

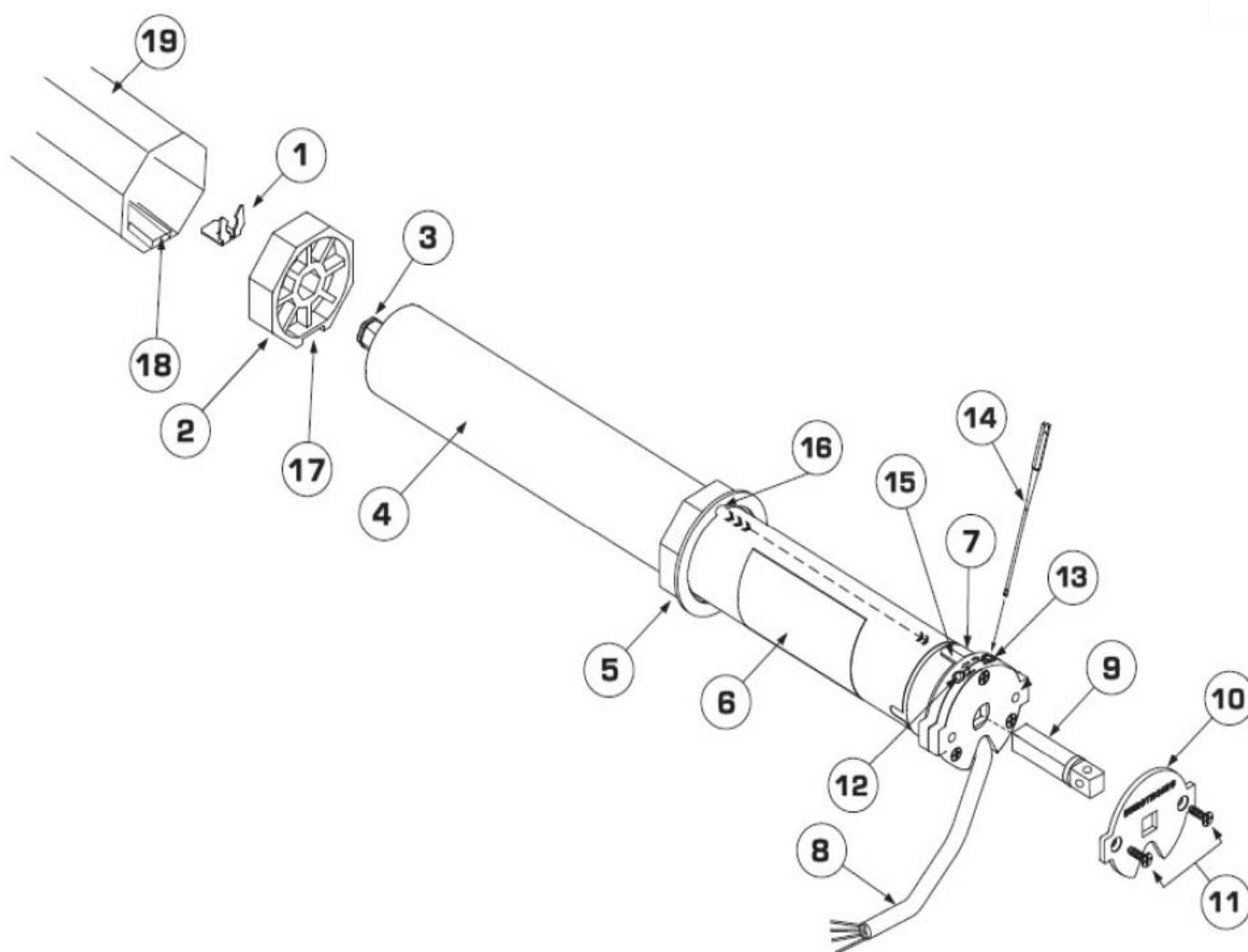
JUPITER RX MERCURY RX

seraplastic | citea

ISTRUZIONI DI MONTAGGIO PER MOTORI CON FINECORSA A REGOLAZIONE
MECCANICA E RICEVITORE RADIO INTEGRATO

ASSEMBLY INSTRUCTIONS FOR TUBULAR MOTOR WITH MECHANICAL LIMIT
SWITCH ADJUSTMENT AND BUILT IN RADIO RECEIVER

Fig.01



Schema di montaggio

Assembly diagram

Esquema de montaje

Schéma de montage

Montageplan

AVVERTENZE

PAR. 1

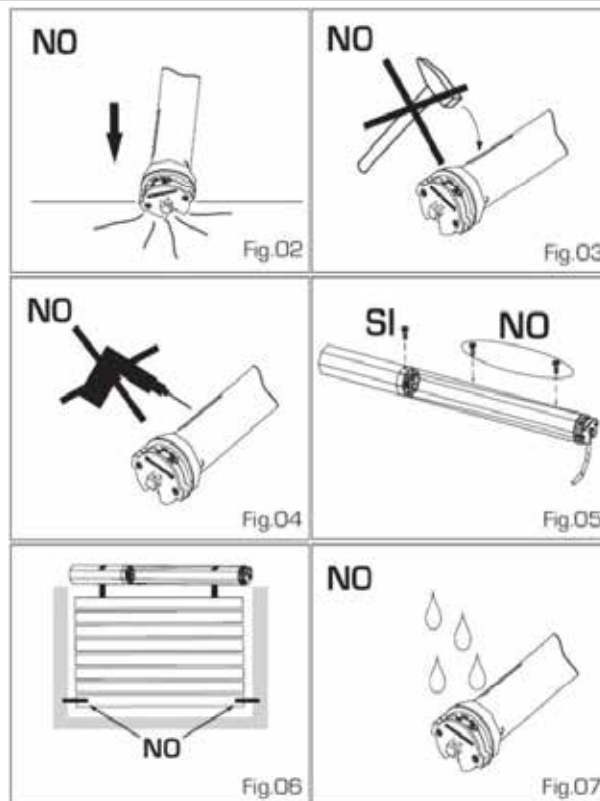
Gentile cliente, la ringraziamo per aver acquistato un prodotto SERAPLASTIC | CITEA. In questo foglio sono contenute importanti informazioni riguardanti le modalità d'uso e la sicurezza della installazione. Rispettare le istruzioni e conservarle per eventuali successive consultazioni. I motori con finecorsa meccanico e ricevitore radio integrato JUPITER RX e MERCURY RX sono idonei alla movimentazione di tende a rullo, tapparelle, tende da sole o simili, ogni altro uso è improprio e vietato.

Le specifiche tecniche di questo motore sono riportate nell'etichetta identificativa applicata al motore stesso.

NOTE SULLA SICUREZZA

PAR. 2

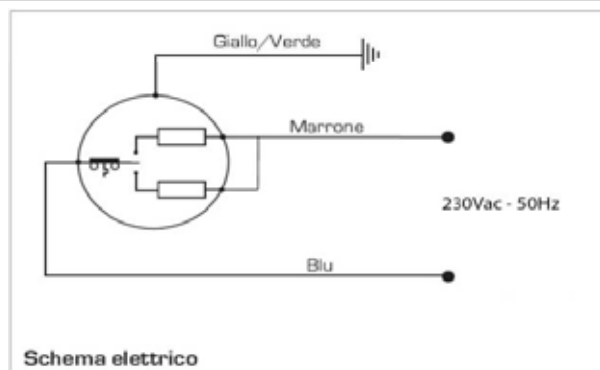
- Il prodotto deve essere installato da personale tecnico qualificato in modo tale da rispettare tutte le norme e leggi vigenti sul territorio.
- Verificare che la confezione sia integra e non abbia subito danni durante il trasporto.
- Il motore deve essere di potenza adeguata al carico applicato. A tale proposito si invita l'installatore a consultare le tabelle di carico riportate nel catalogo SERAPLASTIC | CITEA.
- Controllare che il rullo avvolgitore sia perfettamente perpendicolare alla tapparella in modo da eliminare inutili attriti o inceppamenti al movimento.
- Utilizzare rulli avvolgitori di spessore 10/10.
- Verificare che la puleggia di traino e la corona adattatore siano di forma e dimensioni adeguate al diametro interno del rullo avvolgitore. Adattatori, supporti e tutti gli altri accessori inerenti al motore, devono essere scelti esclusivamente tra quelli presenti nel catalogo SERAPLASTIC | CITEA.
- L'urto violento di qualsiasi genere, ad esempio per caduta a terra del motore (Fig.02) o per utilizzo di utensili non adeguati (Fig.03) può causare la rottura di parti interne o esterne del motore.
- Non forare per alcun motivo il motore (Fig.04).
- Eventuali viti impiegate per il fissaggio del rullo avvolgitore non devono assolutamente toccare il motore (Fig.05).
- E' vietato, per la tipologia "finecorsa meccanico", utilizzare catenacci di sicurezza o quant'altro possa opporsi al movimento del motore (Fig. 06)
- E' vietato e pericoloso manomettere il motore ed il cavo di alimentazione.
- Il cavo di alimentazione deve essere fissato con cura in modo tale da non collidere con le parti in movimento.
- Prima di azionare il motore, assicurarsi che persone o cose non sostino nel raggio d'azione del motore.
- Il motore al suo interno è provvisto di dispositivo termico di sicurezza auto ripristinante, che arresta il motore in caso di surriscaldamento. Nel caso intervenisse il suddetto dispositivo, è sufficiente attendere circa 4 / 5 minuti affinché il motore si raffreddi e ricominci il normale funzionamento.
- Il motore deve essere installato in modo tale che non possa venire a contatto con liquidi (Fig.07).



COLLEGAMENTI ELETTRICI

PAR. 3

- Il prodotto è sottoposto a tensione elettrica pericolosa. Effettuare i collegamenti in assenza di alimentazione.
- Nel caso in cui il collegamento del motore sia esterno, è consigliabile che il cavo di alimentazione sia coperto da un tubo di protezione adeguato.
- Collegare il filo di messa a terra (giallo/verde).
- Il filo blu corrisponde al comune del motore (NEUTRO), mentre il marrone alle manovre di salita o discesa (FASE).
- E' obbligo da parte dell'installatore prevedere un dispositivo di sezionamento (con l'apertura minima dei contatti 3mm) a monte dell'impianto.
- Utilizzare cavi di alimentazione con sezione adeguata e comunque non inferiore a 1,5mmq per ciascun conduttore.



COMPOSIZIONE DEL MOTORE (VEDI FIG 01)

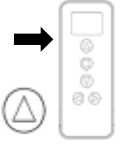
PAR. 4

1 Clip di bloccaggio puleggia su pignone	5 Corona adattatore	10 Placca in ferro per bloccaggio perno su testa finecorsa	15-16 Incastri di riferimento
2 Puleggia di traino	6 Etichetta identificativa con dati motore	11 Viti di chiusura placca su testa finecorsa	17 Scanalatura puleggia di traino
3 Pignone di uscita	7 Corona base finecorsa	12-13 Viti di regolazione finecorsa	18 Scanalatura rullo avvolgitore
4 Tubo motore	8 Cavo di alimentazione	14 Regolatore manuale di finecorsa	19 Rullo avvolgitore
	9 Perno quadro		

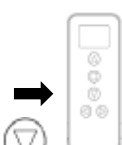
ISTRUZIONI DI MONTAGGIO (VEDI FIG 01)

PAR. 5

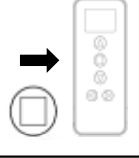
- Inserire la corona adattatore (5) sulla corona base del finecorsa (7) accertandosi che, i due incastri di riferimento (15 e 16) combacino.
- Inserire la puleggia di traino (2) sul pignone di uscita (3).
- Una volta inserita la puleggia di traino sul pignone di uscita bloccare il tutto con la clip (1).
- Introdurre il perno quadro (9) nel foro quadro della testa del finecorsa.
- Inserire la placca in ferro (10) nel perno quadro (9) e fissarla con le due viti di chiusura (11).
- Inserire il motore (4) nel rullo avvolgitore (19) ponendo attenzione che la scanalatura (17) della puleggia di traino combaci con la scanalatura (18) del rullo avvolgitore.
- Spingere il motore fino a che la corona adattatore (5) si incastra al rullo avvolgitore (19).
- Procedere al collegamento elettrico, e alla regolazione del finecorsa.

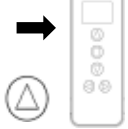
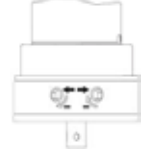
- | | |
|--|--|
| <p>1 </p> <p>OFF
Rimuovere l'alimentazione del motore</p> | <p>2 </p> <p>> 10 sec.
Attendere 10 secondi</p> |
| <p>3 </p> <p>ON
Alimentare il motore</p> | <p>4 </p> <p>< 4 sec.
Eseguire l'operazione n° 5 entro 4 secondi dall'accensione del motore.
Nel caso il tempo di 4 secondi fosse trascorso tornare al punto 1.</p> |
| <p>5 </p> <p>2 X PROGRAM
Premere il pulsante PROGRAM (situato nella parte posteriore del trasmettitore) per 2 volte consecutive</p> | <p>6 </p> <p>< 4 sec.
Eseguire l'operazione n° 7 entro 4 secondi dall'accensione del motore.
Nel caso il tempo di 4 secondi fosse trascorso tornare al punto 1.</p> |
| <p>7 </p> <p>1 X SALITA
Premere il pulsante SALITA sul trasmettitore</p> | <p>8 </p> <p>MOVIMENTO SALITA
Se le operazioni dal punto 1 al punto 7 sono state eseguite correttamente, premendo il tasto SALITA del trasmettitore il motore si muoverà nella direzione corrispondente.</p> |

NOTA: SE IL MOTORE ESEGUE LE MANOVRE DI SALITA E DISCESA IN MANIERA OPPOSTA RISPETTO AI COMANDI DEL TRASMETTITORE PROCEDERE COME SEGUE:

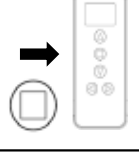
- | | |
|--|--|
| <p>1 </p> <p>OFF
Rimuovere l'alimentazione del motore</p> | <p>2 </p> <p>> 10 sec.
Attendere 10 secondi</p> |
| <p>3 </p> <p>ON
Alimentare il motore</p> | <p>4 </p> <p>< 4 sec.
Eseguire l'operazione n° 5 entro 4 secondi dall'accensione del motore.
Nel caso il tempo di 4 secondi fosse trascorso tornare al punto 1.</p> |
| <p>5 </p> <p>2 X PROGRAM
Premere il pulsante PROGRAM (situato nella parte posteriore del trasmettitore) per 2 volte consecutive</p> | <p>6 </p> <p>< 4 sec.
Eseguire l'operazione n° 7 entro 4 secondi dall'accensione del motore.
Nel caso il tempo di 4 secondi fosse trascorso tornare al punto 1.</p> |
| <p>7 </p> <p>1 X DISCESA
Premere il pulsante SALITA sul trasmettitore</p> | <p>8 </p> <p>MOVIMENTO DISCESA
Se le operazioni dal punto 1 al punto 7 sono state eseguite correttamente, premendo il tasto DISCESA del trasmettitore il motore si muoverà nella direzione corrispondente.</p> |

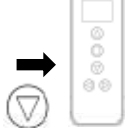
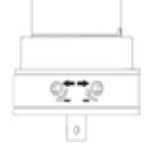
REGOLAZIONE DEL FINECORSO SUPERIORE

- 1  **ON**
Alimentare il motore
- 3  **MOVIMENTO IN SALITA**
Il motore inizia ad eseguire il movimento di SALITA
- 5  **REGOLAZIONE – Passo 2**
Ruotare la vite di regolazione con l'apposita asta fornita. Ruotare nel senso della freccia per anticipare il finecorsa. Ruotare nel senso opposto per ritardare il finecorsa
- 7  **1 X STOP**
Premere il pulsante STOP sul trasmettitore

- 2  **1 x SALITA**
Premere il pulsante SALITA sul trasmettitore
- 4  **REGOLAZIONE – Passo 1**
Identificare quale vite di regolazione del finecorsa posta sulla testa del motore corrisponde al senso di rotazione del motore in SALITA.
- 6  **REGOLAZIONE – Passo 3**
Al raggiungimento del limite superiore desiderato arrestare la rotazione della vite di regolazione del finecorsa.

REGOLAZIONE DEL FINECORSO INFERIORE

- 1  **ON**
Alimentare il motore
- 3  **MOVIMENTO IN DISCESA**
Il motore inizia ad eseguire il movimento di DISCESA
- 5  **REGOLAZIONE – Passo 2**
Ruotare la vite di regolazione con l'apposita asta fornita. Ruotare nel senso della freccia per anticipare il finecorsa. Ruotare nel senso opposto per ritardare il finecorsa
- 7  **1 X STOP**
Premere il pulsante STOP sul trasmettitore

- 2  **1 x DISCESA**
Premere il pulsante DISCESA sul trasmettitore
- 4  **REGOLAZIONE – Passo 1**
Identificare quale vite di regolazione del finecorsa posta sulla testa del motore corrisponde al senso di rotazione del motore in DISCESA.
- 6  **REGOLAZIONE – Passo 3**
Al raggiungimento del limite inferiore desiderato arrestare la rotazione della vite di regolazione del finecorsa.

AGGIUNTA DI UN TRASMETTITORE

PAR. 8

1

**ON**

Alimentare il motore

2

**< 4 sec.**

Eeguire l'operazione n° 3 entro 4 secondi dall'accensione del motore.
Nel caso il tempo di 4 secondi fosse trascorso tornare al punto 1.

3

**2 X PROGRAM**

Premere il pulsante PROGRAM (situato nella parte posteriore del trasmettitore) per 2 volte consecutive sul PRIMO trasmettitore precedentemente memorizzato (par. 6)

4

**< 4 sec.**

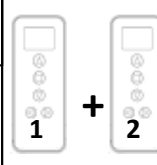
Eeguire l'operazione n° 5 entro 4 secondi dall'accensione del motore.
Nel caso il tempo di 4 secondi fosse trascorso tornare al punto 1.

5

NUOVO**1 X PROGRAM**

Premere il pulsante PROGRAM (situato nella parte posteriore del trasmettitore) per 1 volta sul NUOVO trasmettitore da aggiungere

6

**OK**

Se le operazioni da 1 a 5 sono state eseguite correttamente è ora possibile comandare il motore con entrambi i trasmettitori

7

1-...-6

**+ TRASMETTITORI**

Ripetere le operazioni da n° 1 a n°6 per aggiungere ulteriori trasmettitori

8

**MAX 20 TRASMETTITORI**

Il motore può memorizzare fino ad un massimo di 20 trasmettitori o canali differenti. Superando il limite massimo di memoria disponibile, il motore sovrascriverà i trasmettitori in eccesso partendo dalla seconda posizione di memoria e lasciando intatto solo il codice del trasmettitore memorizzato per primo.

ELIMINAZIONE DEI TRASMETTITORI MEMORIZZATI

PAR. 9

1

**ON**

Alimentare il motore

2

**< 4 sec.**

Eeguire l'operazione n° 3 entro 4 secondi dall'accensione del motore.
Nel caso il tempo di 4 secondi fosse trascorso tornare al punto 1.

3

**1 X PROGRAM**

Premere il pulsante PROGRAM (situato nella parte posteriore del trasmettitore) per 1 volta su uno dei trasmettitori precedentemente memorizzati (par. 6 e 8)

4

**< 4 sec.**

Eeguire l'operazione n° 5 entro 4 secondi dall'accensione del motore.
Nel caso il tempo di 4 secondi fosse trascorso tornare al punto 1.

5

**1 X STOP**

Premere il pulsante STOP sul trasmettitore

6

**< 4 sec.**

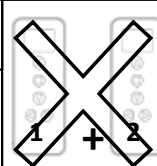
Eeguire l'operazione n° 7 entro 4 secondi dall'accensione del motore.
Nel caso il tempo di 4 secondi fosse trascorso tornare al punto 1.

7

**1 X PROGRAM**

Premere il pulsante PROGRAM (situato nella parte posteriore del trasmettitore) per 1 volta su uno dei trasmettitori precedentemente memorizzati (par. 6 e 8)

8

**CANCELLAZIONE EFFETTUATA**

Il motore eliminerà dalla memoria tutti i codici dei trasmettitori memorizzati. Per memorizzare un nuovo trasmettitore eseguire le operazioni elencate al par. 6

WARNINGS

SEC. 1

Dear Customer, thank you for purchasing a SERAPLASTIC | CITEA product. In this sheet you will find important information concerning the use of this device and safety instructions for installation. Please follow these instructions carefully and keep them safely for consultation at anytime.

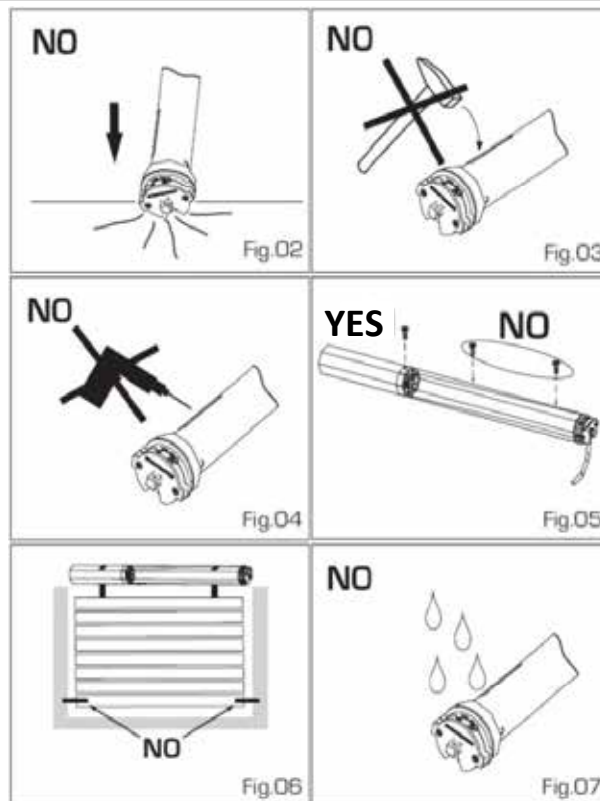
The JUPITER-RX and MERCURY-RX motors with mechanical limit switches and built in radio receiver are suited for use with roller blinds, sunshades, roller shutters and other similar items, any other use is considered improper and is therefore forbidden.

The technical specifications of the motor are given on the identification plate affixed to the motor.

SAFETY NOTES

SEC. 2

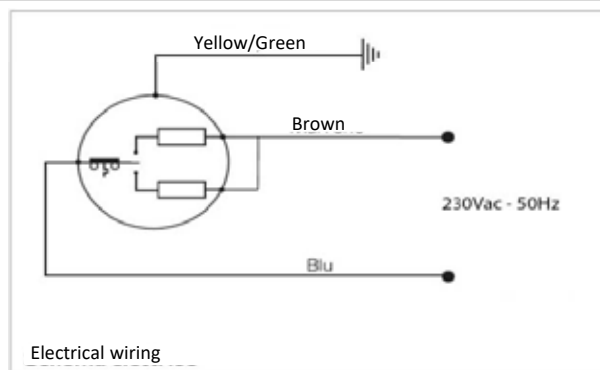
- This device must be installed by a qualified technician in order to assure the respect of all regulations and laws in force in the territory.
- Make sure that the package is intact and that it has not been damaged during transportation.
- The motor must be of an appropriate power for the applied load. In this sense, the installer should refer to the tables shown in the SERAPLASTIC | CITEA catalogue.
- Check that the winder roller is perfectly perpendicular to the blind in order to eliminate any unwanted friction or the risk of blocking the movement.
- Use winder rollers with a thickness of 10/10.
- Make sure that the drive pulley and the adaptor rim are of a shape and size that is appropriate to the internal diameter of the winder roller. Adaptor, supports and all other accessories required for the motor must be chosen exclusively from those included in the EUROTRONIC® catalogue.
- Any violent knock, such as dropping the motor on the ground (Fig.02) or the use of inappropriate tools (Fig. 03) may cause damage to the internal or external components of the motor.
- Do not drill the motor for any reason whatsoever (Fig.04).
- Any screws used to fix the winder roller must not for any reason touch the motor (Fig.05).
- For "mechanical limit switch" motors, it is forbidden to use safety bolts or any other mechanisms that may obstacle the motor movement (Fig.06)
- It is forbidden and dangerous to tamper with the motor or the power cable.
- The power cable must be fixed carefully in order to avoid collision with any moving parts.
- Before starting the motor, make sure that no persons or objects are within the radius of operation of the motor.
- The motor is fitted with an automatically resetting thermal cut-out device which stops the motor in the event of overheating. If this device cuts in, wait for 4 / 5 minutes until the motor has cooled down and then automatically starts normal operation once more.



WIRING

SEC. 3

- This product is powered by a dangerous electrical voltage. Carry out all wiring operations with the power switched off.
- The control device must be fitted with a mechanical interlock device, to avoid both motor winders being powered at the same time.
- If the motor is connected externally, the power cable should be covered with an appropriate protective pipe.
- Connect the earth cable (yellow/green).
- The blue cable is the general motor cable (NEUTRAL), and the brown governs the raising/lowering manoeuvres (PHASE).
- The installer must install a sectioning device (with minimum contact opening 3mm) upstream from the system.



MOTOR COMPOSITION (SEE PIC. 01)

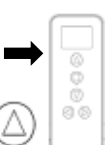
SEC. 4

1 Pulley locking clip on pinion	5 Adaptor rim	10 Metal plate for locking pin onto limit switch head	15-16 Reference slots
2 Drive pulley	6 Motor identification plate	11 Plate locking screw for limit switch head	17 Drive pulley channel
3 Outlet pinion	7 Limit switch base rim	12-13 Limit switch adjusting screw	18 Winder roller channel
4 Motor pipe	8 Power cable	14 Manual limit switch adjustor	19 Winder roller
	9 Control panel pin		

ASSEMBLY INSTRUCTIONS (SEE PIC 01)

SEC. 5

- Insert the adaptor rim (5) onto the limit switch base rim (7) making sure that the two reference slots (15 and 16) line up.
- Insert the drive pulley (2) on the outlet pinion (3).
- Having inserted the drive pulley onto the outlet pinion, lock the pieces into place with the clip (1).
- Slide the control panel pin (9) into the control panel hole on the limit switch head.
- Insert the metal plate (10) onto the control panel pin (9) and fix into place with the two closing screws (11).
- Insert the motor (4) onto the winder roller (19) making sure that the drive pulley channel (17) lines up with the winder roller channel (18).
- Push the motor so that the adaptor rim (5) slots into the winder roller (19).
- Proceed with the electric wiring and adjust the limit switch.

- | | |
|---|--|
| <p>1</p>  <p>OFF
Power off the motor</p> | <p>2</p>  <p>> 10 sec.
Wait 10 seconds</p> |
| <p>3</p>  <p>ON
Power on the motor</p> | <p>4</p>  <p>< 4 sec.
Complete the operation at n. 5 within 4 seconds since the power on of the motor
In case the 4 seconds expires, step back to n°1.</p> |
| <p>5</p>  <p>2 X PROGRAM
Press PROGRAM button on the transmitter twice (located in the back side of the transmitter)</p> | <p>6</p>  <p>< 4 sec.
Complete the operation at n. 7 within 4 seconds since the power on of the motor
In case the 4 seconds expires, step back to n°1.</p> |
| <p>7</p>  <p>1 X UP
Press UP button on the transmitter</p> | <p>8</p>  <p>UPWARDS MOVEMENT
If the operation from n.1 to n. 7 are completed correctly, the motor will move upwards while the UP button on the transmitter is pressed</p> |

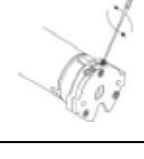
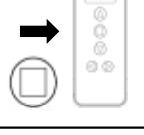
NOTE: IN CASE THE MOTOR WILL MOVE IN THE OPPOSITE DIRECTION OF THE BUTTONS OF THE TRANSMITTER, PLEASE PROCEED AS FOLLOWS:

- | | |
|---|--|
| <p>1</p>  <p>OFF
Power off the motor</p> | <p>2</p>  <p>> 10 sec.
Wait 10 seconds</p> |
| <p>3</p>  <p>ON
Power on the motor</p> | <p>4</p>  <p>< 4 sec.
Complete the operation at n. 5 within 4 seconds since the power on of the motor
In case the 4 seconds expires, step back to n°1.</p> |
| <p>5</p>  <p>2 X PROGRAM
Press PROGRAM button on the transmitter twice (located in the back side of the transmitter)</p> | <p>6</p>  <p>< 4 sec.
Complete the operation at n. 7 within 4 seconds since the power on of the motor
In case the 4 seconds expires, step back to n°1.</p> |
| <p>7</p>  <p>1 X DOWN
Press UP button on the transmitter</p> | <p>8</p>  <p>DOWNWARDS MOVEMENT
If the operation from n.1 to n. 7 are completed correctly, the motor will move DOWNwards while the DOWN button on the transmitter is pressed</p> |

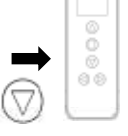
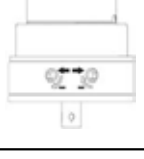
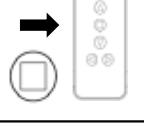
LIMIT SWITCHES ADJUSTMENT

SEC. 7

UPPER LIMIT SWITCH ADJUSTMENT

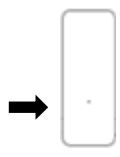
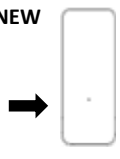
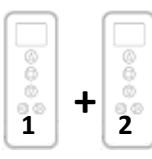
- 1  **ON**
Power ON themotor
- 2  **1 x UP**
Press UP button on the transmitter
- 3  **UPWARDS MOVEMENT**
The motor starts to move upwards
- 4  **ADJUSTMENT – Step 1**
Locate the adjustment screw placed on the head of the motor that correspond to the UPWARDS movement direction
- 5  **ADJUSTMENT – Step 2**
Rotate the screw with the apposite tool. Rotate following the arrow direction to anticipate the limit. Rotate in the opposite direction ofthe arrow to delay the limit
- 6  **ADJUSTMENT – Step 3**
Stop to rotate the adjustment limit screw once the upper position required is reached
- 7  **1 X STOP**
Press STOP button on the transmitter

LOWER LIMIT SWITCH ADJUSTMENT

- 1  **ON**
Power ON themotor
- 2  **1 x DOWN**
Press DOWN button on the transmitter
- 3  **DOWNWARDS MOVEMENT**
The motor starts to move downwards
- 4  **ADJUSTMENT – Step 1**
Locate the adjustment screw placed on the head ofthe motor that correspond to the DOWNWARDS movement direction
- 5  **ADJUSTMENT – Step 2**
Rotate the screw with the apposite tool. Rotate following the arrow direction to anticipate the limit. Rotate in the opposite direction ofthe arrow to delay the limit
- 6  **ADJUSTMENT – Step 3**
Stop to rotate the adjustment limit screw once the lower position required is reached
- 7  **1 X STOP**
Press STOP button on the transmitter

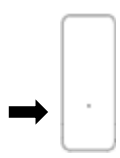
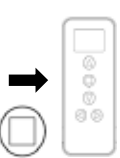
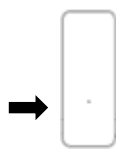
TRANSMITTER ADD-ON

SEC. 8

- 1  **ON**
Power on the motor
- 2  **< 4 sec.**
Complete the operation at n. 3 within 4 seconds since the power on of the motor
In case the 4seconds expire, step back to n°1.
- 3  **2 X PROGRAM**
Press PROGRAM button on the transmitter twice (located in the back side of the transmitter) on the FIRST transmitter programmed (sec. 6)
- 4  **< 4 sec.**
Complete the operation at n. 5 within 4 seconds since the power on of the motor
In case the 4seconds expire, step back to n°1.
- 5  **NEW**
1 X PROGRAM
Press PROGRAM button on the transmitter once (located in the back side of the transmitter) on the NEW transmitter
- 6  **OK**
If the operation from n.1 to n.5 are completed corrected it will be now possible to control the motor with both the transmitter
- 7  **1-...-6**
+ TRANSMITTER
Repeat the operations from n.1 to n.6 to add-on further transmitter
- 8  **MAX 20 TRANSMITTER**
The motor can store up to maximum 20 different transmitter or channels.
Exceeding the maximum memory limit available, the transmitter already stored will be overwritten starting from the second memory position. Only the code of the first transmitter stored will not be overwritten.

ERASING OF THE TRANSMITTER

SEC. 9

- 1  **ON**
Power on the motor
- 2  **< 4 sec.**
Complete the operation at n. 3 within 4 seconds since the power on of the motor
In case the 4seconds expire, step back to n°1.
- 3  **1 X PROGRAM**
Press PROGRAM button on the transmitter once (located in the back side of the transmitter) on one of the transmitter previously stored into the motor memory (sec. 6 and 8)
- 4  **< 4 sec.**
Complete the operation at n. 5 within 4 seconds since the power on of the motor
In case the 4seconds expire, step back to n°1.
- 5  **1 X STOP**
Press STOP button on the transmitter
- 6  **< 4 sec.**
Complete the operation at n. 7 within 4 seconds since the power on of the motor
In case the 4seconds expire, step back to n°1.
- 7  **1 X PROGRAM**
Press PROGRAM button on the transmitter once (located in the back side of the transmitter) on one of the transmitter previously stored into the motor memory (sec. 6 and 8)
- 8  **ERASING COMPLETED**
The motor will cancel all the transmitter on its memory.
To add a new emitter refer to sec.6