



Instrukcja obsługi zewnętrznego odbiornika MOBILUS C-MR

1. UWAGI WSTĘPNE

- Po rozpakowaniu urządzenia należy sprawdzić czy w transporcie nie wystąpiły na nim żadne uszkodzenia. Jeśli tak, należy niezwłocznie poinformować o tym dostawcę.
- Przed użyciem należy dokładnie przeczytać instrukcję obsługi.
- Odbiornik **MOBILUS C-MR** należy zasilac napięciem 230V~, 50Hz. Jego instalacja powinna być dokonywana wyłącznie przez osoby z uprawnieniami elektrycznymi wg załączonego schematu elektrycznego zgodnie ze wszelkimi obowiązującymi przepisami.
- Odbiorniki **MOBILUS C-MR** przeznaczone są do współpracy ze wszystkimi pilotami serii COSMO.
- Zasięg sterowania radiowego ograniczony jest przez przepisy dotyczące maksymalnej mocy pilotów oraz warunki zabudowy urządzeń. Projektując rozmieszczenie pilotów należy uwzględnić ograniczenie zasięgu do około 25m przez 2 ściany.
- Deklaracja zgodności:

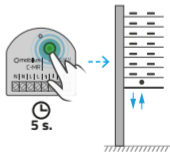
Deklarujemy z pełną odpowiedzialnością, że moduły **MOBILUS C-MR** spełniają następujące Dyrektywy Europejskie:

1. 2014/53/UE Dyrektywa radiowa RED;
2. 2014/30/UE Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej.

2. WEJŚCIE W TRYB PROGRAMOWANIA ODBIORNIKA

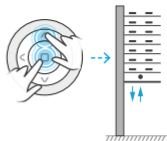
Wciśnij i przytrzymaj przycisk programowania na odbiorniku **MOBILUS C-MR** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra potwierdzając wejście odbiornika w tryb programowania. Dodatkowo w tym trybie co 1 sek. miga dioda.

UWAGA! Jeżeli w ciągu 20 sek. nie zostanie wykonana żadna operacja odbiornik radiowy **MOBILUS C-MR** wyjdzie automatycznie z TRYBU PROGRAMOWANIA. Podłączony siłownik wykona dwa półobroty, po czym ustaje miganie diody.



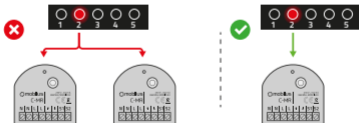
3. WCZYTYWANIE KODU MASTER-A* DO PAMIĘCI ODBIORNIKA

1. Wejść w TRYB PROGRAMOWANIA odbiornika **MOBILUS C-MR**.
2. Na pilocie wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony do odbiornika siłownik wykona dwa półobroty. Kod **MASTER-a** został wczytany do pamięci, a odbiornik przechodzi do trybu pracy. Teraz przy pomocy pilota **MASTER** można obsługiwać siłownik lub wejść w tryb programowania w celu wczytania kolejnych pilotów.



UWAGA! W przypadku pilota wielokanałowego (*COSMO H5, W7, H24*) przyciskami wyboru kanałów L lub P wybrać kanał, który ma być **MASTER-em**.

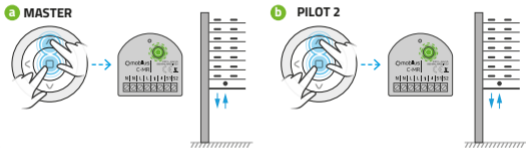
WSKAZÓWKA Ze względu na wygodę programowania zaleca się, aby każdy moduł *COSMO | CM-R* miał własnego, oddzielnego pilota **MASTER** (oddzielny kanał w przypadku pilotów wielokanałowych). Należy unikać sytuacji, w której kilka modułów *COSMO | CM-R* będzie miało wspólnego pilota (wspólny kanał) **MASTER**.



*MASTER - pilot lub kanał (w przypadku pilota wielokanałowego) wczytany jako pierwszy do pamięci odbiornika **MOBILUS C-MR**. Umożliwia programowanie kolejnych pilotów.

4. PROGRAMOWANIE DRUGIEGO I KAŻDEGO KOLEJNEGO PILOTA

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście odbiornika w TRYB PROGRAMOWANIA - rys. 4a. Dodatkowo w tym trybie co 1 sek. miga dioda.
2. Na drugim pilocie (w przypadku pilota wielokanałowego wybierz kanał, który chcesz zaprogramować), wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra. Pilot (kanał) został wczytany do pamięci odbiornika - rys. 4b.

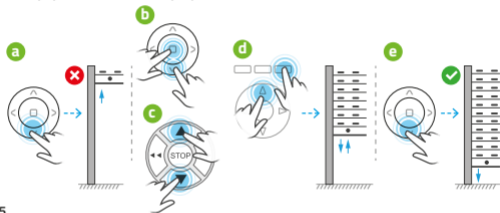


rys. 4

Powtarzając krok 2 można przystąpić do wczytania następnego pilota. Jeżeli jednak w ciągu 20 sek. żadna czynność programowania nie zostanie rozpoczęta odbiornik wraca automatycznie do trybu pracy. Powrót do trybu pracy może być również przeprowadzony ręcznie przy użyciu **MASTER-a**. W takiej sytuacji wciśnij jednocześnie i przytrzymaj powyżej 5 sek. przyciski **STOP** i **GÓRA** **MASTER-a**. W obu przypadkach powrót do trybu pracy zostanie potwierdzony przez dwa półtobroty zabieraka podłączonego siłownika.

5. ZMIANA KIERUNKU PRACY SIŁOWNIKA

- Jeżeli naciskamy na pilocie przycisk kierunku **GÓRA**, a pancierz jedzie w **DÓŁ** należy zmienić kierunek obrotu napędu. W tym celu równocześnie wciśnij i przytrzymaj:
 - na pilocie **COSMO | HM, | HB, | G3+, | WT9, | WT** przyciski **STOP** i **DÓŁ** - rys. 5b;
 - na pilocie **COSMO | HT, | H24, | H1, | H5, | G, | W1, | W7** przyciski **DÓŁ** i **GÓRA** - rys. 5c;
 - na pilocie **COSMO | HCT** przyciski **GÓRA** i **F3** - rys. 5d;do momentu, aż napęd wykona jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra.
- Sprawdź poprawność działania przycisków **GÓRA /DÓŁ** - rys. 5e.

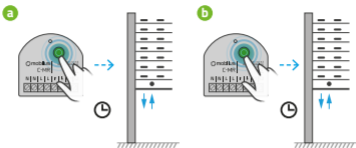


rys. 5

6. RESETOWANIE MODUŁU C-MR - USTAWIENIA FABRYCZNE

UWAGA! **PRZYWRÓCENIE USTAWIEŃ FABRYCZNYCH** kasuje z pamięci modułu **MOBILUS C-MR** wszystkie zaprogramowane piloty.

- Wejść w **TRYB PROGRAMOWANIA** odbiornika - rys. 6a.
- W **TRYBIE PROGRAMOWANIA** wciśnij i przytrzymaj powyższej 5 sek. przycisk programowania -rys. 6b. Wszystkie wczytane wcześniej do odbiornika piloty zostały usunięte z jego pamięci, co potwierdza jedna sekwencja zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra podłączonego siłownika.



rys. 6

7. USUWANIE POSZCZEGÓLNYCH PILOTÓW (KANALÓW)

Istnieje możliwość wykasowania tylko jednego z zaprogramowanych pilotów (nie dotyczy pilota **MASTER**). W tym celu należy:

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu gdy podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście odbiornika w tryb programowania - rys. 7a. Dodatkowo w tym trybie co 1 sek. miga dioda.
2. Na pilocie (kanał), który chcemy wykasować wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając usunięcie kodu pilota z pamięci siłownika - rys. 7b.



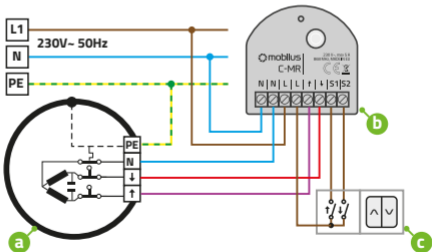
rys. 7

C.D. 7. USUWANIE POSZCZEGÓLNYCH PILOTÓW (KANALÓW)

UWAGA! Powtarzając krok 2 można przystąpić do usuwania następnego pilota. Jeżeli jednak w ciągu 20 sek. żadna czynność programowania nie zostanie rozpoczęta odbiornik wraca automatycznie do trybu pracy. Powrót do trybu pracy może być również przeprowadzony ręcznie przy użyciu pilota **MASTER**. W takiej sytuacji wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA MASTER**-a do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra. W obu przypadkach powrót do trybu pracy zostanie potwierdzony przez dwa półobroty zabieraka podłączonego siłownika.

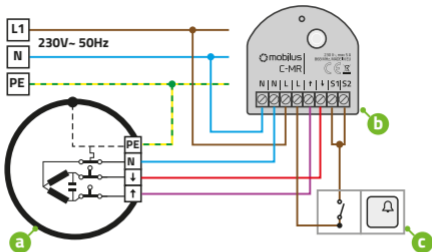
8. PODŁĄCZANIE DODATKOWEGO WYŁĄCZNIKA/STEROWNIKA

Istnieje możliwość podłączenia zewnętrznego wyłącznika klawiszowego (bez podtrzymania lub z podtrzymaniem) - rys. 8.1, łącznika dzwonekowego - rys. 8.2, sterowania za pomocą sterownika z wyjściem przekaźnikowym - rys. 8.3. Należy je podłączyć wg załączonego schematu.

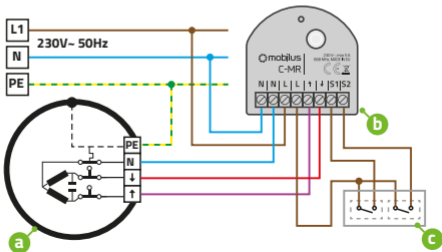


rys. 8.1

C.D. 8. PODŁĄCZANIE DODATKOWEGO WYŁĄCZNIKA/STEROWNIKA



rys. 8.2



rys. 8.3

9. ZMIANA TRYBU DZIAŁANIA PRZYCISKÓW STERUJĄCYCH

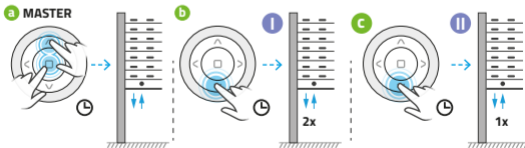
Moduł **COSMO C-MR** umożliwia zmianę trybu działania przycisków sterujących:

I. **TRYB Z PODTRZYMIANIEM** - przyśnięcie klawisza powoduje opuszczenie lub podniesienie sterowanej rolety.

II. **TRYB BEZ PODTRZYMIANIA** - opuszczanie lub podnoszenie sterowanej rolety trwa tak długo jak wciśnięty jest klawisz sterownika.

W celu dokonania zmiany trybu działania przycisków sterujących należy:

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście odbiornika w TRYB PROGRAMOWANIA - rys. 9a. Dodatkowo w tym trybie co 1 sek. miga dioda.
2. Na pilocie **MASTER** wciśnij przycisk **DÓŁ** i trzymaj do momentu, aż podłączony do modułu **COSMO C-MR** siłownik wykona dwie sekwencje zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra. Aktywny jest **TRYB Z PODTRZYMIANIEM** - rys. 9b.
3. W celu przełączenia trybu na **TRYB BEZ PODTRZYMIANIA**, powtórz punkt 1, następnie na pilocie **MASTER** wciśnij przycisk **DÓŁ** i trzymaj do momentu, aż podłączony do modułu **COSMO C-MR** siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra - rys. 9c.



rys. 9

10. FUNKCJA REPEATERA

REPEATER SYGNAŁU - funkcja ta umożliwia rozszerzenie pola zasięgu kontroli radiowej. Moduł **MOBILUS C-MR** z włączoną funkcją repeatera odbiera sygnały z kontrolera lub siłowników i przekazuje je dalej. Dzięki temu najdalej zlokalizowane odbiorniki, nie będące w zasięgu kontrolera, mogą odbierać i nadawać informacje poprzez moduły zlokalizowane pośrednio.

Włączenie funkcji repeatera:

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście odbiornika w tryb programowania. Dodatkowo w tym trybie co 1 sek. miga dioda.
2. Na pilocie naciśnij sekwencję przycisków: **GÓRA, STOP, DÓŁ, GÓRA, STOP, DÓŁ**. Aktywacja funkcji repeatera spowoduje wykonanie trzech sekwencji mikro ruchów **DÓŁ-GÓRA** przez siłownik.
3. W celu dezaktywacji funkcji repeatera powtórz punkt 1. Następnie na pilocie naciśnij sekwencję przycisków: **GÓRA, STOP, DÓŁ, GÓRA, STOP, DÓŁ** - potwierdzeniem dezaktywacji jest wykonanie dwóch sekwencji mikro ruchów **DÓŁ-GÓRA** przez podłączony siłownik.



rys. 10

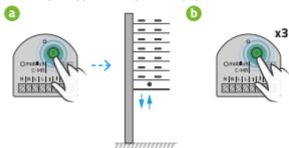
11. TRYB CIĄGŁY - WŁĄCZNIK ON / OFF

1. Wciśnij i przytrzymaj przycisk programowania na odbiorniku **MOBILUS C-MR** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra potwierdzając wejście odbiornika w tryb programowania (co 1 sek. miga dioda).

C.D. 11. TRYB CIĄGŁY - WŁĄCZNIK ON / OFF

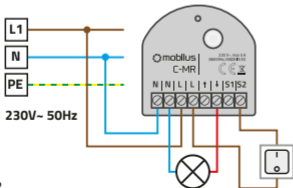
- Wciśnij trzy razy, w krótkich odstępach czasu, przycisk programowania w module **COSMO C-MR**. Moduł potwierdzi zmianę trybu pracy poprzez wielokrotny sygnał dźwiękowy oraz odgłos przełączania przekaźników. Po zmianie trybu pracy moduł sam wyjdzie z TRYBU PROGRAMOWANIA. - rys.11.1b.

W celu wyłączenia TRYBU CIĄGŁEGO - wykonaj ponownie procedurę z punktów 1 i 2.



rys. 11.1

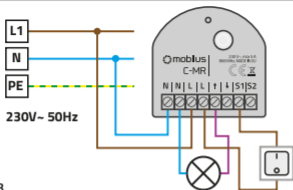
W TRYBIE CIĄGŁYM zmienia się funkcjonalność przycisku podłączonego do zacisku S1 / S2. Przycisk działa jak włącznik do światła - załączony przycisk pod zaciskiem S1 powoduje włączenie przekaźnika w kierunku GÓRA, wyłączony przycisk powoduje wyłączenie przekaźnika w kierunku GÓRA. Załączony przycisk pod zaciskiem S2 działa analogicznie - w kierunku DÓŁ.



rys. 11.2

CIĄGŁY TRYB PRACY. Oświetlenie podłączone do wejścia 2 i 6 - sterowanie rozkazem DÓŁ.

C.D. 11. TRYB CIĄGŁY - WŁĄCZNIK ON / OFF



CIĄGŁY TRYB PRACY. Oświetlenie podłączone do wejścia 2 i 5 - sterowanie rozkazem **GÓRA**.

rys. 11.3

12. DWUKIERUNKOWOŚĆ

Moduł **COSMO C-MR** dzięki dwukierunkowej komunikacji z pilotami umożliwia kontrolę stanu rolet (np. otwarte, zamknięty, poziom pośredni, wystąpienie przeciężenia).

Poprawne działanie komunikacji dwukierunkowej wymaga:

- stosowania pilotów z komunikacją dwukierunkową.

Piloty wspierające komunikację dwukierunkową: **MOBILUS COSMO | HCT, COSMO | G3+, COSMO | HM, COSMO | HB, COSMO | WT9, COSMO | WT.**

13. DWUKIERUNKOWOŚĆ - INFORMACJE O POŁOŻENIU ROLETY

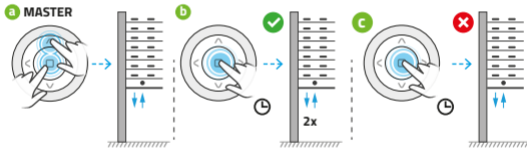
Moduł **COSMO C-MR** przekazuje informacje do pilotów o położeniu krańcowym rolety oraz położeniu pośrednim. Tryb jest włączony automatycznie - nie ma możliwości dezaktywacji.

14. DWUKIERUNKOWOŚĆ - INFORMACJE O PRZECIĄŻENIU

Moduł **COSMO C-MR** przekazuje informacje do pilotów o wystąpieniu przeciężenia - np. może to być związane z wystąpieniem blokady pancerza w momencie podnoszenia lub opuszczania. Tryb jest włączony fabrycznie - istnieje możliwość wyłączenia.

Włączenie / wyłączenie detekcji przeciążenia:

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście odbiornika w tryb programowania - rys. 14a. Dodatkowo w tym trybie co 1 sek. miga dioda.
2. Na pilocie **MASTER** wciśnij przycisk **STOP** i trzymaj do momentu, aż podłączony do modułu **COSMO C-MR** siłownik wykona dwie sekwencje zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra. Detekcja przeciążenia aktywna - rys. 14b.
3. W celu wyłączenia detekcji przeciążenia powtórz punkt 1. Następnie na pilocie **MASTER** wciśnij przycisk **STOP** i trzymaj do momentu, aż podłączony do modułu **COSMO C-MR** siłownik wykona 1 sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra - rys. 14c.



rys. 14

15. USTAWIENIA CZASU ZAŁĄCZENIA PRZEKAŹNIKÓW

Moduł **COSMO C-MR** umożliwia zmianę czasu załączania przełączników. Operacja taka jest potrzebna np. w przypadku bardzo wysokich rolet. Domyślnie czas ten wynosi 120 sekund.

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście odbiornika w tryb programowania - rys. 15a. Dodatkowo w tym trybie co 1 sek. miga dioda.

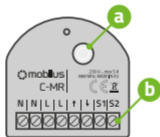
C.D. 15. USTAWIENIA CZASU ZAŁĄCZENIA PRZEKAŹNIKÓW

2. Na pilocie **MASTER** wciśnij przycisk **GÓRA** - rys. 15b. Roleta zacznie się podnosić.
3. W momencie, kiedy użytkownik naciśnie klawisz **STOP** zostanie zapamiętany nowy czas działania przełącznika - rys. 15c.



rys.15

16. OPIS URZĄDZENIA



a) Przycisk programowania;

b) Złącza;

N - neutralne;

N - neutralne;

L - faza ;

L - faza;

↑ - góra;

↓ - dół;

S1 - przełącznik góra;

S2 - przełącznik dół;

17. PILOTY ZDALNEGO STEROWANIA - SERIA „COSMO”



COSMO | HCT



COSMO | HB



COSMO | HM



COSMO | G3+



COSMO | WT



COSMO | WT9



COSMO | LI



COSMO | L5



MOBILUS MOTOR Spółka z o.o.

ul. Miętowa 37, 61-680 Poznań, PL

tel. +48 61 825 81 11, fax +48 61 825 80 52

VAT NO. PL9721078008

Wersja 1.0PL, 161124

www.mobilus.pl