

Schöne Schattenseiten.
Stay cool in the shade.

SRCR 180 A **SRCR 200 A**

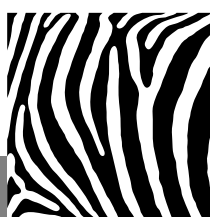
Control unit



Anweisungen und Hinweise für den Installateur
Instructions et recommandations pour l'installateur
Istruzioni ed avvertenze per l'installatore
Instructions and warnings for the fitter
Instrucciones y advertencias para el instalador



www.stobag.com



STOBAG
Premium Swiss Quality 

Hinweise

Die Steuerungen SRCR 180 A und SRCR 200 A dienen zur Schaltung einphasiger, mit Netzspannung gespeister Asynchronmotoren, die zur Automatisierung von Jalousien, Markisen und ähnlichem benutzt werden.

Jeder andere Gebrauch ist unsachgemäss und verboten. Die Installation muss von technischem Personal unter voller Einhaltung der gültigen Vorschriften durchgeführt werden.

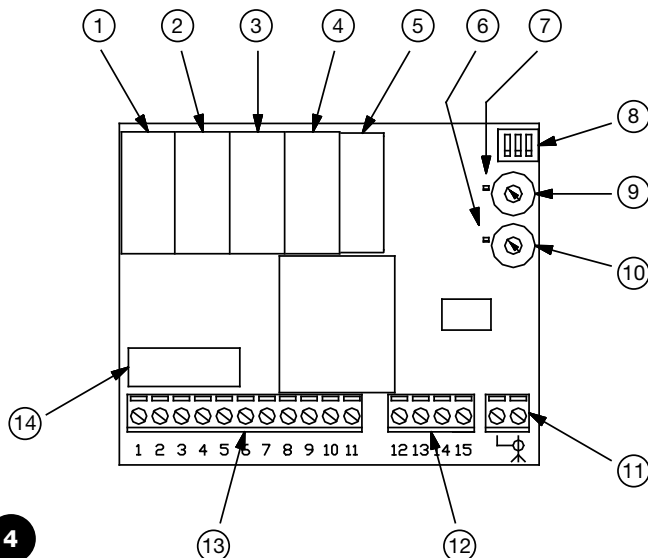
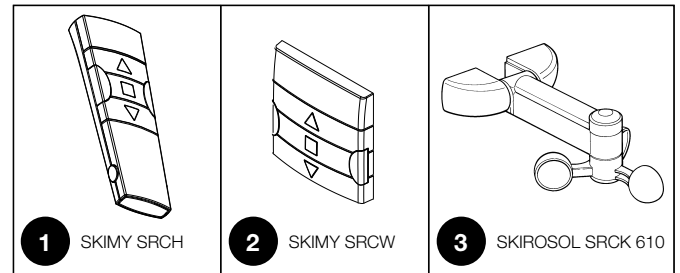
1) Beschreibung des Produktes

Mit den Steuerungen SRCR 180 A und SRCR 200 A können einphasige, mit Netzspannung gespeiste Asynchronmotoren gesteuert werden, mit Anschlüssen wie "GEMEINSAM-AUF-AB", die zur Automatisierung von Markisen, Jalousien, Oberlichtern und ähnlichem verwendet werden. Mit der Steuerung SRCR 180 A kann nur ein Motor gesteuert werden, wogegen die SRCR 200 A zwei Motoren unabhängig (jeder Motor hält mit seinem Endschalter an) sowie synchronisiert (man benutzt den Endschalter des einen Motors und der zweite hält synchron mit dem ersten an) steuern kann.

In die Steuerungen SRCR 180 A und SRCR 200 ist ein Funkempfänger eingebaut, der auf einer Frequenz von 433.92 MHz mit Rolling Code Technologie arbeitet und ein hohes Sicherheitsniveau gewährleistet. Für jede Steuerung können bis zu 30 Funksteuerungen der Serie "SRCH" (Abb. 1), "SRCW" (Abb. 2) oder Funksensoren "SKI-ROSOL SRCK 610" (Abb. 3). gespeichert werden.

Nach jedem Befehl wird der Motor ca. 2,5 Minuten gesperrt: Ein elektrischer Endschalter im Motor oder in der Automatisierung unterbricht die Bewegung, wenn die gewünschte Stellung erreicht ist.

Die Programmierung von Zusatzfunktionen kann von den Sendern aus erfolgen, ein Biepton wird ihre verschiedenen Phasen signalisieren. Die Steuerungen SRCR 180 A und SRCR 200 A können mit zwei Tasten aktiviert werden, eine mit der Funktion Auf, die andere mit der Funktion Ab, oder per Bus (TTBUS). Als optional erhältliche Sensoren für Wind, Sonne und Regen können die Steuerungen automatisch schalten, wenn es die Witterung erfordert; die Einstellung der Auflösungsgrenzwerte von "Sonne" und "Wind" ist mit zwei Trimmern in der Steuerung möglich.



- 1) Relais Motor M1 "Ab".
- 2) Relais Motor M1 "Auf".
- 3) Relais Motor M2 "Ab" (nicht vorhanden an der SRCR 180 A).
- 4) Relais Motor M2 "Auf" (nicht vorhanden an der SRCR 180 A).
- 5) Relais zur Kontrolle der Versorgung von Motor M2 (nicht vorhanden an der SRCR 180 A).
- 6) LED "WIND" Grenze.
- 7) LED "SONNE" Grenze.
- 8) Dip-switch für die Programmierung.
- 9) Trimmer zur Einstellung der "SONNE" Grenze.
- 10) Trimmer zur Einstellung der "WIND" Grenze.
- 11) Klemmenbrett für den Anschluss der Antenne.
- 12) Klemmenbrett für den Anschluss von Tasten und Sensoren.
- 13) Klemmenbrett für den Anschluss der Versorgung und der Motoren (Klemmen 5, 6, 7, 8; nicht vorhanden an der SRCR 180 A).
- 14) Sicherung: 6,3 A Typ T an SRCR 200 A, 5 A Typ F an SRCR 180 A.

2) Installation

⚠ Elektrische Anlagen und Automatisierungen müssen von erfahrenem und qualifiziertem Personal unter Einhaltung der gesetzlichen Vorschriften durchgeführt werden. Alle Anschlüsse müssen ohne Stromversorgung ausgeführt werden.

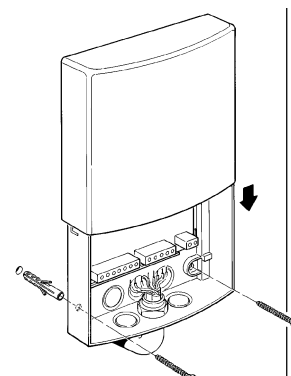
Für die Installation und die Befestigung der Box, auf Abbildung 5 Bezug nehmen; um den Boden der Box zu befestigen, diesen an den dazu vorbereiteten Stellen lochen. Wenn der Boden der Box für die Durchführung der Kabel gelocht wird, sind entsprechende Massnahmen zu treffen, damit die erforderliche Schutzart IP gewährleistet bleibt. Die Kabel müssen mit geeigneten Kabeldurchführungen immer von unten her eingeführt werden.

Die Steuerung SRCR 200 A kann 2 Motoren unabhängig sowie synchronisiert steuern:

1. Der synchronisierte Modus wird benutzt, wenn die 2 Motoren denselben Rollläden bewegen. In diesem Fall wird, nachdem Motor M1 den Endschalter erreicht hat und anhält, auch der Motor M2 angehalten. Für einen korrekten Betrieb dürfen nur die Endschalter von

Motor M1 eingestellt werden, wogegen die Endschalter von Motor M2 auf den Höchstwert gestellt werden müssen, so dass sie nie ansprechen.

2. Den unabhängigen Modus benutzt man, wenn die 2 Motoren zwei Rollläden gesondert bewegen; in diesem Fall kann die Steuerung nur An- oder Abtriegsbewegungen gleichzeitig an beiden Motoren steuern, und die Endschalter sind an jedem Motor einzustellen.

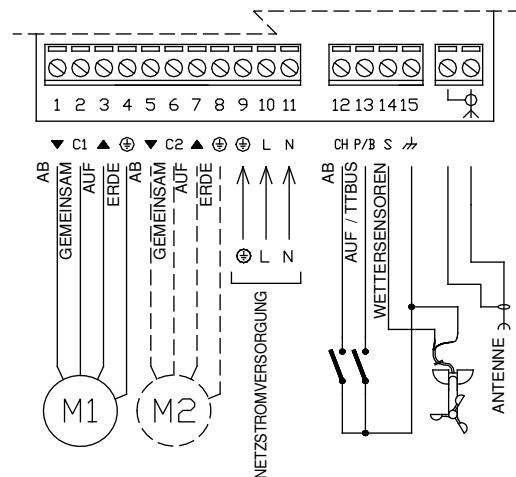


5

2.1) Elektrische Anschlüsse

⚠ Die Anschlüsse genau wie vorgesehen ausführen; im Zweifelsfall KEINE Versuche machen, sondern die dazu bestimmten technischen Blätter zu Rate ziehen, die auch im Web unter www.stobag.com zur Verfügung stehen. Ein falscher Anschluss kann schwere Defekte an der Steuerung verursachen.

Anmerkung. Nur die Steuerung SRCR 200 A verfügt über den Ausgang für Motor M2.



2.1.1) Anschluss der Motoren

Der einphasige Asynchronmotor M1 muss zwischen den Klemmen 1-2-3-4 an der Netzspannung angeschlossen werden. AB entspricht der Taste ▼ an den Fernbedienungen, AUF der Taste ▲ an den Fernbedienungen (Richtung infolge des Ansprechens des Windwächters). Sollte der Drehsinn nicht korrekt sein, die Verbindungen der Klemmen 1 und 3 austauschen. Der einphasige Asynchronmotor M2 muss zwischen den Klemmen 5-6-7-8 an der Netzspannung angeschlossen werden. Sollte der Drehsinn nicht korrekt sein, die Verbindungen der Klemmen 5 und 7 austauschen. Für den synchronisierten Modus müssen die Endschalter am Motor M1 eingestellt werden, an M2 werden die Endschalter nie benutzt und sind so einzustellen, dass sie nie ansprechen.

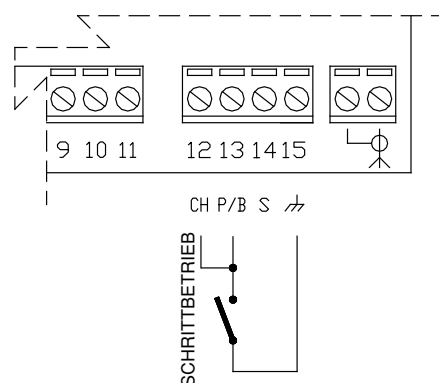
⚠ An der Steuerung SRCR 200 A, im synchronisierten Modus bzw. mit den zwei Motoren an den entgegengesetzten Seiten desselben Rollladens montiert, müssen die elektrischen Anschlüsse so ausgeführt werden, dass die Drehung im gleichen Drehsinn erfolgt; dies erfolgt gewöhnlich, wenn man die Anschlüsse von M2 im Vergleich zu jenen von M1 umkehrt. Im synchronisierten Modus kann nur ein Motor an jedem Ausgang angeschlossen werden und man kann die Erweiterungen EZ 210 nicht benutzen.
⚠ Wenn die Steuerung SRCR 200 A mit den beiden Motoren im „unabhängigen“ Modus funktioniert und an der Steuerung SRCR 180 A nicht mehr als einen Motor an jedem Ausgang anschliessen; ggf. die Erweiterungen EZ 210 benutzen.

2.1.2) Versorgung

Die Hauptversorgung der Steuerungen (Erde, Phase und Nullleiter) muss unter Verwendung der Klemmen 9-10-11 ausgeführt werden.

2.1.3) Eingänge AUF und AB

Um die Automatisierung zu steuern, müssen gemäß der Abb. 6 zwei Tasten angeschlossen werden. Man kann den Befehl für eine AUF-Bewegung (entspricht Taste ▲ an den Fernbedienungen) oder für eine AB-Bewegung (entspricht Taste ▼ an den Fernbedienungen) erteilen. Es kann auch nur eine Taste benutzt werden, die wie in Abb. 7 anzuschliessen ist. Mit diesem Anschlussstyp ist der Betriebsmodus der "Schrittbetrieb" mit Durchführung der Sequenz Auf-Stop-Ab-Stop. Wenn länger als 3 Sekunden (aber weniger als 10) auf die Taste „Schrittbetrieb“ gedrückt wird, aktiviert sich immer eine Auf-Bewegung. Wenn die Taste länger als 10 Sekunden gedrückt bleibt, aktiviert sich immer eine Ab-Bewegung. Diese Besonderheit kann zum Steuern mehrerer Motoren im gleichen Sinn und unabhängig von ihrem Status nützlich sein.



2.1.4) Eingang TTBUS

Der Bus TTBUS wurde entwickelt, damit Steuerungen für Markisen und Jalousien sowie Motoren mit Steuerung kontrolliert werden können. Mit diesem Bus können bis zu 100, mit nur zwei Leitern parallel

angeschlossene Einheiten (Klemmen 13-15) einzeln kontrolliert werden. Für weitere Auskünfte wird auf die Anweisungen der Fernbedienungen per TTBUS verwiesen.

2.1.5) Eingang WETTERWÄCHTER

Am Eingang "Wetterwächter" (Klemmen 14-15) kann ein Wind-Sonne-wächter ("SKIROSOL SRCK 601") oder ein Wind-Sonne-Regenwächter ("SKIROSOL SRCK 630") angeschlossen werden. An demselben Wächter können bis zu 5 Steuerungen parallel angeschlossen werden, wobei die Polung der Signale zu beachten ist (an allen Steuerungen muss die Klemme 14 mit Nr. 14 und die Klemme 15 mit Nr. 15 verbunden sein).

⚠ Durch das Ansprechen des Windwächters wird der Steuerbefehl AUF ausgelöst (wie mit Sendertaste ▲) durch das Ansprechen des Sonnewächters der Befehl AB (wie mit Sendertaste ▼).

3) Programmierungen

3.1) Dip-switch

Die Steuerungen SRCR 180 A und SRCR 200 A verfügen über mehrere Dip-switch für die Programmierung.

Dip-switch Nr. 1: Zur Aktivierung/Deaktivierung des Stopbefehls des Motors: OFF = Stop aktiviert, ON = Stop deaktiviert; die Sequenz mit aktiviertem Stop wird sein: Auf-Stop oder Ab-Stop; mit deaktiviertem Stop wird die Sequenz Auf oder Ab sein.

Dip-switch Nr. 2: Zur Festlegung der Bewegungsrichtung "Regen". Mit Schalter auf OFF aktiviert sich ein Befehl wie mit Taste ▼ an den Sendern, wenn der Schalter dagegen auf ON gestellt ist, wird ein Befehl erteilt, der Taste ▲ an den Sendern entspricht.

Dip-switch Nr. 3: ist nur an Steuerung SRCR 200 A vorhanden und dient zur Auswahl zwischen dem synchronisierten Modus (Schalter auf OFF) und dem Betrieb mit zwei "unabhängigen" Motoren (Schalter auf ON).

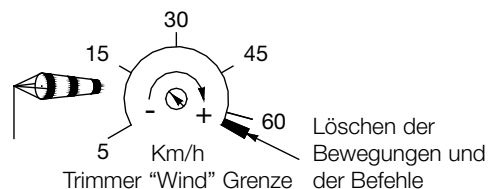
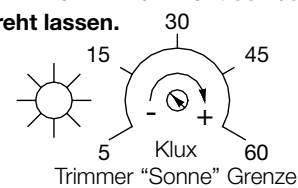
3.2) Einstellung der Ansprechgrenzen

Zur Einstellung der Ansprechgrenzen von "Sonne" und "Wind", die Trimmer auf die in Abb. 5 angegebenen Werte drehen.

- **Wind:** Der "Windwächter" misst die Windstärke in Echtzeit und teilt sie der Steuerung mit. Wenn die Windstärke den mit dem Trimmer eingestellten Grenzwert überschreitet, leuchtet die LED "Wind" auf und die Steuerung gibt den Befehl für eine Auf-Bewegung. Nach einen durch Wind verursachten Auf-Befehl blockiert die Steuerung für 1 Minute jeden anderen Befehl (in dieser Zeit blinkt die LED "Wind"), und ein durch den Sonnewächter verursachte Befehl wird für 10 Minuten blockiert. Wenn man gerade Tests macht und die durch "Wind" verursachte Blockierung beseitigen will, genügt es, die Versorgung zur Steuerung abzuschalten oder den Trimmer "Wind" einen Augenblick auf den Höchstwert zu drehen.
- **Sonne:** Der "Sonnewächter" misst die Stärke der Sonnenstrahlen in Echtzeit und teilt sie der Steuerung mit. Wenn die Stärke des Sonnenlichts den mit dem Trimmer eingestellten Grenzwert überschreitet, leuchtet die LED "Sonne" auf und nach 2 Minuten gibt die Steuerung den Befehl für eine Ab-Bewegung. Wenn die Stärke des Sonnenlichts wieder unter den Grenzwert sinkt, blinkt die LED "Sonne" 15 Minuten lang und die Steuerung gibt danach einen AUF-Befehl.

Steuerbefehle, die mit einem Sender oder durch Betätigung der Eingänge AUF und AB erteilt werden, haben den Vorrang gegenüber den Steuerbefehlen, die vom Sonnewächter erteilt werden. Beispiel: Wenn man nach einer durch den Sonnewächter verursachten Ab-Bewegung einen Auf-Befehl erteilt, wird die Markise auch bei Vorhandensein von Sonnenlicht geschlossen bleiben.

- ⚠ **Sonne OFF, LED "Sonne" ON-OFF 4 s.**
- ⚠ **Den Trimmer "Wind" nicht auf das Maximum (Stop Motoren) gedreht lassen.**



8

Löschen der Bewegungen und der Befehle

3.3) Jeder Sender bzw.

jeder funkgesteuerter Sensor wird von den Steuerungen SRCR 180 A und SRCR 200 A durch einen "Code" erkannt, der für jeden Sender anders ist. Deshalb ist eine Speicherungsphase notwendig, in der man die Steuerungen auf die Erkennung jedes einzelnen Senders vorbereitet.



- **Alle Speichersequenzen müssen innerhalb der vorgesehenen Zeitgrenzen ausgeführt werden.**

- **An Sendern, die mehrere "Gruppen" vorsehen, muss vor der Speicherung die Gruppe gewählt werden, die mit der Steuerung kombiniert werden soll.**
- **Die Programmierung per Funk kann an allen Steuerungen erfolgen, die sich in der Reichweite des Senders befinden, daher sollte nur die betreffende Steuerung gespeist sein.**

Ist kein Sender im Speicher enthalten, so kann der erste wie folgt eingegeben werden:

Tabelle "A1"	Speicherung des ersten Senders	Beispiel
1.	Sobald die Steuerung mit Spannung versorgt ist, wird man 2 lange Bieptöne (biiip) hören.	
2.	Innerhalb von 5 Sekunden auf Taste ■ des zu speichernden Senders drücken und diese gedrückt halten (ca. 3 Sekunden lang).	
3.	Die Taste ■ loslassen, wenn man den ersten der 3 Bieptöne hört, welche die Speicherung bestätigen.	

Anmerkung: Enthält die Steuerung bereits Sender, wird man beim Einschalten 2 kurze Bieptöne (bip) hören; in diesem Fall kann man nicht wie beschrieben weitermachen, sondern es muss auf die andere Art gespeichert werden (Tabelle „A2“).

Wenn ein oder mehrere Sender bereits gespeichert sind, können andere wie folgt aktiviert werden:

Tabelle "A2"	Speicherung anderer Sender	Beispiel
1.	Auf Taste ■ des neuen Senders drücken, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	Neu
2.	Langsam drei Mal auf Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders drücken.	Alt
3.	Nochmals auf Taste ■ des neuen Senders drücken und beim ersten der 3 Bieptöne loslassen.	Neu
4.	Wenn die Speicherung erfolgreich beendet worden ist, wird man 3 lange Bieptöne hören.	

Anmerkung: Ist der Speicher voll (30 Codes), werden 6 Bieptöne melden, dass der Sender nicht gespeichert werden kann.


































- Falls der Speicher der Steuerung gelöscht werden soll, kann dieses Verfahren ausgeführt werden.

Das Löschen des Speichers ist möglich:

 - falls der Sender nie auf der Steuerung programmiert wurde, mit Punkt A beginnen
- falls der Sender auf der Steuerung programmiert ist, mit Punkt 1 beginnen

Gelöscht werden können:

 - nur die Sendercodes, wobei man an Punkt Nr. 4 beendet;
 - alle Daten (Sendercodes, TTBUS Adresse usw.), wobei man das Verfahren bis Punkt Nr. 5 vervollständigt

Tabelle "A3" Löschen des Speichers		Beispiel
➔ A	Mit nicht gespeister Steuerung die Eingänge AUF und AB aktivieren und bis zum Ende des Verfahrens aktiviert halten.	 
B	Die Steuerung mit Strom versorgen und warten, bis man die 2 anfänglichen Bieptöne hört.	  
➔ 1	Die Taste  eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	  5s
2	Die Taste  des Senders gedrückt halten, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste  genau während des dritten Bieptons loslassen.	    
3	Die Taste  des Senders gedrückt halten, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste  genau während des dritten Bieptons loslassen.	    
➔ 4	Die Taste  des Senders gedrückt halten, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste  genau während des dritten Bieptons loslassen.	    
5	Wenn man alle im Speicher enthaltenen Daten löschen will, innerhalb von 2 Sekunden gleichzeitig auf die zwei Tasten   drücken, bis man den ersten der 5 Bieptöne hört, dann loslassen (innerhalb von 2 Sek).	     
Anmerkung: Nach ein paar Sekunden werden 5 Bieptöne melden, dass alle Codes aus dem Speicher gelöscht sind.		

4) Was tun, wenn... kleiner Leitfaden, wenn etwas nicht funktioniert!

- Nach der Versorgung der Steuerung hört man die 2 Bieptöne nicht und die Sender steuern nicht oder die Eingänge AUF und AB steuern keine Bewegung.**

Prüfen, ob die Steuerung korrekt gespeist ist: Zwischen den Klemmen 10-11 muss die Netzspannung vorhanden sein. Mit Tasten mit geöffnetem Kontakt muss man zwischen den Klemmen 12-15 und 13-15 eine Spannung von ca. 24 Vdc messen. Ggf. die Sicherung kontrollieren.

Nach einem Befehl per Funk hört man 6 Bieptöne, aber keine Bewegung erfolgt.

Die Funksteuerung ist nicht synchronisiert, der Sender muss neu gespeichert werden.
- Nach einem Befehl hört man 10 Bieptöne, dann erfolgt die Bewegung.**

Die Selbstdiagnose der gespeicherten Parameter hat eine Störung festgestellt. Der Speicher muss gelöscht werden. Überprüfen und das Speichern der Sender wiederholen.

Mit installierten Wetterwächtern, bei Vorhandensein von Licht oder Wind und nach Drehen der Trimmer leuchten die LEDs nicht auf.

Prüfen, ob der Wetterwächter richtig angeschlossen ist.

5) Technische Merkmale

Für eine Verbesserung der Produkte behält sich STOBAG das Recht vor, die technischen Merkmale jederzeit und ohne vorherige Benachrichtigung zu ändern, wobei aber vorgesehene Funktionalitäten und Einsätze garantiert bleiben.

Anmerkung: Alle technischen Merkmale beziehen sich auf eine Temperatur von 20°C.

Elektronische Steuerung	SRCR 180 A		SRCR 200 A	
Versorgung	230 Vac 50/60 Hz			
Höchstleistung der Motoren	1000 W		2x600 W	
Spannung der Signale (Auf, Ab, Sensoren)	ca. 24 Vdc			
Betriebstemperatur	-20÷55 °C			
Abmessungen / Gewicht	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 340g		128.5 x 111.5 x 43.5mm / 400g	
Schutzart "IP"	55 (unbeschädigte Box)			
Grenzwerte des Windwächters	5÷60 Km/h (mit einem Wetterwächter von 0,4 Hz pro Km/h)			
Grenzwerte des Sonnewächters	5÷60 Klux (mit dem Wetterwächter "SKIROSOL SRCK 601")			
Länge der Signalkabel (Auf, Ab, Sensoren)	max. 30 m, falls andere Kabel in der Nähe, andernfalls 100 m			
Funkempfänger				
Frequenz	433.92 MHz			
Codierung	52 Bit rolling code			
Reichweite der Sender SKIMY	Auf freiem Feld ca. 200 m und 35 m in Gebäuden.			

Hiermit erklären wir, dass dieses Gerät den grundlegenden Anforderungen und relevanten Vorschriften der CE-Richtlinien entspricht.
Konformitätserklärung: www.stobag.com

Avertissements

Les logiques de commande SRCR 180 A et SRCR 200 A sont destinées à la commande de moteurs asynchrones monophasés alimentés à la tension de secteur pour l'automatisation de stores, volets roulants et similaires.

Toute autre utilisation est impropre et interdite. L'installation doit être effectuée par du personnel technique dans le plein respect des normes électriques et de sécurité en vigueur.

1) Description du produit

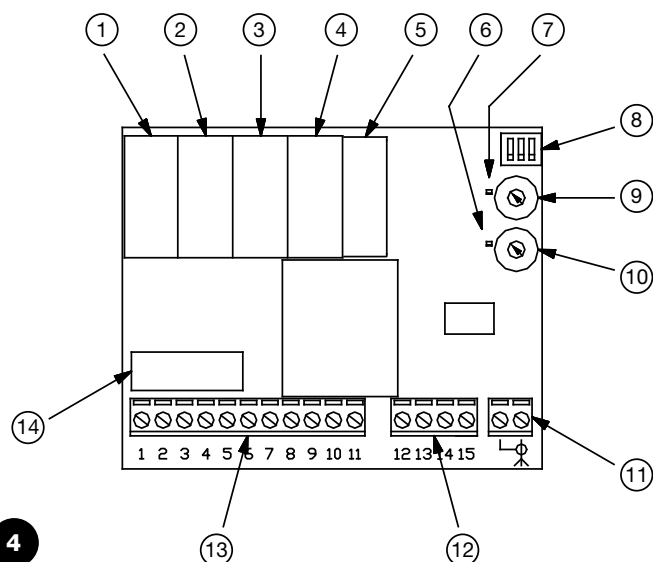
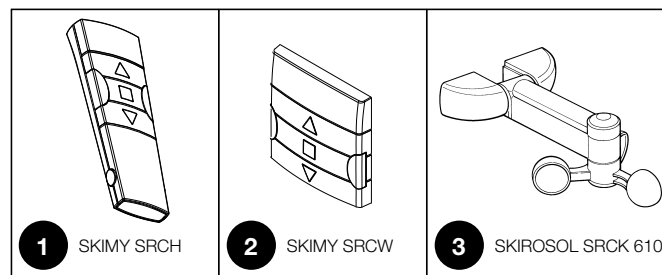
Les logiques de commande SRCR 180 A et SRCR 200 A permettent de commander des moteurs asynchrones monophasés à la tension de secteur avec connexions type COMMUN-MONTÉE-DESCENTE, utilisés pour l'automatisation de stores, volets roulants, vasistas et similaires.

La logique SRCR 180 A peut commander un seul moteur tandis que la logique SRCR 200 A peut commander deux moteurs, aussi bien de manière indépendante (chaque moteur s'arrête avec son propre fin de course) que de manière synchronisée (on utilise le fin de course d'un moteur et le deuxième moteur s'arrête en synchronisme avec le premier).

Les logiques SRCR 180 A et SRCR 200 A possèdent un récepteur radio incorporé qui fonctionne à la fréquence de 433,92 MHz avec technologie rolling code qui garantit des niveaux de sécurité élevés. Pour chaque logique de commande, il est possible de mémoriser jusqu'à 30 radio-commandes de la série SRCH (fig. 1), SRCW (fig. 2) ou capteurs radio SKIROSOL SRCK 610 (fig. 3). Après chaque commande, le moteur est alimenté pendant environ 2,5 minutes, un fin de course électrique présent dans le moteur ou dans l'automatisme interrompt le mouvement au niveau de la position voulue. La programmation de fonctions supplé-

mentaires peut être effectuée à partir des émetteurs, un "bip" sonore en guidera les différentes phases.

Les logiques de commande SRCR 180 A et SRCR 200 A peuvent être activées au moyen de deux touches: une avec fonction de "montée", l'autre de "descente" ou bien par Bus (TTBUS). En option, des capteurs de vent, soleil et pluie peuvent commander automatiquement la logique de commande quand les conditions climatiques le requièrent; le réglage des seuils d'intervention de "soleil" et "vent" est possible au moyen de deux trimmers présents dans la logique de commande.



- 1) Relais "descente" moteur M1
- 2) Relais "montée" moteur M1.
- 3) Relais "descente" moteur M2 (absent sur SRCR 180 A).
- 4) Relais "montée" moteur M2 (absent sur SRCR 180 A).
- 5) Relais contrôle alimentation moteur M2 (absent sur SRCR 180 A).
- 6) LED seuil "VENT".
- 7) LED seuil "SOLEIL".
- 8) Dip-switchs de programmation.
- 9) Trimmer réglage seuil "SOLEIL".
- 10) Trimmer réglage seuil "VENT".
- 11) Bornier connexion antenne.
- 12) Bornier connexion touches et capteurs.
- 13) Bornier connexion alimentation et moteurs (bornes 5, 6, 7, 8 absentes dans la logique SRCR 180 A).
- 14) Fusible: 6,3 A type T sur SRCR 200 A, 5 A type F sur SRCR 180 A.

2) Installation

⚠ Les installations électriques et les automatisations doivent être exécutées par du personnel expérimenté et qualifié dans le respect des normes en vigueur. Toutes les connexions doivent être effectuées quand l'installation n'est pas alimentée.

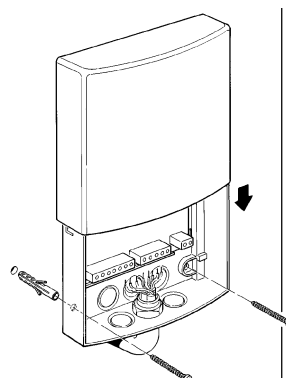
Pour procéder à l'installation et à la fixation du boîtier, se référer à la figure 5; pour fixer le fond du boîtier, le percer aux endroits prévus. Quand on procède au perçage du boîtier pour le passage des câbles, prendre les précautions qui s'imposent pour garantir l'indice de protection IP requis. L'entrée des câbles doit toujours se faire par le bas en utilisant des passe-câbles adéquats.

La logique SRCR 200 A peut commander les 2 moteurs aussi bien de manière indépendante que de manière synchronisée:

1. Le mode synchronisé s'utilise quand les 2 moteurs actionnent le même volet ou store. Dans ce cas, quand le moteur M1 atteint le fin de course et s'arrête, le moteur M2 s'arrête lui aussi. Pour le fonctionnement correct il faut régler uniquement les fins de course dans le moteur M1 tandis que les fins de course dans le moteur

M2 doivent être réglés au maximum possible de manière à ce qu'ils n'interviennent jamais;

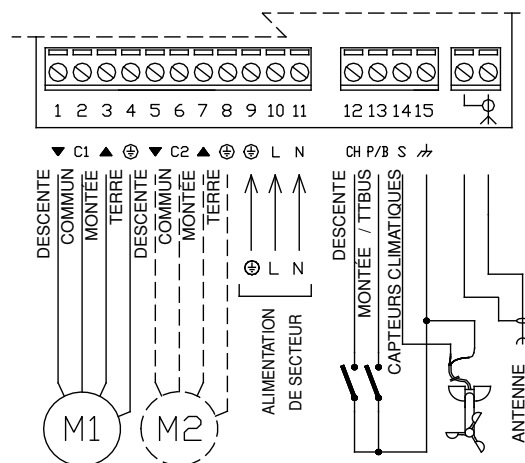
2. Le fonctionnement en mode indépendant s'utilise quand les 2 moteurs actionnent deux volets ou stores distincts; dans ce cas la logique de commande peut commander uniquement des manœuvres de montée ou descente simultanément sur les deux moteurs et les fins de course sont réglés sur chaque moteur.



2.1) Branchements électriques

⚠ Respecter scrupuleusement les connexions prévues, en cas de doute, NE PAS tenter en vain mais consulter les notices techniques d'approfondissement disponibles également sur le site www.stobag.com. Une connexion erronée peut endommager la logique de commande.

Note. La sortie pour le moteur M2 est disponible uniquement sur la logique de commande SRCR 200 A.



6

2.1.1) Branchement moteur

Le moteur M1 asynchrone monophasé, alimenté à la tension de secteur, doit être connecté entre les bornes 1-2-3-4. DESCENTE correspond à la touche ▼ des émetteurs, MONTÉE à la touche ▲ des émetteurs (direction intervention anémomètre). Si le sens de rotation n'est pas correct, inverser les connexions des bornes 1 et 3. Le moteur M2 asynchrone monophasé, alimenté à la tension de secteur, doit être connecté entre les bornes 5-6-7-8. Si le sens de rotation n'est pas correct, inverser les connexions des bornes 5 et 7. Dans le mode de fonctionnement synchronisé, le moteur M1 est celui dans lequel sont réglés les fins de course; sur M2 les fins de course ne sont pas utilisés et doivent être réglés de manière à ce qu'ils n'interviennent jamais.

⚠ Dans la logique de commande SRCR 200 A avec fonctionnement en mode "synchronisé", c'est-à-dire avec les deux moteurs montés sur les côtés opposés du même volet ou store, il faut effectuer les connexions électriques de manière que les sens de rotation correspondent à la même direction; cela s'obtient normalement en inversant les connexions de M2 par rapport à ceux de M1. Avec le fonctionnement en mode "synchronisé", il n'est pas possible de connecter plus d'un moteur pour chaque sortie et il n'est pas possible d'utiliser les cartes d'extension EZ 210.

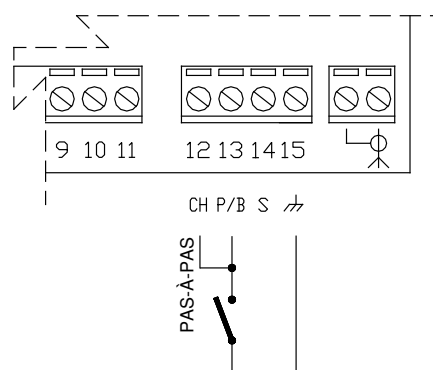
⚠ Dans la logique de commande SRCR 200 A avec fonctionnement à moteurs "indépendants" et dans la logique SRCR 180 A: ne pas connecter plus d'un moteur, utiliser éventuellement les cartes d'extension EZ 210.

2.1.2) Alimentation

L'alimentation principale de la logique de commande (terre, phase, neutre) doit être effectuée en utilisant les bornes 9-10-11.

2.1.3) Entrées MONTÉE et DESCENTE

Pour commander l'automatisme, il faut connecter deux touches comme sur la fig. 6. Il est possible de commander une manœuvre de montée (correspondant à la touche ▲ des émetteurs) ou une manœuvre de descente (correspondant à la touche ▼ des émetteurs). En alternative, il est possible d'utiliser une seule touche en la connectant comme sur la fig. 7. Avec ce type de connexion, le mode de fonctionnement est "pas-à-pas" qui exécute la séquence: montée-stop-descente-stop. Si la touche "pas-à-pas" est maintenue enfoncée pendant plus de 3 secondes (mais moins de 10) c'est toujours une manœuvre de montée qui s'active. Si la touche reste enfoncée plus de 10 secondes, c'est toujours une manœuvre de descente qui s'active. Cette particularité peut être utile pour commander plusieurs moteurs vers la même manœuvre indépendamment de l'état dans lequel ils se trouvaient.



7

2.1.4) Entrée TTBUS

Le TTBUS est un Bus développé pour pouvoir contrôler les logiques de commande pour stores et volets roulants et les moteurs avec logique prédisposée. Le Bus prévoit la possibilité de contrôler de

manière indépendante jusqu'à 100 unités en les connectant simplement en parallèle avec seulement 2 conducteurs (bornes 13-15). D'autres informations sont disponibles dans les instructions pour les télécommandes par TTBUS.

2.1.5) CAPTEURS CLIMATIQUES

Dans l'entrée "Capteurs climatiques" (bornes 14-15) on peut connecter un capteur de vent-soleil ("SKIROSOL SRCK 601") ou vent-soleil-pluie ("SKIROSOL SRCK 630"). Il est possible de connecter à un même capteur jusqu'à 5 logiques de commande en parallèle en respectant la polarité des signaux (sur toutes les logiques la borne 14 doit être connectée avec la 14 et la borne 15 avec la 15).

⚠ Une intervention du capteur "vent" provoque une commande de "montée" équivalant à la touche ▲ des émetteurs; une intervention du capteur "soleil" provoque une commande de "descente" équivalant à la touche ▼ des émetteurs.

3) Programmations

3.1) Dip-switchs

Les logiques de commande SRCR 180 A et SRCR 200 A disposent de quelques dip-switchs de programmation.

Dip-switch N°1: Permet d'activer ou de désactiver la commande d'arrêt du moteur: OFF = stop activé, ON = stop désactivé; la séquence avec l'arrêt activé sera: montée-stop ou bien descente-stop; avec l'arrêt désactivé, la séquence sera montée ou descente.

Dip-switch N° 2: Permet de choisir la direction d'intervention "pluie". Si l'interrupteur est sur OFF, on a l'activation d'une commande correspondant à la touche ▼ des émetteurs, s'il est sur ON, on a l'activation d'une commande correspondant à la touche ▲ des émetteurs.

Dip-switch N° 3: présent uniquement sur la logique SRCR 200 A, permet de choisir entre le mode de fonctionnement "synchronisé" (interrupteur OFF) et le fonctionnement à moteurs "indépendants" (interrupteur ON).

3.2) Réglage seuils d'intervention

Pour régler les seuils d'intervention "soleil" et "vent", tourner les trimmers selon les valeurs indiquées dans la fig. 5.

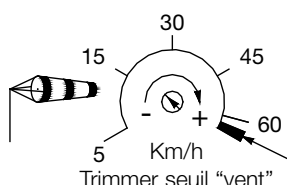
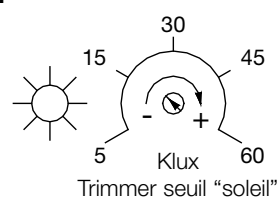
• **Vent:** Le capteur "vent" mesure la vitesse du vent en temps réel en la communiquant à la logique de commande. Quand la vitesse dépasse le seuil fixé par le trimmer, la led "vent" s'allume et la logique commande une manœuvre de montée. Après une commande de montée provoquée par le vent, la logique bloque n'importe quelle autre commande pendant 1 minute (durant cette période, la led "vent" clignote) et bloque la commande provoquée par le soleil pendant 10 minutes. Si durant les essais on souhaite éliminer le blocage provoqué par la commande "vent", il suffit d'éteindre l'alimentation de la logique ou de tourner un instant le trimmer "vent" sur le maximum.

• **Soleil:** Le capteur "soleil" mesure l'intensité du rayonnement solaire en temps réel en la communiquant à la logique de commande. Quand l'intensité de la lumière dépasse le seuil fixé par le trimmer, la led "soleil" s'allume et au bout de 2 minutes la logique commande une manœuvre de descente. Quand l'intensité de la lumière descend en dessous du seuil, la led "soleil" clignote pendant 15 minutes puis la logique commande une manœuvre de montée.

Les éventuelles commandes envoyées avec un émetteur ou en agissant sur les entrées MONTÉE et DESCENTE ont la priorité sur les commandes provoquées par le capteur "soleil"; par exemple: si après une descente provoquée par le soleil on envoie une commande de montée, le store restera remonté même en présence de soleil.

⚠ Soleil OFF, led "soleil" ON-OFF 4 s.

⚠ Ne pas laisser le trimmer «vent» réglé sur le maximum (stop moteurs).



8

Annulation manœuvres et commandes

3.3) Mémorisation des émetteurs

Chaque émetteur ou capteur radio est reconnu par les logiques de commande SRCR 180 A et SRCR 200 A à travers un "code" distinct. Il faut donc procéder à la "mémorisation", phase à travers laquelle on prépare la logique de commande à reconnaître chaque émetteur.











• **Toutes les séquences de mémorisation sont temporisées, c'est-à-dire qu'elles doivent être effectuées dans**

les limites de temps prévues.










- **Avec des radiocommandes qui prévoient plusieurs "groupes", avant de procéder à la mémorisation, il faut choisir le groupe auquel associer la logique de commande.**
- **La programmation par radio peut avoir lieu dans toutes les logiques de commande qui se trouvent dans le rayon de la portée de l'émetteur; il est donc opportun de n'alimenter que celle qui est concernée par l'opération.**

Quand la mémoire ne contient aucun émetteur, on peut procéder à l'enregistrement du premier de la manière suivante:

Tableau "A1"	Mémorisation du premier émetteur	Exemple
1.	Dès que la logique est alimentée, on entend 2 longs bips (biiip).	  
2.	Dans les 5 secondes qui suivent, presser et maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur à mémoriser (pendant environ 3 secondes).	 3s
3.	Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	   

Note: Si la logique contient déjà des émetteurs, à l'allumage on entend 2 bips brefs (bip) et on ne pourra pas procéder comme ci-dessus mais il faudra utiliser l'autre mode de mémorisation (tableau "A2").

Quand un ou plusieurs émetteurs ont déjà été mémorisés, il est possible d'en activer d'autres en procédant de la façon suivante:

Tableau "A2"	Mémorisation d'autres émetteurs	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ du nouvel émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	Nouveau   5s
2.	Presser lentement 3 fois la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé.	Ancien  X3
3.	Presser encore la touche ■ du nouvel émetteur et la relâcher au premier des 3 bips.	Nouveau   
4.	Si la mémorisation a été effectuée correctement, on entend 3 longs bips.	  

Note: Si la mémoire est pleine (30 codes), 6 Bips indiqueront que l'émetteur ne peut pas être mémorisé.

S'il se révèle nécessaire d'effacer toutes les données contenues dans la mémoire de la logique de commande, on peut effectuer cette procédure.

L'effacement de la mémoire est possible:

- avec un émetteur non mémorisé en commençant à partir du point A.

- avec un émetteur déjà mémorisé en commençant la procédure à partir du point N°1.

On peut effacer:

- seulement les codes des émetteurs, en s'arrêtant au point N°4;
- toutes les données (codes des émetteurs, adresse TTBUS, etc.) en complétant la procédure jusqu'au point 5.

Tableau "A3" Effacement de la mémoire		Exemple
➔ A	Avec la logique de commande non alimentée, activer les entrées MONTÉE et DESCENTE et les maintenir actives jusqu'à la fin de la procédure.	
B	Alimenter la logique de commande et attendre les 2 bips initiaux.	
➔ 1	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes), puis la relâcher.	
2	Maintenir enfoncée la touche ▲ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips; relâcher la touche ▲ exactement durant le troisième bip.	
3	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips; relâcher la touche ■ exactement durant le troisième bip.	
➔ 4	Maintenir enfoncée la touche ▼ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips; relâcher la touche ▼ exactement durant le troisième bip.	
5	Si l'on veut effacer toutes les données présentes dans la mémoire, dans les 2 secondes, presser simultanément les deux touches ▼ et ▲ jusqu'à ce que l'on entende le premier des 5 bips, puis les relâcher.	

Note: Au bout de quelques secondes, 5 bips signalent que tous les codes en mémoire ont été effacés.

4) Que faire si... petit guide en cas de problème!

Après avoir alimenté la logique, on n'entend pas les 2 bips et les émetteurs ou les entrées MONTÉE et DESCENTE ne commandent aucun mouvement.

Contrôler que la logique de commande est correctement alimentée: la tension de secteur doit être présente entre les bornes 10-11. Avec les contacts des touches ouverts entre les bornes 12-15 et 13-15 il doit y avoir une tension d'environ 24 Vcc. Contrôler éventuellement l'intégrité du fusible.

Après une commande par radio, on entend 6 bips et la manœuvre ne démarre pas.

La radiocommande n'est pas synchronisée, il faut répéter la mémorisation de l'émetteur.

Après une commande, on entend 10 bips puis la manœuvre démarre.

L'autodiagnostic des paramètres en mémoire a détecté une anomalie quelconque, il faut effacer la mémoire.

Contrôler et répéter la mémorisation des émetteurs.

Avec les capteurs installés et en présence de lumière ou de vent, en tournant les trimmers, les led ne s'allument pas.

Contrôler si les capteurs climatiques sont bien connectés.

5) Caractéristiques techniques

Dans le but d'améliorer ses produits, STOBAG se réserve le droit d'en modifier les caractéristiques à tout moment et sans préavis en garantissant dans tous les cas le bon fonctionnement et le type d'utilisation prévus.

Note: Toutes les caractéristiques se réfèrent à une température de 20 °C.

Logique de commande électronique	SRCR 180 A	SRCR 200 A
Alimentation	230 Vac 50/60 Hz	
Puissance maximum moteurs	1000 W	2x600 W
Tension signaux (montée, descente, capteurs)	environ 24 Vdc	
Température de fonctionnement	-20÷55 °C	
Dimensions / poids	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 340g	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 400g
Indice de protection IP	55 (boîtier intact)	
Niveaux capteur vent (anémomètre)	5÷60 Km/h (avec anémomètre de 0,4 Hz par Km/h)	
Niveaux capteur soleil	5÷60 Klux (avec anémomètre “SKIROSOL SRCK 601”)	
Longueur câbles signaux (montée, descente, capteurs)	maximum 30 m s'ils se trouvent à proximité d'autres câbles, 100 mètres dans les autres cas.	
Récepteur radio		
Fréquence	433.92 MHz	
Codage	52 Bit rolling code	
Portée des émetteurs SKIMY	estimée à 200 m en espace libre et à 35 m à l'intérieur d'édifices	

Nous déclarons par la présente que cet appareil répond aux exigences fondamentales et aux prescriptions correspondantes des directives CE.
Déclaration de conformité : www.stobag.com

Avvertenze

Le centrali SRCR 180 A e SRCR 200 A sono destinate al comando di motori asincroni monofase alimentati a tensione di rete per automazioni di tende, tapparelle e similari. Ogni altro uso è improprio e vietato.

1) Descrizione del prodotto

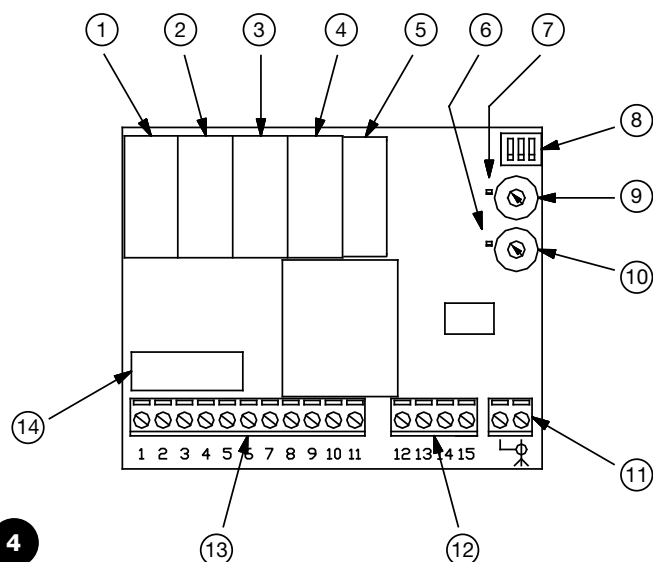
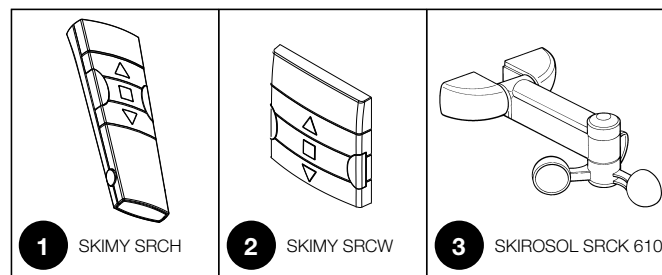
Le centrali di comando SRCR 180 A e SRCR 200 A permettono di comandare motori asincroni monofase a tensione di rete con collegamenti tipo COMUNE-SALITA-DISCESA, utilizzati per automazioni di tende, tapparelle, lucernari e similari. La centrale SRCR 180 A può comandare un solo motore mentre la centrale SRCR 200 A può comandare due motori, sia sin modo indipendente (ogni motore si arresta col proprio fine corsa) sia in modo sincronizzato (si usa il finecorsa di un motore ed il secondo motore si arresta in sincronismo al primo).

Le centrali SRCR 180 A e SRCR 200 A incorporano un ricevitore radio che opera alla frequenza 433.92 MHz con tecnologia rolling code che garantisce elevati livelli di sicurezza. Per ogni centrale è possibile memorizzare fino a 30 radiocomandi della serie SRCH (fig. 1), SRCW (fig. 2) o radio-sensori SKIROSOL SRCK 610 (fig. 3).

Dopo ogni comando il motore viene tenuto alimentato per circa 2.5 minuti, un finecorsa elettrico presente nel motore o nell'automazione interrompe il movimento in corrispondenza della posizione voluta.

La programmazione di funzioni aggiuntive è eseguibile dai trasmettitori, un "bip" acustico ne guiderà le varie fasi.

Le centrali SRCR 180 A e SRCR 200 A possono essere attivate tramite due pulsanti: uno con funzione di "salita" l'altro di "discesa" oppure via Bus (TTBUS). Sensori opzionali di vento, sole e pioggia possono comandare automaticamente la centrale quando le condizioni climatiche lo richiedono; la regolazione delle soglie di intervento di "sole" e "vento" è possibile tramite due trimmer presenti nella centrale.



- 1) Relè "discesa" motore M1.
- 2) Relè "salita" motore M1.
- 3) Relè "discesa" motore M2 (non presente su SRCR 180 A).
- 4) Relè "salita" motore M2 (non presente su SRCR 180 A).
- 5) Relè controllo alimentazione motore M2 (non presente su SRCR 180 A).
- 6) LED soglia "VENTO".
- 7) LED soglia "SOLE".
- 8) Dip-switch di programmazione.
- 9) Trimmer regolazione soglia "SOLE".
- 10) Trimmer regolazione soglia "VENTO".
- 11) Morsettiera collegamento antenna.
- 12) Morsettiera collegamento pulsanti e sensori.
- 13) Morsettiera collegamento alimentazione e motori (morsetti 5, 6, 7, 8 non presenti nella centrale SRCR 180 A).
- 14) Fusibile: 6,3 A tipo T su SRCR 200 A, 5 A tipo F su SRCR 180 A.

2) Installazione

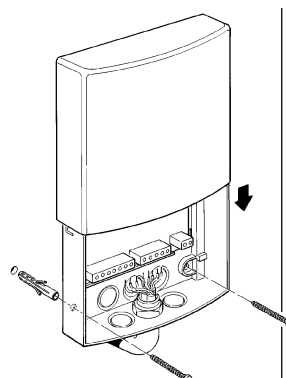
⚠ Gli impianti elettrici e le automazioni devono essere eseguite da personale esperto e qualificato nel rispetto delle norme di sicurezza. Tutti i collegamenti devono essere eseguiti in assenza di alimentazione.

Per procedere all'installazione e al fissaggio del contenitore fare riferimento alla figura 5; per fissare il fondo del contenitore forarlo utilizzando gli appositi inviti. Quando si effettua la foratura del fondo del contenitore per il passaggio dei cavi prendere le opportune precauzioni per garantire il grado di protezione IP richiesto. L'entrata dei cavi deve avvenire sempre dal basso utilizzando adeguati passacavi.

La centrale SRCR 200 A può comandare i 2 motori sia in modo indipendente sia in modo sincronizzato:

1. Il modo sincronizzato si usa quando i 2 motori movimentano lo stesso avvolgibile. In questo caso quando il motore M1 raggiunge il finecorsa e si ferma anche il motore M2 viene fermato. Per il corretto funzionamento è necessario regolare solo i finecorsa nel motore M1 mentre i finecorsa nel motore M2 vanno regolati al massimo possibile in modo che non intervengano mai;

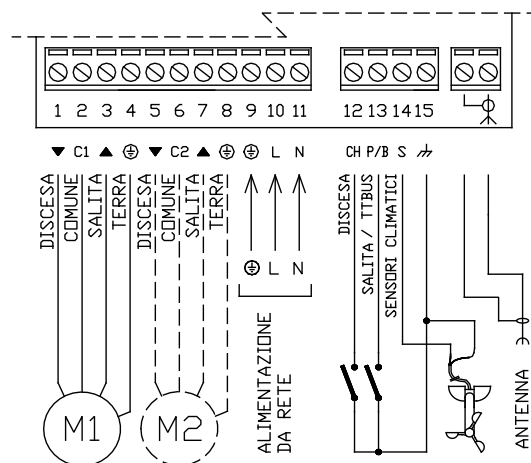
2. Il funzionamento in modo indipendente si usa quando i 2 motori movimentano due avvolgibili separati; in questo caso la centrale può comandare solo manovre di salita o discesa contemporaneamente su entrambi i motori ed i fine corsa vanno regolati su ciascun motore.



2.1) Collegamenti elettrici

⚠ Rispettare scrupolosamente i collegamenti previsti, in caso di dubbio NON tentare invano, ma consultare le apposite schede tecniche di approfondimento disponibili anche sul sito: www.stobag.com. Un collegamento errato può provocare guasti gravi alla centrale.

N.B. L'uscita per il motore M2 è disponibile solo sulla centrale SRCR 200 A.



6

2.1.1) Collegamento motore

Il motore M1, asincrono monofase alla tensione di rete, deve essere collegato tra i morsetti 1-2-3-4. DISCESA corrisponde al tasto ▼ dei radiocomandi, SALITA al tasto ▲ dei radiocomandi (direzione intervento anemometro). Se il senso di rotazione non è corretto scambiare le connessioni dei morsetti 1 e 3. Il motore M2, asincrono monofase alla tensione di rete, deve essere collegato tra i morsetti 5-6-7-8. Se il senso di rotazione non è corretto scambiare le connessioni dei morsetti 5 e 7. Nel modo di funzionamento sincronizzato il motore M1 è quello nel quale vengono regolati i finecorsa; su M2 i finecorsa non vengono usati e vanno regolati affinché non intervengano mai.

⚠ Nella centrale SRCR 200 A con funzionamento in modo “sincronizzato”, cioè con i due motori montati ai lati opposti dello stesso avvolgibile, occorre effettuare i collegamenti elettrici affinché i sensi di rotazione corrispondano alla stessa direzione; questo avviene normalmente invertendo i collegamenti di M2 rispetto a quelli di M1. Con funzionamento in modo “sincronizzato” non è possibile collegare più di un motore per ogni uscita e non è possibile usare le espansioni EZ 210.

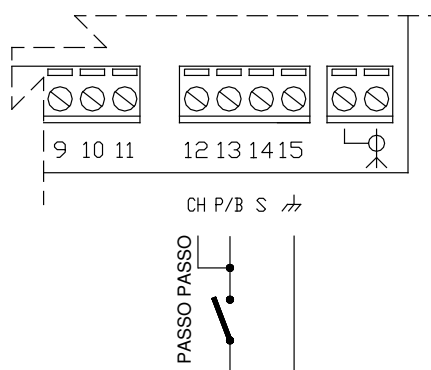
⚠ Nella centrale SRCR 200 A con funzionamento a motori “indipendenti” e nella centrale SRCR 180 A: non collegare più di un motore per ogni uscita, eventualmente usare le apposite espansioni EZ 210.

2.1.2) Alimentazione

L'alimentazione principale delle centrali (terra, fase, neutro) deve essere eseguita utilizzando i morsetti 9-10-11.

2.1.3) Ingressi SALITA e DISCESA

Per comandare l'automazione si devono collegare due pulsanti come in fig. 6. È possibile comandare una manovra di salita (corrispondente al tasto ▲ dei radiocomandi) oppure una manovra di discesa (corrispondente al tasto ▼ dei radiocomandi). In alternativa è possibile usare un solo pulsante collegandolo come in fig. 7. Con questo tipo di collegamento il modo di funzionamento è “passo-passo” che esegue la sequenza: salita-stop-discesa-stop. Se il tasto “passo-passo” viene mantenuto premuto per più di 3 secondi (ma meno di 10) si attiva sempre una manovra di salita. Se il tasto rimane premuto oltre i 10 secondi si attiva sempre una manovra di discesa. Questa particolarità può essere utile per comandare più motori verso la stessa manovra indipendentemente dallo stato in cui si trovavano.



7

2.1.4) Ingresso TTBUS

Il TTBUS è un Bus sviluppato per poter controllare le centrali di comando per tende e tapparelle ed i motori con centralina predisposta. Il Bus prevede la possibilità di controllare singolarmente fino a 100

unità collegandole semplicemente in parallelo con soli 2 conduttori (morsetti 13-15). Ulteriori informazioni sono contenute nelle istruzioni dei telecomandi via TTBUS.

2.1.5) Ingresso SENSORI CLIMATICI

All'ingresso “Sensori climatici” (morsetti 14-15) si può collegare un sensore vento-sole (“SKIROSOL SRCK 601”) o vento-sole-pioggia (“SKIROSOL SRCK 630”). Ad uno stesso sensore si possono collegare fino a 5 centrali in parallelo rispettando la polarità dei segnali (su tutte le centrali il morsetto 14 deve essere collegato con il 14 ed il morsetto 15 con il 15).

⚠ Un intervento del sensore “vento” provoca un comando di “salita” equivalente al tasto ▲ dei trasmettitori; un intervento del sensore “sole” provoca un comando di “discesa” equivalente al tasto ▼ dei trasmettitori.

3) Programmazione

3.1) Dip-switch

Le centrali SRCR 180 A e SRCR 200 A dispongono di alcuni dip-switch di programmazione.

Dip-switch N° 1: Permette di abilitare o disabilitare il comando di stop del motore: OFF = stop abilitato, ON = stop disabilitato; la sequenza con lo stop abilitato sarà: salita-stop oppure discesa-stop; con lo stop disabilitato la sequenza sarà salita oppure discesa.

Dip-switch N° 2: Permette di stabilire la direzione di intervento "pioggia". Se l'interruttore è OFF si attiva un comando equivalente al tasto ▼ dei trasmettitori, se è ON si attiva un comando equivalente al tasto ▲ dei trasmettitori.

Dip-switch N° 3: presente solo sulla centrale SRCR 200 A, permette di scegliere tra il modo di funzionamento "sincronizzato" (interruttore OFF) ed il funzionamento a motori "indipendenti" (interruttore ON).

3.2) Regolazione soglie di intervento

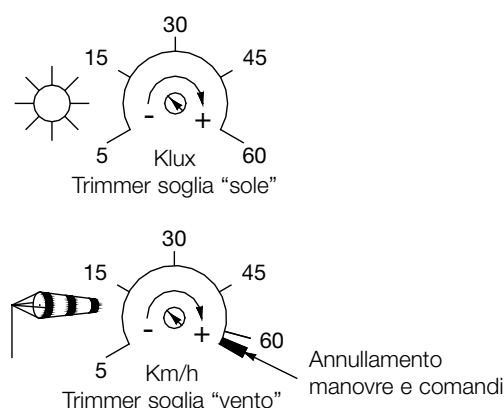
Per regolare le soglie di intervento "sole" e "vento" ruotare i trimmer secondo i valori indicati in fig. 8.

- **Vento:** Il sensore "vento" misura in tempo reale la velocità del vento comunicandola alla centrale. Quando la velocità supera la soglia regolata con il trimmer si accende il led "vento" e la centrale comanda una manovra di salita. Dopo un comando di salita provocato dal vento la centrale blocca qualsiasi altro comando per 1 minuto (durante questo periodo il led "vento" lampeggia) e blocca il comando provocato dal sole per 10 minuti. Se durante le prove si desidera togliere il blocco provocato dal comando "vento" è sufficiente spegnere l'alimentazione alla centrale oppure ruotare al massimo per un istante il trimmer "vento".
- **Sole:** Il sensore "sole" misura in tempo reale l'intensità dell'irraggiamento solare comunicandola alla centrale. Quando l'intensità della luce supera la soglia fissata con il trimmer si accende il led "sole" e dopo 2 minuti la centrale comanda una manovra di discesa. Quando l'intensità della luce scende sotto la soglia, il led "sole" lampeggia per 15 minuti, dopo la centrale comanda una manovra di salita.

Eventuali comandi inviati con un trasmettitore oppure agendo sugli ingressi SALITA e DISCESA hanno la prevalenza sui comandi provocati dal sensore "sole"; ad esempio: se dopo una discesa provocata dal sole si invia un comando di salita, la tenda rimarrà chiusa anche con la presenza del sole.

⚠ Sole OFF, led "sole" ON-OFF 4 s.

⚠ Non lasciare il trimmer "vento" ruotato al massimo (stop motori).



8

3.3) Memorizzazione dei trasmettitori

Ogni radiocomando o radio-sensore viene riconosciuto dalla ricevente incorporata nella centrale attraverso un "codice" diverso da ogni altro. E' necessaria quindi una fase di "memorizzazione" attraverso la quale si predispongono la centrale a riconoscere ogni singolo radiocomando.



- **Tutte le sequenze di memorizzazione sono a tempo, cioè devono essere eseguite entro i limiti di tempo previsti.**

- **Con radiocomandi che prevedono più "gruppi", prima di procedere alla memorizzazione occorre scegliere il gruppo al quale associare la centrale.**

- **La programmazione via radio può avvenire in tutte le centrali che si trovano nel raggio della portata del trasmettitore; è quindi opportuno tenere alimentata solo quella interessata all'operazione.**

Quando la memoria non contiene nessun codice si può precedere all'inserimento del primo radiocomando con la seguente modalità:

Tabella "A1"	Memorizzazione del primo trasmettitore	Esempio
1.	Appena data alimentazione alla centrale, si sentiranno 2 bip lunghi (biiip).	
2.	Entro 5 secondi premere e tener premuto il tasto ■ del trasmettitore da memorizzare (per circa 3 secondi).	3s
3.	Rilasciare il tasto ■ quando si sentirà il primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione.	

N.B. Se la centrale contiene già dei trasmettitori, all'accensione si udiranno 2 bip brevi (bip) e non si potrà procedere come descritto sopra ma occorre usare l'altra modalità di memorizzazione (tabella "A2").

Quando uno o più trasmettitori sono già stati memorizzati, è possibile abilitarne altri in questo modo:

Tabella "A2"	Memorizzazione di altri trasmettitori	Esempio
1.	Tenete premuto il tasto ■ del nuovo trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).	Nuovo 5s
2.	Lentamente premere per 3 volte il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato.	Vecchio X3
3.	Premere ancora il tasto ■ del nuovo trasmettitore e rilasciare al primo dei 3 bip.	Nuovo
4.	Se la memorizzazione è andata a buon fine si sentiranno 3 bip lunghi.	

N.B. Quando la memoria è piena (30 codici), 6 bip indicheranno che il trasmettitore non può essere memorizzato.




























Se dovesse rendersi necessario cancellare la memoria della centrale, si può eseguire questa procedura.

La cancellazione della memoria è possibile:

- con un trasmettitore non memorizzato iniziando dal punto A;
- con uno già memorizzato iniziando la procedura dal punto N° 1.

Si possono cancellare:

- solo i codici dei trasmettitori, terminando nel punto N° 4;
- tutti i dati (codici dei trasmettitori, indirizzo TTBUS, ecc.) completando la procedura fino al punto 5.

Tabella "A3" Cancellazione della memoria		Esempio
➔ A	A centrale non alimentata attivare gli ingressi SALITA e DISCESA e mantenerli attivi fino alla fine della procedura.	 
B	Alimentare la centrale ed attendere i 2 bip iniziali.	 
➔ 1	Tenere premuto il tasto  di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).	  5s
2	Tenere premuto il tasto  del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto  esattamente durante il terzo bip .	  
3	Tenere premuto il tasto  del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto  esattamente durante il terzo bip .	  
➔ 4	Tenere premuto il tasto  del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto  esattamente durante il terzo bip .	  
5	Se si vogliono cancellare tutti i dati presenti in memoria, entro 2 secondi, premere contemporaneamente i 2 tasti   fino a sentire il primo di 5 bip, poi rilasciarli.	  

N.B. Dopo qualche secondo 5 bip segnalano che tutti i codici in memoria sono stati cancellati.

4) Cosa fare se... cioè piccola guida se qualcosa non va!

Dopo aver alimentato la centrale non si sentono i 2 bip ed i trasmettitori o gli ingressi SALITA e DISCESA non comandano nessun movimento.

Verificare che la centrale sia correttamente alimentata: tra i morsetti 10-11 deve essere presente la tensione di rete. Con i pulsanti aperti tra i morsetti 12-15 e 13-15 si deve misurare una tensione di circa 24 Vdc. Eventualmente controllare l'integrità del fusibile.

Dopo un comando via radio si sentono 6 bip e la manovra non parte.

Il radiocomando e fuori sincronismo, bisogna ripetere la memorizzazione del trasmettitore.

Dopo un comando si sentono 10 bip poi parte la manovra.

L'autodiagnosi dei parametri in memoria ha rilevato qualche anomalia, è necessario effettuare una cancellazione della memoria. Controllare e ripetere la memorizzazione dei trasmettitori.

Con i sensori installati ed in presenza di luce o vento ruotando i trimmer non si accendono i led.

Controllare l'esatto collegamento dei sensori climatici.

5) Caratteristiche tecniche

Allo scopo di migliorare i prodotti, STOBAG, si riserva il diritto di modificare le caratteristiche in qualsiasi momento e senza preavviso, garantendo comunque funzionalità e destinazione d'uso previste.

N.B. Tutte le caratteristiche tecniche sono riferite alla temperatura di 20 °C.

Centrale elettronica	SRCR 180 A	SRCR 200 A
Alimentazione	230 Vac 50/60 Hz	
Potenza massima motori	1000 W	2x600 W
Tensione segnali (salita, discesa, sensori)	circa 24 Vdc	
Temperatura di funzionamento	-20÷55 °C	
Dimensioni / peso	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 340g	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 400g
Grado Protezione "IP"	55 (contenitore integro)	
Livelli sensore vento (anemometro)	5÷60 Km/h (con anemometro da 0,4 Hz per Km/h)	
Livelli sensore sole	5÷60 Klux (con anemometro "SKIROSOL SRCK 601")	
Lunghezza cavi segnali (salita, discesa, sensori)	massimo 30 m se in vicinanza ad altri cavi, altrimenti 100 m	

Ricevitore radio

Frequenza	433.92 MHz
Codifica	52 Bit rolling code
Portata dei trasmettitori SKIMY	stimata in 200 m se spazio libero e 35 m se all'interno di edifici.

Con la presente, si dichiara che il dispositivo in oggetto ottempera ai requisiti fondamentali e alle normative pertinenti delle direttive CE.
Dichiarazione di conformità: www.stobag.com

Warnings

The SRCR 180 A and SRCR 200 A control units are suitable for the control of single-phase asynchronous motors powered by the electrical mains and used for the automation of awnings, rolling shutters and similar fixtures.

Any other use is improper and prohibited. The unit must be installed by qualified technicians in compliance with the regulations in force.

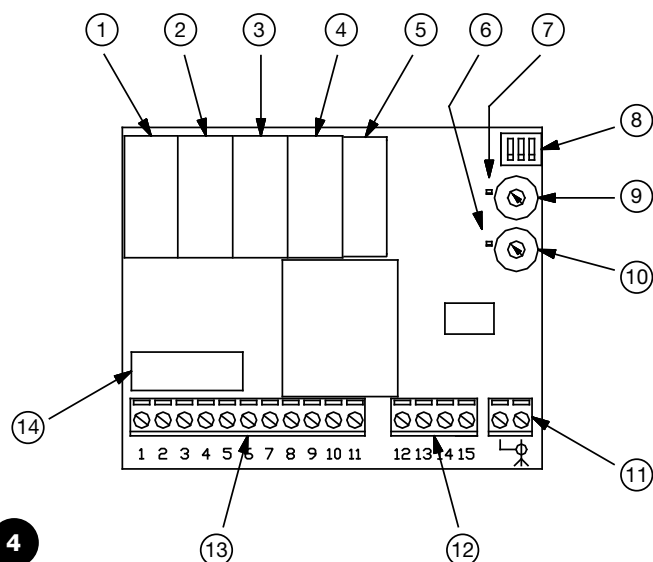
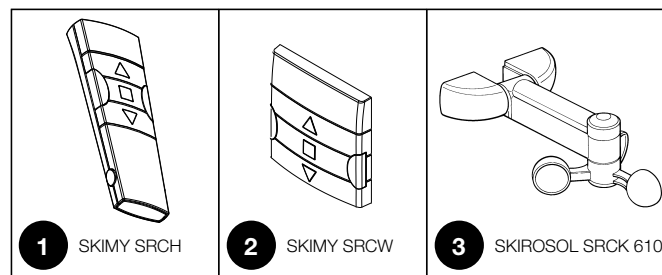
1) Product description

The SRCR 180 A and SRCR 200 A control units enable the control of single-phase asynchronous motors powered by the electrical mains, with "COMMON-UP-DOWN" type connections, and used for the automation of awnings, rolling shutters, skylights and similar fixtures. Control unit SRCR 180 A can control one motor only, while control unit SRCR 200 A can control two, both independently (each motor stops using its own limit switch) and as a synchronised function (the limits which of one motor is used, and the second motor stops in synchronism with the first). The SRCR 180 A and SRCR 200 A control units incorporate a radio receiver operating at a frequency of 433.92 MHz, with rolling code technology which guarantees high levels of security. Up to 30 radio-controls ("SRCH" fig. 1, "SRCW" fig. 2) or radio-controlled sensors ("SKIROSOL SRCK 610" fig. 3) can be memorized for each control unit.

After each command, the motor is powered for about 2.5 minutes, an electric limit switch incorporated in the motor [or in the automation] stops the movement when the desired position is reached.

The programming can be done directly from the transmitters, with beeps that sound to guide users through the various phases.

The SRCR 180 A and SRCR 200 A control units can be activated using two keys: one with the "ascent" function and the other with the "descent" function, or via Bus (TTBUS). Optional wind, sun and rain sensors can auto-matically control the control unit when the climatic conditions make this necessary. It is possible to adjust the trigger thresholds for "sun" and "wind" using two trimmers incorporated in the control unit.



- 1) M1 motor "descent" relay.
- 2) M1 motor "ascent" relay
- 3) M2 motor "descent" relay (not incorporated in the SRCR 180 A).
- 4) M2 motor "ascent" relay (not incorporated in the SRCR 180 A).
- 5) M2 motor power supply control relay (not incorporated in the SRCR 180 A).
- 6) "WIND" threshold LED.
- 7) "SUN" threshold LED.
- 8) Programming dip-switch.
- 9) "SUN" threshold adjustment trimmer.
- 10) "WIND" threshold adjustment trimmer.
- 11) Aerial connection terminal board.
- 12) Key and sensor connection terminal board.
- 13) Power supply and motor connection terminal board (terminals 5, 6, 7, 8 are not incorporated in control unit SRCR 180 A).
- 14) Fuse: 6,3 A T type on SRCR 200 A, 5 A F type on SRCR 180 A.

2) Installation

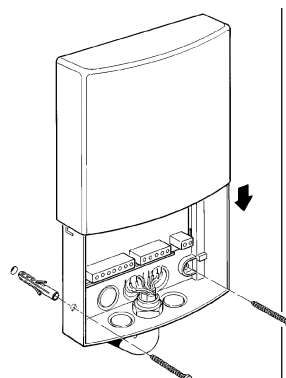
⚠ The electrical systems and automations must be installed by qualified and experienced personnel in compliance with current safety legislation. Before you proceed to make any connections make sure that the power supply is disconnected.

Refer to Figure 5 for installing and fixing the casing; drill a hole through the base of the casing in order to fasten it using the special guides. The user must take the necessary precautions when drilling holes in the base of the casing to pass the cables through, in order to guarantee the IP protection level required. Cable input must always take place from below, and using special cable leads.

The SRCR 200 A control unit can control the 2 motors both independently and synchronised mode:

1. the synchronised mode is used when the 2 motors move the same shutter. In this case, when motor M1 reaches the limit switch and stops, motor M2 will also be stopped. Only the limit switches in motor M1 require adjustment in order to ensure the system functions correctly, while the limit switches in motor M2 are adjusted to the maximum possible in order to ensure they will not trigger;

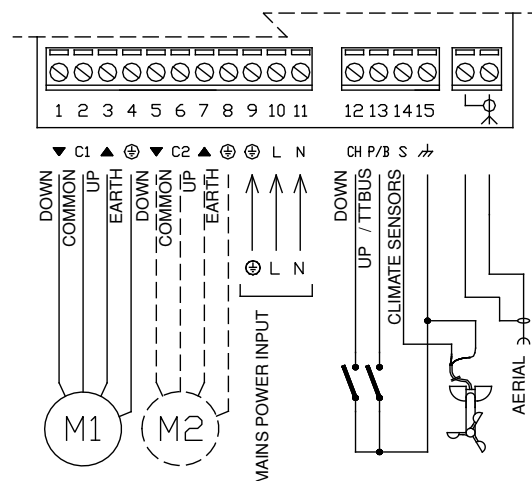
2. independent operation is used when the 2 motors move two separate shutters; in this case the control unit can only control the simultaneous up and down manoeuvres on both motors and the limit switches are adjusted on each motor.



2.1) Electrical connections

⚠ Carefully follow all the connection instructions, if you have any doubts do NOT make experiments but consult the relevant technical specifications sheets which are also available on the web site www.stobag.com. An incorrect connection may cause serious damage to the control unit.

N.B. The output for motor M2 is only available on control unit SRCR 200 A.



6

2.1.1) Motor connection

The single-phase asynchronous M1 motor powered by the electrical mains must be connected between terminals 1-2-3-4. DESCENT corresponds to the ▼ key on the radio controls, ASCENT to the ▲ key (anemometer triggering direction). If the rotation direction is not correct, invert terminals 1 and 3. M2 single-phase asynchronous motors powered by the electrical mains, must be connected between terminals 5-6-7-8. If the rotation direction is not correct, invert the connections to terminals 5 and 7. In the synchronised operating mode, motor M1 is the one the limit switches are adjusted in; on M2, the limit switches are not used and are adjusted in order to ensure they will not trigger.

⚠ In control unit SRCR 200 A with the “synchronised” operating mode, that is with the two motors assembled on the opposite sides to the shutter, it is necessary to make the electrical connections in such a way that the rotation directions both move in the same direction. This normally occurs by inverting the M2 connections with the M1 ones. With the “synchronised” functioning mode, it is not possible to connect more than one motor. Moreover, it is not possible to use EZ 210 expansion cards.

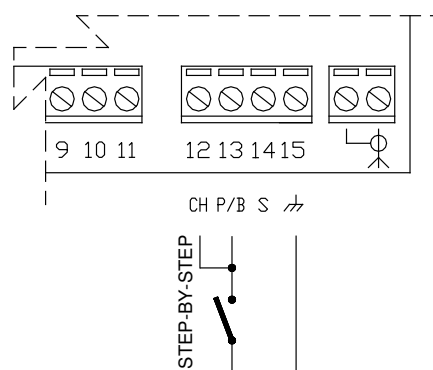
⚠ Do not connect more than one motor to each output if control unit SRCR 200 A is to operate in “independent” mode nor in control unit SRCR 180 A; if necessary, use the appropriate EZ 210 expansion cards.

2.1.2) Power supply

The main supply to the unit must be connected using the terminals 9-10-11 (earth, phase, neutral).

2.1.3) ASCENT and DESCENT inputs

The user must connect two keys as shown in Fig. 6 in order to control the automation. It is possible to control an ascent manoeuvre (which corresponds to the ▲ key on the radio controls) or a descent manoeuvre (which corresponds to the ▼ of the radio controls). Alternatively, it is possible to use one key only by connecting it up as shown in Fig. 7. The operating mode will be “step-by-step” with this type of connection, which carries out the sequence: ascent-stop-descent-stop. If the “step-by-step” key is held down for more than 3 seconds (but less than 10) an ascent manoeuvre will be activated. If the key is held down for more than 10 seconds, a descent manoeuvre will be activated. This may be useful for controlling more than one motor for the same manoeuvre, regardless of the state they are in.



7

2.1.4) TTBUS input

TTBUS has been developed in order to control the control units for awnings and rolling-shutters and those motors with a control unit which can be used for this purpose. The Bus makes it possible to

control up to a 100 units individually, by simply connecting them up in parallel with just 2 conductors (terminals 13-15). Further information is provided in the instructions for remote controls via TTBUS.

2.1.5) WEATHER SENSORS input

Either a wind-sun sensor (“SKIROSOL SRCK 601”) or a wind-sun-rain sensor (“SKIROSOL SRCK 630”) can be connected to the “Climatic sensors” input (terminals 14-15). A total of 5 control units in parallel can be connected up to the same sensor, taking care to respect the polarity of the signals (on all the control units terminal 14 must be connected with the 14, and terminal 15 with the 15).

⚠ If the “wind” sensor triggers, this will cause an “ascent” command (the equivalent of ▲ transmitter key); if the “sun” sensor triggers, this will cause a “descent” command (the equivalent of ▼ transmitter key).

3) Programming

3.1) Dip-switch

Control units SRCR 180 A and SRCR 200 A have some programming dip-switches.

Dip-switch No. 1: permits the user to enable or disable the stop command of the motor: OFF = stop enabled, ON = stop disabled; the sequence when the stop is enabled will be: ascent-stop or descent-stop; when the stop is disabled, it will be ascent or descent.

Dip-switch No. 2: enables the user to establish the direction for the “rain” triggering. If the switch is OFF this activates a control which is equivalent to the ▼ key of the transmitters, if it is ON this will activate a command which is equivalent to the ▲ key of the transmitters.

Dip-switch No. 3: this is only incorporated in the SRCR 200 A control unit and enables the user to choose between the “synchronised” operating mode (switch OFF) and the “independent” motor operating mode (switch ON).

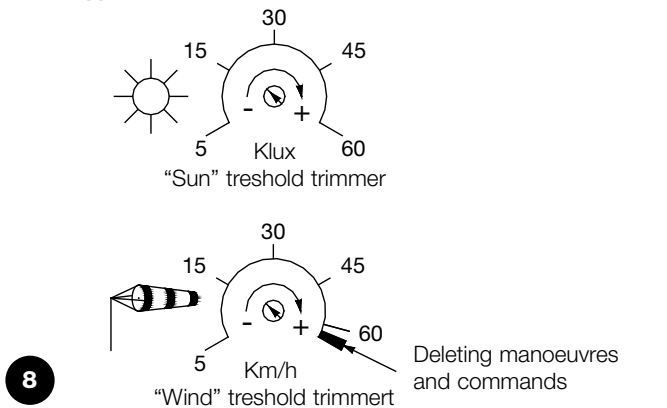
3.2) Adjusting the triggering thresholds

Rotate the trimmers according to the values shown in Fig. 5 in order to adjust the “sun” and “wind” triggering thresholds.

- **Wind:** the “wind” sensor measures the speed of the wind in real time, and communicates this information to the control unit. When the speed exceeds the threshold set using the trimmer, the “wind” LED will switch on and the control unit will control an ascent manoeuvre. After an ascent command caused by the wind, the control unit will block any other command for 1 minute (the “wind” LED will flash during this time) and blocks the command caused by the sun for 10 minutes. If, during testing, the user wishes to remove the block caused by the “wind” command, s/he simply has to switch the power supply to the control unit off, or rotate the “wind” trimmer to maximum for a brief moment.
- **Sun:** the “sun” sensor measures the intensity of solar radiation in real time, and communicates this information to the control unit. When the intensity of the light exceeds the threshold set using the trimmer, the “sun” LED will switch on and after 2 minutes the control unit will command a descent manoeuvre. When the intensity of the light drops to under the threshold, the “sun” LED will flash for 15 minutes, after which the control unit will command an ascent manoeuvre.

Any eventual commands sent via transmitter or by operating on the ASCENT and DESCENT inputs have priority over the commands caused by the “sun” sensor. For example, if an ascent command is sent after a descent caused by the sun, the awning will remain closed even when it is sunny.

- ⚠ **Sun OFF, “sun” LED ON-OFF 4 s.**
- ⚠ **Do not leave the “wind” trimmer completely rotated (motors stop).**








3.3) Memorizing the transmitters

Each transmitter or radio sensor is recognised by the SRCR 180 A and SRCR 200 A control units by means of an unequivocal “code”, a “memorisation” phase must therefore be performed in order to allow the control units to recognise each single transmitter.

- ⚠ **All the memorisation sequences are timed, that is, they must be completed within the programmed time limits.**







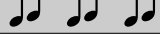
- **For transmitters with multiple “groups”, choose the group the motor must be associated with before proceeding with the memorisation phase.**
- **Programming via radio may be done on all the control units within the range of the transmitter; therefore, only the one involved in the operation should be kept switched on.**

When the memory contains no codes the first radio control unit can be entered as follows:

Table “A1”	Memorizing the first transmitter	Example
1.	As soon as the control unit is powered, 2 long beeps will sound.	 
2.	Within 5 seconds press and hold down key ■ of the transmitter to be memorized (for approx. 3 seconds).	 3s
3.	Release key ■ when you hear the first of the 3 beeps confirming memorisation.	 

N.B. If transmitters have already been memorised in the control unit, 2 short beeps will be heard when it is switched on. This means that the above procedure is not valid and another memorisation procedure must be used (Table “A2”).

When one or more transmitters have already been memorised, others may be enabled as follows:

Table “A2”	Memorizing other transmitters	Example
1.	Press and hold down key ■ of the new transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds).	New   5s
2.	Press key ■ of a previously memorized transmitter slowly 3 times.	Old  X3
3.	Press key ■ on the new transmitter again, releasing it when you hear the first of the 3 beeps.	New   
3.	3 long beeps will sound if memorisation has been successfully completed.	

N.B. 6 beeps will sound when the memory is full (30 transmitters), telling you the transmitter cannot be memorised.





































If you need to delete all the data contained in the memory of the control unit, carry out the following procedure.

The memory can be deleted:

- using a non-memorised transmitter starting from point A;
- using a previously memorised transmitter starting the procedure from point N.1

You can delete:

- the code of the transmitters only, by stopping at point N°4;
- all the data (transmitter codes, TTBUS address, etc.), by carrying out the procedure through to point 5.

Table "A3"	Memory deletion	Example
➔ A	Switch the control unit off and activate the ASCENT and DESCENT inputs. Make sure they remain active until the end of the procedure.	 
B	Power the control unit and wait for the initial beeps.	  
➔ 1	Press and hold down key  of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds) then release it.	  5s
2	Press and hold down key  of the transmitter until you hear 3 beeps; release key  exactly during the third beep .	    
3	Press and hold down key  of the transmitter until you hear 3 beeps; release key  exactly during the third beep .	    
➔ 4	Press and hold down key  of the transmitter until you hear 3 beeps; release key  exactly during the third beep .	    
5	If you wish to delete all the data in the memory, press the  and  keys simultaneously within 2 seconds until you hear the first of 5 beeps, then release them.	    
N.B. After some seconds, 5 beeps will sound, indicating that all the codes in the memory have been deleted.		

4) What to do if... a short troubleshooting guide!

When the control unit is switched on, you do not hear the 2 beeps and the transmitters or ASCENT and DESCENT inputs do not control movement.

Make sure the control unit is powered correctly: there must be mains voltage between terminals 10-11. When the keys are open between terminals 12-15 and 13-15, the voltage should be measured at approximately 24 Vdc. Check the integrity of the fuse.

6 beeps will sound after a radio-controlled command.

The radio control is out of synch, the transmitter memorization procedure must be repeated.

After a radio command, you hear 10 beeps and then the manoeuvre starts. The self diagnosis of the parameters in the memory has detected a fault, a memory deletion must be performed. Control and repeat the transmitter memorization.

The sensors are installed and there is light or wind, but the LEDs do not switch on when you rotate the trimmers.

Check the climatic sensors have been connected correctly.

5) Technical characteristics

STOBAG, in order to improve its products, reserves the right to modify their technical characteristics at any time without prior notice. In any case, the manufacturer guarantees their functionality and fitness for the intended purposes.

N.B. All technical specifications refer to a temperature of 20°C.

Electronic control unit	SRCR 180 A	SRCR 200 A
Power supply	230 Vac 50/60 Hz	
Maximum motor power	1000 W	2x600 W
Signal voltage (ascent, descent, sensors)	approx. 24 Vdc	
Operating temperature	-20÷55 °C	
Dimensions / weight	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 340g	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 400g
Protection class	IP55 (container undamaged)	
Wind sensor levels (anemometer)	5÷60 Km/h (con anemometer da 0,4 Hz per Km/h)	
Sun sensor levels	5÷60 Klux (with "SKIROSOL SRCK 601" anemometer)	
Length of signal cables (ascent, descent, sensors)	max. 3 m if near other cables, otherwise 100 m.	

Radio receiver

Frequency	433.92 MHz
Coding	52 Bit rolling code
The range of the SKIMY transmitters has been estimated in 200 m in a free area and 35 m inside buildings.	

We hereby declare that this device conforms to the fundamental requirements and relevant provisions of the CE directives.
Declaration of conformity: www.stobag.com

Advertencias

Las centrales SRCR 180 A y SRCR 200 A están destinadas para accionar motores asíncronos monofásicos alimentados con tensión de red, destinados a la automatización de toldos, persianas y similares.

Queda prohibido cualquier otro empleo diferente. La instalación tiene que ser efectuada por personal técnico cualificado, respetando las normativas vigentes.

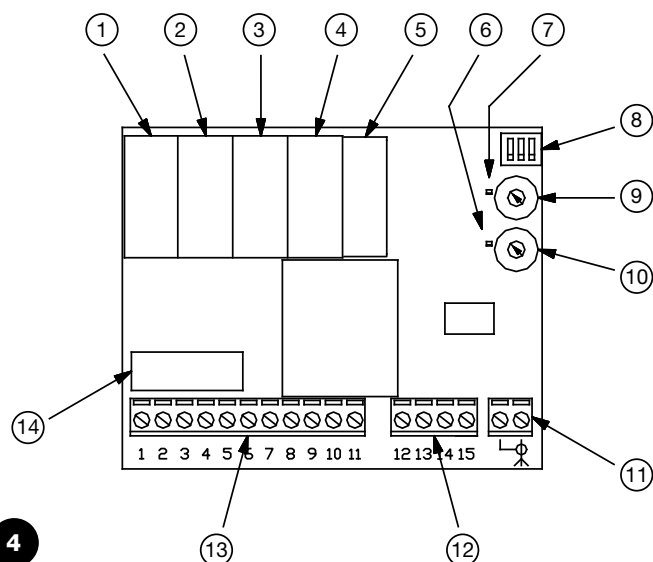
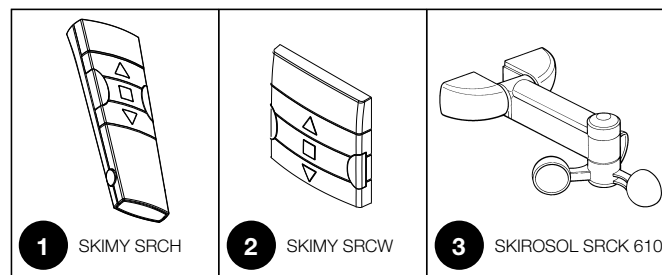
1) Descripción del producto

Las centrales de mando SRCR 180 A y SRCR 200 A permiten accionar motores asíncronos monofásicos alimentados con tensión de red con conexiones tipo COMÚN-SUBIDA-BAJADA, utilizados para automatizar toldos, persianas, lumbrreras y similares. La central SRCR 180 A puede accionar un motor solo mientras que la central SRCR 200 A puede accionar dos motores, tanto en modo independiente (cada motor se detiene con su fin de carrera) como en modo sincronizado (se usa el fin de carrera de un motor y el segundo motor se detiene sincronizado con el primero). Las centrales SRCR 180 A y SRCR 200 A incorporan un radioreceptor que trabaja con una frecuencia de 433.92 MHz con tecnología rolling code, la que garantiza niveles elevados de seguridad. Para cada central es posible memorizar hasta 30 radiomandos de la serie SRCH (fig. 1), SRCW (fig. 2) o sensores por radio SKIROSOL SRCK 610 (fig. 3).

Después de cada mando, el motor se alimenta durante alrededor de 2.5 minutos, un fin de carrera eléctrico instalado en el motor o en la automatización interrumpe el movimiento coincidiendo en la posición requerida. La programación de funciones adicionales se puede

hacer directamente desde los transmisores, un "tono de aviso" le guiará en las diferentes etapas.

Las centrales SRCR 180 A y SRCR 200 A pueden activarse con dos botones: uno con función de "subida" y el otro de "bajada", o bien por medio de un Bus (TTBUS). Sensores opcionales de viento, sol y lluvia pueden accionar automáticamente la central cuando lo requieren las condiciones climáticas; los umbrales de accionamiento de "sol" y "viento" pueden configurarse con dos trimmers montados en la central.



- 1) Relé "bajada" motor M1.
- 2) Relé "subida" motor M1.
- 3) Relé "bajada" motor M2 (no montado en SRCR 180 A).
- 4) Relé "subida" motor M2 (no montado en SRCR 180 A).
- 5) Relé control alimentación motor M2 (no montado en SRCR 180 A).
- 6) LED umbral "VIENTO".
- 7) LED umbral "SOL".
- 8) Dip-switch de programación.
- 9) Trimmer de regulación umbral "SOL".
- 10) Trimmer de regulación umbral "VIENTO".
- 11) Regleta de conexión antena.
- 12) Regleta de conexión botones y sensores.
- 13) Regleta de conexión alimentación y motores (bornes 5, 6, 7, 8 no montados en la central SRCR 180 A).
- 14) Fusible: 6,3 A tipo T en SRCR 200 A, 5 A tipo F en SRCR 180 A.

2) Instalación

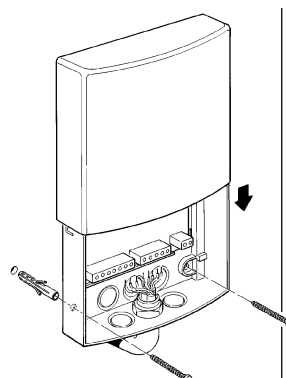
⚠ Las instalaciones eléctricas y los automatismos deben ser instalados por personal experto y cualificado, respetando las normas de seguridad. Todas las conexiones deben efectuarse sin que haya alimentación eléctrica.

Para proceder a la instalación y a la fijación de la caja, refiérase a la figura 5; para fijar el fondo de la caja, perfórela utilizando las marcas correspondientes. Cuando se efectúa la perforación del fondo de la caja para pasar los cables, tome las medidas de precaución correspondientes para garantizar el grado de protección IP requerido. La entrada de los cables debe realizarse siempre desde abajo utilizando prensaestopas adecuados.

La central SRCR 200 A puede accionar los 2 motores tanto de manera independiente como en modo sincronizado:

1. El modo sincronizado se usa cuando los 2 motores accionan el mismo cierre enrollable. En este caso, cuando el motor M1 alcanza el fin de carrera y se detiene, también el motor M2 se detiene. Para controlar el funcionamiento es necesario regular sólo los fines de carrera en el motor M1, mientras que los fines de carrera en el motor M2 se regulan al máximo posible para que no se accionen nunca;

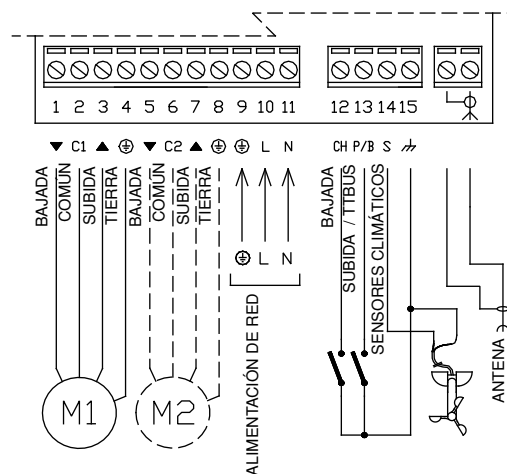
2. El funcionamiento en modo independiente se usa cuando los 2 motores accionan dos cierres enrollables separados; en este caso la central puede accionar solamente el movimiento de subida o bajada contemporáneamente en ambos motores y los fines de carrera se regulan en cada motor.



2.1) Conexiones eléctricas

⚠ Respete escrupulosamente las conexiones previstas, si tuviera dudas NO pruebe inútilmente, sino que consulte las fichas técnicas de profundización correspondientes que están disponibles en el sitio www.stobag.com. Una conexión incorrecta puede provocar averías graves a la central.

Nota. La salida para el motor M2 está disponible sólo en la central SRCR 200 A.



6

2.1.1) Conexión de los motores

El motor M1 asincrónico monofásico conectado a la tensión de red debe estar conectado entre los bornes 1-2-3-4. BAJADA corresponde al botón ▼ de los radiomandos, SUBIDA al botón ▲ de los radiomandos (dirección de accionamiento del anemómetro). Si el sentido de rotación es incorrecto, cambie las conexiones de los bornes 1 y 3. El motor M2, asincrónico monofásico conectado a la tensión de red, debe estar conectado entre los bornes 5-6-7-8. Si el sentido de rotación es incorrecto, cambie las conexiones de los bornes 5 y 7. En el modo de funcionamiento sincronizado, el motor M1 es aquel en el que se regulan los fines de carrera; en M2 los fines de carrera no se usan y se regulan de manera que no se accionen nunca.

⚠ En la central SRCR 200 A con funcionamiento en modo “sincronizado”, es decir con los dos motores montados en los lados opuestos del mismo cierre enrollable, hay que efectuar las conexiones eléctrica para los sentidos de rotación correspondan a la misma dirección; esto sucede normalmente invirtiendo las conexiones de M2 respecto de aquellas de M1. Con funcionamiento en modo “sincronizado” no es posible conectar más de un motor por cada salida y no es posible usar las ampliaciones EZ 210.

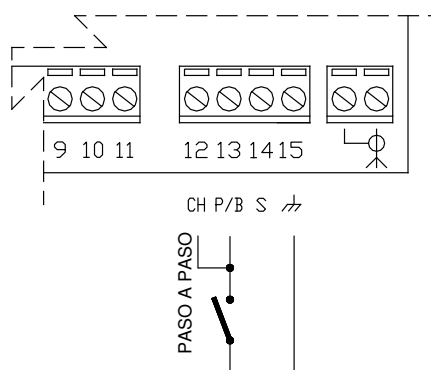
⚠ En la central SRCR 200 A con funcionamiento con motores “independientes” y en la central SRCR 180 A no conecte más de un motor por cada salida, de ser necesario utilice las ampliaciones EZ 210.

2.1.2) Alimentación

La alimentación principal de las centrales (tierra, fase, neutro) debe efectuarse utilizando los bornes 9-10-11.

2.1.3) Entradas SUBIDA y BAJADA

Para accionar la automatización se deben conectar dos botones, tal como indicado en la fig. 6. Es posible accionar una maniobra de subida (correspondiente al botón ▲ de los radiomandos) o bien una maniobra de bajada (correspondiente al botón ▼ de los radiomandos). Como alternativa es posible usar un solo botón, conectándolo como indicado en la fig. 7. Con este tipo de conexión, el modo de funcionamiento es “paso a paso” que ejecuta la secuencia: subida-parada-bajada-parada. Si se mantiene presionado el botón “paso a paso” durante más de 3 segundos (pero menos de 10) siempre se activa una maniobra de subida. Si el botón se presiona durante más de 10 segundos, siempre se activa una maniobra de bajada. Dicha particularidad puede ser útil para accionar varios motores hacia la misma maniobra, independientemente del estado en que se encuentran.



7

2.1.4) Entrada TTBUS

El TTBUS es un Bus hecho para poder controlar las centrales de mando para toldos y persianas y los motores con central incorporada. El Bus prevé la posibilidad de controlar individualmente hasta

100 unidades, conectándolas simplemente en paralelo con 2 conductores solos (bornes 13-15). Para mayores informaciones consulte las instrucciones de los telemandos por TTBUS.

2.1.5) Entrada SENSORES CLIMÁTICOS

A la entrada “Sensores climáticos” (bornes 14-15) se le puede conectar un sensor viento-sol (“SKIROSOL SRCK 601”), o viento-sol-lluvia (“SKIROSOL SRCK 630”). A un mismo sensor se pueden conectar hasta 5 centrales en paralelo respetando la polaridad de las señales (en todas las centrales el borne 14 debe estar conectado al 14 y el borne 15 al 15).

⚠ Un accionamiento del sensor “viento” provoca un mando de “subida” (equivalente al botón ▲ de los transmisores); un accionamiento del sensor “sol” provoca un mando de “bajada” (equivalente al botón ▼ de los transmisores).

3) Programaciones

3.1) Dip-switch

Las centrales SRCR 180 A y SRCR 200 A disponen de algunos dip-switches de programación.

Dip-switch N° 1: permite habilitar o deshabilitar el mando de parada del motor: OFF = parada habilitada, ON = parada deshabilitada; la secuencia con la parada habilitada será: subida-parada o bien bajada-parada; con la parada deshabilitada la secuencia será subida o bajada.

Dip-switch N° 2: permite establecer la dirección de accionamiento "lluvia". Si el interruptor está OFF, se activa un mando equivalente al botón ▼ de los transmisores, si está ON se activa un mando equivalente al botón ▲ de los transmisores.

Dip-switch N° 3: montado sólo en la central SRCR 200 A, permite seleccionar entre el modo de funcionamiento "sincronizado" (interruptor OFF) y el funcionamiento con motores "independientes" (interruptor ON).

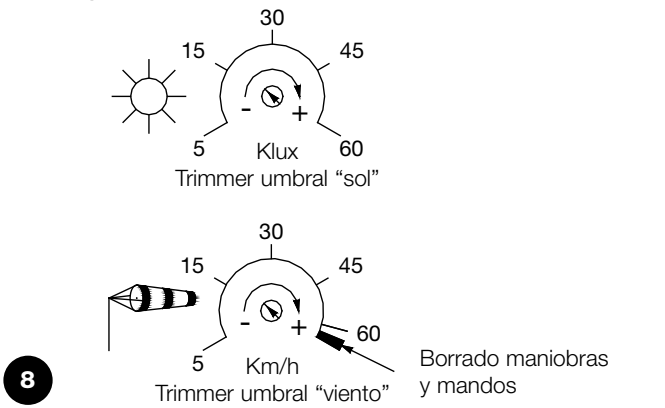
3.2) Regulación de los umbrales de accionamiento

Para regular los umbrales de accionamiento "sol" y "viento", gire el trimmer según los valores indicados en la fig. 5.

- Viento:** El sensor "viento" mide en tiempo real la velocidad del viento, comunicándola a la central. Cuando la velocidad supera el umbral regulado con el trimmer, se enciende el led "viento" y la central acciona una maniobra de subida. Después de un mando de subida provocado por el viento, la central bloquea cualquier otro mando durante 1 minuto (durante dicho período, el led "viento" parpadea) y bloquea el mando provocado por el sol durante 10 minutos. Si durante los ensayos se desea eliminar el bloqueo provocado por el mando "viento" es suficiente apagar la alimentación a la central o bien girar al máximo durante un instante el trimmer "viento".
- Sol:** El sensor "sol" mide en tiempo real la intensidad de los rayos solares, comunicándola a la central. Cuando la intensidad de la luz supera el umbral fijado con el trimmer, se enciende el LED "sol" y después de 2 minutos la central acciona una maniobra de bajada. Cuando la intensidad de la luz desciende por debajo del umbral, el led "sol" parpadea durante 15 minutos; después la central acciona una maniobra de subida.

Posibles mandos enviados con un transmisor o actuando sobre las entradas SUBIDA y BAJADA tienen la prioridad sobre los mandos provocados por el sensor "sol"; por ejemplo: Si después de una bajada provocada por el sol se envía un mando de subida, el toldo quedará cerrado incluso con la presencia del sol.

- ⚠ **Sol OFF, LED "sol" ON-OFF 4 s.**
- ⚠ **No deje el trimmer "viento" girado hasta el máximo (stop motores).**



3.3) Memorización de los transmisores

Cada transmisor o sensor por radio es reconocido por la central SRCR 180 A y SRCR 200 A a través de un "código" que es diferente de cualquier otro transmisor. Por tal razón, se requiere una etapa de "memorización" con la que se preparan a las centrales para que reconozcan cada uno de los transmisores.

- ⚠ **Todas las secuencias de memorización son por tiempo,**

es decir que deben efectuarse dentro de los límites de tiempo previstos.

- **Con transmisores que prevean varios "grupos", antes de proceder con la memorización, hay que elegir el grupo al que asociar la central.**
- **La programación por radio puede realizarse en todas las centrales que se encuentran en el radio de alcance del transmisor y, por eso, es oportuno mantener alimentada sólo aquella interesada por la programación.**

Cuando en la memoria no hay ningún transmisor, se puede proceder a memorizar el primero de la siguiente manera:

Tabla "A1"	Memorización del primer transmisor	Ejemplo
1.	Ni bien se conecta la alimentación a la central, se oirán 2 tonos de aviso largos (biip).	
2.	Antes de transcurridos 5 segundos, presione y mantenga presionado el botón ■ del transmisor a memorizar (durante alrededor de 3 segundos).	3s
3.	Suelte el botón ■ cuando oiga el primero de los 3 tonos de aviso que confirman la memorización.	

Nota. Si la central ya contiene transmisores, en el momento del encendido se oirán 2 tonos de aviso cortos (bip) y no se podrá proceder como descrito, sino que habrá que usar el otro procedimiento de memorización (Tabla "A2").

Cuando han sido memorizados uno o varios transmisores, es posible habilitar otros de la siguiente manera:

Tabla "A2"	Memorización de otros transmisores	Ejemplo
1.	Mantenga presionado el botón ■ del transmisor nuevo hasta oír un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos).	Nuevo 5s
2.	Presione lentamente 3 veces el botón ■ de un transmisor memorizado.	Viejo X3
3.	Presione de nuevo el botón ■ del nuevo transmisor y suéltelo al oír el primero de los 3 tonos de aviso.	Nuevo
3.	Si la memorización se ha ejecutado correctamente, se oirán 3 tonos de aviso largos.	

Nota. Cuando la memoria está llena (30 códigos), 6 tonos de aviso indicarán que el transmisor no puede ser memorizado.



























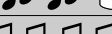
Si fuera necesario borrar la memoria de la central se puede seguir este procedimiento.

La memoria se puede borrar:

- con un transmisor no memorizado, empezando desde el punto A;
- con un transmisor memorizado, empezando el procedimiento desde el punto N° 1.

Se pueden borrar:

- sólo los códigos de los transmisores, terminando en el punto N° 4;
- todos los datos (códigos de los transmisores, dirección TTBUS, etc.) completando el procedimiento hasta el punto 5.

Tabla "A3" Borrado de la memoria		Ejemplo
➔ A	Con la central no alimentada, active las entradas SUBIDA y BAJADA y manténgalas activas hasta el final del procedimiento.	 
B	Alimente la central y espere los 2 tonos de aviso iniciales.	 
➔ 1	Mantenga presionado el botón  de un transmisor hasta oír un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos); luego, suéltelo.	  5s
2	Mantenga presionado el botón  del transmisor hasta oír 3 tonos de aviso; suelte el botón  exactamente durante el tercer tono de aviso.	  
3	Mantenga presionado el botón  del transmisor hasta oír 3 tonos de aviso; suelte el botón  exactamente durante el tercer tono de aviso.	  
➔ 4	Mantenga presionado el botón  del transmisor hasta oír 3 tonos de aviso; suelte el botón  exactamente durante el tercer tono de aviso.	  
5	Si usted desea borrar todos los datos de la memoria, antes de 2 segundos, presione juntos los dos botones  y  hasta oír el primero de 5 tonos de aviso; luego, suéltelos (antes de 2 s).	  

Nota. Pasados algunos segundos, 5 tonos de aviso indican que todos los códigos de la memoria han sido borrados.

4) Qué hacer si ... ¡pequeña guía en caso de problemas!

Tras haber alimentado la central no se oyen los 2 tonos de aviso y los transmisores o las entradas SUBIDA y BAJADA no accionan ningún movimiento.

Controle que la central esté alimentada correctamente: entre los bornes 10-11 debe haber tensión de red. Con los botones abiertos entre los bornes 12-15 y 13-15 debe haber una tensión de alrededor de 24Vdc. De ser necesario, controle la integridad del fusible.

Después de un mando por radio se oyen 6 tonos de aviso y la maniobra no arranca.

El radiomando está desincronizado; hay que repetir la memorización del transmisor.

Después de un mando se oyen 10 tonos de aviso, después la maniobra arranca.

El autodiagnóstico de los parámetros memorizados ha detectado un desperfecto. En este caso, es necesario borrar completamente la memoria. Controle y repita la memorización de los transmisores.

Con los sensores instalados y ante la presencia de luz o viento, girando los trimmers no se encienden los LEDs.

Controle que los sensores climáticos estén bien conectados.

5) Características técnicas

STOBAG, a fin de mejorar sus productos, se reserva el derecho de modificar las características en cualquier momento y sin previo aviso, garantizando la funcionalidad y el uso previstos.

Nota. Todas las características técnicas se refieren a una temperatura de 20°C.

Central electrónica	SRCR 180 A		SRCR 200 A
Alimentación	230 Vac 50/60 Hz		
Potencia máxima motores	1000 W	2x600 W	
Tensión señales (subida, bajada, sensores)	alrededor de 24 Vdc		
Temperatura de funcionamiento	-20÷55 °C		
Medidas / peso	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 340g	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 400g	
Grado de protección “IP”	55 (caja íntegra)		
Niveles sensor viento (anemómetro)	5÷60 Km/h (con anemómetro de 0,4 Hz por km/h)		
Niveles sensor sol	5÷60 Klux (con anemómetro “SKIROSOL SRCK 601”)		
Longitud cables señales (subida, bajada, sensores)	30 m máximo en las cercanías de otros cables, si no 100 m		
Radiorreceptor			
Frecuencia	433.92 MHz		
Codificación	52 Bit rolling code		
Alcance de los transmisores SKIMY	estimada en 200 m al aire libre y en 35 m en el interior de edificios.		

Por la presente declaramos que este aparato cumple con los requisitos básicos y la normativa relevante de las Directivas CE.

Declaración de conformidad: www.stobag.com

STOBAG AG

STOBAG International
Pilatusring 1
CH-5630 Muri

Phone +41 (0)56 675 48 00
Fax +41 (0)56 675 48 01
export@stobag.com
www.stobag.com

STOBAG AG

STOBAG Schweiz
Pilatusring 1
CH-5630 Muri

Tel. +41 (0)56 675 42 00
Fax +41 (0)56 675 42 01
info@stobag.ch
www.stobag.ch

STOBAG SA

STOBAG Suisse
en Budron H/18
CH-1052 Le Mont-sur-Lausanne
Tél. +41 (0)21 651 42 90
Fax +41 (0)21 651 42 99
suisse-romande@stobag.ch
www.stobag.ch

STOBAG Österreich GmbH

Radlberger Hauptstrasse 100
A-3105 St. Pölten-Unterradlberg

Tel. +43 (0)2742 362 080
Fax +43 (0)2742 362 074
info@stobag.at
www.stobag.at

STOBAG Italia S.r.l.

Via Marconi n. 2/B
I-37010 Affi (VR)
Tel. +39 045 620 00 66
Fax +39 045 620 00 82
info@stobag.it
www.stobag.it

STOBAG Iberia S.L.

Isla Tabarca 31
San Pedro del Pinatar
ES-30740 Murcia
Tel. +34 968 18 52 11
Fax +34 968 17 81 24
info@stobag.es
www.stobag.es

STOBAG do Brasil Ltda.

Rua Rafael Puchetti, 1.110
BR-83020-330 São José dos Pinhais - PR

Tel. +55 41 2105 9000
Fax +55 41 2105 9001
stobag@stobag.com.br
www.stobag.com.br

STOBAG North America Corporation

7401 Pacific Circle
Mississauga, Ontario L5T 2A4, Canada
Phone +1 905 755 9448
Fax +1 770 818 5524
northamerica@stobag.com
www.stobag.com

Your local STOBAG Business Partner:

www.stobag.com

This device complies with Part 15 of the FCC Rules and with RSS-210 of Industry Canada.

Operation is subject to the following two conditions:

- (1) this device may not cause harmful interference, and
- (2) this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

Warning:

Changes or modifications made to this equipment not expressly approved by **STOBAG** may void the FCC authorization to operate this equipment.

This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device, pursuant to Part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates, uses and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.
- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for help.

**Product description**

SRCR 180 A USA
SRCR 200 A USA
14) Fuse 6,3 A T type

**Description du produit**

SRCR 180 A USA
SRCR 200 A USA
14) Fusible 6,3 A type „T“

**Descripción del producto**

SRCR 180 A USA
SRCR 200 A USA
14) Fusible 6,3 A tipo „T“

5) Technical characteristics

STOGAB, in order to improve its products, reserves the right to modify their technical characteristics at any time without prior notice. In any case, the manufacturer guarantees their functionality and fitness for the intended purposes.
N.B. All technical specifications refer to a temperature of 20°C.

Electronic control unit	SRCR 180 A USA	SRCR 200 A USA
Power supply	120 Vac 50/60 Hz	
Maximum motor power	700 W	2x350 W
Signal voltage (ascent, descent, sensors)	approx. 24 Vdc	
Operating temperature	-20÷55 °C	
Dimensions / weight	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 340g	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 400g
Protection class	IP44 (container undamaged)	
Wind sensor levels (anemometer)	5÷60 Km/h (with anemometer of 0,4 Hz per Km/h)	
Sun sensor levels	5÷60 Klux (with “SRCK 640” anemometer)	
Length of signal cables (ascent, descent, sensors)	max. 3 m if near other cables, otherwise 100 m.	
Radio receiver (SRCR 180 A USA/SRCR 200 A USA)		
Frequency	433.92 MHz	
Coding	52 Bit rolling code	

5) Caractéristiques techniques

Dans le but d'améliorer ses produits, STOBAG se réserve le droit d'en modifier les caractéristiques à tout moment et sans préavis en garantissant dans tous les cas le bon fonctionnement et le type d'utilisation prévus.
Note. Toutes les caractéristiques se réfèrent à une température de 20 °C.

Logique de commande électronique	SRCR 180 A USA	SRCR 200 A USA
Alimentation	120 Vac 50/60 Hz	
Puissance maximum moteurs	700 W	2x350 W
Tension signaux (montée, descente, capteurs)	environ 24 Vdc	
Température de fonctionnement	-20÷55 °C	
Dimensions / poids	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 340g	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 400g
Indice de protection	IP44 (boîtier intact)	
Niveaux capteur vent (anémomètre)	5÷60 Km/h (avec anémomètre de 0,4 Hz par Km/h)	
Niveaux capteur soleil	5÷60 Klux (avec anémomètre “SRCK 640”)	
Longueur câbles signaux (montée, descente, capteurs)	Max. 30 m s'ils se trouvent à proximité d'autres câbles, 100 mètres dans les autres cas.	
Récepteur radio (SRCR 180 A USA / SRCR 200 A USA)		
Fréquence	433.92 MHz	
Codage	52 Bit rolling code	

5) Características técnicas

STOBAG, a fin de mejorar sus productos, se reserva el derecho de modificar las características en cualquier momento y sin previo aviso, garantizando la funcionalidad y el uso previstos.
Nota. Todas las características técnicas se refieren a una temperatura de 20°C.

Central electrónica	SRCR 180 A USA		SRCR 200 A USA
Alimentación	120 Vac 50/60 Hz		
Potencia máxima motores	700 W		2x350 W
Tensión señales (subida, bajada, sensores)	alrededor de 24 Vdc		
Temperatura de funcionamiento	-20÷55 °C		
Medidas / peso	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 340g	128.5 x 111.5 x 43.5mm / 400g	
Grado de protección	IP44 (caja íntegra)		
Niveles sensor viento (anemómetro)	5÷60 Km/h (con anemómetro de 0,4 Hz por km/h)		
Niveles sensor sol	5÷60 Klux (con anemómetro“SRCK 640”)		
Longitud cables señales (subida, bajada, sensores)	30 m máximo en las cercanías de otros cables, si no 100 m		
Radorreceptor (SRCR 180 A USA / SRCR 200 A USA)			
Frecuencia	433.92 MHz		
Codificación	52 Bit rolling code		