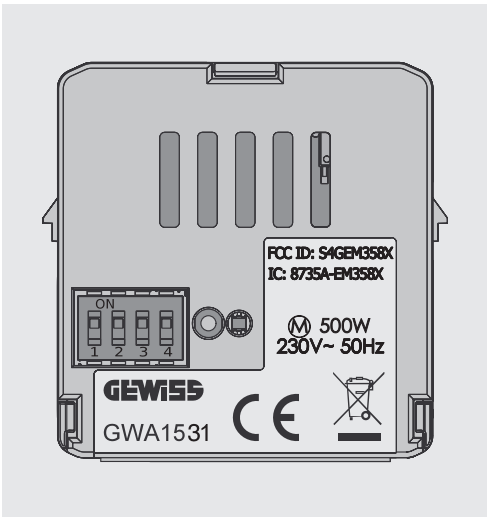
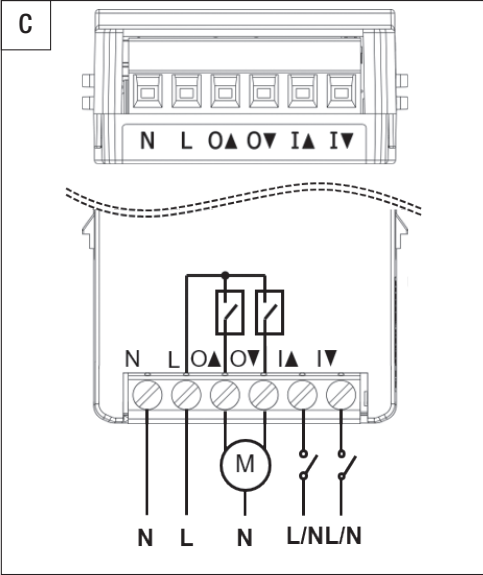
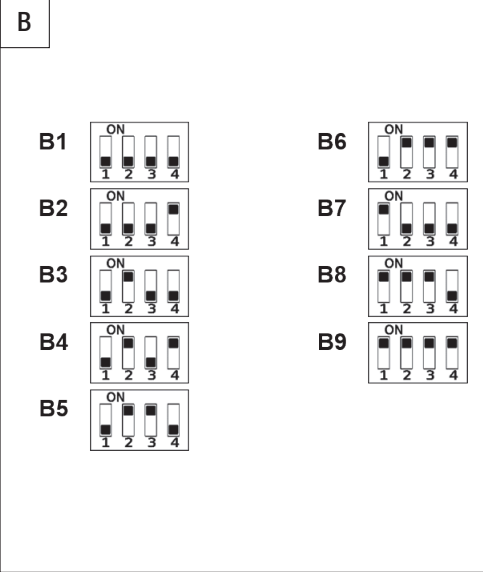
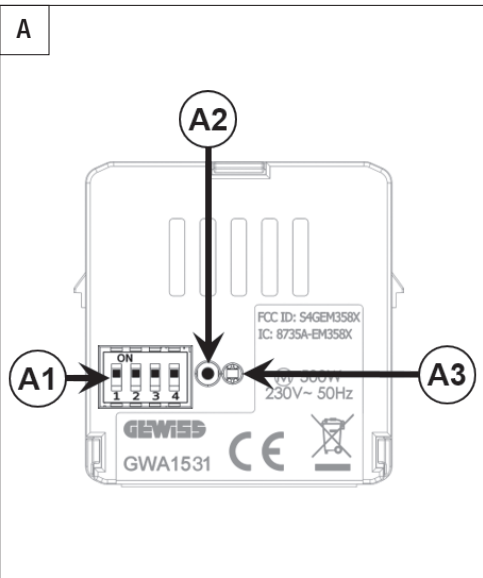


## Attuatore comando motore zigbee 1 canale

### zigbee 1 channel motor command actuator

### Actionneur de commande du moteur zigbee à 1 canal

### 1-Kanal-Schaltgeber für die Motorsteuerung zigbee



### GWA1531

#### ITALIANO

- La sicurezza dell'apparecchio è garantita solo con l'adozione delle istruzioni di sicurezza e di utilizzo; pertanto è necessario conservarle. Assicurarsi che queste istruzioni siano ricevute dall'installatore e dall'utente finale.
- Questo prodotto dovrà essere destinato solo all'uso per il quale è stato espressamente concepito. Ogni altro uso è da considerarsi improprio e/o pericoloso. In caso di dubbio contattare il SAT Servizio Assistenza Tecnica GEWISS.
- Il prodotto non deve essere modificato. Qualsiasi modifica annulla la garanzia e può rendere pericoloso il prodotto.
- Il costruttore non può essere considerato responsabile per eventuali danni derivati da usi impropri, erronei e manomissioni del prodotto acquistato.
- Punto di contatto indicato in adempimento ai fini delle direttive e regolamenti UE applicabili:

**GEWISS** S.p.a. Via A. Volta, 1 - 24069 Cenate Sotto (BG) - Italy  
Tel.: +39 035 946 111 - qualitymarks@gewiss.com

**ATTENZIONE:** disinserire la tensione di rete prima di procedere all'installazione o qualsiasi altro intervento sull'apparecchio.

#### CONTENUTO DELLA CONFEZIONE

- n. 1 Attuatore comando motore zigbee 1 canale
- n. 1 Manuale di installazione ed uso

#### IN BREVE

L'Attuatore comando motore zigbee 1 canale permette di comandare il movimento di una tapparella (tenda, veneziana, etc.) attraverso 2 relé da 6 A, uno per la movimentazione in salita e l'altro per la discesa. L'attuatore può essere comandato via radio da altri dispositivi del sistema zigbee oppure attraverso gli ingressi locali. Il dispositivo è alimentato a 230V e può essere posizionato all'interno di scatole da incasso standard (posteriormente ai moduli elettromeccanici), all'interno di copri fori dedicati della serie Chorus (GW 10750, GW 12750 o GW 14750) o all'interno di scatole di derivazione. Il dispositivo è dotato di (figura A):

- A1. Dip-Switch a 4 interruttori
- A2. Tasto in miniatura per funzioni di joining
- A3. LED di stato
- Morsetti di collegamento (figura C)
- N. Neutro di alimentazione
- L. Fase di alimentazione
- ▲. Uscita NA con contatto a potenziale per la movimentazione in salita
- ▼. Uscita NA con contatto a potenziale per la movimentazione in discesa
- ▲. Ingresso comando locale per la movimentazione in salita
- ▼. Ingresso comando locale per la movimentazione in discesa

#### FUNZIONI

**Le funzioni elencate non sono esclusive: il dispositivo può, ad esempio, eseguire movimentazioni su/giù o scenari in base al comando ricevuto.**

**Movimentazione carico su/giù e arresto**  
Il dispositivo è in grado di eseguire comandi di movimentazione carico in salita e discesa. Alla ricezione del comando "Su", l'attuatore esegue un movimento in salita fino al limite di corsa superiore (apertura) mentre alla ricezione di un comando "Giù" viene eseguito un movimento in discesa fino al limite di corsa inferiore (chiusura); la corsa del motore si arresta al raggiungimento del limite di corsa oppure a seguito della ricezione del comando "Stop". I tempi di corsa in salita e discesa sono configurabili da locale (vedere paragrafo Parametrizzazione tempi di corsa). Oltre ai comandi di movimentazione in salita/discesa, il dispositivo è in grado di ricevere dei comandi di impostazione

posizione (altezza) percentuale del carico.  
L'attuazione dei comandi viene effettuata se la forzatura e l'allarme meteo sono disattivi.

#### Regolazione lamelle (solo se funzionamento è "veneziana")

Il dispositivo è in grado di ricevere i comandi di step regolazione lamelle in apertura o chiusura o comandi di impostazione posizione percentuale. La durata di un impulso di regolazione lamelle in apertura o chiusura è sempre pari a 100 ms. La ricezione di un comando di regolazione lamelle con movimento della veneziana in corso viene ignorato. Il numero di step di apertura e chiusura totale delle lamelle sono configurabili da locale (vedere paragrafo Parametrizzazione numero di step lamelle).

L'attuazione dei comandi viene effettuata se la forzatura e l'allarme meteo sono disattivi.

#### Calibrazione automatica

L'attuatore calcola la posizione percentuale del carico collegato sulla base del tempo di corsa impostato ed in funzione dei comandi di movimentazione che esegue. Una volta che il dispositivo esegue un movimento fino a fine corsa, può ricalcolare in maniera corretta i tempi di movimentazione ed eventuali errori di disallineamento vengono cancellati. Il dispositivo compie questa operazione ogni volta che raggiunge il fine corsa ma anche in maniera automatica: se per un qualsiasi motivo esso non dovesse raggiungere uno dei due fine corsa per almeno 29 movimenti consecutivi, alla ricezione di un nuovo comando viene automaticamente eseguito un movimento fino al limite superiore prima di eseguire il comando ricevuto.

Ogni volta che il dispositivo raggiunge il fine corsa, il contatore dei movimenti viene resettato.

#### Allarme meteo

Se si attiva questa funzione, l'attuatore apre o chiude completamente il carico (veneziana, tenda motorizzata) quando riceve un messaggio di allarme da un sensore meteo. Come ulteriore sicurezza, se l'attuatore non riceve per più di 10 minuti un messaggio di "allarme assente" da parte del sensore, interpreta questa mancanza come un guasto e, di conseguenza, porta il carico nella posizione di sicurezza prestabilita. Lo stato di allarme perdura finché l'attuatore non riceve un messaggio di "allarme assente". Al termine dell'allarme l'attuatore riporta il carico nella posizione precedente l'attivazione dello stesso o esegue l'ultimo comando ricevuto, se durante la fase di allarme ha ricevuto dei comandi.

#### Esecuzione comandi prioritari

L'attuatore forza la posizione del carico in posizione "tutto su" o "tutto giù" a seguito della ricezione del comando zigbee di attivazione forzata. Finché non riceva un comando di revoca della forzatura, l'attuatore ignora tutti gli altri comandi ricevuti inclusi quelli degli ingressi locali. Se non vengono ricevuti altri comandi, al termine della forzatura il carico viene riportato nella posizione precedente l'attivazione della stessa. In caso contrario, la posizione assunta è quella corrispondente all'ultimo comando ricevuto. L'attuazione dell'allarme viene effettuata se la forzatura è disattiva.

#### Gestione scenari

L'attuatore è in grado di memorizzare ed eseguire fino a 16 scenari, ad ognuno dei quali è associata una precisa posizione % del carico e delle lamelle (se funzionamento è "veneziana"). Posizionare il carico nella posizione desiderata prima di procedere alla memorizzazione.

L'attuazione dei comandi viene effettuata se la forzatura e l'allarme meteo sono disattivi.

#### CONFIGURAZIONE DI RETE

##### Joining alla rete

Per aggiungere un dispositivo con le impostazioni di fabbrica ad una rete zigbee già esistente, è sufficiente alimentarlo. Esso avvierà in automatico la ricerca di una rete zigbee a cui collegarsi. Assicurarsi che la rete zigbee sia aperta (permit join attivo). Durante la fase di ricerca, il LED di stato (A3) è acceso fisso di colore rosso. Quando il dispositivo si è associato ad una rete, la ricerca viene terminata ed il LED di stato si spegne.

##### Coordinator

Il dispositivo è in grado di svolgere la funzione di Coordinatore di una rete zigbee, ovvero creare e gestire la rete zigbee. Per eleggere l'attuatore alla funzione di coordinatore di rete, assicurarsi che sia nelle condizioni di fabbrica (LED di stato rosso fisso) ed effettuare rapidamente tre pressioni consecutive del tasto Join (A2). Il LED di stato si colora di verde se l'operazione è andata a buon fine. Dopo aver eletto il dispositivo a Coordinatore, esso attiva automaticamente il permit join per 15 minuti; questa condizione viene segnalata dal lampeggio del LED di stato

##### Permit join

La pressione del tasto permit join (A2), indipendentemente dal fatto che il dispositivo sia Coordinatore o Router, comporta l'attivazione o disattivazione (se già attivo) del permit join e la propagazione del comando a tutti i nodi della rete. Quando il permit join è attivo, il LED di stato lampeggia (verde se Coordinatore, rosso se Router) ed esegue tre flash rapidi ogni volta che un nuovo dispositivo si associa alla rete.

##### Factory reset

In caso di funzionamento anomalo o prima di utilizzare il dispositivo in una nuova rete zigbee è necessario effettuare un reset del dispositivo.

Per effettuare il factory reset del dispositivo e ripristinare le condizioni di fabbrica, mantenere premuto il pulsante Join per almeno 10 secondi; l'operazione di reset viene segnalata dal LED di stato con l'alternanza dei colori rosso e verde per circa tre secondi. Il dispositivo torna con la configurazione di fabbrica, cancellando tutti i binding e i dati relativi alla precedente rete zigbee alla quale era connesso, compresa l'eventuale elezione a Coordinatore.

#### CREAZIONE/CANCELLAZIONE BINDING

I binding e le funzioni applicative possono essere configurati con il software o localmente attraverso l'utilizzo del Dip-Switch. Prima di procedere con la configurazione da software, spostare gli interruttori del Dip-Switch in posizione B7 (Figura B). Informazioni dettagliate sui parametri di configurazione e sui loro valori sono contenute nel Manuale Tecnico del software zigbee Commissioning Tool (www.gewiss.com).

Per associare l'attuatore ad uno o più dispositivi di comando zigbee senza l'aiuto del tool di configurazione zigbee, è necessario:

1. spostare gli interruttori del Dip-Switch in posizione B8 per entrare in modalità binding
2. attendere che il LED sia acceso fisso di colore giallo
3. chiudere il contatto dell'ingresso locale "▲" per avviare l'identificazione del canale; durante la fase di identificazione, il LED di stato esegue ciclicamente un doppio lampeggio di colore giallo
4. agire sul dispositivo sensore che si vuole abbinare all'attuatore e verificare, se possibile, che il binding sia avvenuto con successo
5. attendere che il LED di stato torni acceso fisso di colore giallo (fine identificazione). La fase di identificazione normalmente è terminata dal sensore che si è abbinato; se così non fosse, attendere 3 minuti dall'attivazione oppure chiudere nuovamente il contatto dell'ingresso locale "▲".

Per cancellare tutti i binding effettuati dal dispositivo, è necessario:

1. spostare gli interruttori del Dip-Switch in posizione B9 per entrare in modalità cancellazione binding

2. il LED di stato lampeggia ciclicamente di colore giallo
3. attendere che il LED di stato si spenga dopo circa 10 secondi (binding cancellati)

#### MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO ATTUATORE

Per selezionare manualmente la modalità di funzionamento del dispositivo senza l'aiuto del tool di configurazione zigbee, posizionare il Dip-Switch in posizione B1 o B2 (figura B):

Posizione	Modalità di funzionamento
B1	tapparella
B2	veneziana

Se la configurazione è effettuata da PC attraverso il tool di configurazione zigbee, gli interruttori devono restare in posizione B7 anche durante il normale funzionamento.

#### PARAMETRIZZAZIONE TEMPI DI CORSA E NUMERO DI STEP DI REGOLAZIONE LAMELLE

Indipendentemente dalla modalità di configurazione (manuale o da PC), è possibile modificare i tempi di corsa in salita e discesa ed il numero di step di regolazione lamelle in apertura e chiusura.

##### Tempi di corsa

Per modificare il tempo di corsa in discesa:

1. portare la tapparella/veneziana in posizione di completa apertura ("tutto su")
2. spostare gli interruttori del Dip-Switch in posizione B4 per entrare in modalità di configurazione tempo corsa in discesa
3. premere brevemente il pulsante collegato all'ingresso locale ▼ per avviare la il conteggio del tempo di corsa in discesa; la tapparella/veneziana inizia la discesa
4. quando la tapparella/veneziana raggiunge il fine corsa inferiore (completamente abbassata), premere brevemente uno dei due pulsanti collegati agli ingressi locali per arrestare la discesa, terminare il conteggio e salvare il nuovo valore del tempo di corsa in discesa

Per modificare il tempo di corsa in salita, ripetere i passaggi sopra descritti portando la tapparella/veneziana in posizione di completa chiusura (punto 1.), spostando il Dip-Switch in posizione B3 (punto 2.) e agendo sul pulsante collegato all'ingresso ▲ al punto 3.; la tapparella/veneziana si muoverà in salita e dovrà essere arrestata una volta raggiunto il fine corsa superiore (completamente alzata).

##### Numero di step di regolazione lamelle

Per modificare il numero di step di regolazione lamelle in chiusura:

1. portare le lamelle della veneziana in posizione di completa apertura
2. spostare gli interruttori del Dip-Switch in posizione B6 per entrare in modalità di configurazione numero di step di regolazione lamelle in chiusura
3. premere brevemente il pulsante collegato all'ingresso locale ▼ per eseguire un step di regolazione lamelle in chiusura (100 ms); ripetere l'operazione fino a quando le lamelle sono completamente chiuse
4. premere brevemente il pulsante collegato all'ingresso locale ▲ per arrestare il conteggio e salvare il nuovo valore del numero di step di regolazione lamelle in chiusura

Per modificare il numero di step di regolazione lamelle in apertura, ripetere i passaggi sopra descritti portando le lamelle in posizione di completa chiusura (punto 1.), spostando il Dip-Switch in posizione B5 (punto 2.), agendo sul pulsante collegato all'ingresso ▲ al punto 3.; per terminare la procedura e salvare il nuovo valore, premere il pulsante collegato a ▼ (punto 4.).

#### FUNZIONE INGRESSI LOCALI

Se la modalità operativa del dispositivo è stata selezionata manualmente, il funzionamento dei tasti locali è il seguente:

- Premendo a lungo (> 0,5 s) il pulsante, l'attuatore muove la tapparella o veneziana in SU fino al fine corsa superiore (pulsante collegato all'ingresso ▲) o in GIÙ fino al fine corsa inferiore (pulsante collegato all'ingresso ▼).
- Se la tapparella o veneziana è in movimento, premendo brevemente ( $\leq 0,5$  s) uno dei due pulsanti si arresta il movimento in corso.
- Se il funzionamento impostato è veneziana, ogni pressione breve ( $\leq 0,5$  s) dei pulsanti con veneziana ferma regola l'inclinazione delle lamelle in apertura (pulsante collegato all'ingresso ▲) o in chiusura (pulsante collegato all'ingresso ▼).

Se la configurazione è effettuata da PC attraverso il tool di configurazione zigbee, il funzionamento dei pulsanti locali è configurabile.

#### COMPORTAMENTO ALLA CADUTA E AL RIPRISTINO DELL'ALIMENTAZIONE

Alla caduta di tensione i contatti dei relé di uscita si aprono. Al ripristino della tensione di alimentazione, le uscite restano non alimentate e viene assunto che la posizione sia la stessa che il carico aveva all'istante della caduta.

Se alla caduta dell'alimentazione il carico non ha ancora raggiunto il limite di corsa richiesto dalla forzatura/allarme, al ripristino riprenderà il movimento da dove è stato interrotto fino al raggiungimento della posizione richiesta dall'allarme/forzatura

#### MONTAGGIO

Per le connessioni elettriche, fare riferimento alla figura C. Agli ingressi locali (▲, ▼) può essere collegata la fase (L) oppure il neutro (N).

#### DATI TECNICI

Protocollo radio	zigbee / IEEE 802.15.4
Frequenza	2.4 GHz
Potenza in uscita	+8 dBm
Alimentazione	230 Vac, 50 Hz
Assorbimento alimentazione	18 mA (< 4,2 W)
Elementi di comando	1 tasto miniatura per funzioni di joining 1 dip-switch a 4 interruttori multifunzione
Ingressi	2 ingressi per comando locale
Elementi di visualizzazione	1 LED rosso/verde/giallo multifunzione
Elementi di attuazione	2 relé 6 A NA in tensione
Corrente max di commutazione	6 A (AC1)
Potenza max per tipologia carico	Motori: 500 W Carichi resistivi: 1400 W
Potenza massima dissipata	2,3 W
Ambiente di utilizzo	Interno, luoghi asciutti
Temperatura di funzionamento	-5 ÷ +45 °C
Temperatura di stoccaggio	-25 ÷ +70 °C
Umidità relativa	Max 93% (non condensante)

Connessioni elettriche	Morsetti a vite
	Sezione max. cavi: 1,5 mm²
Grado di protezione	IP20
Dimensione (B x H x P)	42,3 x 39,7 x 20,7 mm
Certificazioni	zigbee

Gewiss dichiara che l'articolo radio cod. GWA1531 è conforme alla direttiva 2014/53/UE. Il testo completo della dichiarazione UE è disponibile al seguente indirizzo Internet: www.gewiss.com

#### ENGLISH

- Device safety is only guaranteed when the safety and usage instructions are respected, so keep them handy. Make sure these instructions are received by the installer and end user.

- This product must only be used for the purpose for which it was designed. Any other form of use should be considered improper and/or dangerous. If you have any doubts, contact the GEWISS SAT technical support service.

- The product must not be modified. Any modification will annul the warranty and may make the product dangerous.

- The manufacturer cannot be held liable for any damage if the product is improperly or incorrectly used or tampered with.

- Contact point indicated for the purposes of fulfilling the applicable EU directives and regulations:

**GEWISS** S.p.a. Via A. Volta, 1 - 24069 Cenate Sotto (BG) - Italy  
Tel.: +39 035 946 111 - qualitymarks@gewiss.com

**ATTENTION:** disconnect the mains voltage before installing the device or carrying out any work on it.

#### PACK CONTENTS

1 zigbee 1 channel motor command actuator

1 Installation and User Manual

#### BRIEFLY

The zigbee 1 channel motor command actuator makes it possible to command the movement of a roller shutter (curtain, Venetian blind) via 2 x 6A relays, one for the up movement and the other for the down movement. The actuator can be radio controlled from other zigbee system devices or via the local inputs. The device is 230V powered and can be positioned inside standard flush-mounting boxes (behind the electromechanic modules), inside the Chorus range hole covers (GW 10750, GW 12750 or GW 14750), or inside junction boxes.

The device is fitted with (figure A):

A1. DIP-switch with 4 switches

A2. Miniature button key for joining functions

A3. Channel status LED

Connection terminals (figure C)

No. of . Power supply neutral

L. Power supply phase

○▲. NO output with powered contact for the up movement

○▼. NO output with powered contact for the down movement

▲. Local command input for the up movement

▼. Local command input for the down movement

#### FUNCTIONS

**The listed functions are not exclusive: the device can, for example, perform up/down movements or scenes based on the received command.**

##### Load up/down movement and stop

The device is able to perform load up and down movement commands. When the "up" command is received, the actuator performs an up movement to the upper stroke limit (opening), whereas when it receives a "down" command, a down movement is performed to the lower stroke limit (closure); the motor stroke stops when reaching the stroke limit or when it receives the "Stop" command. The up and down stroke times can be configured locally (see the Stroke time parametrisation paragraph). In addition to the up/down movement commands, the device is able to receive commands for the percentage position setting (height) of the load.

The commands are actuated if forcing and the weather alarm are deactivated.

##### Slat adjustment (only for "Venetian blind" operation)

The device is able to receive slat opening or closing adjustment step commands or percentage position setting commands. The duration of a slat opening or closing adjustment impulse is always 100 ms. If a slat adjustment command is received when the Venetian blind is moving, it is ignored. The total number of slat opening and closing steps are configured locally (see the paragraph Slat step number parametrisation). The commands are actuated if forcing and the weather alarm are deactivated.

##### Automatic calibration

The actuator calculates the percentage position of the connected load based on the travel range time set and in function of the movement commands it executes. Once the device executes a movement to the limit switch, the movement times can be correctly recalculated and any misalignment errors are cancelled. The device performs this operation each time that it reaches the limit switch, but also automatically: if for any reason it does not reach one of the two limit switches for at least 29 consecutive movements, when a new command is received a movement is performed automatically to the upper limit before performing the received command.

##### Weather alarm

If this function is activated, the actuator opens or closes the load completely (Venetian blind, motorised curtain) when it receives a weather alarm from a weather sensor. As an additional safety measure, if the actuator does not receive a "no alarm" message from the sensor for more than 10 minutes, it interprets this as a fault and, as a result, brings the load to the pre-defined safety position. The alarm status will last as long as the actuator does not receive a "no alarm" status. At the end of the alarm, the actuator returns the load to the position prior to its activation or carries out the last command received, if it received commands during the alarm phase.

##### Execution of priority commands

The actuator forces the position of the load to the "fully up" or "fully down" position after receiving the zigbee forced activation command. Until it receives a command to revoke the forcing, the actuator ignores all other commands received, including those from the local inputs. If no other commands are received, at the end of the forcing the load is returned to its position prior to forcing. Otherwise, it will be returned to the

position corresponding to the last command received.

The alarm is actuated if forcing is deactivated.

##### Scene management

The actuator is able to memorise and execute up to 16 scenes, each of these is associated with a precise % position of the load and the slats (if operation is "Venetian blind"). Position the load in the desired position before memorising.

The commands are actuated if forcing and the weather alarm are deactivated.

#### NETWORK CONFIGURATION

##### Joining to the network

To add a device with the factory settings to an already existing zigbee network, simply power it. It will automatically start the search for a zigbee network to connect with. Make sure that the zigbee network is open (permit active join). During the search phase, the status LED (A3) is on fixed red. When the device is associated with a network, the search stops and the status LED turns off.

##### Coordinator

The device is able to perform the function of the zigbee network coordinator, i.e. create and manage the zigbee network. To assign the actuator to the function of network coordinator, make sure that the factory settings are present (fixed red status LED) and press the Join button key (A2) three times quickly. The status LED turns green if the operation was successful. After making the device the coordinator, it automatically activates the permit join function for 15 minutes; this condition is signalled by the flashing status LED

##### Permit join

Pressing the permit join button key (A2), regardless of the fact if the device is a Coordinator or a Router, activates or deactivates (if already active) the permit join function and the propagation of the command to all network nodes. When permit join is active, the status LED flashes (green if it is the Coordinator, red if it is a Router) and flashes three times quickly each time a new device is associated with the network.

##### Factory reset

In the case of abnormal operation or before using the device in a new zigbee network, the device must be reset.

To carry out the factory reset for the device and restore the factory settings, hold down the Join push-button for at least 10 seconds; the reset operation is signalled by the status led alternating red and green for approx. three seconds.

The device returns to the factory settings, deleting all the bindings and data related to the previous zigbee network with which it was connected, including any assignment as the Coordinator.

#### BINDING CREATION/DELETION

The bindings and application functions can be figured using the software or locally using the dip-switch. Before proceeding with the configuration via the software, move the dip-switch switches to the position B7 (Figure B). Detailed information about the configuration parameters and their values is provided in the technical manual for the software zigbee Commissioning Tool (www.gewiss.com).

To associate the actuator with one or more zigbee command devices without using the zigbee configuration tool, the following is necessary:

1. move the dip-switch switches to position B8 to enter binding mode
2. wait for the LED to turn on fixed yellow
3. close the local input contact "▲" to start channel identification; during the identification phase, the status LED flashes yellow twice cyclically
4. act on the sensor device that you want to pair with the actuator and check, if possible, that binding was successful
5. wait for the status LED to turn fixed yellow (end of identification). The identification phase is normally ended by the sensor paired with it; if it is not the case, wait 3 minutes from activation or reclose the local input contact "▲".

To delete all the bindings performed by the device, proceed as follows:

1. move the dip-switch switches to position B9 to enter binding deletion mode
2. the status LED flashes yellow cyclically
3. wait for the status LED to turn off after approx. 10 seconds (bindings deleted)

#### ACTUATOR OPERATING MODES

To manually select the device operating mode without using the zigbee configuration tool, move the dip-switch to position B1 or B2 (figure B):

Position	Operating modes
B1	roller shutter
B2	venetian blind

If the configuration is carried out from the PC using the zigbee configuration tool, the switches must remain in position B7, also during normal operation.

#### PARAMETRISATION OF THE STROKE TIME AND NUMBER OF SLAT ADJUSTMENT STEPS

Independently of the configuration mode (manual or from the PC), it is possible to change the up and down stroke times and the number of opening and closing step adjustment steps.

##### Stroke times

To change the downward stroke time:

1. bring the roller shutter/Venetian blind to the completely open position ("fully up")
2. move the dip-switch switches to position B4 to access the downward stroke time configuration mode
3. briefly press the push-button connected to the local input ▼ to start the downward stroke time count; the roller shutter/Venetian blind starts to move down
4. when the roller shutter/Venetian blind reaches the lower limit switch (completely lowered), briefly press one of the two push-buttons connected to the local inputs to stop the descent, end the count and save the new downward stroke time value

To change the upward stroke time, repeat the steps described below, moving the roller shutter/Venetian blind to the completely closed position (point 1.), moving the dip-switch to position B3 (point 2.) and pressing the push-button connected to the input ▲ in point 3.; the roller shutter/Venetian blind will move up and must be stopped when reaching the upper limit switch (completely raised).

##### Number of slat adjustment steps

To change the number of slat adjustment steps when closing:

1. move the slats of the Venetian blind to the completely open position
2. move the dip-switch switches to the position B6 to access the mode for configuring the number of slat adjustment steps when closing
3. briefly press the push-button connected to the local input ▼ to perform a slat adjustment step when closing (100 ms); repeat the operation until the slats are completely closed
4. briefly press the push-button connected to the local input ▲ to stop the count and



save the new value of the number of slat adjustment steps when closing  
To change the number of slat adjustment steps when opening, repeat the steps described below, moving the slats to the completely closed position (point 1.), moving the dip-switch to position B5 (point 2.), and pressing the push-button connected to the input **I▲** in point 3; to end the procedure and save the new value, press the push-button connected to **I▼** (point 4.).

## FUNCTION OF THE LOCAL INPUTS

If the device operating mode was selected manually, the operation of the local button keys is as follows:

- A long press (> 0.5 s) on the push-button causes the actuator to move the roller shutter or Venetian blind UP to the upper limit switch (push-button connected to the input **I▲**) or DOWN to the lower limit switch (push-button connected to the input **I▼**).
- If the roller shutter or Venetian blind is moving, a short press (≤ 0.5s) on one of the two push-buttons will stop the movement in progress.
- If the set operation is Venetian blind, each short press (≤ 0.5 s) of the push-buttons with the Venetian blind stops adjusts the inclination of the slats when opening (push-button connected to the input **I▲**) or closing (push-but-ton connected to the input **I▼**).

If the configuration is carried out from the PC using the zigbee configuration tool, the operation of the local push-buttons can be configured.

## BEHAVIOUR ON POWER SUPPLY FAILURE AND RESET

When the voltage fails, the contacts of the output relays open. When the power supply voltage is reset, the outputs remain non-powered and it is assumed that the position is the same that the load had at the moment of the power failure. If the load had not yet reached the limit switch required by the forcing/alarm at the moment of the power supply failure, when reset it will resume its movement from where it was interrupted until reaching the position requested by the alarm/forcing

## ASSEMBLY

For the electrical connections, refer to figure C. Phase (L) or neutral (N) can be connected to the local inputs (**I▲**, **I▼**).

## TECHNICAL DATA

<b>Radio protocol</b>	zigbee / IEEE 802.15.4
<b>Frequency</b>	2.4 GHz
<b>Output power</b>	+8 dBm
<b>Power supply</b>	230V AC, 50 Hz
<b>Power supply absorption</b>	18 mA (< 4.2 W)
<b>Command elements</b>	1 miniature button key for joining functions 1 dip-switch with 4 multifunction switches
<b>Inputs</b>	2 local command inputs
<b>Display elements</b>	1 multifunction red/green/yellow LED
<b>Implementation elements</b>	2 powered NO 6 A relays
<b>Max. switching current</b>	6A (AC1)
<b>Max. power for the type of load</b>	Motors: 500W Resistive loads: 1400W
<b>Maximum dissipated power</b>	2,3W
<b>Usage environment</b>	Dry indoor places
<b>Operating temperature</b>	-5 to +45°C
<b>Storage temperature</b>	-25 to +70°C
<b>Relative humidity</b>	Max 93% (non-condensative)
<b>Electric connections</b>	Screw terminals Max. cable section: 1.5 mm²
<b>Degree of protection</b>	IP20
<b>Dimensions (L x H x D)</b>	42,3 x 39,7 x 20,7mm
<b>Certifications</b>	zigbee

Gewiss declares that the radio article code GWA1531 complies with the directive 2014/53/EU. The complete text of the EU declaration is available at the following Internet address: [www.gewiss.com](http://www.gewiss.com)

## FRANÇAIS

- La sécurité de l'appareil n'est garantie que si les consignes de sécurité et d'utilisation sont observées ; aussi, s'avère-t-il nécessaire de les conserver. S'assurer que ces consignes ont été reçues par l'installateur et par l'utilisateur final.

- Ce produit est uniquement destiné à l'usage pour lequel il a été conçu. Toute autre utilisation est considérée comme impropre et/ou dangereuse. En cas de doute, contacter le service d'assistance technique SAT GEWISS.

- Le produit ne doit pas être modifié. Toute modification invalide la garantie et peut rendre le produit dangereux.

- Le constructeur ne peut être tenu pour responsable des dommages éventuels découlant d'un usage impropre, erroné ou bien d'une altération du produit acheté.

- Point de contact indiqué en application des directives et des réglementations UE applicables :

**GEWISS** GEWISS S.p.a. Via A. Volta, 1 - 24069 Cenate Sotto (BG) - Italie  
Tél. : +39 035 94 61 11 - [qualitymarks@gewiss.com](mailto:qualitymarks@gewiss.com)



**ATTENTION** : couper la tension du réseau avant de procéder à l'installation ou à toute autre intervention sur l'appareil.

## CONTENU DE LA CONFECTION

1 Actionneur de commande du moteur zigbee à 1 canal  
1 Manuel d'installation et d'utilisation

## EN SYNTHÈSE

L'actionneur de commande du moteur zigbee à 1 canal permet de commander le mouvement d'un store (rideau, vénitien, etc.) à travers 2 relais de 6 A, l'un pour le mouvement en montée et l'autre pour la descente. L'actionneur peut être commandé via radio par d'autres dispositifs du système zigbee ou à travers les entrées locales. Le dispositif est alimenté en 230 V et peut être positionné à l'intérieur de boîtes à encastrer standards (à l'arrière des modules électromagnétiques), à l'intérieur de couvre-trous dédies de la série Chorus (GW 10750, GW 12750 ou GW 14750) ou à l'intérieur de boîtes de dérivation.

Le dispositif est équipé de (figure A) :

- A1. Commutateur DIP à 4 interrupteurs
- A2. Touche miniature des fonctions de Joining
- A3. Voyant d'état

Bornes de raccordement (figure C)

- N. Neutre d'alimentation
- L. Phase d'alimentation

- ▲. Sortie NO à contact à potentiel pour la montée
- ▼. Sortie NO à contact à potentiel pour la descente
- ▲. Entrée de la commande locale pour la montée
- ▼. Entrée de la commande locale pour la descente

## FONCTIONS

**Les fonctions listées ne sont pas exclusives : le dispositif peut, par exemple, exécuter des mouvements haut / bas ou des scénarios en fonction de la commande reçue.**

**Déplacement de la charge haut / bas et arrêt**

Le dispositif est en mesure d'exécuter des commandes de déplacement de la charge en montée et en descente. À la réception de la commande « Haut », l'actionneur exécute un mouvement en montée jusqu'à la limite de course supérieure (ouverture), alors qu'à la réception de la commande « Bas », il exécute un mouvement en descente jusqu'à la limite de course inférieure (fermeture) ; la course du moteur s'arrête automatiquement à l'obtention de la limite de course ou à la suite de la réception de la commande « Arrêt ». Les durées des courses en montée et en descente sont configurables en local (voir le paragraphe Paramétrage des temps de course). Outre les commandes de montée et de descente, le dispositif est en mesure de recevoir des commandes d'imposition de la position (hauteur) en pourcentage de la charge. L'actionnement des commandes est exécuté si le forçage et l'alarme météo sont désactivés.

**Réglage des lamelles (uniquement pour le fonctionnement en store vénitien)**

Le dispositif est en mesure de recevoir les commandes de pas de réglage des lamelles en ouverture ou en fermeture ou bien des commandes d'imposition de la position en pourcentage. La durée d'une impulsion de réglage des lamelles en ouverture ou en fermeture est toujours de 100 ms. La réception d'une commande de réglage des lamelles du store vénitien en cours est ignorée. Le nombre de pas d'ouverture ou de fermeture total des lamelles est configurable en local (voir le paragraphe Paramétrage du nombre de pas des lamelles).

L'actionnement des commandes est exécuté si le forçage et l'alarme météo sont désactivés.

**Étalement automatique**

L'actionneur calcule la position en pourcentage de la charge raccordée sur la base du temps imposé et des commandes de déplacement qu'il exécute. Lorsque le dispositif a exécuté un mouvement jusqu'en fin de course, il pourra recalculer les temps de déplacement et les erreurs de désalignement seront effacées. Le dispositif exécute cette opération chaque fois qu'il atteint la fin de course, mais également en automatique ; si, pour une raison quelconque, il ne devait pas atteindre l'une des fins de course sur 29 mouvements consécutifs, il sera automatiquement exécuté, à la réception d'une nouvelle commande, un mouvement jusqu'à la limite supérieure avant d'exécuter la commande reçue.

Chaque fois que le dispositif atteint la fin de course, le compteur des mouvements est remis à zéro.

**Alarme météo**

Si l'on active cette fonction, l'actionneur ouvre ou ferme complètement la charge (store vénitien, rideau motorisé) lorsqu'il reçoit un message d'alarme par un capteur météo. En dernier recours, si l'actionneur ne reçoit pas, sur plus de 10 minutes, un message d'absence d'alarme de la part du capteur, il interprète cette absence comme un défaut et porte alors la charge sur la position de sécurité prédéfinie. L'état d'alarme perdue jusqu'à ce que l'actionneur ne reçoive un message « d'absence d'alarme ». Au terme de l'alarme, l'actionneur reporte la charge sur la position ayant précédé l'activation ou exécute la dernière commande reçue si, lors de la phase d'alarme, il a reçu des commandes.

**Exécution des commandes prioritaires**

L'actionneur force la position de la charge sur « tout haut » ou « tout bas » à la suite de la réception de la commande zigbee d'activation forcée. Tant qu'il ne reçoit pas une commande de révocation du forçage, l'actionneur ignore toutes les autres commandes reçues, y compris celles des entrées locales. Si aucune autre commande n'est reçue, la charge, au terme du forçage, est reportée sur la position ayant précédé l'activation. Dans le cas contraire, la position assumée est celle correspondant à la dernière commande reçue.

L'activation de l'alarme est exécutée si le forçage est désactivé.

**Gestion des scénarios**

L'actionneur est en mesure de mémoriser et d'exécuter 16 scénarios ; à chacun d'eux, est associée une position précise en % de la charge et des lamelles (en fonctionnement à store vénitien). Positionner la charge sur la position souhaitée avant de procéder à la mémorisation.

L'actionnement des commandes est exécuté si le forçage et l'alarme météo sont désactivés.

## CONFIGURATION DE RÉSEAU

**Raccordement au réseau**

Pour ajouter un dispositif avec les réglages d'usine à un réseau zigbee existant, il suffit de l'alimenter. Il lancera automatiquement la recherche d'un réseau zigbee auquel se raccorder. S'assurer que le réseau zigbee est ouvert (PERMIT JOIN actif). Lors de la phase de recherche, le voyant d'état (A3) est allumé fixe en rouge. Lorsque le dispositif est associé à un réseau, la recherche est achevée et le voyant d'état s'éteint.

**Coordinateur**

Le dispositif est en mesure d'occuper la fonction de coordinateur d'un réseau zigbee, c'est-à-dire créer et gérer le réseau zigbee. Pour élier l'actionneur à la fonction de coordinateur, s'assurer qu'il se trouve dans les conditions d'usine (voyant d'état rouge fixe) et exécuter rapidement trois pressions consécutives sur la touche JOIN (A2). Le voyant d'état passe au vert si l'opération a réussi. Après avoir élu le dispositif à la fonction de coordinateur, il active automatiquement le PERMIT JOIN pendant 15 minutes ; cette condition est signalée par le clignotement du voyant d'état

**Permit Join**

La pression de la touche PERMIT JOIN (A2), indépendamment du fait que le dispositif soit coordinateur ou routeur, entraîne l'activation ou la désactivation (si active) du PERMIT JOIN et la propagation de la commande à tous les nœuds du réseau. Lorsque le PERMIT JOIN est actif, le voyant d'état clignote (vert pour coordinateur, rouge pour routeur) et exécute trois clignotements rapides lorsqu'un nouveau dispositif s'associe au réseau.

**Réinitialisation**

En cas de dysfonctionnement ou avant d'utiliser le dispositif sur un nouveau réseau zigbee, il faudra effectuer une restauration du dispositif.

Pour restaurer les réglages d'usine (Factory Reset), maintenir le bouton-poussoir JOIN enfoncé 10 secondes ou moins ; l'opération de restauration est signalée par le voyant d'état avec une alternance rouge - vert pendant 3 secondes environ . Le dispositif retourne aux réglages d'usine, en effaçant toutes les liaisons et les données relatives au précédent réseau zigbee sur lequel il était connecté, y compris l'éventuelle élection au rôle de coordinateur.

## CRÉATION ET EFFACEMENT DES LIAISONS

Les liaisons et les fonctions d'application peuvent être configurées par le logiciel ou bien en local à l'aide du commutateur DIP. Avant de procéder à la configuration par logiciel, déplacer les interrupteurs du commutateur DIP sur B7 (Figure B). De plus amples informations sur les paramètres de configuration et sur leurs valeurs sont contenues dans le manuel technique du logiciel zigbee Commissioning Tool ([www.gewiss.com](http://www.gewiss.com)).

- Pour associer l'actionneur à un ou plusieurs dispositifs de commande zigbee sans l'auxiliaire de l'outil de configuration zigbee, il faudra :
1. déplacer les interrupteurs DIP sur B8 pour entrer en modalité Binding
  2. attendre que le voyant s'allume fixe en jaune
  3. refermer le contact de l'entrée "I▲" pour lancer l'identification du canal ; lors de la phase d'identification, le voyant d'état exécute cycliquement un double clignotement jaune
  4. agir sur le dispositif du capteur à associer à l'actionneur et vérifier, si possible, que la liaison a été réalisée
  5. attendre que le voyant d'état s'allume de nouveau fixe en jaune (fin de l'identification). La phase d'identification est achevée par le capteur associé ; dans le cas contraire, attendre 3 minutes à compter de l'activation ou refermer de nouveau le contact de l'entrée locale "I▲".

Pour effacer toutes les liaisons exécutées par le dispositif, il faudra :

1. déplacer les interrupteurs DIP sur B9 pour entrer en modalité de Binding
2. le voyant d'état clignote cycliquement en jaune
3. attendre que le voyant d'état s'éteigne au bout d'environ 10 secondes (liaison effacée)

## MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT DE L'ACTIONNEUR

Pour sélectionner manuellement la modalité de fonctionnement du dispositif sans l'auxiliaire de l'outil de configuration zigbee, positionner l'interrupteur DIP sur B1 ou B2 (figure B) :

Position	Modalités de fonctionnement
B1	Store
B2	vénitien

Si la configuration est exécutée sur l'ordinateur à l'aide de l'outil de configuration zigbee, les interrupteurs doivent rester sur B7, même lors du fonctionnement courant.

## PARAMÉTRAGE DES TEMPS DE COURSE ET DU NOMBRE DE PAS DE RÉGLAGE DES LAMELLES

Indépendamment de la modalité de configuration (manuelle ou par ordinateur), on pourra modifier les temps de course en montée et en descente, ainsi que le nombre de pas de réglage des lamelles en ouverture et en fermeture.

**Temps de course**

Pour modifier le temps de course en descente :

1. porter le store en ouverture totale (tout haut)
2. déplacer les interrupteurs DIP sur B4 pour entrer en modalité de configuration du temps de course en descente
3. appuyer brièvement sur le bouton-poussoir raccordé à l'entrée locale **I▼** pour lancer le décompte du temps de course en descente ; le store entame la descente
4. lorsque le store atteint la fin de course inférieure (entièrement abaissé), appuyer brièvement sur l'un des deux boutons-poussoirs raccordés aux entrées locales pour arrêter la descente, achever le décompte et enregistrer la nouvelle valeur du temps de course en descente

Pour modifier le temps de course en montée, répéter les passages ci-dessus en portant le store en fermeture totale (point 1), en déplaçant l'interrupteur DIP sur B3 (point 2) et en agissant sur le bouton-poussoir raccordé à l'entrée **I▲** au point 3 ; le store se déplacera en montée et devra être arrêté après avoir atteint la fin de course supérieure (entièrement levé).

**Nombre de pas de réglage des lamelles**

Pour modifier le nombre de pas de réglage des lamelles en fermeture :

1. porter les lamelles du store en ouverture totale
2. déplacer les interrupteurs DIP sur B6 pour entrer en modalité de configuration du nombre de pas de réglage des lamelles en fermeture
3. appuyer brièvement sur le bouton-poussoir raccordé à l'entrée locale **I▼** pour exécuter un pas de réglage des lamelles en fermeture (100 ms) ; répéter l'opération jusqu'à ce que les lamelles soient entièrement fermées
4. appuyer brièvement sur le bouton-poussoir raccordé à l'entrée locale **I▲** pour arrêter le décompte et enregistrer la nouvelle valeur du nombre de pas de réglage des lamelles en fermeture

Pour modifier le nombre de pas de réglage des lamelles en ouverture, répéter les passages ci-dessus en portant les lamelles en position de fermeture totale (point 1), en déplaçant l'interrupteur DIP sur B5 (point 2) et en agissant sur le bouton-poussoir raccordé à l'entrée **I▲** au point 3 ; pour achever la procédure et enregistrer la nouvelle valeur, appuyer sur le bouton-poussoir raccordé à **I▼** (point 4).

## FONCTION DES ENTRÉES LOCALES

Si la modalité opératoire du dispositif a été sélectionnée manuellement, le fonctionnement des touches locales est le suivant :

- En appuyant longuement (> 0,5 s) sur le bouton-poussoir, l'actionneur déplace le store sur HAUT jusqu'à la fin de course supérieure (bouton-poussoir raccordé à l'entrée **I▲**) ou sur BAS jusqu'à la fin de course inférieure (bouton-poussoir raccordé à l'entrée **I▼**).
- Si le store ou le store vénitien est en mouvement, alors, en appuyant brièvement (≤ 0,5 s) sur l'un des deux boutons-poussoirs, le mouvement en cours s'arrête.
- Si le fonctionnement imposé est relatif au store vénitien, charge pression brève (≤ 0,5 s) des boutons-poussoirs avec le store fermé règle l'inclinaison des lamelles en ouverture (bouton-poussoir raccordé à l'entrée **I▲**) ou en fermeture (bouton-poussoir raccordé à l'entrée **I▼**).

Si la configuration est exécutée par ordinateur à l'aide de l'outil de configuration zigbee, le fonctionnement des boutons-poussoirs locaux est configurable.

## COMPORTEMENT À LA CHUTE ET À LA RESTAURATION DE L'ALIMENTATION

À la chute de la tension, les contacts des relais de sortie s'ouvrent. À la restauration de la tension d'alimentation, les sorties restent non alimentées et la position est la même que celle de la charge lors de la chute.

Si, à la chute de l'alimentation, la charge n'a pas encore atteint la limite de course requise par le forçage ou l'alarme, elle reprendra, à la restauration, le mouvement atteint lors de la coupure jusqu'à la position requise par l'alarme ou le forçage.

## MONTAGE

Pour les raccordements électriques, faire référence à la figure C. On pourra raccorder la phase (L) ou le neutre (N) aux entrées locales (**I▲**, **I▼**).

## DONNÉES TECHNIQUES

<b>Protocole radio</b>	zigbee / IEEE 802.15.4
<b>Fréquence</b>	2,4 GHz
<b>Puissance en sortie</b>	+8 dBm
<b>Alimentation</b>	230 Vca, 50 Hz
<b>Absorption de l'alimentation</b>	18 mA (< 4,2 W)
<b>Éléments de commande</b>	1 touche miniature pour les fonctions de Joining 1 commutateur DIP à 4 interrupteurs multifonction
<b>Entrées</b>	2 entrées de la commande locale

<b>Éléments de visualisation</b>	1 voyant rouge, vert, jaune multifonction
<b>Éiéments d'actionnement</b>	2 relais 6 A NO sous tension
<b>Courant max de commutation</b>	6 A (AC1)
<b>Puissance max par type de charge</b>	Moteurs : 500 W Charges résistives : 1400 W
<b>Puissance maximale dissipée</b>	2,3 W
<b>Ambiance d'utilisation</b>	Intérieure, endroits secs
<b>Température de service</b>	-5 à +45°C
<b>Température de stockage</b>	-25 à +70°C
<b>Humidité relative</b>	93% max (sans condensation)
<b>Connexions électriques</b>	Bornes à vis Section max des câbles : 1,5 mm²
<b>Indice de protection</b>	IP 20
<b>Dimension (B x H x P)</b>	42,3 x 39,7 x 20,7 mm
<b>Certifications</b>	zigbee

Gewiss déclare que l'article radio code GWA1531 est conforme à la directive 2014/53/UE. Le texte complet de la déclaration UE est disponible à l'adresse électronique suivante : [www.gewiss.com](http://www.gewiss.com)

## DEUTSCH

- Die Sicherheit des Geräts wird nur bei Anwendung der Sicherheits- und Bedienungsanweisungen garantiert; daher müssen diese aufbewahrt werden. Sicherstellen, dass der Installateur und der Endbenutzer diese Anweisungen erhalten.

- Dieses Produkt darf nur für den Einsatz vorgesehen werden, für den es ausdrücklich konzipiert wurde. Jeder andere Einsatz ist als unsachgemäß und/oder gefährlich zu betrachten. Im Zweifelsfall den technischen Kundendienst SAT von GEWISS kontaktieren.

- Das Produkt darf nicht umgerüstet werden. Jegliche Umrüstung macht die Garantie ungültig und kann das Produkt gefährlich machen.

- Der Hersteller kann nicht für eventuelle Schäden haftbar gemacht werden, die aus unsachgemäßem oder falschem Gebrauch oder unsachgemäßen Eingriffen am erworbenen Produkt entstehen.

- Angabe der Kontaktstelle in Übereinstimmung mit den anwendbaren EU-Richtlinien und -Regelwerken:

**GEWISS** GEWISS S.p.a. Via A. Volta, 1 - 24069 Cenate Sotto (BG) - Italy  
Tel.: +39 035 946 111 - [qualitymarks@gewiss.com](mailto:qualitymarks@gewiss.com)



**ACHTUNG:** Die Stromzufuhr vor der Installation oder jedem anderen Eingriff am Gerät trennen.

## PACKUNGSGEHALT

1 1-Kanal-Schaltgeber für die Motorsteuerung zigbee  
1 Installations- und Betriebshandbuch

## KURZBESCHREIBUNG

Der 1-Kanal-Schaltgeber für die Motorsteuerung zigbee gestattet die Steuerung der Bewegung eines Rollladens (Markise, Jalousie, usw.) über 2 6A-Relais, eines für das Hochfahren und das andere für das Absenken. Der Schaltgeber kann über Funk von anderen Geräten des zigbee-Systems oder über die lokalen Eingänge gesteuert werden. Das Gerät wird mit 230V gespeist und kann in Standardunterputzdosen (hinter den elektromechanischen Modulen), hinter spezifischen Lochabdeckungen für die Chorus-Baureihe (GW 10750, GW 12750 oder GW 14750) oder in Abzweigdosen untergebracht werden.

Das Gerät verfügt über (Abbildung A):

- A1. Dip-Schalter mit 4 Schaltern
- A2. Miniaturtaste für Joining-Funktionen
- A3. Status-LED

Anschlussklemmen (Abbildung C)

N. Nullleiter

L. Stromphase

○▲. Ausgang Schließer mit Potentialkontakt für das Hochfahren

○▼. Ausgang Schließer mit Potentialkontakt für das Absenken

▲. Lokaler Steuereingang für das Hochfahren

▼. Lokaler Steuereingang für das Absenken

## FUNKTIONEN

**Die aufgelisteten Funktionen sind nicht exklusiv: Das Gerät kann beispielsweise Bewegungen auf/ab (Hochfahren/Absenken) oder Lichtszenarien entsprechend dem empfangenen Befehl ausführen.**

**Bewegung auf/ab und Stopp**

Das Gerät kann Befehle für das Hochfahren und Absenken der Last ausführen. Bei Empfang des Befehls "Auf" führt der Schaltgeber das Hochfahren bis zur oberen Laufbegrenzung aus (Öffnung), während bei Empfang eines Befehls "Ab" das Absenken bis zur unteren Laufbegrenzung (Schließung) durchgeführt wird. Der Motor hält bei Erreichen der oberen Laufbegrenzung oder nach Empfang des Befehls "Stopp" an. Die Hochfahr- und Absenklaufzeiten können lokal konfiguriert werden (siehe Absatz Parametrierung der Laufzeiten). Zusätzlich zu den Befehlen für das Hochfahren/Absenken kann das Gerät auch Befehle für die Einstellung der prozentuellen Position (Höhe) der Last empfangen.

Die Ausführung der Befehle erfolgt, wenn die Änderung und der Wetteralarm deaktiviert sind.

**Regulierung der Lamellen (nur im Modus "Jalousie")**

Das Gerät kann Befehle für die Regulierungsschritte der Lamellen zur Öffnung und Schließung oder Befehle für die Einstellung der prozentuellen Position empfangen. Die Dauer eines Impulses für die Regulierung der Lamellen zur Öffnung und Schließung ist immer gleich 100 ms. Der Empfang eines Befehls zur Lamellenregulierung wird ignoriert, wenn die Jalousie sich in Bewegung befindet. Die Anzahl der Schritte für die vollkommene Öffnung und Schließung können lokal konfiguriert werden (siehe Absatz Parametrierung der Anzahl der Lamellenschritte). Die Ausführung der Befehle erfolgt, wenn die Änderung und der Wetteralarm deaktiviert sind.

**Automatische Kalibrierung**

Der Schaltgeber berechnet die prozentuelle Position der angeschlossenen Last basierend auf der eingestellten Laufzeit und abhängig von den Bewegungsbefehlen, die er ausführt. Nachdem das Gerät eine Bewegung bis zum Anschlag durchgeführt hat, kann es die Bewegungseinstellungen korrekt neu berechnen und eventuelle Ausrichtungsfehler werden gelöscht. Das Gerät führt diesen Vorgang jedes Mal aus, wenn es den Anschlag erreicht, aber auch automatisch: Wenn aus irgendeinem Grund einer der beiden Anschläge für mindestens 29 aufeinanderfolgende Bewegungen nicht erreicht werden sollte, wird beim Empfang eines neuen Befehls vor der Ausführung des empfangenen Befehls automatische eine Bewegung bis zur oberen Grenze durchgeführt.

Jedes Mal, wenn das Gerät den Anschlag erreicht, wird der Bewegungszähler zurückgesetzt.

**Wetteralarm**

Wenn diese Funktion aktiviert wird, öffnet oder schließt sich die Last (Jalousie, motorbetriebenes Rollo) vollkommen, wenn eine Alarmmeldung von einem Wettersensor

empfangen wird. Der Schaltgeber hat eine weitere Sicherung: Wenn der Schaltgeber mehr als 10 Minuten lang keine Meldung "Kein Alarm vorhanden" vom Sensor empfängt, interpretiert er dies als Störung und bringt daher die Last in die festgelegte Sicherheitsposition. Der Alarmstatus dauert an, bis der Schaltgeber eine Meldung "Kein Alarm vorhanden" empfängt. Am Ende des Alarms bringt der Schaltgeber die Last in die ursprüngliche Position (die vor der Aktivierung des Alarms) oder führt den zuletzt empfangenen Befehl aus, wenn er während der Alarmphase Befehle empfangen hat.

**Ausführung prioritärer Befehle**

Der Schaltgeber zwingt die Position der Last in die Position "ganz oben" oder "ganz unten", wenn er einen prioritären zigbee-Befehl empfängt. Solange der Schaltgeber keinen Befehl zur Deaktivierung der Änderung empfängt, ignoriert er alle anderen empfangenen Befehle, einschließlich derer von den lokalen Eingängen. Wenn keine anderen Befehle empfangen werden, wird die Last am Ende der Änderung in den Status vor der Aktivierung derselben zurückgebracht. Andernfalls wird die Position des zuletzt empfangenen Befehls eingenommen.

Die Aktivierung des Alarms erfolgt, wenn die Änderung deaktiviert ist.

**Verwaltung von Lichtszenarien**

Der Schaltgeber kann bis zu 16 Lichtszenarien speichern und durchführen. Mit jedem davon ist eine präzise %s-tionierung der Last und der Lamellen (wenn der Modus "Jalousie" ist) verknüpft. Die Last in die gewünschte Position bringen, bevor die Speicherung durchgeführt wird.

Die Ausführung der Befehle erfolgt, wenn die Änderung und der Wetteralarm deaktiviert sind.

## NETZWERKKONFIGURATION

**Joining mit dem Netzwerk**

Um ein Gerät mit den werkseitigen Einstellungen einem bereits bestehenden zigbee-Netzwerk hinzuzufügen, muss ihm nur Strom zugeführt werden. Es startet dann automatisch die Suche nach einem zigbee-Netzwerk, an das es sich anschließen kann. Sicherstellen, dass das zigbee-Netzwerk offen ist (Permit Join aktiviert). Während der Suchphase leuchtet die Status-LED (A3) rot. Wurde das Gerät einem Netzwerk zugeordnet, wird die Suche beendet und die Status-LED erlischt.

**Coordinateur**

Das Gerät kann als Koordinator für ein zigbee-Netzwerk fungieren, also das zigbee-Netzwerk erstellen und verwalten. Für die Auswahl des Schaltgebers als Netzwerk-Koordinator sicherstellen, dass er sich im werkseitigen Zustand befindet (rote Status-LED leuchtet) und schnell 3 x hintereinander die Join-Taste (A2) drücken. Wenn der Vorgang erfolgreich abgeschlossen wurde, wird die Status-LED grün. Nachdem das Gerät als Koordinator ausgewählt wurde, aktiviert es automatisch 15 Minuten lang die Permit Join Funktion; dieser Zustand wird durch das Blinken der Status-LED angezeigt

**Permit Join**

Das Drücken der Permit Join Taste (A2), unabhängig davon ob das Gerät als Koordinator oder Router fungiert, bewirkt die Aktivierung oder Deaktivierung