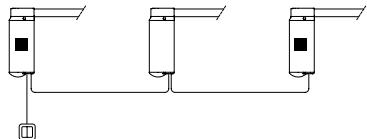
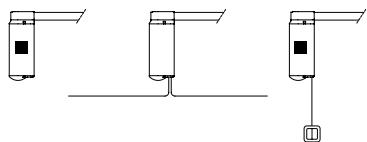
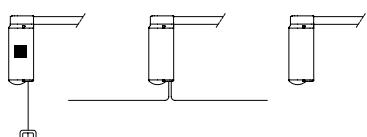
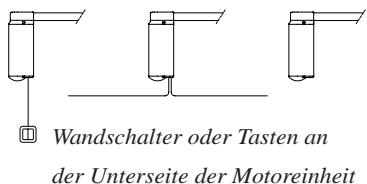
Mit Repeatern können die maximale Kabellänge und die Anzahl der integrierten Systeme erhöht werden.

Endsysteme

Beim Durchkoppeln mehrere Motoreinheiten mittels eines CAN BUS Kabels müssen zuerst die erste und die letzte Motoreinheit als Endmotor eingestellt werden. Die einzelnen Motoreinheiten des 6200 und 6300 Systems sind standardmäßig mit einer ausgeschalteten Endmotoreinstellung versehen. In den Motoreinheiten des 6200 Tandem ist diese Einstellung jedoch standardmäßig eingeschaltet. Die Endmotoreinstellung kann entweder aus- oder eingeschaltet werden mittels der Infrarot Fernbedienung, RF Fernbedienung oder des Wandschalters (Siehe nächste Seite).

5 Systeme koppeln

Endsysteme einstellen und löschen mit Wandschalter oder Tasten an der Unterseite der Motoreinheit



SCHRITT 1

Ziel: Motoreinheit für das Einstellen/Löschen als Endmotor vorbereiten.

Arbeitsschritt: Entfernen Sie die Motoreinheit aus dem BUS, wobei der runde 24V-Netzstecker angeschlossen bleibt: Stecken Sie einen Wandschalter in Anschluss 2 (schwarz) an der Unterseite der Motoreinheit.

SCHRITT 2

Ziel: In den Programmiermodus wechseln.

Arbeitsschritt: Halten Sie beide Tasten gedrückt und lassen Sie die Taste los sobald die LED an der Unterseite der Motoreinheit nach 20 Sek. (!) abwechselnd grün/rot blinkt. Wenn Sie nun die Taste **OPEN** drücken, wird dieser Motor als Endmotor (■) eingestellt. Die LED leuchtet 2 Sek. lang grün.

Wenn Sie die Taste **CLOSE** drücken, wird die Einstellung als Endmotor wieder gelöscht. Die LED leuchtet 2 Sek. lang rot.

SCHRITT 3

Ziel: Programmierung bestätigen.

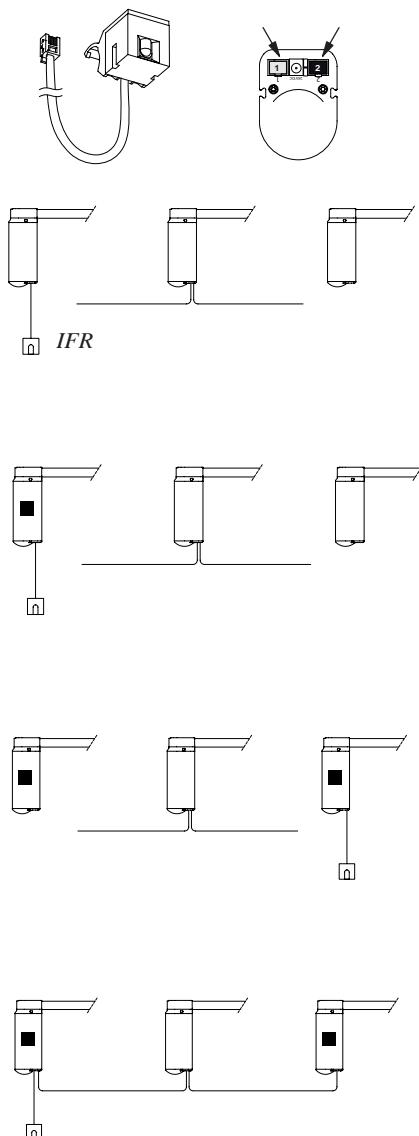
Arbeitsschritt: Ist der Endmotor eingestellt oder wurde die Einstellung gelöscht, drücken Sie dann kurz auf beide Tasten, um die Programmierung zu bestätigen.

Danach den 24V-Stecker aus dem Motor entfernen und wieder zurück stecken, um den Widerstand zu aktivieren.

Wiederholen Sie für jeden weiteren Endmotor Schritt 1, 2 und 3.

Schliessen Sie anschliessend die BUS-Kabel wieder an.

Endsysteme einstellen und löschen mit IFR Bedienung



SCHRITT 1

Ziel: Motoreinheit für das Einstellen/Löschen als Endmotor vorbereiten.

Arbeitsschritt: Entfernen Sie die Motoreinheit aus dem BUS. Ziehen Sie alle RJ45-Stecker aus der Unterseite der Motoreinheit und stecken Sie einen Infrarotempfänger in einen freien Anschluss (1 oder 2) an der Unterseite der Motoreinheit.

SCHRITT 2

Ziel: In den Programmiermodus wechseln.

Arbeitsschritt: Richten Sie die Fernbedienung auf den Infrarotempfänger, halten Sie die Programmiertaste **P** gedrückt und lassen Sie die Taste los sobald die LED an der Unterseite der Motoreinheit nach 20 Sek. (!) abwechselnd grün/rot blinkt.

Wenn Sie nun die Taste **OPEN** eines bereits eingestellten IFR-Kanals drücken, wird dieser Motor als Endmotor (■) eingestellt. Die LED leuchtet 2 Sek. lang grün.

Wenn Sie die Taste **CLOSE** drücken, wird die Einstellung als Endmotor wieder gelöscht. Die LED leuchtet 2 Sek. lang rot.

SCHRITT 3

Ziel: Programmierung bestätigen.

Arbeitsschritt: Ist der Endmotor eingestellt oder wurde die Einstellung gelöscht, drücken Sie dann kurz auf die Taste **P**, um die Programmierung zu bestätigen.

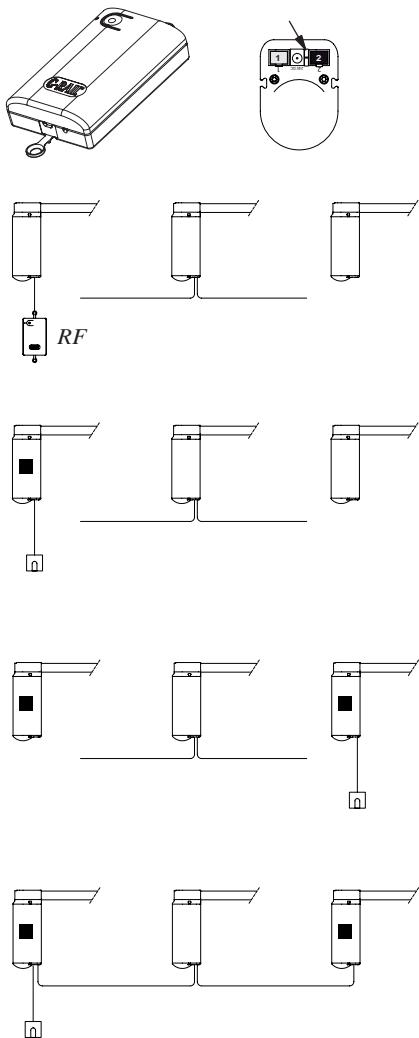
Danach den 24V-Stecker aus dem Motor entfernen und wieder zurück stecken, um den Widerstand zu aktivieren.

Wiederholen Sie für jeden weiteren Endmotor Schritt 1, 2 und 3.

Schliessen Sie anschliessend die BUS-Kabel wieder an.

5 Systeme koppeln

Endsysteme einstellen und löschen mit RF Bedienung



SCHRITT 1

Ziel: Motoreinheit für das Einstellen/Löschen als Endmotor vorbereiten.

Arbeitsschritt: Entfernen Sie die Motoreinheit aus dem BUS, wobei der runde 24V-Netzstecker angeschlossen bleibt: Stecken Sie einen Funkempfänger in Anschluss 2 (schwarz) an der Unterseite der Motoreinheit.

SCHRITT 2

Ziel: In den Programmiermodus wechseln.

Arbeitsschritt: Halten Sie den Stoppknopf gedrückt und lassen Sie den Knopf los sobald die LED an der Unterseite der Motoreinheit nach 20 Sek. (!) abwechselnd grün/rot blinkt.

Wenn Sie nun die Taste **OPEN** drücken, wird dieser Motor als Endmotor (■) eingestellt. Die LED leuchtet 2 Sek. lang grün.

Wenn Sie die Taste **CLOSE** drücken, wird die Einstellung als Endmotor wieder gelöscht. Die LED leuchtet 2 Sek. lang rot.

SCHRITT 3

Ziel: Programmierung bestätigen.

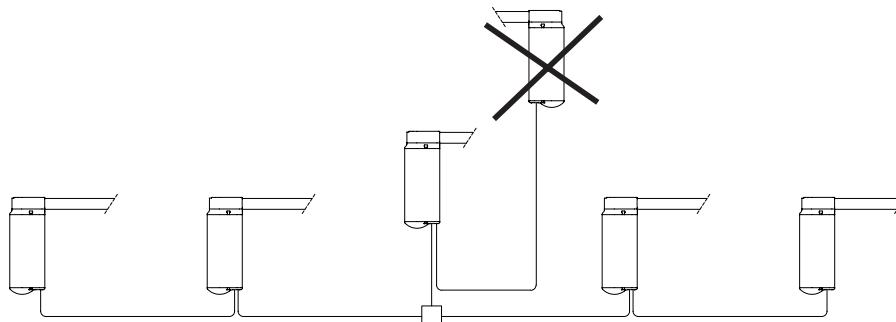
Arbeitsschritt: Ist der Endmotor eingestellt oder wurde die Einstellung gelöscht, drücken Sie dann kurz auf den **Stoppknopf**, um die Programmierung zu bestätigen. Danach den 24V-Stecker aus dem Motor entfernen und wieder zurück stecken, um den Widerstand zu aktivieren.

Wiederholen Sie für jeden weiteren Endmotor Schritt 1, 2 und 3.

Schliessen Sie anschliessend die BUS-Kabel wieder an.

Abzweigung BUS-System

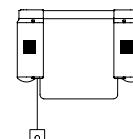
Die Kabellänge von der Abzweigung zum Splitter darf nicht mehr als 2,5 m betragen. Bezuglich der Abzweigung gilt außerdem, dass nicht mehr als ein Motor angeschlossen werden darf: die nachfolgende Abbildung verdeutlicht dies noch einmal:



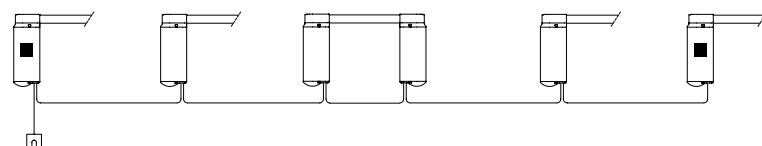
Tandemsystem in einem BUS (nur 6200)

Wenn Sie einen Satz Tandemmotoren bestellen, wird dieser bereits standardmäßig mit einer **aktivierten** Endmotoreinstellung für beide Motoren ausgeliefert. Wird ein Tandemsystem mit einem BUS verbunden, müssen zunächst die Endmotoreinstellungen gelöscht werden (siehe oben). Um diese Einstellung zu löschen, muss das verbindende BUS-Kabel entfernt werden.

Standard Lieferung eines Tandemsystems,
Endmotoren eingestellt:



Tandemsystem in einem BUS,
Endmotoren der ersten und
letzten Motoreinheit des BUS
eingestellt, im Tandemsystem gelöscht.



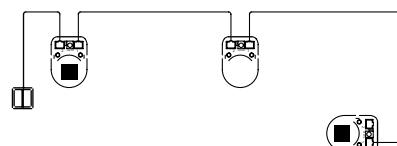
Standard-BUS-Möglichkeiten mit dem G-Rail-CAN-BUS-System

Gekoppelte Systeme können verschieden bedient werden:

- 1: Mit Schalter oder Knöpfen an der Unterseite des Motoreinheit.
- 2: Mit RF (wie Schalter)
- 3: Mit Infrarot (viele Möglichkeiten)

1 - 2: Gekoppelt unter Verwendung von Schalter oder RF:

In dem genannten Beispiel sind 3 Systeme innerhalb einer Gruppe verbunden. Ein BUS-System erkennt keinen Unterschied zwischen Schalter oder RF-Empfänger. Alle Systeme innerhalb des BUS-Systems werden gleichzeitig auf einen Schalter bzw. RF-Empfänger reagieren. Wenn mehrere Gruppen angelegt werden müssen, muss jede Gruppe einen eigenen Schalter oder RF-Empfänger haben, wobei die Gruppen untereinander nicht gekoppelt sind. Jede Gruppe muss als ein selbständiges BUS-System angesehen werden.

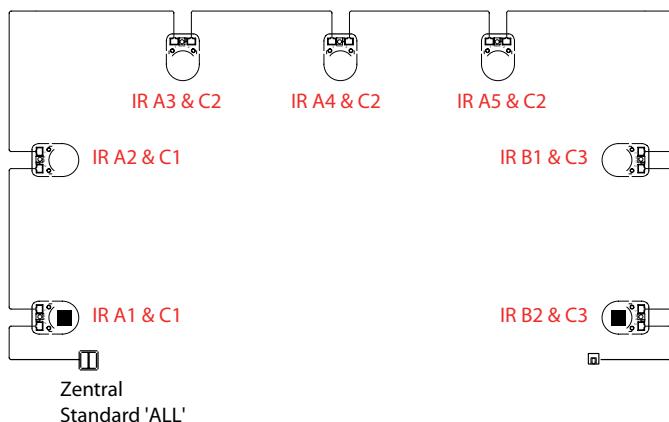


5 Systeme koppeln

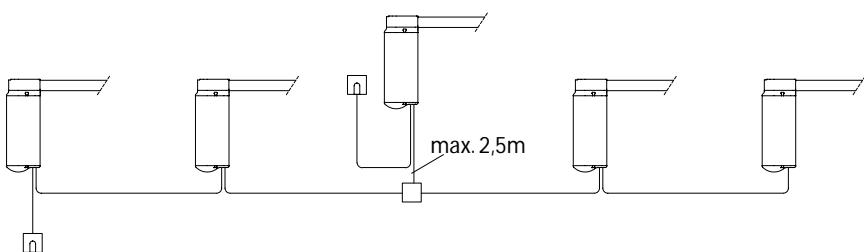
3 - Gekoppelt unter Verwendung von IFR.

In diesem Beispiel sind 7 Gardinenschienensysteme mittels Infrarotkanälen in 3 Gruppen eingeteilt: Eine Gruppe reagiert auf den Infrarotkanal C1, eine Gruppe reagiert auf C2 und eine Gruppe reagiert auf C3. Jedes System hat zusätzlich auch noch einen eigenen Infrarotkanal. Die erforderlichen Einstellungen für die oben beschriebene Situation sind Schritt für Schritt in der IFR Anleitung beschrieben. Das Besondere dabei ist, dass nur ein einziger Infrarempfänger notwendig ist, um alle Schienen entweder einzeln oder in Gruppen zu bedienen.

Der Wandschalter in diesem Beispiel stellt die Standardbedienung für „all“ dar, das heisst, dass alle angeschlossenen Systeme reagieren ungeachtet dessen, auf welchen Infrarotkanal sie eingestellt sind.



Bei Systemen, die vor grossen Giebeln oder in grossen Räumen angebracht sind, empfiehlt es sich, Infrarempfänger (6040-2100) an mehreren Stellen im Raum anzubringen. Die Reichweite einer Fernbedienung (6040-1100) liegt bei max. 15 m, abhängig von der Raumauflteilung, Hindernissen, etc.

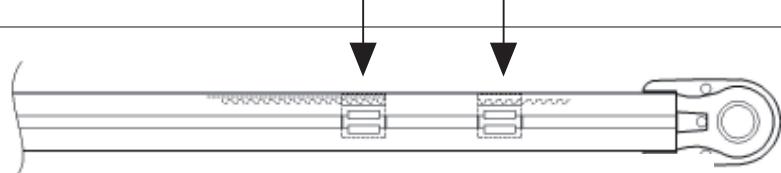


Ein zusätzlicher Infrarempfänger kann beliebig in den BUS integriert werden. Der Empfänger wird dann in einen freien Anschluss der Motoreinheit gesteckt. Sind jedoch beide Anschlüsse einer Motoreinheit („1“ und „2“) bereits belegt, können Sie einen zusätzlichen Anschluss mit einem Splitter (6032-RJ45-S3, mit Steckverbindung gemäss Typ A in Anlage B4) schaffen:

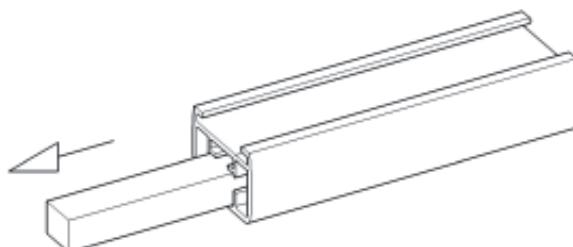
Mit einem Splitter einen zusätzlichen Anschluss an einer Motoreinheit schaffen, zum Beispiel für einen zusätzlichen Infrarempfänger:



Achten Sie bitte darauf, das die Teile, sich bei folgenden Schritten nicht auseinander bewegen.

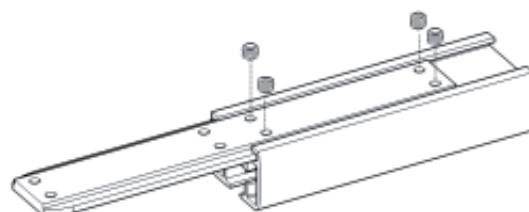


1. Entfernen Sie die Transportverpackung.



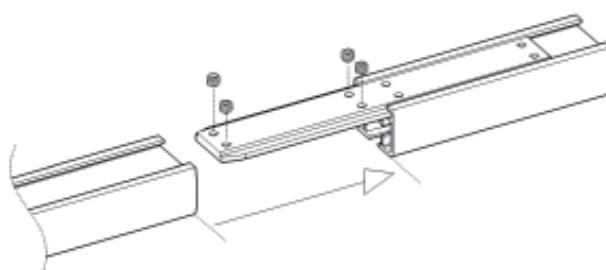
2. Setzen und schrauben Sie den Profilverbinder in ein Schienenende ein.

*Die Schrauben nicht zu fest anziehen,
hierdurch kann sich der Laufkanal verformen.*

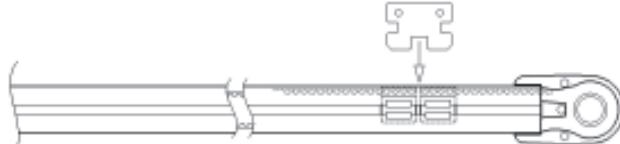


3. Verbinden Sie beide Profile miteinander.

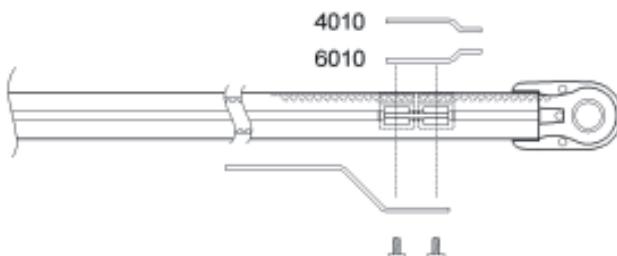
*Die Schrauben nicht zu fest anziehen,
hierdurch kann sich der Laufkanal verformen.*



4. Verbinden Sie die führenden Vorläufer mit dem U-geformten Verbindungselement.

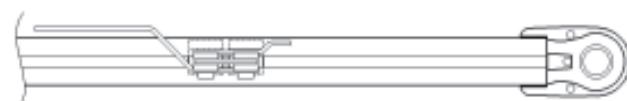


5. Befestigen Sie die Überzugbügel am Vorläufer



6. Vor dem Montieren der Schiene und dem Installieren der Motoreinheit muss der Vorläufer mehrmals hin & her bewegt werden, um die Leichtläufigkeit zu testen bzw. einen freien Lauf zu garantieren.

7. Installieren und montieren Sie das System weiter wie in der Gebrauchsanweisung angegeben (Kapitel 2 - 4).



Pilot Release System

Ein entkoppelbares Vorläufersystem 6280-PRS, welches die Bedienung im Notfall oder bei Stromausfall auch per Hand ermöglicht. Für 6200, 6200-T und 6300. Maximales Vorhanggewicht per Tragearm: 0,5 kg.

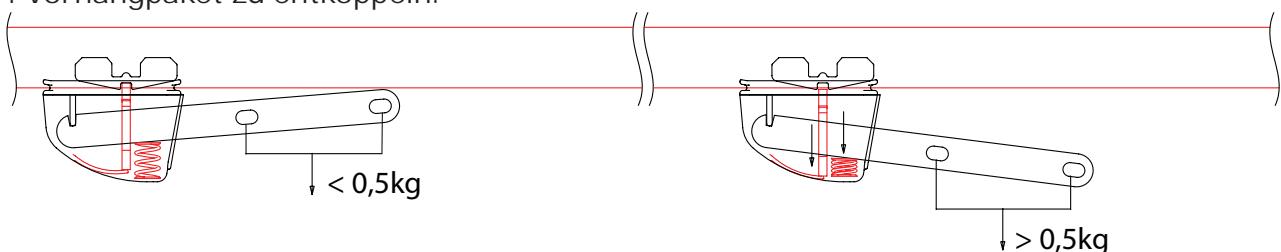
Gardinenhöhe	Gewicht
3 m	500 gr/m ²
4 m	400 gr/m ²
5,5 m	300 gr/m ²

*Anleitung für das Gardinengewicht bei unterschiedlichen Gardinenhöhen.
mindest Höhe: 2,5 m*

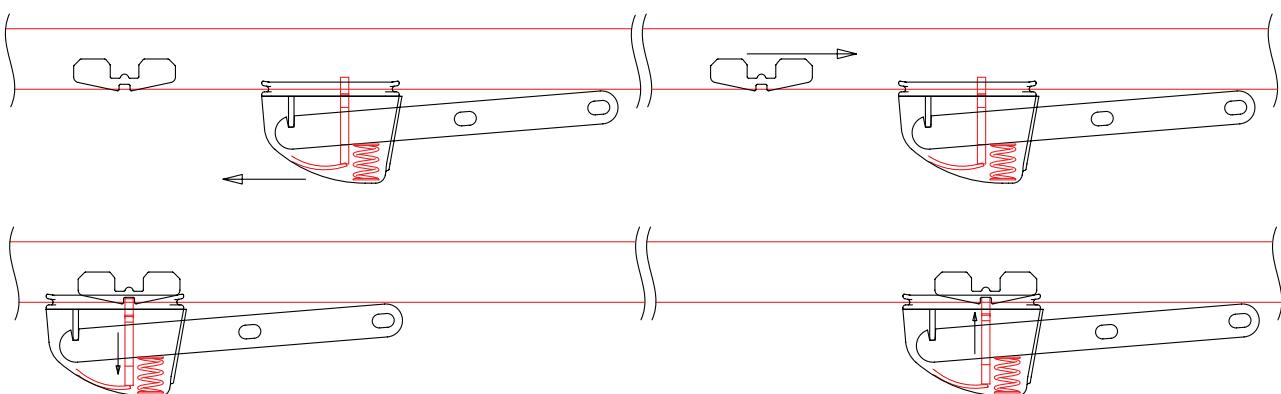
Für Spezifikationen des Vorläufer: Siehe Kapitel 1 Seite 7.

Funktionsablauf

Entkoppelung: An der PRS Halterung kann ein Gewicht bis max. 0,5 kg hängen. Wenn dieses Gewicht das maximale, zulässige Vorhangsgewicht überschreitet, so wird das System automatisch entkoppelt und der Motorantrieb betreibt das System nicht mehr. Um das System zu entkoppeln ist eine Kraft mehr als 1,5 kg erforderlich. Das System kann in der **OPEN** und **CLOSE**-Richtung entkoppelt werden. Bei 2-teiligem Behang, also mittig-schliessend, ist es möglich, auch nur 1 Vorhangspaket zu entkoppeln.



Bedienung: Wenn das System entkoppelt ist, kann es manuell von Hand oder elektrisch wieder angekoppelt werden. Das linke Bild zeigt wie das System manuell mittels Hand wieder angekoppelt wird. Das rechte Bild zeigt wie das System wieder elektrisch angekoppelt wird.

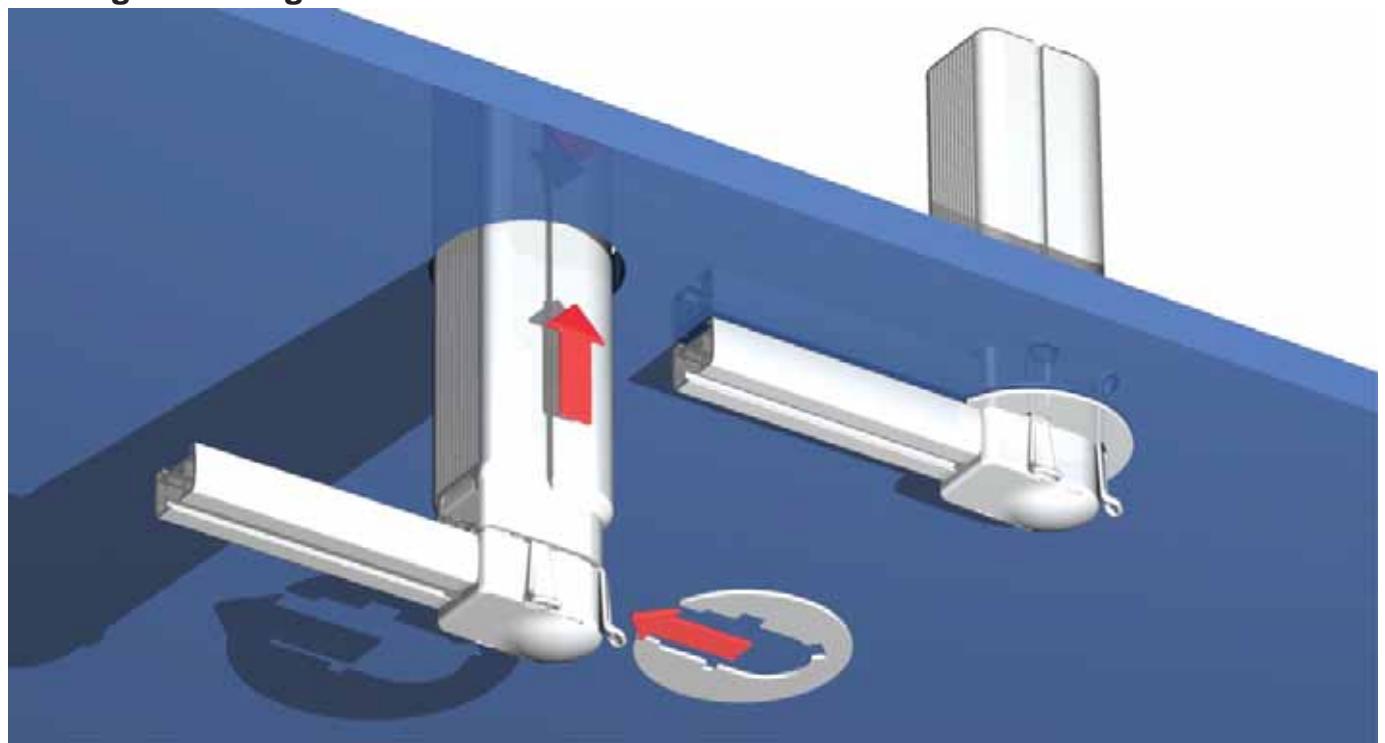


Silikonisieren

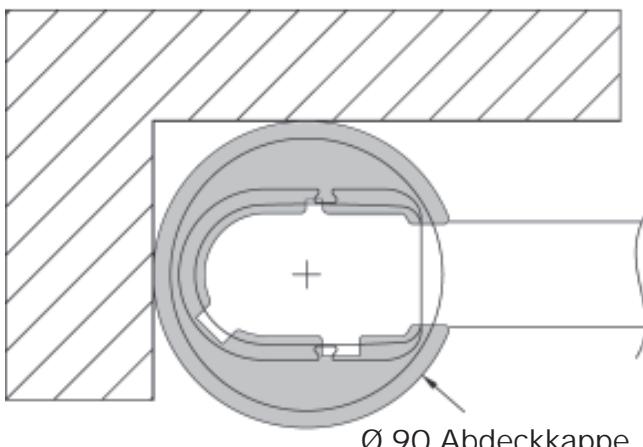
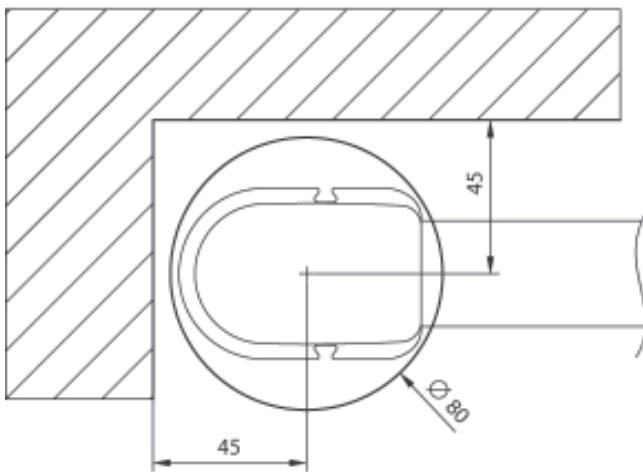
Schiene und PRS-Gehäuse silikonisieren wie angegeben.

Siehe auch Anlage B7.

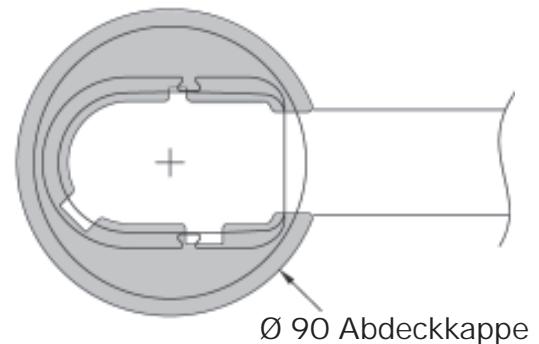
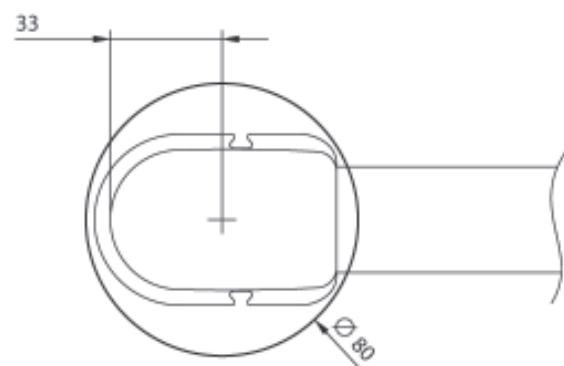


Montageanleitung**Wichtige Maße**

Deckenöffnung Abstand zur Wand



Deckenöffnung Abstand zum Umlenker

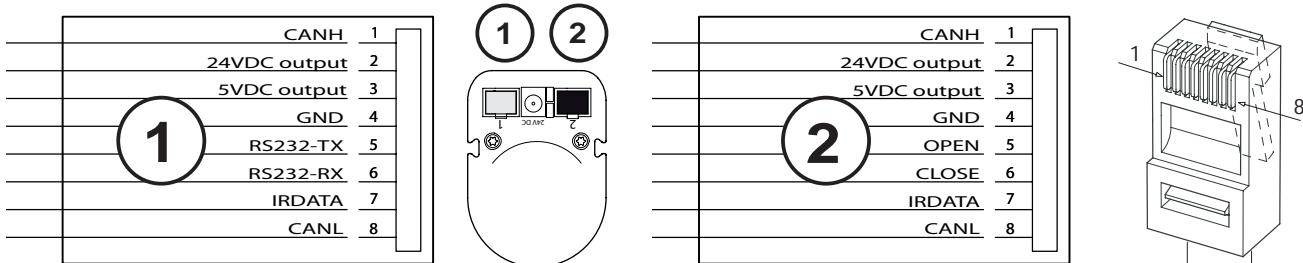


B4 Steckeranschlüsse

Pin-Definition

Übersicht aller Funktionen der Anschlüsse eines 8-poligen RJ45 Steckers.

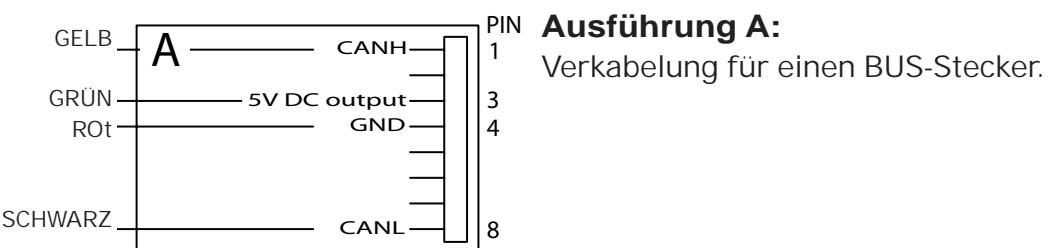
Die Pinbelegung ist wie folgt:

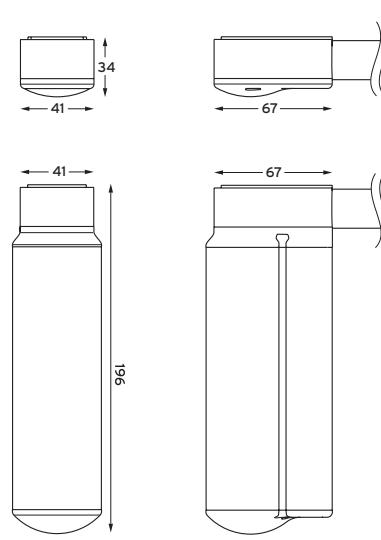
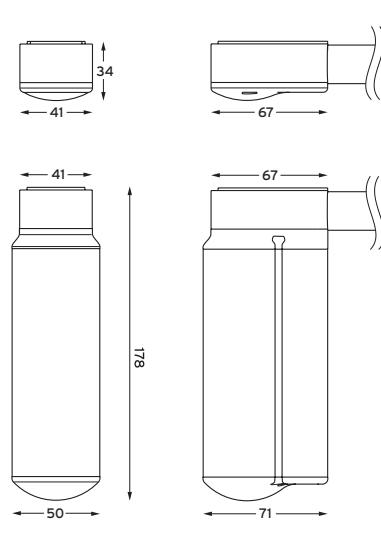


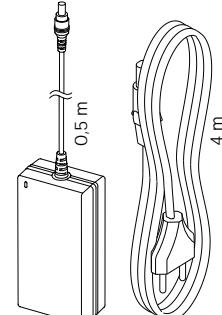
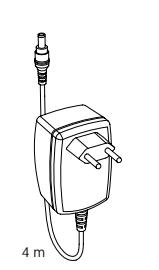
Der G-Rail-CAN-BUS darf nicht mit einem 6- oder 8-adrigen Kabel angeschlossen werden.

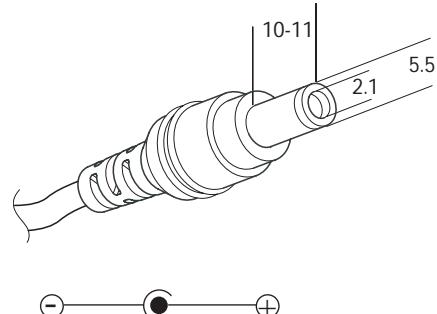
Kabelarten RJ45

Die Verkabelung erfolgt mit Hilfe von 4-adrigen Kabeln [Norm FCC-68 mit dem Aderquerschnitt 7/0,16 mm (26 AWG)]. (siehe Pinbelegung im oben dargestellten Beispiel)



	6200 / 6200-T (Tandem)	6300
		
max. Vorhanggewicht	60 kg / 100 kg	40 kg
Spannung	24 VDC	24 VDC
Ampere	1,8 A max.	0,8 A max.
Leistung	43 W	20 W
Betriebstemperatur	10 < 80 °C	10 < 80 °C

	6230-1000-EU*	6330-1000-EU*
		
geeignet für	6200	6300
Eingang		
Spannung	100-240 VDC	100-240 VDC
Ampere	1,5 A	0,7 A
Frequenz	50-60 Hz	50-60 Hz
Ausgang		
Spannung	24V	24V
Ampere	2,1 A	1,0 A
Betriebstemp.	10 < 40 °C	10 < 40 °C



Energieversorgung für 6200, 6300
 DC Ausgang connector:
 2.1 x 5.5 x 10-11 mm
 Coaxial power Stecker
 Center positive Standard

* Folgende Stecker sind lieferbar: EU, UK und US.

B6 Was ist zu tun bei ...

LED-Signale

Allgemein: Im Regelfall erlischt die LED nach einer Minute automatisch. Im Störfall erlischt die LED nicht.

1* LED blinkt grün = Programmieren Infrarot Kanäle, siehe IFR-Anleitung.

2* LED blinkt rot = Programmieren Endpositionen und/oder Bedienungsrichtung, siehe IFR-Anleitung.

3* LED blinkt rot/grün = Programmieren Endsysteme, siehe K5.

4* LED blinkt jede 5 Sek. grün = Timer eingestellt, siehe IFR-Anleitung.

5* LED leuchtet konstant rot = BUS Kabel Störung.

Stromzufuhr unterbrechen, BUS-Kabel prüfen, evtl. reparieren und anschliessen oder nochmals anschliessen und das System bedienen.

6* LED blinkt schnell rot = Störung Steuerung.

Mögliche Ursachen sind zu überprüfen:

Höhe/ Belastung vom System, Hindernisse: System läuft gegen Schiene, Decke, Wand, Fenster-/Rolladenkasten, oder das System ist nicht oder nicht richtig silikonisiert (jedoch NICHT zuviel Silikonspray und KEINE Öle verwenden!) Sollte die LED-Anzeige dann noch nicht aus sein, programmieren Sie dann bitte im Falle der 6200 die Endpositionen neu.

Im Störfall

1* Nach Installieren und Montieren des Systems reagiert dieses nicht auf der Fernbedienung.

Erst muss ein Infrarotkanal eingestellt werden (siehe IFR-Anleitung).

2* Das System funktioniert ein kleines Stück (~40cm).

Zuerst die Gardinen- Endpositionen einstellen (siehe K3) (nur 6200).

3* Das System reagiert nicht.

A: Kontrollieren Sie, ob die Stromzufuhr angeschlossen ist.

B: Kontrollieren Sie, ob der Schalter eventuell defekt ist bzw. ob der Stecker fest im Motor steckt.

C: Überprüfen Sie die Batterien der Fernbedienung und den Stecker des IFR-Augen.

D: Kontrollieren Sie ob das LED im Motor schnell rot blinkt. Wenn das der Fall ist, ist ein Steuerungsfehler aufgetreten und Sie müssen das System neu programmieren (siehe K3).

E: Überprüfen Sie die BUS-Kabel, wenn das System an andere Systeme gekoppelt ist.

4* Das System reagiert nicht auf kurzen Impuls.

A: Kontrollieren Sie, ob das System bei Dauerbedienung funktioniert.

B: Das System läuft nur langsam 5 Sekunden bei Dauerbedienung.

Kontrollieren Sie ob das LED im Motor schnell rot blinkt. Wenn das der Fall ist, ist ein Steuerungsfehler aufgetreten und Sie müssen das System neu programmieren (siehe K3).

5* Das System arbeitet nur 5 Sekunden.

Kontrollieren Sie ob das LED im Motor schnell rot blinkt. Wenn das der Fall ist, ist ein Steuerungsfehler aufgetreten und Sie müssen das System neu programmieren (siehe K3).

6* Bei gekoppelten Systemen funktioniert nur das System mit dem Schalter und dem IFR-Auge.

Kontrollieren Sie, ob das LED im funktionierenden Motor rot leuchtet. In diesem Falle ist das BUS-Kabel defekt.

7* Das System ist an ein Domotica-System angeschlossen und funktioniert nicht.

Kontrollieren Sie, ob das System mit einem Standardschalter oder Tasten an der Unterseite der Motoreinheit oder IFR-Auge funktioniert. Falls nicht, siehe dann bei Störung unter Punkt 2, 3, 4 oder 5.

8* Das System bewegt sich in die entgegengesetzte Richtung der in den Programmiermodus bestimmten Gardinen-Endpositionen.

Das System ist falsch montiert. Es entsteht kein Schaden am System, aber Sie müssen jeden Schritt in der Gebrauchsanweisung für Programmieren von “OPEN“ “CLOSE” lesen, ggf. wiederholen und die Tasten “umbelegen“.

Allgemein

1 x per Jahr silikonisieren

- Laufkanal der Schiene

- die Umlenker:

Motorseite:

Gegenüberliegende Seite:

Motor vorher abnehmen

Umlenker Abdeckung seitlich entfernen

(beginnend ab der runde Seite los klicken)

- Vorläufer am Überzugswagen

> G-Rail Vorhangschienen Spray:

Bestellnummer: 1251-250



Benutzen Sie das Silikonspray massvoll, da es sonst passieren kann, dass Silikon oder Oel aus der Schiene heraus läuft und den Vorhang verschmutzt und beschädigt.

Darüber hinaus kann zuviel Silikon oder Oel sich negativ auf das gesamte System einschliesslich Motor auswirken und erhebliche Schäden verursachen.



Handleiding
6200 & 6300 serie
elektrisch gordijnrailsysteem

Manual
6200 & 6300 series
electrical curtain track

Gebrauchsanweisung
6200 & 6300 Serie
elektrisches Vorhangschienen System

Manuel
6200 & 6300 série
rail à rideaux motorisé



Garantiesticker - goed bewaren
Important - Keep for guarantee purposes
Garantienummer - bitte gut aufbewahren
Etiquette de garantie – à conserver dans un endroit sécurisé

Nederlands

English

Deutsch

Français

Wijzigingen voorbehouden
Changes reserved
Änderungen
Réserve de changement

1 Montage

Vue éclatée 6300, 6200 et 6200-tandem	1
Fixing rules	2
Montage plafond avec support 6050	3
Montage plafond avec support 6055-1000	3
Montage mural avec support synthétique 6051	4
Montage mural avec équerre déportée réglable 6057	4
Montage encastré avec écrou profilé spécial 6055-2000	4
Agrafes de poulie	5
Installation du kit de motorisation	5
Pose des rideaux	6
Glisseurs	6
Spécification de la patte de croisement	7

2 Préparation

Mise en service	9
Schéma fonctionnel de la face inférieure du kit de motorisation	9
Identification du système	10
Préparation d'un seul kit de motorisation	11
Préparation du rail en tandem (seulement 6200)	11

3 Programmer les positions des rideaux

6200 & 6200-T	13
Programmer à l'aide de l'interrupteur à 2 boutons ou boutons situés sur le dessous du moteur	13
Ajouter/supprimer des positions des rideaux	14
Intervertir les fonctions d'ouverture et de fermeture seulement 6300	14
Réglage des fins de course	15
Intervertir les fonctions d'ouverture et de fermeture	15

4 Commande

Commande par le biais de l'interrupteur à 2 boutons ou boutons situés sur le dessous du moteur	17
-------------------------------------------------------------------------------------------------------	----

5 Relier plusieurs systèmes	19
Principe de fonctionnement du BUS	19
Conditions du système BUS	19
Programmer et supprimer les systèmes d'extrémité (Interrupteur à 2 boutons ou boutons situés sur le dessous du moteur)	20
Programmer et supprimer les systèmes d'extrémité (infrarouge)	21
Programmer et supprimer les systèmes d'extrémité (RF)	22
Split BUS sistem	23
Système en tandem relié au BUS (seulement 6200)	23
Possibilités standard du système G-Rail CAN-BUS	23
B1 Rail démonté	25
B2 PRS	26
B3 Motor-UP	27
B4 Branchemet des connecteurs	28
B5 Caractéristiques techniques	29
B6 Dépannage ...	30
B7 Entretien	31
B8 Systèmes de contrôle	32

Montage

Vue éclatée 6300, 6200 et 6200-tandem

Le schéma ci-dessus représente un système 6200, 6200 tandem et 6300. Cela explique à quoi il ressemble.

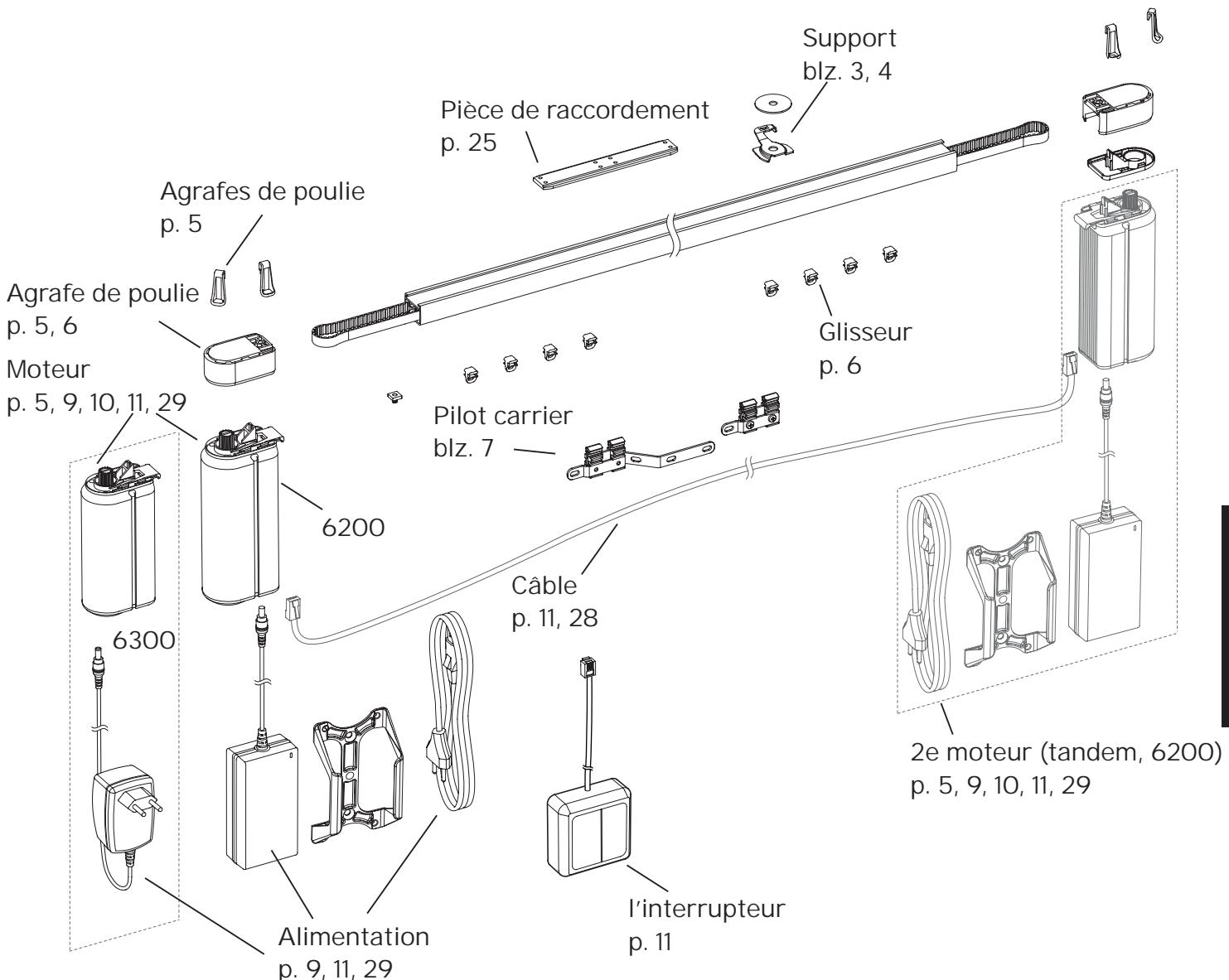
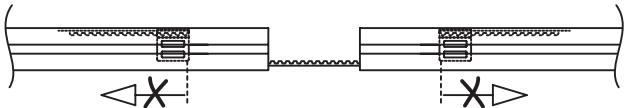


Image peut différer du modèle réel.

1 Montage



Avez-vous un rail qui a été livré en sections? Attention de ne pas déplacer les éléments comme indiqué à gauche.
(lire chapitres B1 pour le pré-assemblage)

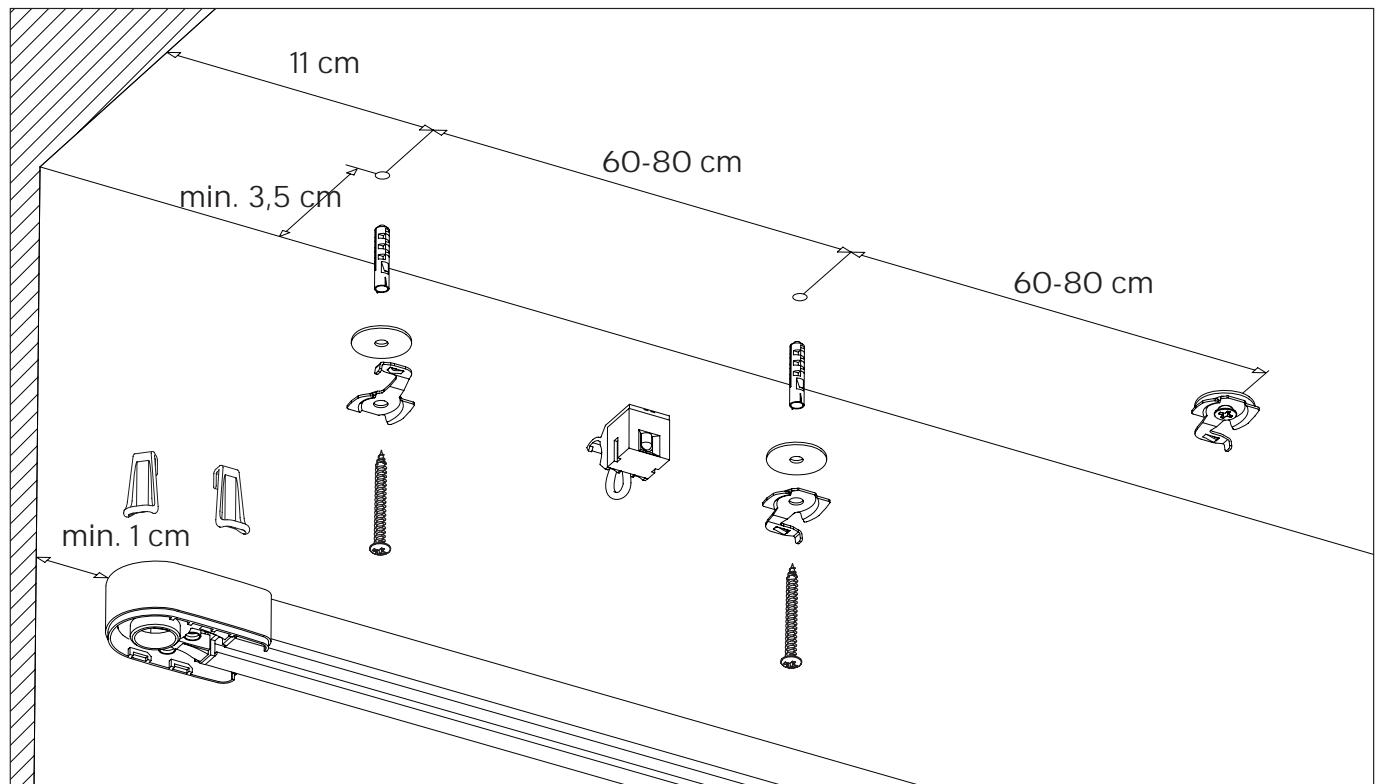


En cas de Motor-up voir chapitres B3.

Regle de fixation

Ci dessous quelques règles de fixations.

- 1 - La distance au mur latéral (l'emplacement du premier support) est de 11 cm en raison de l'espace pour les poulies.
 - 2 - Pour la distance du centre du rail voir support correspondant (p. 3, 4)
 - 3 - La distance entre supports est de 60-80 cm.
 - 4 - Avec des rideaux lourds placez un support supplémentaire (de chaque cotés de refoulement du rideau).
 - 5 - Les poulies sont à 1 cm au moins en retrait par rapport au moteur
 - 6 - En cas de motor-up distance de 4,5 cm entre le rail et le mur (voir B3).
- Conseil de montage (p. 3, 4).
 - Il faut d'abord installer les agrafe à œillet sur les poulies (p. 5).
 - Fixer le récepteur infrarouge isi commande.
 - Fixer le rail (p. 5).

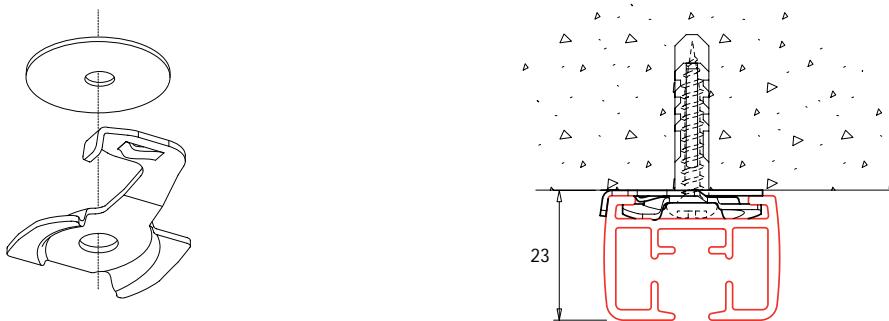


Montage plafond avec support 6050

Utiliser le support pour un rideau avec un poids total de 25 kg maximum. Et max. 10 kg par support. Utiliser le support plafond 6055-1000 dans tous les autres cas.

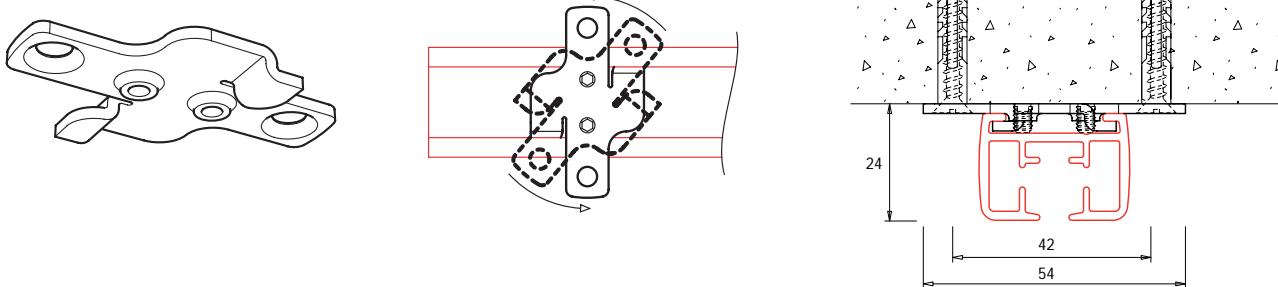
Le trou de perçage pour le support « naissance » doit être situé à une distance minimale de 35 mm du mur parallèle au rail en raison de la rotation du support.

En règle générale, les supports sont posés tous les 60 cm. Il faut installer un support supplémentaire pour des rideaux plus lourds (tissu doublé / tissu d'occultation) du côté du refoulement. Les supports doivent être installés séquentiellement pour des rideaux dont le poids est supérieur à 10 kg. Ce support ne peut pas compenser une torsion du rail. Ce support doit être fixé à l'aide d'une vis (tête ronde).



Montage plafond avec support 6055-1000

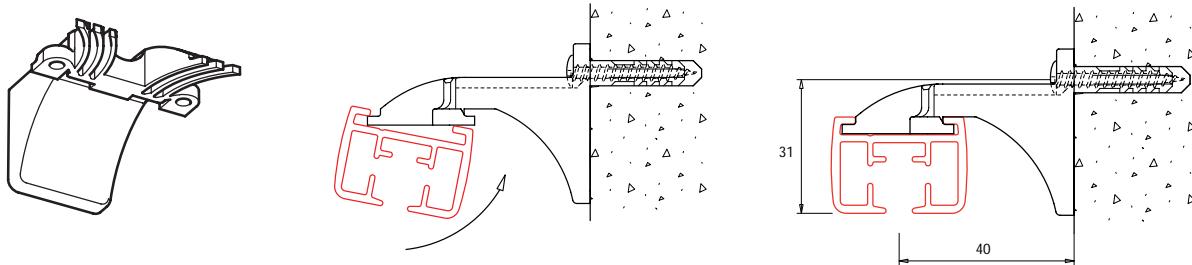
Ce support est préconisé pour des rideaux dont le poids total est de 100 kg, et max. 30 kg par support. Les supports doivent être installés tous les 60-80 cm. Un support supplémentaire peut être installé du côté du refoulement tirés pour des rideaux plus lourds (tissu doublé / tissu d'occultation). Chaque support doit être fixé à l'aide de deux vis (fraisé). Ce support peut compenser une torsion légère du rail.



1 Montage

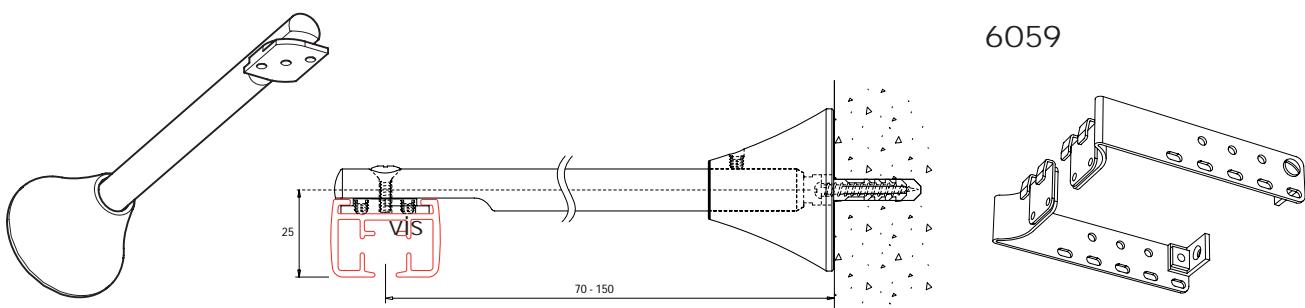
Montage mural avec support synthétique 6051

Ce support doit être fixé sur le mur du côté supérieur à l'aide d'une vis (ronde). Max. 10 kg par support. Le rail doit être emboîté tel que montré. Après le montage, le centre du rail est situé à une distance de 4 cm du mur.



Montage mural avec équerre déportée réglable 6057

Le support 6057 peut être utilisé pour le montage mural. Le support comprend un socle et une goupille avec un écrou profilé. Max. 10 kg par support. L'écrou est fixé dans le dos du rail. Le support mural est fixé à l'aide d'une vis (ronde). La longueur de la goupille peut être raccourcie de 15 cm à une longueur minimale de 7 cm. Le 6057 peut être combiné avec le kit de renvoi spécial 6059 pour un renvoi très compact.



Montage encastré avec écrou profilé spécial 6055-2000

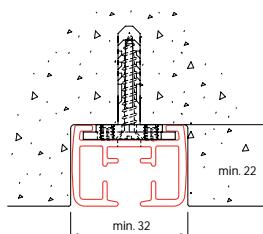
Le rail 6200 peut être encastré dans le plafond. Un avant-trou doit être percé dans le rail par Goelst / G-Rail. Des vis spéciales à petite tête, qui sont fournies avec l'écrou profilé, doivent être utilisées pour le montage encastré. Max. 30 kg par support.



Une rainure fraîchée doit être réalisée en fonction du rail fourni lorsqu'un rail cintré doit être encastré.

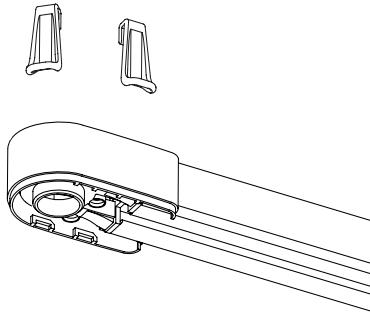


Attention! Vérifier que les vis n'ont pas endommagé le rail pendant le montage.

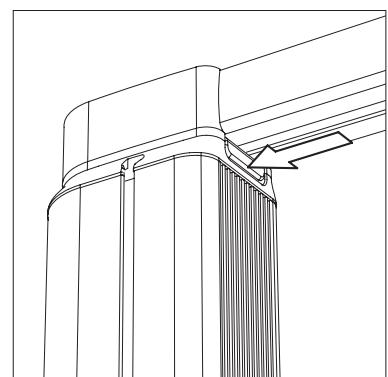
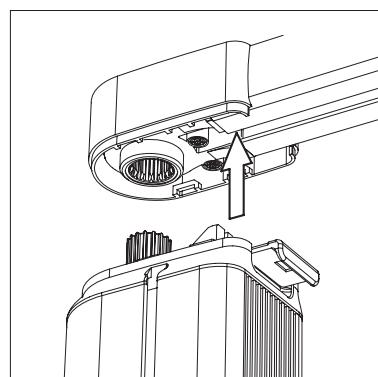
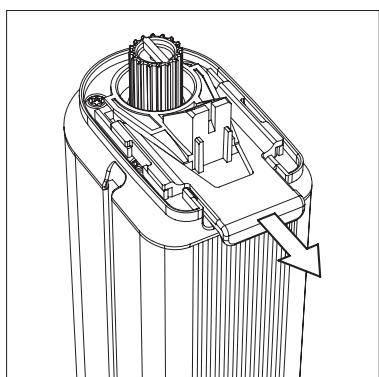


Agrafes de poulie

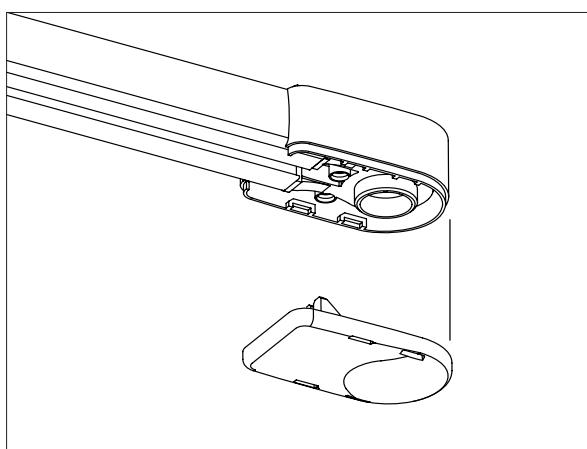
Les crochets de poulie doivent être fixés avant la fixation du rail.

**Installation du kit de motorisation**

Après la pose du rail au plafond ou au mur, le kit de motorisation peut être fixé et verrouillé sur le rail.



Emboîter ensuite le carter de protection sur la poulie ouverte sur le côté opposé. (Un deuxième kit de motorisation est installé dans cet endroit pour les systèmes à deux moteurs (tandem)).



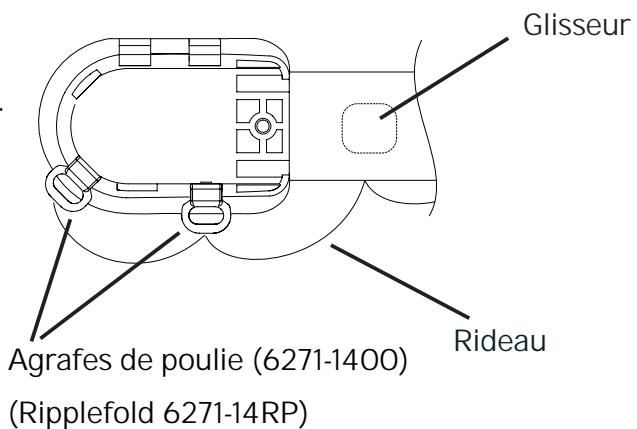
Le moteur peut être placé à droite ou à gauche sans aucun problème.

1 Montage

Pose des rideaux

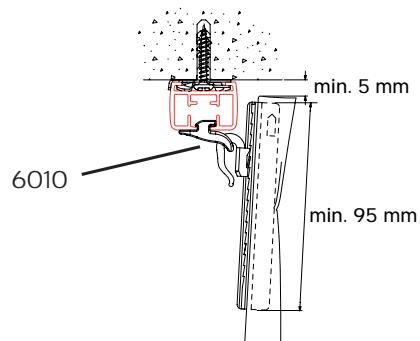
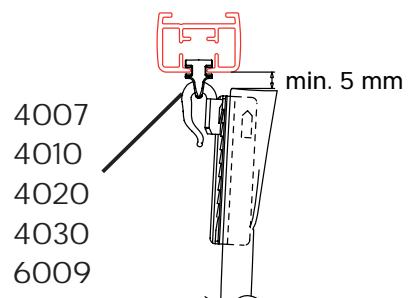
Pour la pose il y a un nombre de vérification importantes. Le poids maximum par glisseur doit être respecté, ne pas oublier les crochets de poulie. Le rideau ne doit pas être gêné pendant son mouvement et la patte de croisement doit fonctionner sans problème. Toutes ces vérifications sont expliquées ci-dessus:

Maintenir une distance minimum entre le rideau, le plafond, le sol, et eventuels obstacles.



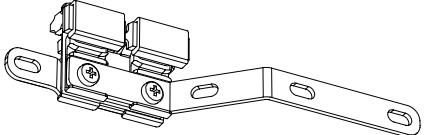
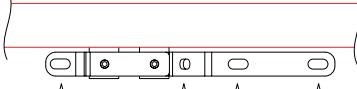
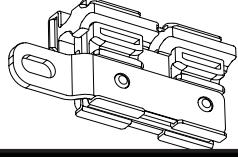
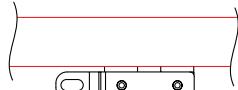
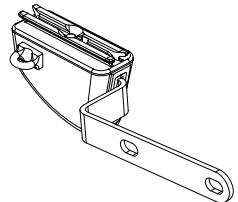
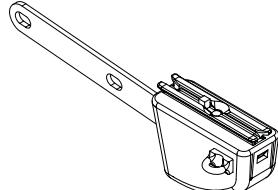
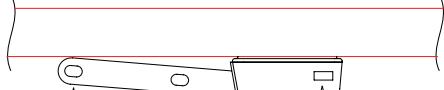
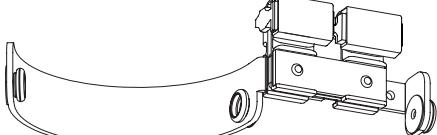
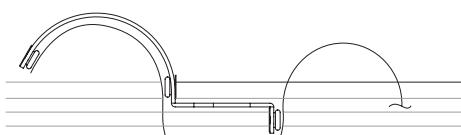
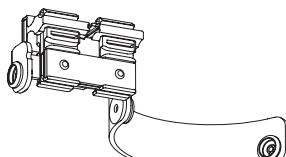
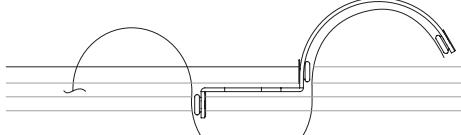
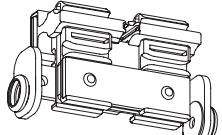
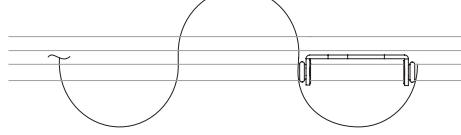
Glisseurs

		charge max.
4007		2 kg
4010		3 kg
4020		8 kg
4030		1,5 kg
6009		2 kg
6010		1 kg
4014-10-080 4014-10-100		0,5 kg



Spécification de la patte de croisement

Le troisième trou doit toujours être utilisé.

chariot conducteur standard	position agrafes rideux
6274-3000 	 3ème 2ème 1er agrafe / max. 1 kg par agrafe
6275-3000 	 1er agrafe / max. 1 kg par agrafe (<i>this is pulling eye</i>)
PRS	position agrafes rideaux
6284-PRS* 	 3ième 2ième 1er agrafe 1er et 2ième agrafe: max. 0,25 kg par agrafe
6285-PRS* 	 3ième 2ième 1er agrafe 1er et 2ième agrafe: max. 0,25 kg par agrafe
<i>* Distance minimale des agrafes 10 cm chez PRS.</i>	
Ripplefold	position grommets
6274-30RP-R 	 utiliser toutes les pressions
6274-30RP-L 	 utiliser toutes les pressions
6275-30RP 	 utiliser toutes les pressions

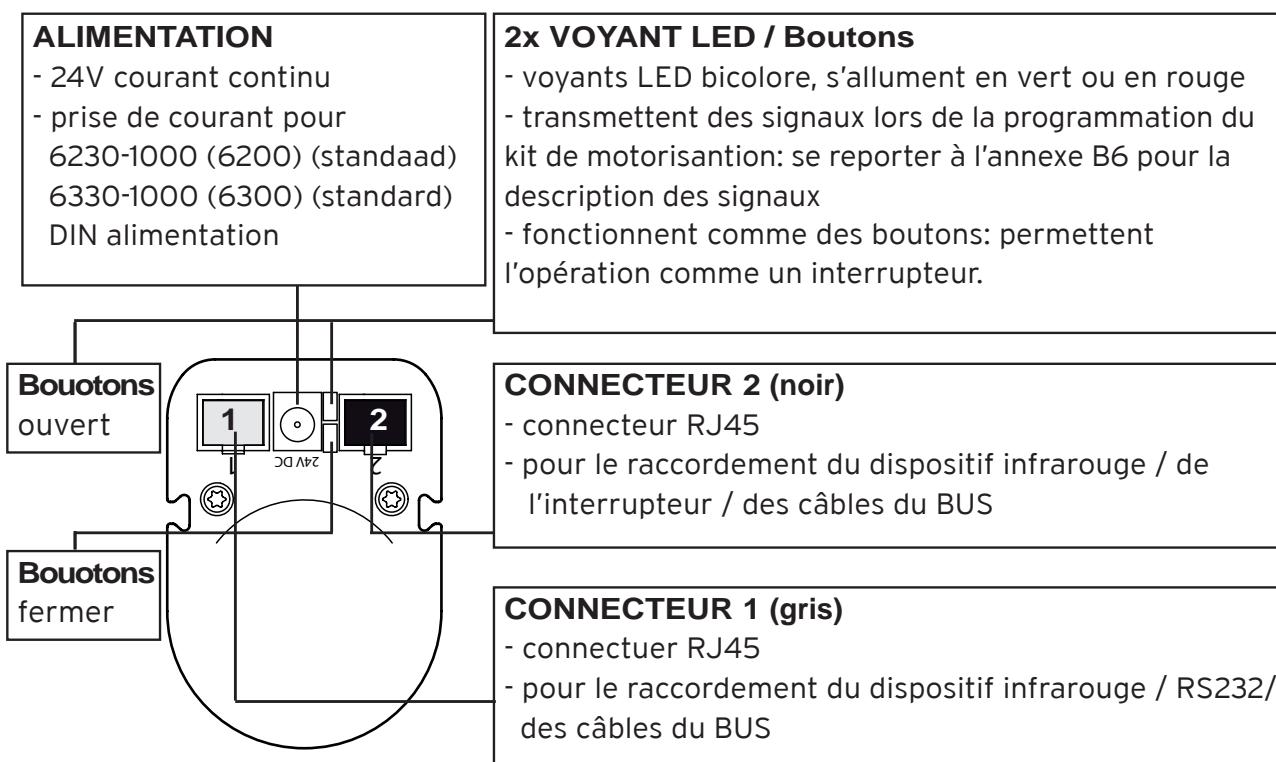
Préparation

Mise en service

Les procédures suivantes doivent être effectuées dans l'ordre indiqué pour chaque kit de motorisation. Les deux kits de motorisation d'un système en tandem*) doivent être couplés avant de suivre les instructions dans les chapitres CH3:

- 1 - programmation du kit de motorisation (P. 11).
- 2 - programmation des positions fin de course des rideaux (CH 3).
- 3 - lors du couplage de plusieurs moteurs (BUS): Programmer et supprimer les systèmes d'extrémité (CH 5).

Schéma fonctionnel de la face inférieure du kit de motorisation



*) Le système en tandem est un système composé d'un rail avec deux kits de motorisation. Seulement 6200.

2 Préparation

Identification du système

Identifiez votre système à l'aide de l'auto collant sur le kit de motorisation.

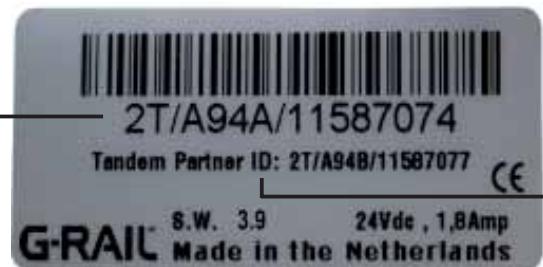
1. Type de moteur
20 = 6200
30 = 6300



2. Numéro de série
3. Identification
(chiffres et lettres possible)

Pour un système Tandem les moteurs sont jumelés avec les numéros ID et ne peuvent être utilisé l'un sans l'autre.

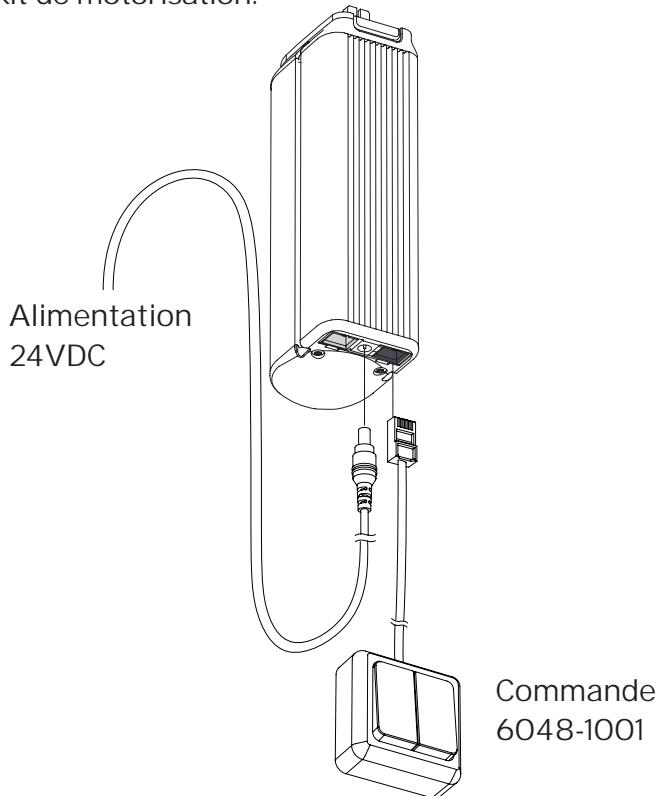
1. Type de moteur
2T = 6200T



Partner ID
(Tandem seulement avec le 6200)

Préparation d'un seul kit de motorisation

Brancher d'abord l'interrupteur à 2 boutons dans entrée 2 (noir) et ensuite l'alimentation sur la face inférieure du kit de motorisation:



En cas d'opération infrarouge ou radio fréquent voir manuel du récepteur.

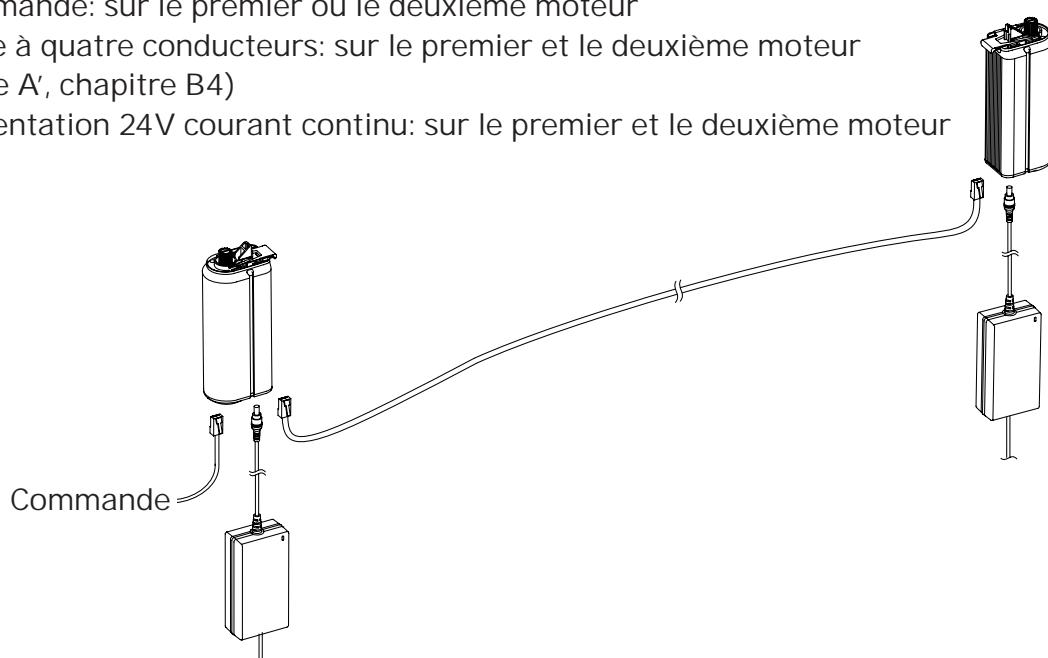
Préparation du rail en tandem (seulement 6200)

Avant de lire les chapitres 3 il faut d'abord effectuer les raccordements suivants pour un système en tandem et brancher l'alimentation en dernier:

Commande: sur le premier ou le deuxième moteur

Câble à quatre conducteurs: sur le premier et le deuxième moteur ('type A', chapitre B4)

Alimentation 24V courant continu: sur le premier et le deuxième moteur



Programmer les positions des rideaux

Seulement 6200 & 6200-T

Programmer à l'aide de l'interrupteur à 2 boutons ou boutons situés sur le dessous du moteur



- 1) Standard 40 cm pré-programmé entre les fins de course.
- 2) Si vous avez une commande IR ou Radio, reportez-vous au manuel pour les options de programmation

Les positions 'rideaux ouverts' et 'rideaux fermés' doivent être programmées pour les systèmes 6200 ou 6200-T, où les deux premiers chiffres du code-barres sur le moteur sont "20" ou "2T".

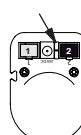
La programmation doit être effectuée pour chaque système. Après la programmation des positions de fin de course, le système se déplacera toujours entre ces deux limites.



Les positions fin de course peuvent être réglées avec 'précision' pour obtenir des rideaux avec un repli parfait.



Débrancher tous les connecteurs du kit de motorisation d'un système couplé. Brancher un récepteur infrarouge sur les connecteurs 1 ou 2 sur la face inférieure du kit et brancher ensuite la prise secteur ronde 24V. Le kit de motorisation quitte le mode de programmation automatiquement si aucun bouton n'est appuyé pendant plus d'une minute: le voyant LED s'éteint et il faut recommencer à l'étape 1.



ETAPE 1

Objectif:
Action:

Préparer le système pour la programmation des positions des rideaux.
Débrancher tous les connecteurs RJ45 sur la face inférieure du kit de motorisation et brancher l'interrupteur sur les connecteurs 2 sur la face inférieure du kit. Le moteur doit être alimenté par la prise ronde 24V. S'assurer d'une distance de 20 cm ou plus entre le(s) chariot(s) conducteur(s) et les extrémités du rail à l'aide de l'interrupteur.

ETAPE 2

Objectif:
Action:

Mise en mode de programmation.
Maintenir enfoncé les deux boutons et relâcher les boutons dès que le voyant LED sur la face inférieure du kit de motorisation clignote en rouge (après environ 8 secondes); le système se déplace automatiquement brièvement dans les deux directions.



Attention: lors de la prochaine étape vous devez choisir sous quel bouton la fonction 'fermer rideaux' sera programmée. Il est possible de modifier la fonction des boutons ultérieurement (voir ci-dessous).

ETAPE 3

Objectif:
Action:

Programmer la position 'rideaux fermés'.
Appuyer sur l'un des deux boutons et relâcher les boutons dès que le rideau a atteint la position souhaitée.

ETAPE 4

Objectif:
Action:

Réglage de précision de la position 'rideaux fermés' et validation.
Il est possible de faire reculer ou de faire avancer les rideaux à l'aide des deux boutons. Appuyer brièvement sur les deux boutons pour valider la position.

Signalisation: Le système se déplace automatiquement sur une courte distance dans la direction 'ouverte'.

3 Programmer les positions des rideaux

ETAPE 5

Objectif:

Programmer la position 'rideaux ouverts'.

Action:

Utiliser maintenant l'autre bouton et maintenir le bouton enfoncé jusqu'à ce que les rideaux aient atteint la position 'ouverte' souhaitée.

ETAPE 6

Objectif:

Réglage de précision et validation de la position 'rideaux ouverts'. A l'aide des deux boutons il est possible de faire reculer ou de faire avancer les rideaux. Appuyer simultanément sur les deux boutons pour valider la position.

Signalisation:

Le système se déplace brièvement, dans la direction fermé, et le voyant LED rouge du kit de motorisation s'éteint.

Les positions ont été programmées et le rail est prêt à être utilisé. Se reporter au chapitre 4 pour les possibilités de commande.



-Les positions programmées sont sauvegardées dans le kit de motorisation lors d'une panne de courant.

-Lorsque le système est actionné hors tension / lors d'une panne de courant, les points de référence seront perdus et les positions des rideaux doivent être programmées de nouveau.

Ajouter/supprimer des positions des rideaux

Les étapes 1 à 6 de la procédure 'programmer les positions des rideaux' doivent être de nouveau parcourues pour modifier ou ajouter des positions des rideaux.

Intervertir les fonctions d'ouverture et de fermeture

Répéter les étapes de la procédure '**Programmer à l'aide de l'interrupteur à 2 boutons ou boutons situés sur le dessous du moteur**' et intervertir les fonctions d'ouverture et de fermeture des boutons.



Dans le cas de systèmes couplés:

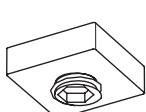
Ne pas oublier que l'interversion des fonctions 'open' et 'close' a une conséquence sur la commande centralisée des systèmes couplés: la commande centralisée 'close' entraînera dans ce cas l'ouverture du système.

Programmer les positions des rideaux

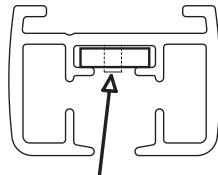
Seulement 6300

Réglage des fins de course

Les fins de course sont déterminées par les arrêts 6002 en les déplaçant à l'aide de la clé Allen no. 2.



6002

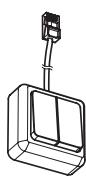


6002

Intervertir les fonctions d'ouverture et de fermeture



Débrancher tous les connecteurs du kit de motorisation d'un système couplé. Le kit de motorisation quitte le mode de programmation automatiquement si aucun bouton n'est appuyé pendant plus d'une minute: le voyant LED s'éteint et il faut recommencer à l'étape 1.



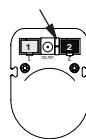
ETAPE 1

Objectif:

Action:

Mise en mode de programmation.

Maintenir enfoncé les deux boutons et relâcher les boutons dès que le voyant LED sur la face inférieure du kit de motorisation clignote en rouge (après environ 8 secondes).

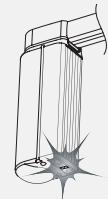


ETAPE 2

Action:

Appuyer brièvement sur le bouton souhaité pour la fermeture des rideaux.

Signalisation: Le système se ferme pour confirmer.

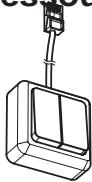


Dans le cas de systèmes couplés:

Ne pas oublier que l'interversion des fonctions 'open' et 'close' a une conséquence sur la commande centralisée des systèmes couplés: la commande centralisée 'close' entraînera dans ce cas l'ouverture du système.

Commande

Commande par le biais de l'interrupteur à 2 boutons ou boutons situés sur le dessous du moteur



Fonctions du bouton:

- Maintenir enfoncé le bouton plus longtemps (au moins 1,2 secondes): le système marche jusqu'à ce que le bouton soit relâché.
- Appuyer brièvement sur le bouton (moins de 1,2 secondes): le système se déplace jusqu'à la position fin de course ou jusqu'au moment que l'on appuie de nouveau brièvement sur le bouton.

Se reporter également à "*Intervertir les fonctions d'ouverture et de fermeture des boutons*" chapitre 3.



If you have IR or RF control, see the IR or RF manual for further control and programming options.

Relier plusieurs systèmes

Principe de fonctionnement du BUS

Le système CAN-BUS permet de relier plusieurs systèmes en parallèle par le biais d'un câble de données.

Les systèmes peuvent ensuite communiquer entre eux de façon numérique ce qui permet d'actionner chaque moteur depuis un endroit quelconque sur le BUS. Il est également possible de commander plusieurs systèmes simultanément, c'est-à-dire par le biais d'une commande groupée. La programmation de ces groupes se fait par la télécommande infrarouge en actionnant un groupe de systèmes par le même canal infrarouge.

Conditions du système BUS

Le BUS doit satisfaire aux conditions suivantes afin de permettre une communication numérique entre les systèmes:

- >Un maximum de 32 systèmes peuvent être reliés sur un système CAN-BUS par un câble de 100 m.
- >Le raccordement de plusieurs systèmes ou de câbles avec des longueurs plus importantes demande l'utilisation de répéteurs. En théorie, il est possible de construire un système BUS avec plus de 100 systèmes et le même nombre de commandes.
- >Afin d'assurer le bon fonctionnement du système BUS, le câble approprié doit être utilisé et le premier et le dernier système doivent toujours être programmés comme systèmes d'extrémité.

Nombre de systèmes

Le nombre maximum de systèmes qui peuvent être reliés et pilotés par le CAN-BUS est de 32.

Longueur des câbles

La longueur **totale** maximale des câbles qui constituent le BUS s'élève à 100 mètres. Les kits de motorisation sont reliés par le biais d'un câble à 4 conducteurs (6034-AC2) et des connecteurs RJ45 (6032-RJ45 ou 6032-RJ45-DIY (type de câblage A, chapitre B4).

Répéteurs

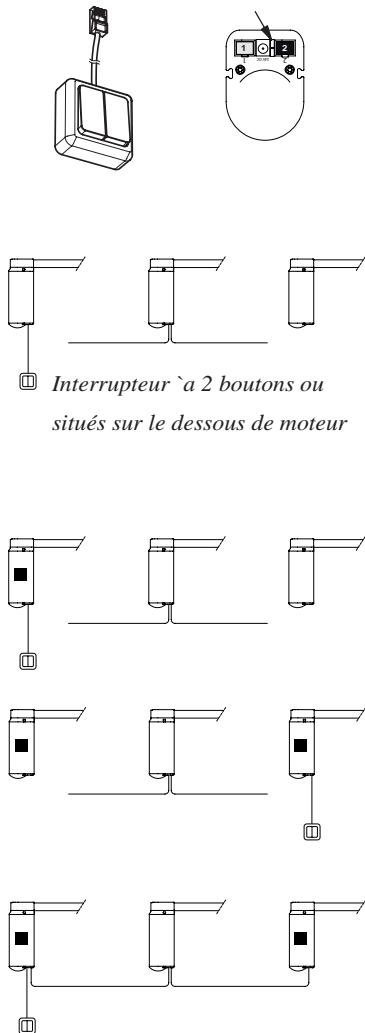
L'utilisation de répéteurs permet d'augmenter la longueur maximale du câble et le nombre de systèmes.

Systèmes d'extrémité

Avant de relier plusieurs systèmes par câble CAN BUS, les deux moteurs d'extremité doivent d'abord être activés comme 'moteur d'extrémité'. Dans les motorisations individuelles des 6200 et 6300 la propriété 'moteur d'extrémité' est désactivée en standard. Par contre, dans les moteurs des systèmes 6200 tandem 'moteur d'extrémité' est activé en standard. Si besoin, la propriété 'moteur d'extrémité' peut être activé ou désactivé par la télécommande infrarouge, télécommande RF ou l'interrupteur à 2 boutons. (voir paragraphe suivant)

5 Relier plusieurs systèmes

Programmer et supprimer les systèmes d'extrémité (Interrupteur à 2 boutons ou boutons situés sur le dessous du moteur)



ETAPE 1

Objectif: Préparer le kit de motorisation pour la programmation/déprogrammation comme moteur d'extrémité.

Action: débrancher tous les connecteurs RJ45 de la face inférieure du kit ne pas débrancher la prise ronde 24V et brancher un interrupteur sur les connecteur 2 (noir) sur la face inférieure du kit.

ETAPE 2

Objectif: Mise en mode de programmation spécial

Action: Maintenir enfoncé les deux boutons et relâcher les boutons dès que le voyant LED du kit commence à clignoter successivement en vert/rouge après environ 20 secondes (!) et relâcher les deux boutons. En appuyant maintenant sur le bouton **OPEN**, le moteur est programmé comme moteur d'extrémité (■). Le voyant LED s'allume en vert pendant deux secondes. [En appuyant sur le bouton **CLOSE**, le moteur d'extrémité sera déprogrammé. Le voyant LED s'allume en rouge pendant deux secondes.]

ETAPE 3

Objectif: valider la programmation.

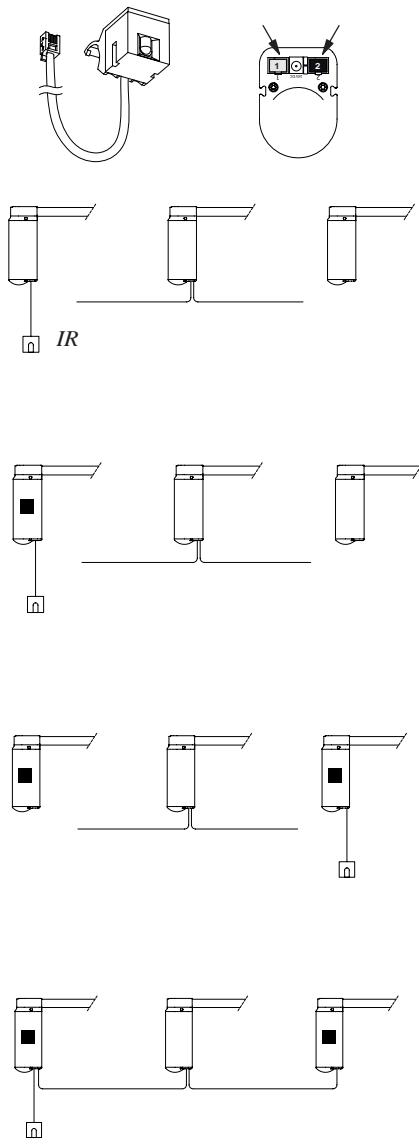
Action: Appuyer brièvement sur les deux boutons pour valider la programmation après avoir programmé (ou déprogrammé) le moteur d'extrémité.

Débrancher la prise ronde 24V et l'insérer à nouveau afin d'activer la résistance.

Répéter les étapes 1, 2 et 3 pour l'autre moteur d'extrémité.

Rebrancher les câbles du bus.

Programmer et supprimer les systèmes d'extrémité (infrarouge)



ETAPE 1

Objectif: Préparer le kit de motorisation pour la programmation/déprogrammation comme moteur d'extrémité.

Action: Débrancher le kit de motorisation du BUS et équiper la motorisation d'un récepteur infrarouge, ne pas débrancher la prise ronde 24V: débrancher tous les connecteurs RJ45 de la face inférieure du kit et brancher un récepteur infrarouge sur les connecteurs libres 1 ou 2 sur la face inférieure du kit.

ETAPE 2

Objectif: Mise en mode de programmation spécial

Action: Orienter la télécommande vers le récepteur infrarouge et appuyer sur le bouton **P** jusqu'à ce que le voyant LED du kit commence à clignoter successivement en vert/rouge après environ 20 secondes (!) et relâcher le bouton. En appuyant maintenant sur le bouton **OPEN** d'un canal infrarouge déjà programmé, le moteur est programmé comme moteur d'extrémité (■). Le voyant LED s'allume en vert pendant deux secondes. [En appuyant sur le bouton **CLOSE**, le moteur d'extrémité sera déprogrammé. Le voyant LED s'allume en rouge pendant deux secondes.]

ETAPE 3

Objectif: valider la programmation.

Action: Appuyer brièvement sur le bouton **P** pour valider la programmation après avoir programmé (ou déprogrammé) le moteur d'extrémité.

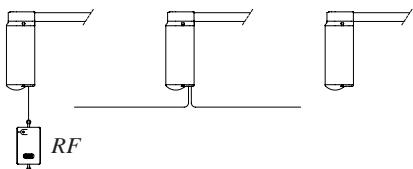
Débrancher la prise ronde 24V et l'insérer à nouveau afin d'activer la résistance.

Répéter les étapes 1, 2 et 3 pour l'autre moteur d'extrémité.

Rebrancher les câbles du bus.

5 Relier plusieurs systèmes

Programmer et supprimer les systèmes d'extrémité (RF)



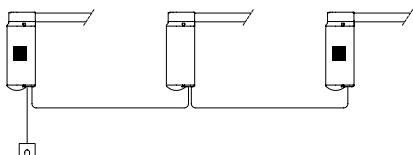
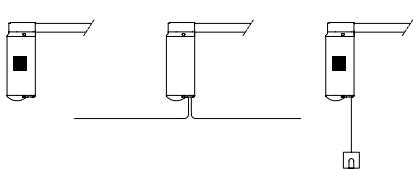
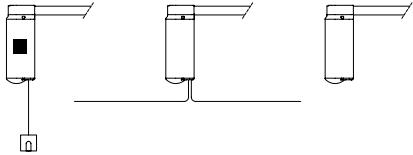
ETAPE 1

Objectif: Préparer le kit de motorisation pour la programmation/déprogrammation comme moteur d'extrémité.

Action: débrancher tous les connecteurs RJ45 de la face inférieure du kit ne pas débrancher la prise ronde 24V et brancher un récepteur RF sur les connecteur 2 (noir) sur la face inférieure du kit.

ETAPE 2

Objectif: Pressez sur le STOP bouton et relâcher les boutons dès que le voyant LED du kit commence à clignoter successivement en vert/rouge après environ 20 secondes (!) et relâcher le bouton. En appuyant maintenant sur le bouton **OPEN**, le moteur est programmé comme moteur d'extrémité (). Le voyant LED s'allume en vert pendant deux secondes. [En appuyant sur le bouton **CLOSE**, le moteur d'extrémité sera déprogrammé. Le voyant LED s'allume en rouge pendant deux secondes.]



ETAPE 3

Objectif: valider la programmation.

Action: Appuyer brièvement sur le bouton **STOP** pour valider la programmation après avoir programmé (ou déprogrammé) le moteur d'extrémité.

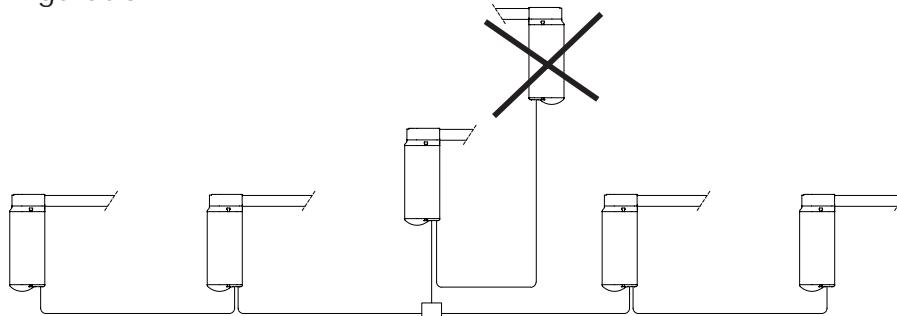
Débrancher la prise ronde 24V et l'insérer à nouveau afin d'activer la résistance.

Répéter les étapes 1, 2 et 3 pour l'autre moteur d'extrémité.

Rebrancher les câbles du bus.

Split BUS sistem

La longueur du câble de la dérivation en aval de la boîte de séparation ne peut dépasser 2,5 mètres. Seul 1 moteur peut être relié lorsqu'une dérivation est utilisée: L'illustration suivante montre cette configuration.



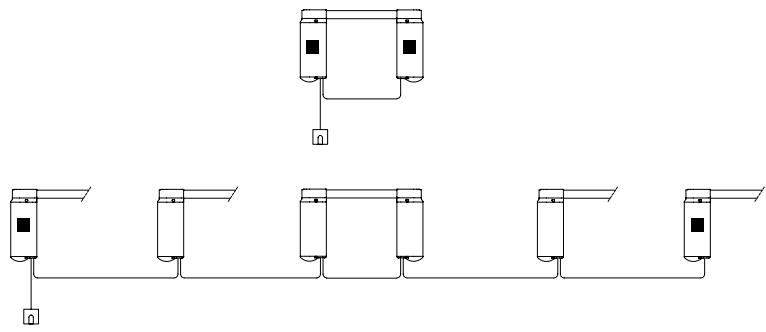
Système en tandem relié au BUS (seulement 6200)

Un set de moteurs en tandem est fourni en standard. La programmation comme moteur d'extrémité des deux moteurs est activée.

Ces paramétrages de moteur d'extrémité doivent être effacés lorsqu'un système en tandem doit être relié au BUS (voir ci-haut). Le câble de liaison du BUS doit être débranché afin de pouvoir effectuer cette procédure.

Moteurs en tandem fournis en standard, avec moteurs d'extrémité programmés:

Système en tandem relié au BUS:
Moteurs d'extrémité du premier et du dernier kit de motorisation du BUS programmés, déprogrammés dans le système en tandem.



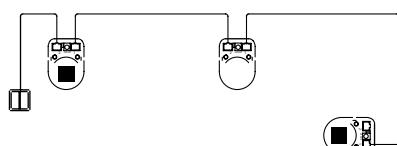
Possibilités standard du système G-Rail CAN-BUS

Les systèmes connectés peuvent être contrôlés par:

- 1: Interrupteur à 2 boutons ou boutons situés sur le dessous du moteur.
- 2: Radio (même que interrupteur).
- 3: Infrarouge (plus possibilités)

1 - 2: Connexion avec un inter ou une commande radio

Dans cette exemple, il y a 3 systèmes connectés dans un groupe. Un système Bus ne fait pas la différence entre une commande radio ou un inter. Tous les systèmes répondront en même temps avec l'inter ou la commande radio. Lorsque les systèmes sont divisés en plusieurs groupes chaque groupe a besoin de son inter ou de sa commande radio. Les différents groupes ne peuvent être connectés entre eux. Chaque groupe est un système Bus



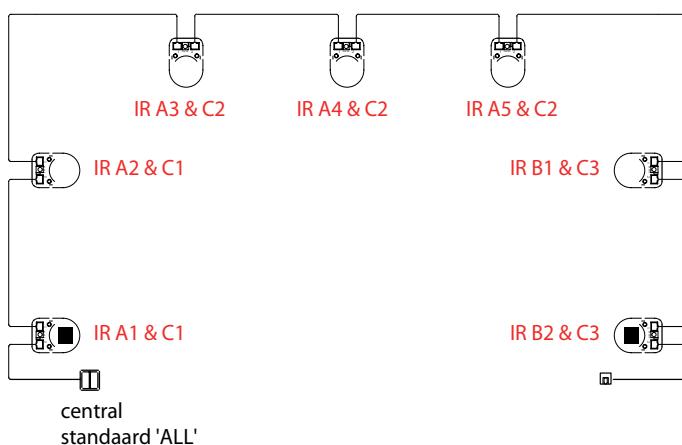
5 Relier plusieurs systèmes

3: Connexion avec IR

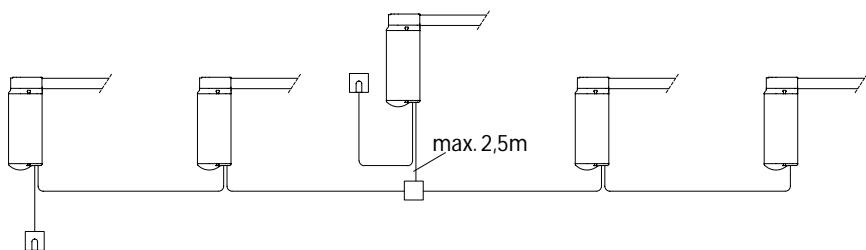
Dans cet exemple, 7 systèmes de rail à rideaux ont été répartis en 3 groupes à l'aide des canaux infrarouges: un groupe est actionné par le canal infrarouge C1, un groupe est actionné par le canal C2 et un groupe par le canal C3. En outre, chaque système a son propre canal infrarouge. Cette configuration peut être programmée selon les instructions fournies au chapitre 3 de ce manuel.

Veuillez noter qu'un seul récepteur infrarouge suffit pour la commande individuelle ou groupée de tous les rails.

L'interrupteur à rappel par ressort (Code G-Rail 6048-1001) dans cet exemple fonctionne en standard comme commande pour 'tous', c'est-à-dire que tous les systèmes reliés sont actionnés indépendamment de leur canal infrarouge programmé.



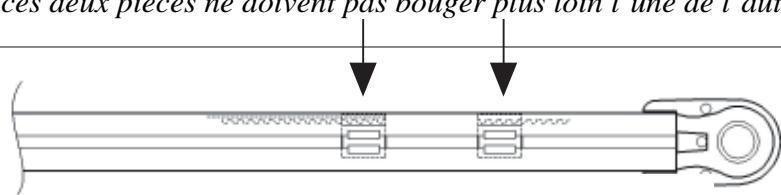
Il est utile d'installer des récepteurs infrarouges (6040-2100) dans plusieurs endroits d'une grande pièce ou lors de l'utilisation des systèmes installés devant de grandes fenêtes. (La portée de la télécommande (6040-1100) est d'environ 15 m, en fonction des circonstances).



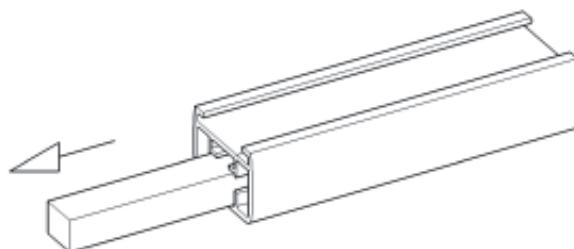
Un récepteur infrarouge supplémentaire peut être installé en tout point du système BUS. Le récepteur doit être branché sur l'un des connecteurs libres du kit de motorisation. Quand les deux connecteurs (« 1 » et « 2 ») du kit de motorisation sont déjà utilisés, l'un des deux connecteurs doit être libéré par le biais d'une boîte de séparation (6032-RJ45-S3, avec une connexion de prise du type A à chapitre B4):



Pendant ces différentes étapes ces deux pièces ne doivent pas bouger plus loin l'une de l'autre.

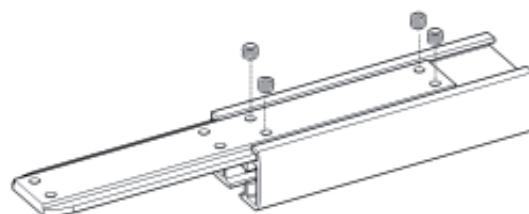


1. Enlever la calle de transport.



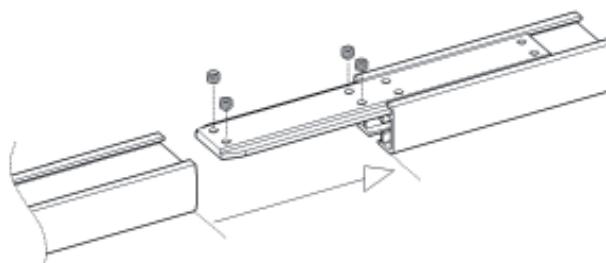
2. Placer la pièce de raccordement sur l'extrémité d'un rail.

Ne pas serrer les vis à fond sous peine de déformer le rail.

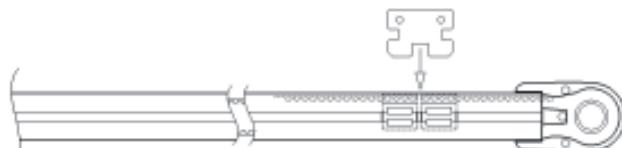


3. Raccorder l'autre rail.

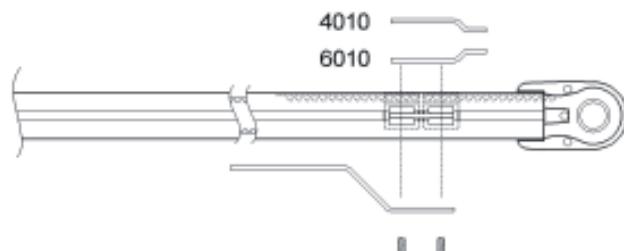
Ne pas serrer les vis à fond sous peine de déformer le rail.



4. Raccorder les pièces d'entrainement avec la connection en U.



5. Fixer la patte de coisement.



6. Tester le rail une première fois en manoeuvrant la patte de croisement sur toute la longueur du rail avant de placer le moteur.

7. Installation du rail.
(chapitre 2 - 4)



Patte de croisement débrayable

Le PRS permet une manipulation des rideaux à la main en cas d'urgence, de coupure de courant ou un manque d'habitude du système. Pour système 6200, 6200-T et 6300. Poids maximum du rideau sur la patte métallique: 0,5 kg.

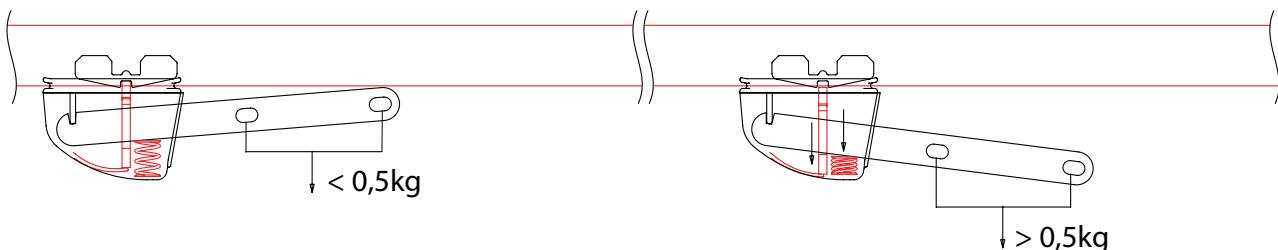
hauteur rideau	poids
3 m	500 gr/m ²
4 m	400 gr/m ²
5,5 m	300 gr/m ²

*Exemple de poids du rideau en fonction des hauteurs de rideau.
(hauteur minimale: 2,5m).*

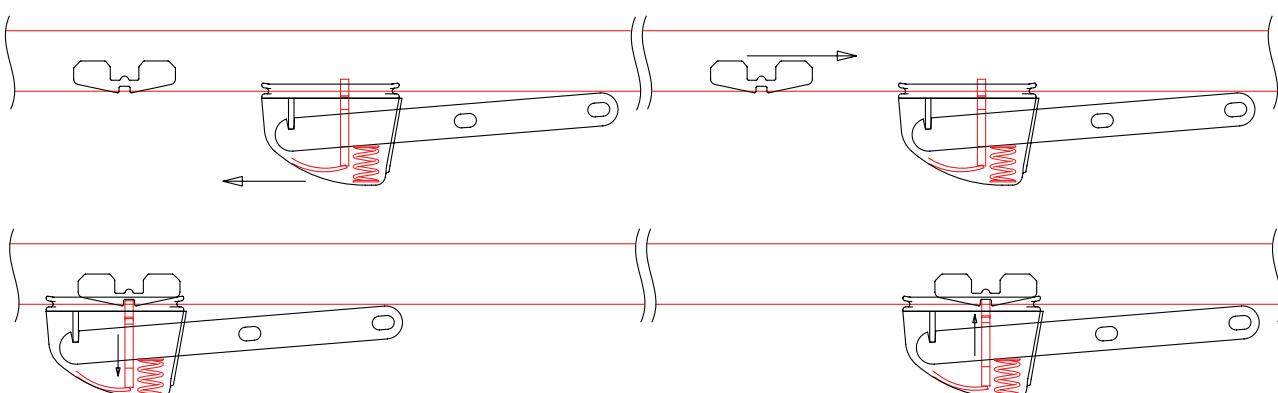
Pour plus de précision sur le PRS voir chapitre 1, page 7.

Fonctionnement

Le PRS supporte jusqu'à 0,5 kg. Quand le poids est supérieur 0,5 kg, le système se déconnecte trop facilement. Le PRS peut se déconnecter à l'ouverture et à la fermeture après uncharge de 1,5 kg.

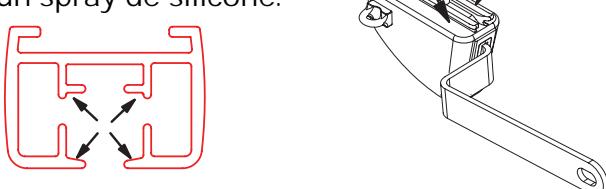


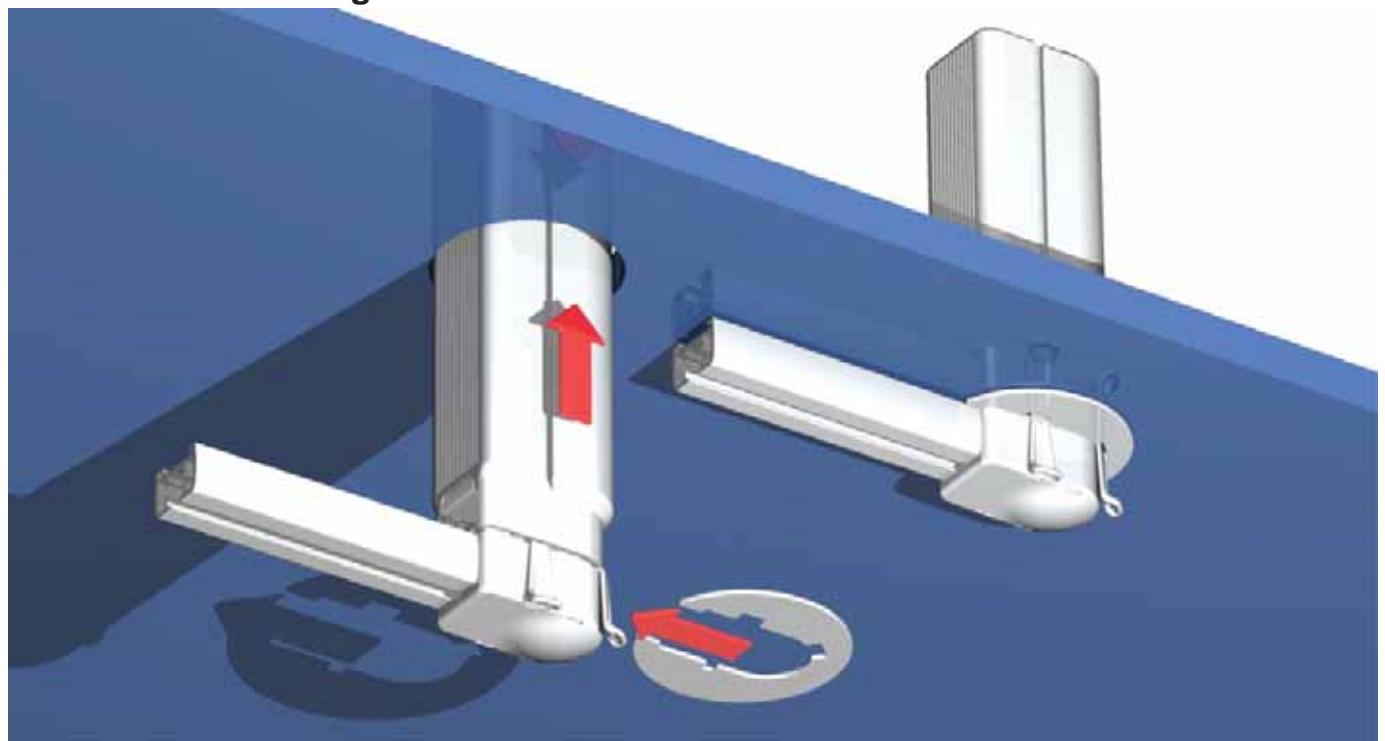
Lorsque le système est déconnecté il peut être remis en place en manoeuvrant le rideau soit à la main soit avec la mise en marche du moteur.



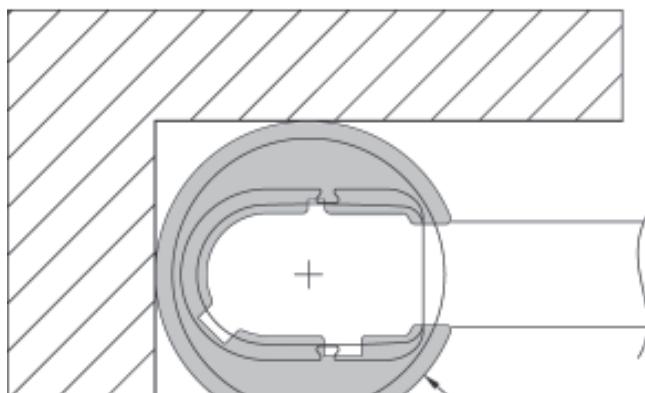
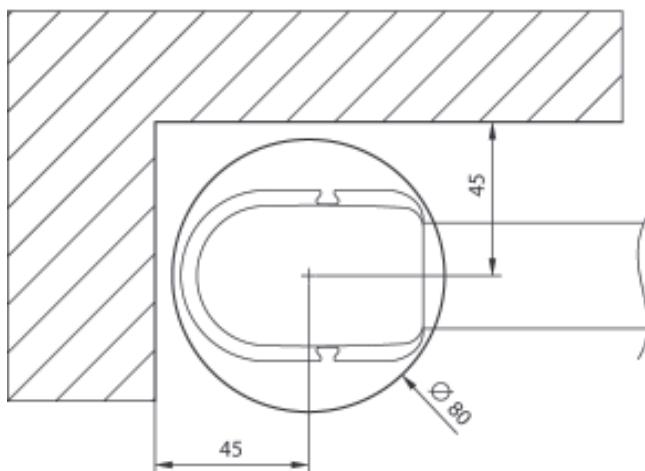
Lubrification

Lubrifier le rail et les faces interne du PRS avec un spray de silicone.
Voir aussi chapitre B7.



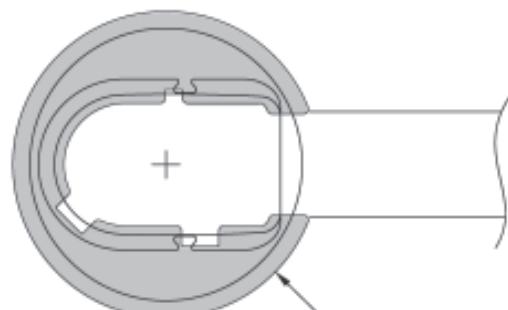
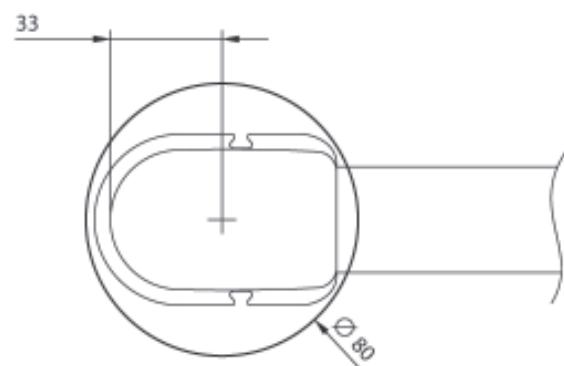
Instruction de montage**Dimensions importantes**

Dimensions relatives au mur et au plafond



Ø 90 couvercle plafond

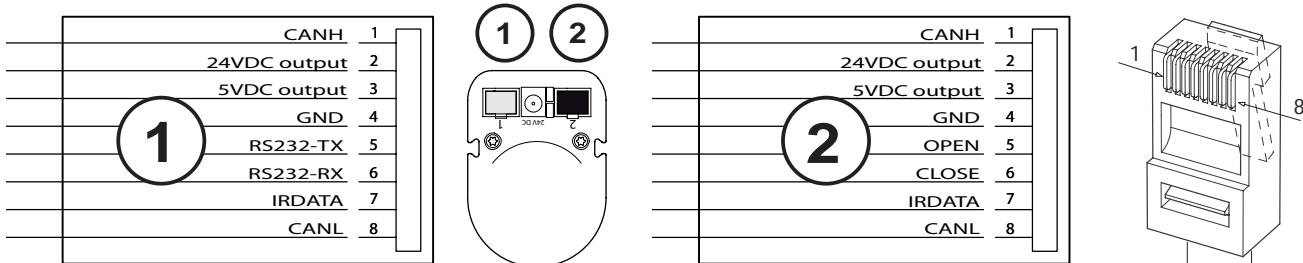
Dimensions relatives au poulie



B4 Branchement des connecteurs

Désignation des broches

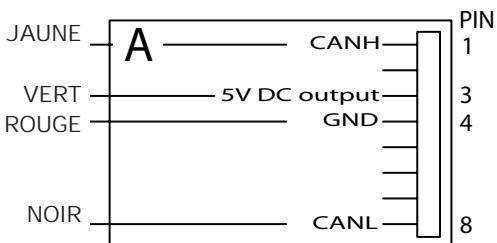
Schéma fonctionnel de toutes les fonctions des raccords d'un connecteur RJ45 à 8 broches. Les numéros des broches sont indiqués dans l'illustration suivante:



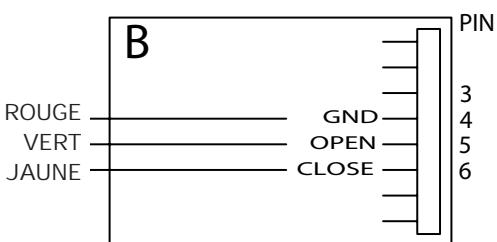
Les kits de motorisation ne peuvent jamais être relié par un câble à 6 ou 8 conducteurs.

Types de câblage RJ45

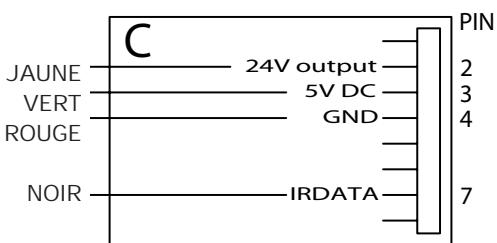
Câblage par un câble à 4 conducteurs [norme FCC-68 avec taille du conducteur 7/0, 16 mm (26 AWG)]. (les numéros des broches sont les mêmes que dans l'illustration précédente).



TYPE A:
Câblage pour connecteur BUS.



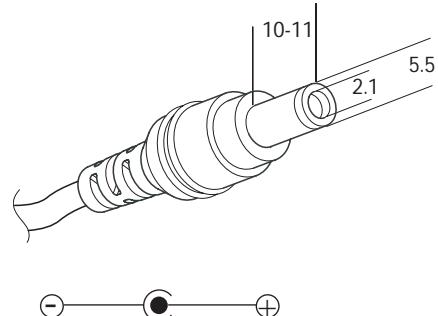
Type B:
Câblage pour connecteur des composants électriques et systèmes domotiques externes.



Type C:
Câblage pour récepteur infrarouge.
(lors du raccorciissement du 6040-2100)

	6200 / 6200-T (tandem)	6300
poids max. rideau	60 kg / 100 kg	40 kg
voltage	24 VDC	24 VDC
ampèrage	1,8 A max.	0,8 A max.
puissance	43 W	20 W
température de fonctionnement	10 < 80 °C	10 < 80 °C

	6230-1000-EU*	6330-1000-EU*
alimentation pour	6200	6300
Tension d'entrée		
voltage	100-240 VDC	100-240 VDC
ampèrage	1,5 A	0,7 A
fréquence	50-60 Hz	50-60 Hz
Tension de sortie		
voltage	18-24 V	24 V
ampèrage	2,1 A	1,0 A
température de fonctionnement	10 < 40 °C	10 < 40 °C



alimentation pour le 6200, 6300
 Connecteur de sortie courant continu:
 2.1 x 5.5 x 10-11 mm
 Prise secteur coaxiale
 Center positif en standard

* Disponible pour EU, UK et version US.

SIGNALS LED:

Le signal s'éteint en général après 1 minute. Un signal d'alarme ne s'éteint pas automatiquement.

1* Voyant LED clignote en vert = mode programmation canaux infrarouges, voir manuel infrarouge (IR).

2* Voyant LED clignote en rouge = mode programmation position fin de course et commande de direction, voir manuel IR.

3* Voyant clignote en rouge/vert = mode de programmation moteurs d'extrémité, CH5.

4* Voyant clignote en vert tous les 5 secondes = horloge programmée, voir manuel IR.

5* Voyant s'allume en rouge = indication de défaut câblage du système BUS.

Débrancher l'alimentation, ou vérifier le câble BUS, reconnecter le câble BUS et l'alimentation et actionner le système.

6* Voyant clignote rapidement en rouge = indication de défaut de pilotage.

Vérifier le poids du système et le fonctionnement du rideau il y a peut être un problème avec la fixation du rail ou le frottement du rideau ou une mauvaise lubrification du rail. Si la LED reste allumée, programmer (6200) une nouvelle fois les fins de course.

Défaut:

1* Après le montage et la connection du moteur, le système ne réagit pas.

Un canal IR doit être programmé (voir manuel IR).

2* le système bouge sur une courte distance (~40cm).

Les fins de course doivent être réglées (voir CH3) (6200 seulement).

3* Le système ne se déplace plus.

A: Contrôler si le système est sous tension.

B: Contrôler si l'interrupteur est défectueux ou si le connecteur est branché correctement sur le moteur.

C: Contrôler les piles de la télécommande et le connecteur du récepteur infrarouge.

D: Contrôler si le voyant lumineux du moteur clignote rapidement rouge. Lorsque le voyant rouge clignote rapidement, un défaut de pilotage est survenu et vous devez programmer le système de nouveau (voir CH3).

E: contrôler le câblage du système BUS si le système est relié à d'autres systèmes.

4* Le système ne réagit pas à l'impulsion courte.

A: Contrôler si le système fonctionne en mode commande continue.

B: Le système marche à vitesse lente pendant 5 secondes en mode commande continue. Contrôler si le voyant du moteur clignote rapidement en rouge. Quand le voyant clignote rapidement en rouge, un défaut de pilotage est survenu et vous devez programmer le système de nouveau (voir CH3).

5* Le système ne se déplace que pendant 5 secondes.

Contrôler si le voyant LED du moteur clignote rapidement en rouge. Quand le voyant LED clignote rapidement en rouge, un défaut de pilotage est survenu et vous devez programmer le système de nouveau (voir CH3).

6* Dans le cas de systèmes couplés, seul le système avec l'interrupteur ou le récepteur infrarouge fonctionne.

Contrôler si le voyant LED du moteur en marche est allumé en rouge. Le câblage du système BUS est défectueux si le voyant LED est allumé en rouge.

7* Un système qui est relié au système domotique ne fonctionne plus.

Contrôler si le système fonctionne avec un interrupteur standard ou un récepteur infrarouge. Vérifier les défauts 2, 3, 4 ou 5 si le système ne fonctionne pas.

8* Le système fonctionne dans le mauvais sens après avoir réglé les fins de course.

Le rail a été monté à l'envers. Ce n'est pas un problème vous pouvez changer le sens directement sur les boutons de la télécommande. Pour chaque étapes voir dans le manuel "open" pour "close" et "close" pour "open".

Général

Lubrification 1/an

- l'interieur du rail
- les poulies

Côté moteur: enlever le moteur et lubrifier

Côté retour relever le cache et lubrifier

- Lubrifier la patte de croisement (à l'interieur)

> G-Rail Curtain rail spray:

order no. 1251-250



Utiliser le spray de silicone modérément. Trop de spray peut tacher le rideau. Trop de spray peut causer un ralentissement du système, ce qui provoquera un effet négatif sur les performances du système et provoquer des dommages.

Nederlands
English
Deutsch
Français

GOELST®
INTERIOR PRODUCTS

6200-GH00

Printed in the Netherlands 11-2010

© Goelst Nederland B.V.

www.goelst.com