

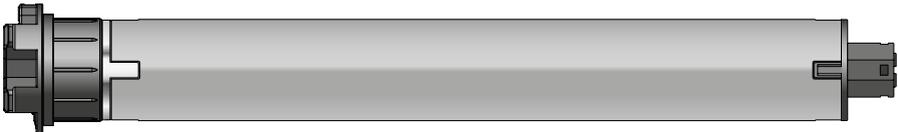
Rohrmotor:

GEIGER SOLIDline

Motorsteuerung:

SOLIDline EasyWireless-ZIP 2.x und 3.x (GU45...-F03)

für Screen mit ZIP-Führungen



DE

**Original-Montage- und
Betriebsanleitung**

DE

Inhaltsverzeichnis

1. Allgemeines	2
2. Gewährleistung	2
3. Bestimmungsgemäße Verwendung.....	3
4. Sicherheitsanweisungen	3
5. Sicherheitsanweisungen für die Montage	4
6. Montageanleitung.....	5
7. Hinweise für die Elektrofachkraft	6
8. Erstinbetriebnahme.....	6
9. Sender einlernen/löschen.....	7
10. Steuerungsvarianten im Vergleich	8
11. Endlagenlernmodus aufrufen	8
12. Einstellen der Endlagen bei EasyWireless-ZIP 2.x (Qi-Modus)	9
13. Einstellen der Endlagen bei EasyWireless-ZIP 3.x (Automatik-Modus).....	9
14. Zwischenposition einlernen	10
15. Gruppenbildung	10
16. Abschaltung der Nahbereichsfunktion	11
17. Sender	12
18. Anfahren von Endlagen	12
19. Hinderniserkennung	13
20. Deaktivieren der Hinderniserkennung in AB-Richtung	13
21. Erneutes Aktivieren der Hinderniserkennung	13
22. Endlagenkorrektur	14
23. Was ist zu tun, wenn	14
24. Wartung	14
25. Konformitätserklärung.....	15
26. Technische Daten.....	16
27. Entsorgungshinweis	16

DE

1. Allgemeines

Sehr geehrter Kunde,
mit dem Kauf eines GEIGER Motors haben Sie sich für ein Qualitätsprodukt aus dem Hause GEIGER entschieden.

Vielen Dank für Ihre Entscheidung und das in uns gesetzte Vertrauen.

Bevor Sie diesen Antrieb in Betrieb nehmen beachten Sie bitte die folgenden Sicherheitsanweisungen. Diese dienen zur Abwendung von Gefahren und zur Vermeidung von Personen- und Sachschäden.

Die Montage- und Betriebsanleitung enthält wichtige Informationen für den Monteur die Elektrofachkraft und den Benutzer. Bitte geben sie die Anleitung entsprechend weiter.

Diese Anleitung ist vom Benutzer aufzubewahren.

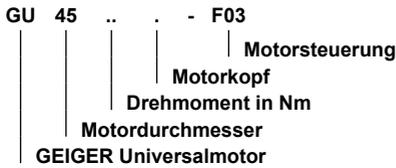
2. Gewährleistung

Bei unsachgemäßer Installation entgegen der Montage- und Betriebsanleitung und/oder baulicher Veränderung erlischt die gesetzliche und vertragliche Gewährleistung für Sachmängel und Produkthaftung.

3. Bestimmungsgemäße Verwendung

Die Motoren der Baureihe **SOLIDline (GU45...-F03)** mit elektronischer Endabschaltung sind für den Betrieb von Screen mit ZIP-Führungen vorgesehen.

Die Antriebe dürfen nicht eingesetzt werden für: Gitterantriebe, Torantriebe, Möbelantriebe, Hebewerkzeuge.



4. Sicherheitsanweisungen



Warnung: Wichtige Sicherheitsanweisung. Für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, diese Anweisung zu befolgen. Die Anweisungen sind aufzubewahren.

- ▶ Kindern nicht erlauben, mit ortsfesten Steuerungen zu spielen. Fernsteuerungen sind von Kindern fernzuhalten.
- ▶ Die Anlage ist häufig auf mangelhafte Balance oder auf Anzeichen von Verschleiß oder beschädigte Kabel und Federn, wenn zutreffend, zu überprüfen.
- ▶ Den sich bewegenden Behang beobachten und Personen fernhalten, bis der Behang vollständig geschlossen ist.
- ▶ Beim Bedienen des Handauslösers bei offenem Behang Vorsicht walten lassen da er schnell herabfallen kann, wenn Federn oder Bänder nachlassen oder zerstört sind.
- ▶ Anlage nicht betreiben, wenn Arbeiten wie z.B. Fensterputzen in der Nähe ausgeführt werden.
- ▶ Automatisch gesteuerte Anlagen vom Versorgungsnetz trennen, wenn Arbeiten wie z.B. Fensterputzen in der Nähe durchgeführt werden.
- ▶ Während des Betriebs den Gefahrenbereich beobachten.
- ▶ Sind Personen oder Gegenstände im Gefahrenbereich, die Anlage nicht benutzen.
- ▶ Beschädigte Anlagen bis zur Instandsetzung dringend stilllegen.
- ▶ Bei Wartungs- und Reinigungsarbeiten die Anlage unbedingt stilllegen.
- ▶ Quetsch- und Scherstellen sind zu vermeiden und zu sichern.
- ▶ Dieses Gerät kann von Kindern ab 8 Jahren und darüber sowie von Personen mit verringerten physischen, sensorischen oder mentalen Fähigkeiten oder Mangel an Erfahrung und Wissen benutzt werden, wenn sie beaufsichtigt oder bezüglich des sicheren Gebrauchs des Gerätes unterwiesen wurden und die daraus resultierenden Gefahren verstehen. Kinder dürfen nicht mit dem Gerät spielen. Reinigung und Wartung dürfen nicht von Kindern durchgeführt werden.
- ▶ Der bewertete Emissionsschalldruckpegel liegt unter 70 dB(A)
- ▶ Zur Wartung und zum Austausch von Teilen muss der Antrieb von der Stromversorgung getrennt werden.
Wird der Antrieb über eine Steckverbindung getrennt, muss die Bedienungsperson von jedem Platz zu dem sie Zugang hat kontrollieren können dass der Stecker immer noch entfernt ist.
Wenn dies aufgrund der Bauart oder der Installation nicht möglich ist, muss die Trennung von der Stromversorgung mit einer Verriegelung in Trennstellung (z.B. Revisionsschalter) sichergestellt werden.
- ▶ Das Gehäuserohr des Antriebs kann bei längerem Betrieb sehr heiß werden. Bei Arbeiten an der Anlage darf das Gehäuserohr erst nach Abkühlung berührt werden.

DE

5. Sicherheitsanweisungen für die Montage



Warnung: Wichtige Sicherheitsanweisungen. Alle Montageanweisungen befolgen, da falsche Montage zu ernsthaften Verletzungen führen kann.

- ▶ Bei der Montage des Antriebs ohne mechanischen Schutz der bewegten Teile und des sich erheizenden Gehäuserohrs, muss der Antrieb in einer Höhe von min. 2,5 m über dem Boden oder einer anderen Ebene, die den Zugang zum Antrieb gewährt, montiert werden.
- ▶ Bevor der Motor installiert wird, sind alle nicht benötigten Leitungen zu entfernen und jegliche Einrichtungen, die nicht zur Betätigung mit Kraftantrieb benötigt werden, sind außer Betrieb zu setzen.
- ▶ Das Betätigungselement eines Handauslösers muss in einer Höhe von unter 1,8 m angebracht werden.
- ▶ Wird der Motor mit einem Schalter oder Taster gesteuert, muss der Schalter oder Taster in Sichtweite des Motors angebracht werden. Der Schalter bzw. Taster darf sich nicht in der Nähe von bewegenden Teilen befinden. Die Installationshöhe muss mindestens 1,5 m über dem Fußboden betragen.
- ▶ Fest montierte Steuereinrichtungen müssen sichtbar angebracht werden.
- ▶ Bei horizontal ausfahrender Anlage ist ein horizontaler Abstand von mindestens 0,4 m zwischen dem vollständig ausgefahrenen angetriebenen Teil und jeglichem fest verlegten Gegenstand einzuhalten.
- ▶ Die Bemessungsdrehzahl und das Bemessungsmoment des Antriebs müssen für die Anlage geeignet sein.
- ▶ Das verwendete Montagezubehör muss für das gewählte Bemessungsmoment ausgelegt sein.
- ▶ Für die Montage des Antriebs sind gute technische Kenntnisse und gute mechanische Fähigkeiten notwendig. Falsche Montage kann zu ernsthaften Verletzungen führen. Elektroarbeiten müssen durch eine Elektrofachkraft gemäß den örtlich gültigen Vorschriften erfolgen.
- ▶ Es dürfen nur Anschlussleitungen verwendet werden die für die Umgebungsbedingungen geeignet sind und die baulichen Anforderung erfüllen (siehe Zubehörkatalog).
- ▶ Wird das Gerät nicht mit einer Anschlussleitung und einem Stecker oder anderen Mitteln zum Trennen vom Netz ausgerüstet, die in jedem Pol eine Kontaktöffnungsweite entsprechend den Bedingungen der Überspannungskategorie III für volle Trennung aufweist, so muss eine solche Trennvorrichtung in die fest verlegte elektrische Installation nach den Errichtungsbestimmungen eingebaut werden.
- ▶ Die Anschlussleitungen dürfen nicht an heißen Oberflächen montiert werden.
- ▶ Ein Stecker zur Trennung des Antriebs vom Netz muss nach der Installation zugänglich sein.
- ▶ Beschädigte Anschlussleitungen müssen durch die GEIGER Anschlussleitung gleichen Leitungstyps ersetzt werden.
- ▶ Das Gerät muss wie in der Montageanleitung beschrieben befestigt werden. Befestigungen dürfen nicht mit Klebstoffen erfolgen da diese als nicht zuverlässig angesehen werden.

6. Montageanleitung



Vor der Befestigung ist die Festigkeit des Mauerwerks, bzw. des Untergrundes zu überprüfen.



Vor dem Einbau unbedingt den Motor auf sichtbare Beschädigung wie Bruchstellen oder offene Leitungen prüfen!



Achtung: Soll die Welle mit dem Rohrmittnehmer verschraubt/vernietet werden, muss das Maß vom Wellenende bis zur Mitte des Mitnehmers gemessen und auf der Welle angezeichnet werden.

Beim Bohren der Wickelwelle **nie** im Bereich des Rohrmotors bohren!

Der Rohrmotor darf beim Einschieben in die Welle **nicht** eingeschlagen und **nicht** in die Welle fallen gelassen werden.

Einbau in den Screen:

Den Motor mit passendem Adapter und Mitnehmer in die Welle bis zum Anschlag des Wellenadapters einschieben. Das Motorlager am Seitenteil befestigen.

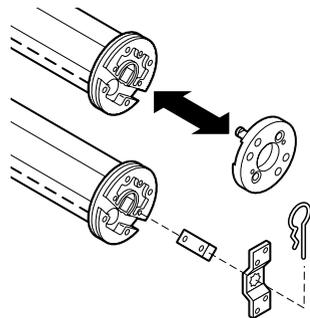
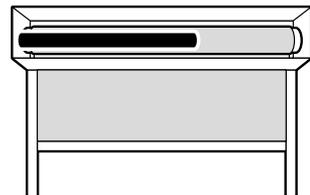
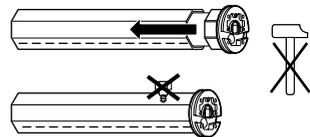
Den Motor mit der Tuchwelle auf das Motorlager stecken und sichern.

Je nach Motorkopf können verschiedene Befestigungslösungen eingesetzt werden:

- Motor mit Vierkant in Vierkantsternlager stecken und mit Splint sichern
- Motor in vorhandenes Motorlager einlegen und sichern
- Motor in passendes Cliplager einsetzen und mit Feder oder Drehhebel sichern



Der GEIGER SOLIDLine Motor ist geeignet für Wellen ab einem Durchmesser von 50 mm!



DE

7. Hinweise für die Elektrofachkraft



Achtung: Wichtige Ausführungshinweise.
Alle Hinweise befolgen, da falsche Ausführung zur Zerstörung des Antriebs und der Schalteinrichtung führt.

Die Arbeiten an den Serviceklemmen dürfen nur von einer Elektrofachkraft durchgeführt werden.

Antriebe mit elektronischer Endabschaltung können parallel geschaltet werden.

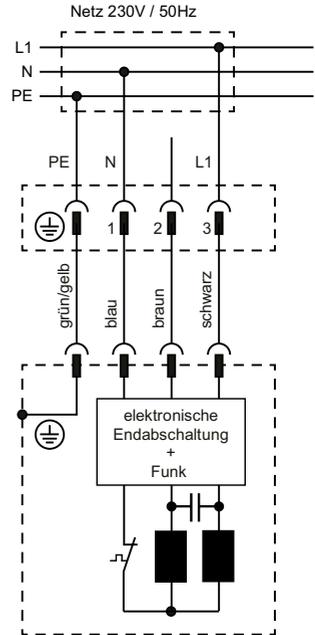
Bei der Parallelschaltung ist die maximale Belastung der Schalteinrichtung zu beachten.

Die Umschaltung bei Laufrichtungswechsel muss über eine Ausstellung erfolgen.

Die Umschaltzeit bei Laufrichtungswechsel muss mindestens 0,5 s betragen.

Bei Drehstromnetzen muss zur Ansteuerung der Auf- und Abbrichtung der gleiche Außenleiter verwendet werden. PVC-Leitungen sind nicht für Geräte geeignet, die im Freien benutzt werden oder über längere Zeit erhöhten UV-Strahlung ausgesetzt werden. Diese Leitungen dürfen nicht eingesetzt werden, wenn sie wahrscheinlich Metallteile berühren können, deren Temperatur 70°C überschreitet.

Anschlussleitungen mit Steckern der Fa. Hirschmann sind mit Kupplungen der Fa. Hirschmann geprüft und zugelassen.



8. Erstinbetriebnahme

Definition „Nahbereich“:

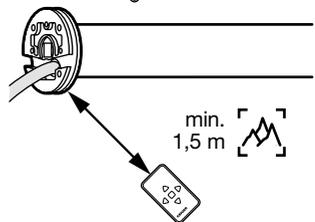
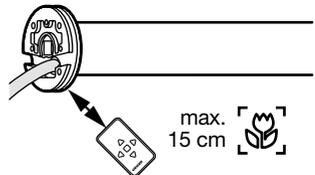
Entfernung des Senders zur Motorsteuerung: max. 15 cm,
oder

den Sender direkt an das Motor-Anschlusskabel halten.
 Das Motor-Anschlusskabel dient somit bis zu einer Länge von 3 Metern als „Antenne“.

Definition „Fernbereich“:

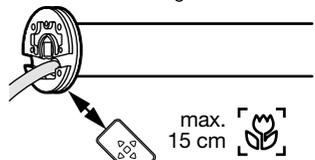
Entfernung des Senders zur Motorsteuerung: min. 1,5 Meter,
oder

Entfernung des Senders zum Motor-Anschlusskabel min. 0,5 Meter.



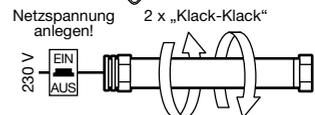
Einlernen des Sender

Mit dem Handsender im Nahbereich die AUF- oder AB-Taste drücken und gedrückt halten.



Spannungsversorgung einschalten. Nach 2 Sekunden bestätigt der Motor mit zwei kurzen Auf- und Ab-Bewegungen (2 x „Klack-Klack“) das erfolgreiche Einlernen.

Auf diese Weise können bis zu drei Handsender eingelernt werden.



9. Sender einlernen/löschen

Lernmodus aktivieren (nur für weitere Sender notwendig):

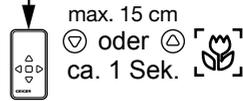
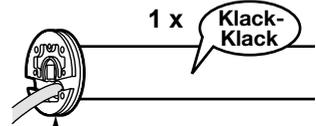
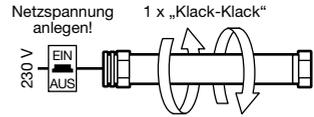
Den Motor mit dem elektrischen Netz verbinden.
Netz einschalten. Der Motor macht eine kurze Auf- und Ab-Bewegung (1 x „Klack-Klack“).
Im Nahbereich AUF- oder AB-Taste ca. 3 Sekunde drücken.
Der Motor bestätigt (1 x „Klack-Klack“).
Nach jeder Unterbrechung der Spannungsversorgung **kann** für 30 Min. der Lernmodus aktiviert werden.
Der Lernmodus ist notwendig um Sender einzulernen, bzw. um die Endlagen erneut einstellen zu können.



Zum Einlernen/Löschen der Sender muss erst der Lernmodus aktiviert werden.



Erfolgt nun innerhalb 60 Sekunden keine Aktion, wird der Lernmodus deaktiviert! Der Motor geht in den Normalbetrieb zurück (3 x „Klack-Klack“).

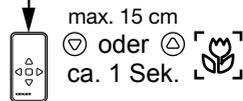
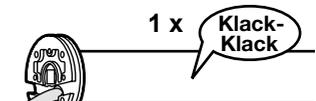


Sender einlernen



Zum Einlernen/Löschen der Sender muss erst der Lernmodus aktiviert werden.

Im Nahbereich AUF- oder AB-Taste ca. 1 Sekunde drücken. Der Motor bestätigt (1 x „Klack-Klack“).
Der Sender ist in den Motor eingelernt!



Löschen der gelernten Sender

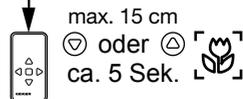
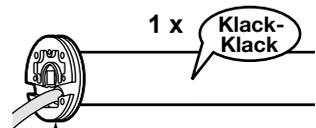


Zum Einlernen/Löschen der Sender muss erst der Lernmodus aktiviert werden.

Im Nahbereich AUF- oder AB-Taste drücken und ca. 5 Sekunden gedrückt halten. Der Motor reagiert sofort (1 x „Klack-Klack“). Die Taste gedrückt halten bis der Motor nach 5 Sekunden das Löschen der Sender bestätigt (1 x „Klack-Klack“).



Bitte beachten: Es können nur alle gelernten Sender, auch die Sensoren, zusammen gelöscht werden. Das Löschen eines einzelnen Sender/Sensor ist nicht möglich.



DE

10. Steuerungvarianten im Vergleich

Eigenschaften der Steuerungen EasyWireless-ZIP		
	Easy-Wireless-ZIP 2.x	Easy-Wireless-ZIP 3.x
Unteren Endposition: freie Positionierung oder auf Drehmoment		
Oberen Endposition: freie Positionierung oder auf Drehmoment	-	-
Qi-Modus: Untere Endposition anfahren und ohne Stopp Behang einfahren.	X	-
Oberen Endposition: auf Drehmoment		
Automatik-Modus: Untere und obere Endposition auf Drehmoment	-	X
Dual-Stop-Control	X	X
Behanglängenausgleich	X	X
Entlastung in der oberen Endlage	-	-
GEIGER Schließkraft-Minimierung	X	X

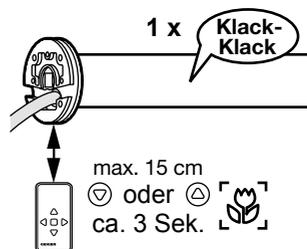
11. Endlagenlernmodus aufrufen



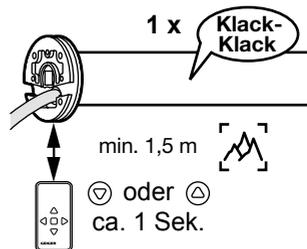
Testen Sie vor dem Einstellen der Endlage ob sich der Motor bereits im Endlagenlernmodus befindet! Dieser wird bei jedem Fahrbefehl durch Rucken (Start-Stopp-Start) angezeigt. Ist dies nicht der Fall, müssen der Lernmodus und der Endlagenmodus aufgerufen werden.

Lernmodus aufrufen

Im Nahbereich AUF- oder AB-Taste ca. 3 Sekunden drücken. Der Motor bestätigt (1 x „Klack-Klack“).



Im Fernbereich AUF- oder AB-Taste ca. 1 Sekunde drücken. Der Motor bestätigt (1 x „Klack-Klack“).



12. Einstellen der Endlagen bei EasyWireless-ZIP 2.x (Qi-Modus)



Der Abstand zwischen oberer und unterer Endlage muss mindestens 1 Wellenumdrehung (ca. 25 cm) betragen.



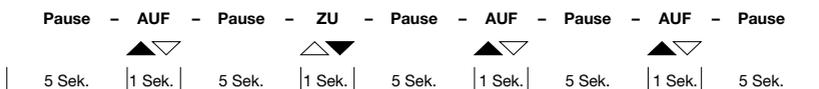
Es muss zum Einstellen der Endlagen erst der Endlagenlernmodus aktiviert werden! Der Lernmodus wird bei jedem Fahrbefehl durch Rucken (Start-Stopp-Start) angezeigt.

Ändern der Endlage

1. Behang in die neue untere Endlage fahren. Korrekturen sind beliebig möglich.
2. Behang von der gewünschten unteren Endlage ohne Unterbrechung in die obere Position fahren bis der Motor selbständig abschaltet (Drehmomenterkennung). Danach ist der Lernvorgang abgeschlossen und der Motor wechselt in den Normalbetrieb. Die AUF- und AB-Tasten sind nun der entsprechenden Drehrichtung des Motors zugeordnet.

Alternative zu Endlagenlernmodus:

Führen Sie folgende Fahrbewegung aus:



Bitte beachten: zwischen den Fahrbewegungen muss eine Pause von mind. 5 Sek. eingehalten werden!

Rückmeldung des Motors

EasyWireless-ZIP 2.x
1 x Klack-Klack
• Endlagen-Lernmodus aktiviert

13. Einstellen der Endlagen bei EasyWireless-ZIP 3.x (Automatik-Modus)



Der Abstand zwischen oberer und unterer Endlage muss mindestens 1 Wellenumdrehung (ca. 25 cm) betragen.



Es muss zum Einstellen der Endlagen erst der Endlagenlernmodus aktiviert werden! Der Lernmodus wird bei jedem Fahrbefehl durch Rucken (Start-Stopp-Start) angezeigt.

1. Mit gedrückter AUF- oder AB-Taste den Behang in Richtung der unteren Endlage fahren. Nach 3 Sekunden geht der Motor in den Automatikmodus und die Taste kann losgelassen werden.
2. Der Behang fährt weiter nach unten bis er den Anschlag erreicht und der Motor auf Drehmoment abschaltet.
3. Der Behang fährt jetzt automatisch in Richtung der oberen Endlage bis er diese erreicht und der Motor auf Drehmoment abschaltet. Danach ist der Lernvorgang abgeschlossen und der Motor wechselt in den Normalbetrieb. Die AUF- und AB-Tasten sind nun der entsprechenden Drehrichtung des Motors zugeordnet.

Rückmeldung des Motors

EasyWireless-ZIP 3.x
1 x Klack-Klack
• Endlagen-Lernmodus aktiviert

DE

14. Zwischenposition einlernen

Aus beliebiger Position zur gewünschten Endlage fahren, mit der Stop- oder Gegentaste anhalten und Taste für ca. 3 Sek. gedrückt halten bis sich der Motor meldet (1 x „Klack-Klack“). Danach Taste loslassen!

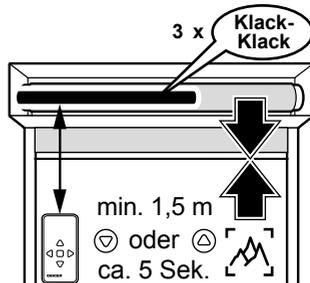
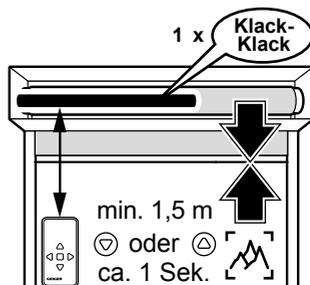
Die Zwischenposition ist nun gespeichert.

Zwischenposition ändern

Siehe „Zwischenposition einlernen“, jedoch an einer neu gewünschten Position.

Zwischenposition löschen

Behang aus „Auf“- bzw. „Ab“-Bewegung stoppen und Taste ca. 5 Sek. gedrückt halten – nach 3 Sek. reagiert der Motor mit (1 x „Klack-Klack“) – bis der Motor das Löschen bestätigt (3 x „Klack-Klack“).



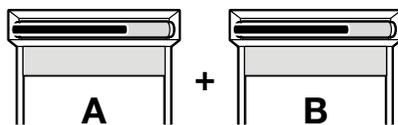
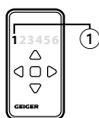
15. Gruppenbildung

(siehe auch Kapitel Sender einlernen/löschen)

1. Ziel: Behang A und Behang B als Gruppe mit einem 1-Kanal-Sender ansteuern.

Behang: A + B

1. Durch 3 Sek. senden im Nahbereich bei Behang A den Lernmodus aktivieren.
2. Durch 1 Sek. senden im Nahbereich bei Behang A den Sender einlernen.
3. Durch 3 Sek. senden im Nahbereich bei Behang B den Lernmodus aktivieren.
4. Durch 1 Sek. senden im Nahbereich bei Behang B den Sender einlernen.

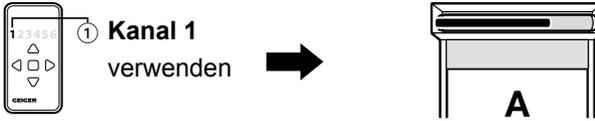


Analog bei **drei** oder **mehr** Behänge möglich!

2. Ziel: Behang A + Behang B mit einem 6-Kanal-Sender einzeln und als Gruppe ansteuern.

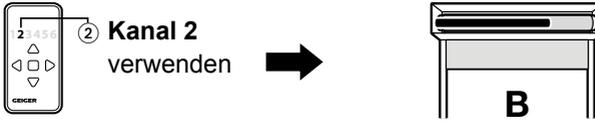
Behang: A

1. Durch 3 Sek. senden im Nahbereich bei Behang A den Lernmodus aktivieren.
2. Durch 1 Sek. senden im Nahbereich bei Behang A den Sender einlernen.



Behang: B

1. Durch 3 Sek. senden im Nahbereich bei Behang B den Lernmodus aktivieren.
2. Durch 1 Sek. senden im Nahbereich bei Behang B den Sender einlernen.



Behang: A + B

1. Durch 3 Sek. senden im Nahbereich bei Behang A den Lernmodus aktivieren.
2. Durch 1 Sek. senden im Nahbereich bei Behang A den Sender einlernen.
3. Durch 3 Sek. senden im Nahbereich bei Behang B den Lernmodus aktivieren.
4. Durch 1 Sek. senden im Nahbereich bei Behang B den Sender einlernen.



16. Abschaltung der Nahbereichsfunktion

Für den Fall, dass zwei Motoren so eingebaut sind, dass im Nahbereich beide ansprechen, besteht die Möglichkeit die Nahbereichsfunktion bei einem der beiden Motor abzuschalten.



Voraussetzung: die Motoren müssen unterschiedlichen Tastenpaaren zugeordnet sein!

Zum Abschalten der Nahbereichsfunktion den gewünschten Behang in die obere Endlage fahren, die AUF-Taste drücken und für ca. 5 Sek. gedrückt halten bis der Motor bestätigt (2 x „Klack-Klack“).

Zum Einschalten der Nahbereichsfunktion muss der Motor kurz vom Stromnetz getrennt werden.

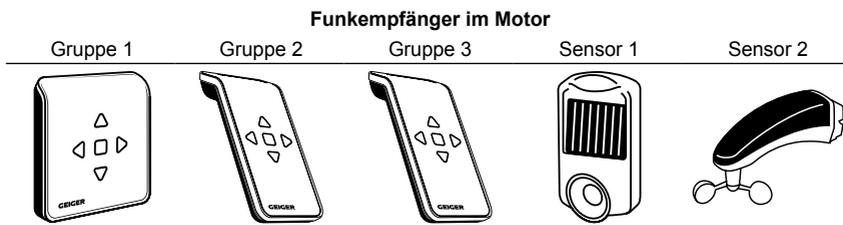
17. Sender

Es können maximal drei unterschiedliche Sender eingelernt werden. Der Motor kann somit Mitglied in drei, voneinander unabhängigen, Gruppen sein. Zusätzlich können noch zwei Sensoren eingelernt werden.

Sind bereits drei Sender eingelernt und man versucht einen vierten Sender einzulernen, wird der als drittes gelernte Sender gelöscht und durch den neuen Sender ersetzt.

Sind bereits zwei Sensoren eingelernt und man versucht einen dritten Sensor einzulernen, wird der als zweites gelernte Sensor gelöscht und durch den neuen Sensor ersetzt.

Beispiel:



Programmieren im Fernbereich / Nahbereich

Im Funkempfänger des Motors ist ein Näherungsdetektor integriert, welcher erkennt, ob ein Funksender aus einiger Entfernung = Fernbereich, (mindestens 1,5 Meter Abstand zur Motorsteuerung bzw. 0,5 Meter zum Motorkabel) bedient wird, oder er dicht an der Antenne = Nahbereich, (maximal 15 cm entfernt bzw. direkt am Motor-Anschlusskabel) bedient wird.



Achtung: Liegen Funkempfänger bzw. Motor-Anschlusskabel nahe beieinander können unbeabsichtigt Sender auf andere Funkempfänger übertragen werden.

Empfehlung:

Motoren, welche über ein anderes Tastenpaar, oder durch einen anderen Sender bedient werden sollen, bei der Inbetriebnahme vom Netz trennen.

Bei den Hand und Wandsendern der Baureihe LC sind die ersten 6 Stellen einstellbar. Die DIP-Schalter Nr. 7, 8 und Nr. 9 haben keine Funktion!

18. Anfahren von Endlagen

Es ist keine Zwischenposition programmiert:

Zum Anfahren der Endlagen genügt ein kurzer Tastendruck in die entsprechende Fahrtrichtung. Zum Anhalten der Fahrbewegung genügt ein kurzer Tastendruck in die Gegenrichtung oder Stopp.

Ist ein Sonnen-Windsensor im System integriert werden im Automatikmodus (Sonne-Ein) die Endlagen angefahren.

Es ist eine Zwischenposition programmiert:

Zum Anfahren der Endlagen muss die entsprechende Fahrtrichtungstaste **mindestens 1,5 Sekunden** lang gedrückt werden.

Bei einem kurzen Tastendruck **unter 1,5 Sekunden** wird die **Zwischenposition** angefahren. Zum Anhalten der Fahrbewegung genügt ein **kurzer** Tastendruck in die Gegenrichtung.

Ist ein Sonnen-Windsensor im System integriert wird im Automatikmodus (Sonne-Ein) immer die Zwischenposition angefahren.

19. Hinderniserkennung

Wenn nach dem Einlernen die erste vollständige, ununterbrochene Fahrt von einer Endlage zur anderen Endlage durchgeführt wird, wird das benötigte Drehmoment gelernt.

Bei jeder folgenden vollständigen, ununterbrochenen Fahrt von Endlage zu Endlage, wird das benötigte Drehmoment automatisch nachgeregelt. Langsame Veränderungen an der Anlage durch Alterung, Verschmutzung, Kälte oder Wärme werden somit automatisch berücksichtigt.

Wird eine Fahrbewegung in AUF- oder AB-Richtung durch ein Hindernis blockiert, schaltet der Motor ab und ein Kurzurücklauf findet statt. Der Motor versucht – je nach Konfiguration – bis zu sechsmal erneut die Endposition zu erreichen. Danach bleibt er stehen.

Die Laufrichtung, in welcher das Hindernis erkannt wurde, wird gesperrt.

Die Sperre wird aufgehoben, wenn der Motor für eine bestimmte Zeit in der Gegenrichtung bedient wurde. Ein Hindernis muss also zunächst freigegeben werden, bevor erneut in die Richtung des Hindernisses bedient werden kann.



Da der Motor eine feinfühligere Hinderniserkennung besitzt, ist die richtige Dimensionierung des Motordrehmoments für die jeweilige Anlagengröße zu beachten!

Eine Auswahlhilfe für die richtige Motorgröße finden Sie in der nachfolgenden Tabelle:

		Endstabgewicht [kg]																				
		3	4	5	7,5	10	12,5	15	17,5	20	22,5	25	27,5	30	32,5	35	37,5	40	42,5	45	47,5	50
Wickeldurchmesser [mm]	50	0,9	1,2	1,5	2,2	2,9	3,7	4,4	5,2	5,9	6,6	7,4	8,1	8,8	9,6	10,3	11,0	11,8	12,5	13,2	14,0	14,7
	55	1,0	1,3	1,6	2,4	3,2	4,0	4,9	5,7	6,5	7,3	8,1	8,9	9,7	10,5	11,3	12,1	12,9	13,8	14,6	15,4	16,2
	60	1,1	1,4	1,8	2,6	3,5	4,4	5,3	6,2	7,1	7,9	8,8	9,7	10,6	11,5	12,4	13,2	14,1	15,0	15,9	16,8	17,7
	65	1,1	1,5	1,9	2,9	3,8	4,8	5,7	6,7	7,7	8,6	9,6	10,5	11,5	12,4	13,4	14,3	15,3	16,3	17,2	18,2	19,1
	70	1,2	1,6	2,1	3,1	4,1	5,2	6,2	7,2	8,2	9,3	10,3	11,3	12,4	13,4	14,4	15,5	16,5	17,5	18,5	19,6	20,6
	75	1,3	1,8	2,2	3,3	4,4	5,5	6,6	7,7	8,8	9,9	11,0	12,1	13,2	14,3	15,5	16,6	17,7	18,8	19,9	21,0	22,1
	80	1,4	1,9	2,4	3,5	4,7	5,9	7,1	8,2	9,4	10,6	11,8	12,9	14,1	15,3	16,5	17,7	18,8	20,0	21,2	22,4	23,5
	85	1,5	2,0	2,5	3,8	5,0	6,3	7,5	8,8	10,0	11,3	12,5	13,8	15,0	16,3	17,5	18,8	20,0	21,3	22,5	23,8	25,0
	90	1,6	2,1	2,6	4,0	5,3	6,6	7,9	9,3	10,6	11,9	13,2	14,6	15,9	17,2	18,5	19,9	21,2	22,5	23,8	25,2	26,5
	95	1,7	2,2	2,8	4,2	5,6	7,0	8,4	9,8	11,2	12,6	14,0	15,4	16,8	18,2	19,6	21,0	22,4	23,8	25,2	26,6	28,0
	100	1,8	2,4	2,9	4,4	5,9	7,4	8,8	10,3	11,8	13,2	14,7	16,2	17,7	19,1	20,6	22,1	23,5	25,0	26,5	28,0	29,4
	105	1,9	2,5	3,1	4,6	6,2	7,7	9,3	10,8	12,4	13,9	15,5	17,0	18,5	20,1	21,6	23,2	24,7	26,3	27,8	29,4	30,9
110	1,9	2,6	3,2	4,9	6,5	8,1	9,7	11,3	12,9	14,6	16,2	17,8	19,4	21,0	22,7	24,3	25,9	27,5	29,1	30,8	32,4	
115	2,0	2,7	3,4	5,1	6,8	8,5	10,2	11,8	13,5	15,2	16,9	18,6	20,3	22,0	23,7	25,4	27,1	28,8	30,5	32,2	33,8	
120	2,1	2,8	3,5	5,3	7,1	8,8	10,6	12,4	14,1	15,9	17,7	19,4	21,2	23,0	24,7	26,5	28,3	30,0	31,8	33,6	35,3	
		6 Nm					10 Nm					20 Nm					30 Nm					

DE

Da es sich hierbei nur um angenommene Werte handelt, ist die ordnungsgemäße Funktion in der Anlage zu prüfen!



Bei Verwendung eines Windsensors ist die ordnungsgemäße Funktion des Einfahrbefehls unter Windlast vom Hersteller der Anlage vor Inbetriebnahme zu prüfen.

20. Deaktivieren der Hinderniserkennung in AB-Richtung

Bei EasyWireless-ZIP ist die Hinderniserkennung in AB-Richtung deaktivierbar, indem die untere Endposition angefahren wird, dann mit dem Handsender für 5 Sek. erneut AB-Taste drücken.

Als Bestätigung zuckt der Motor 2x.

21. Erneutes Aktivieren der Hinderniserkennung

Die Hinderniserkennung ist wieder aktiv, sobald der Motor in den Lernmodus für die Endlagen gesetzt wird.

22. Endlagenkorrektur

Sollte sich, z.B. durch Temperaturänderungen, eine **Behang-Längung/-Kürzung** ergeben haben, wird diese beim Schließen des Screens – je nach Einstellung – automatisch korrigiert.

Sollte sich, durch Temperaturänderungen, ein **verändertes Wickelverhalten** einstellen und der Behang gegen den Anschlag fahren, findet je nach Einstellung eine sofortige Endlagenkorrektur oder ein Drehmomentabschaltung statt.

Nach der ersten Referenzfahrt erkennt der Motor automatisch das zum Schließen des Screens notwendige Drehmoment und schließt mit der geringst möglichen Kraft, um so das Tuch optimal zu schonen.

23. Was ist zu tun, wenn ...

Problem	Lösung
Motor läuft nicht.	<ul style="list-style-type: none"> • Motor nicht eingesteckt. Bitte überprüfen Sie die Steckverbindung. • Anschlusskabel auf evtl. Schäden überprüfen. • Kontrollieren Sie die Netzspannung und lassen Sie die Ursache für den Spannungsausfall von einer Elektrofachkraft prüfen.
Motor fährt anstelle in Abwärts-Richtung aufwärts.	<ul style="list-style-type: none"> • Die Reihenfolge beim Einstellen der Endlagen wurde nicht eingehalten. Endlagen erneut einstellen.
Sender funktioniert nicht.	<ul style="list-style-type: none"> • Überprüfen Sie die Batterie. • Der Windsensor hat eine Sperrzeit ausgelöst. Versuchen Sie es nach Ablauf der Windsperrzeit erneut. • Der Sender wurde versehentlich gelöscht. Einlernen wiederholen.
Nach mehrmaligem Fahren bleibt der Motor stehen und reagiert nicht mehr.	<ul style="list-style-type: none"> • Der Motor wurde zu warm und hat abgeschaltet. Versuchen Sie es nach einer Abkühlzeit von ca. 15 min. erneut.
Der Motor fährt nicht mehr automatisch.	<ul style="list-style-type: none"> • Die Sonnenautomatik wurde ausgeschaltet. • Der Windsensor hat eine Sperrzeit ausgelöst. Versuchen Sie es nach Ablauf der Windsperrzeit erneut. • Der Sender wurde versehentlich gelöscht. Einlernen wiederholen.
Der Motor ruckt beim anfahren (Start – Stopp – Start).	<ul style="list-style-type: none"> • Der Motor befindet sich im Lernmodus. Eventl. wurde beim Einlernen der Mindestverfahrweg unterschritten.
Der Motor reagiert nicht auf den Nahbereich.	<ul style="list-style-type: none"> • Gehen Sie mit dem Sender so nah wie möglich an den Motorkopf bzw. an die Anschlussleitung. • Tauschen Sie die Batterien im Sender. • Der Nahbereich wurde deaktiviert. Zum Aktivieren des Nahbereichs den Motor von der Spannungsversorgung für ca. 3 Sek. trennen. • Die Zeit des Lernmodus (30 min.) ist abgelaufen.

24. Wartung

Der Antrieb ist wartungsfrei.

25. Konformitätserklärung



EU Konformitätserklärung

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Antriebstechnik
Schleifmühle 6
D-74321 Bietigheim-Bissingen

Produktbezeichnung:

Jalousieantrieb, Rollladenantrieb, Markisenantrieb

Typenbezeichnungen:

GJ56.., GR45.., GU45.., GSI56.., GB45.., GB35..

Angewendete Richtlinie:

2006/42/EG
2014/53/EU
2011/65/EU + (EU)2015/863 + (EU)2017/2102

Angewendete Normen:

EN 60335-1:2012
EN 60335-1:2012/AC:2014
EN 60335-1:2012/A11:2014
EN 60335-1:2012/A13:2017
EN 60335-1:2012/A1:2019
EN 60335-1:2012/A14:2019
EN 60335-1:2012/A2:2019
EN 60335-2-97:2006+A11:2008+A2:2010+A12:2015
EN 62233:2008
EN 62233 Ber.1:2008
EN IEC 5514-1:2021
EN IEC 5514-2:2021
EN IEC 61000-3-2:2019+ EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021
EN 61000-3-3:2013+EN 61000-3-3:2013/A1:2019+EN 61000-3-3:2013/A2:2022

ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11)
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1(2019-03)
ETSI EN 300 220-2 V3.2.1 (2018-06)

DIN EN IEC 63000:2019-05

Dokumentationsbevollmächtigter:

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG

Anschrift:

Schleifmühle 6, D-74321 Bietigheim-Bissingen

Bietigheim-Bissingen, den 18.07.2023


Roland Kraus (Geschäftsführer)

100W1538.de_0723

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Schleifmühle 6 | D-74321 Bietigheim-Bissingen
Phone +49 (0) 7142 9380 | Fax +49 (0) 7142 938 230 | info@geiger.de | www.geiger.de
Sitz Bietigheim-Bissingen | Amtsgericht Stuttgart HRB 300591 | USt-IdNr. DE145002146
Komplementär: Geiger Verwaltungs-GmbH | Sitz Bietigheim-Bissingen | Amtsgericht Stuttgart HRB 300481
Geschäftsführer: Roland Kraus | WEEE-Reg.-Nr. DE47902323

Aktuelle Konformitätserklärungen finden Sie unter www.geiger.de

DE

26. Technische Daten

Technische Daten Rohrmotor SOLIDline-SOC (GU45..)				
	GU4506	GU4510	GU4520	GU4530
Spannung	230 V~/50 Hz			
Strom	0,36 A	0,47 A	0,63 A	0,8 A
Cos Phi (cosφ)	>0,95			
Einschaltstrom (Faktor)	x 1,2			
Leistung	83 W	105 W	140 W	180 W
Drehmoment	6 Nm	10 Nm	20 Nm	30 Nm
Drehzahl	16 rpm	16 rpm	16 rpm	16 rpm
Schutzart	IP 44			
Gesamtlänge¹⁾	509,5 mm	519,5 mm	549,5 mm	569,5 mm
Betriebsart	S2 4 min	S2 4 min	S2 5 min	S2 4 min
Schalldruckpegel²⁾	39 dB(A)	39 dB(A)	41 dB(A)	41 dB(A)
Durchmesser	45 mm			
Gewicht	ca. 1,85 kg	ca. 1,90 kg	ca. 2,20 kg	ca. 2,40 kg
Umgebungsfeuchte	trocken, nicht kondensierend			
Lagertemperatur	T = -15°C .. +70°C			

¹⁾ SOLIDline-COM + 0,5 mm

²⁾ Die Angaben zum mittleren Schalldruckpegel dienen der Orientierung. Die Werte wurden bei GEIGER im Leerlauf bei frei hängendem Antrieb im Abstand von 1 m aufgenommen und über 10 Sekunden gemittelt. Die Messung bezieht sich auf keinen speziellen Prüfstandard.

Technische Änderungen vorbehalten. Informationen zum Umgebungstemperaturbereich der GEIGER Motoren finden Sie unter www.geiger.de

27. Entsorgungshinweis

Entsorgung von Verpackungsmaterialien

Verpackungsmaterialien sind Rohstoffe und somit wieder verwendbar. Bitte führen Sie diese im Interesse des Umweltschutzes einer ordnungsgemäßen Entsorgung zu!

Entsorgung von Elektro- und Elektronikgeräten.

Elektro- und Elektronikgeräte müssen gemäß EU-Richtlinie getrennt erfasst und entsorgt werden.

DE

Bei technischen Fragen steht Ihnen unser Service-Team unter +49 (0) 7142 938 333 gerne zur Verfügung.

GEIGER
ANTRIEBSTECHNIK

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Schleifmühle 6 | D-74321 Bietigheim-Bissingen
T +49 (0) 7142 9380 | F +49 (0) 7142 938 230
info@geiger.de | www.geiger.de

