DELTA DORE

TYMOOV radio

xRP2 / DxRP2 / xRE2

FR Gamme de moteurs tubulaires radio

X3D

Recommandations

MISE EN GARDE : Instructions importantes de sécurité

Une installation incorrecte peut conduire à des blessures graves. Suivez toutes les instructions et conservez cette notice d'installation.

- Les motorisations TYMOOV xRP2/DxRP2 ou xRE2 sont destinées et conçues exclusivement pour la mise en fonctionnement de volets roulants. Pour toute autre utilisation, vous devez faire appel à notre service technique.
- Le diamètre minimal du tube d'enroulement est de 47 mm intérieur, mais le tube doit être choisi en fonction du poids et de la longueur du tablier. Consultez les abaques des fabricants de tubes.
- Ne pas faire fonctionner le volet roulant si des personnes ou des objets se trouvent dans la zone de mouvement.
- Les pièces en mouvement du moteur, installées à une hauteur inférieure à 2,5 mètres, doivent être protégées.
- Avant d'installer la motorisation, enlevez toutes les cordes inutiles et mettez hors service tout équipement qui n'est pas nécessaire au fonctionnement du moteur.
- ATTENTION : Ne pas faire fonctionner ou couper l'alimentation des volets lorsque des travaux d'entretien ou de nettoyage sur l'installation ou à proximité immédiate sont effectués (exemple : nettoyage de vitres). Coupez également l'alimentation durant la maintenance et lors du remplacement des pièces.
- Surveillez le volet lorsqu'il est en mouvement et éloignez les personnes jusqu'à ce qu'il soit complètement fermé.
- Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commande fixes. Mettre les dispositifs de télécommande hors de portée des enfants.
- Cet appareil peut être utilisé par des enfants âgés d'au moins 8 ans et par des personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites ou dénuées d'expérience ou de connaissance, s'ils (si elles) sont correctement surveillé(e)s ou si des instructions relatives à l'utilisation de l'appareil en toute sécurité leur ont été données et si les risques encourus ont été appréhendés.
  Les enfants ne doivent pas jouer avec l'appareil. Le nettoyage et l'entretien par l'usager ne doivent pas être effectués par des enfants sans surveillance.

- L'organe de manœuvre d'un interrupteur sans verrouillage doit être en vue directe de la partie entraînée, mais éloigné des parties mobiles. Il doit être installé à une hauteur minimale de 1,5 m.
- Les dispositifs de commandes fixes doivent être installés visiblement.
- Lors de l'utilisation d'un interrupteur sans verrouillage, s'assurer que toutes les autres personnes présentes se tiennent à distance;
- Vérifier fréquemment l'installation pour déceler tout mauvais équilibrage ou tous signes d'usure ou de détérioration des câbles et des ressorts.
- Ne pas utiliser l'appareil si une réparation ou un réglage est nécessaire

Éléments préliminaires

- Les moteurs TYMOOV xRP2/DxRP2 ou xRE2 sont des moteurs avec récepteurs radio 868 MHz - X3D. Ils sont compatibles avec la gamme des automatismes et des alarmes DELTA DORE X3D.
- Il convient d'utiliser des lames de volets roulants suffisamment rigides.
- Lorsque le volet roulant est fermé, le tablier ne doit pas dépasser les coulisses de plus d'une lame 1/2 maximum.
- Les attaches tablier ou verrous automatiques utilisés sur le volet doivent respecter les préconisations d'utilisation de leur fabricants
  Les couples maxi rotor bloqué pour les moteurs TYMOOV xRP2/ DxRP2 ou xRE2 sont : 6 Nm : 10Nm / 10 Nm : 15Nm / 20 Nm: 27 Nm.
  Les modèles ne supportant pas ces couples ne peuvent être montés.
  Il est impératif d'ajuster le nombre de verrous en fonction du modèle et du nombre de maillons.
- Dans le cas d'une utilisation avec des butées hautes, utilisez de préférence des systèmes intégrés aux coulisses.
- Attention à la rigidité du coffre avec les systèmes de butée sur les lames de volet.

Recommandations

- Les moteurs TYMOOV xRP2/DxRP2 ou xRE2 vérifient toutes les 100 manœuvres les butées physiques ainsi, le moteur compense automatiquement les variations de tabliers.
- La garantie de bon fonctionnement du moteur est assurée si le moteur est installé et utilisé selon les préconisations suivantes. Il faut que les éléments périphériques tels que tube d'enroulement, supports, visserie etc.. soient bien choisis et assemblés selon toutes les règles de l'art. Les caractéristiques de la partie entraînée doivent être compatibles avec la charge et la durée de fonctionnement assignées.
- Niveau de pression sonore pondéré A : LpA ≤ 70 dB(A).
- Les câbles traversant une paroi métallique doivent être protégés et isolés par un manchon ou un fourreau. Le câble du TYMOOV xRP2/DxRP2 ou xRE2 est démontable.
- Si le câble d'alimentation est endommagé, il doit être remplacé par le fabricant, ou service après vente ou des personnes de qualifications similaire afin d'éviter un danger.
- Le choix du moteur doit être fait en fonction des exigences du produit porteur. Reportez vous à nos abaques pour le choix du moteur en fonction des volets. Une plaque signalétique sur le moteur indique le couple nominal et la durée de fonctionnement.
- Les moteurs tubulaires TYMOOV xRP2/DxRP2 ou xRE2 sont conçus pour fonctionner par usage intermittent (4 minutes de fonctionnement continu). Ils disposent d'une protection électronique qui empêche une surchauffe. En cas de coupure thermique, le moteur fonctionnera à nouveau après une temporisation d'environ 30 secondes. Pour fonctionner une nouvelle fois pendant 4 minutes, il faudra que le moteur soit revenu à la température ambiante.
- En cas de tentative de soulèvement du volet (exemple : test de l'anti-intrusion), le moteur redescendra le tablier. Attention, cela peut pincer les doigts.

CE

DELTA DORE
35270 - BONNEMAIN - France
deltadore@deltadore.com

En raison de l'évolution des normes et du matériel, les caractéristiques indiquées par le texte et les images de ce document ne nous engagent qu'après confirmation par nos services.

DELTA DORE déclare par la présente que la motorisation couverte pas ces instructions est conformes aux exigences essentielles de la Directive Machine 2006/42/EC et de la directive européenne RED 2014/53/UE
La déclaration UE de cet équipement est disponible, sur demande, à l'adresse suivante :

Service « info techniques »
DELTA DORE – 35270 Bonnemain (France)
e-mail : info.techniques@deltadore.com

Sommaire

1/ Caractéristiques techniques 7

2/ Pose du moteur 8
- 2.1 Montage de la couronne et de la roue 8
- 2.2 Montage dans le tube 8
- 2.3 Position de la tête moteur 9
- 2.4 Montage du moteur sur son support 9

3/ Raccordement 10
- 3.1 Câblage sans bouton poussoir, uniquement par émetteur 10
- 3.2 Câblage avec un bouton poussoir 10

4/ Première mise en service 11
- 4.1 Associer une première télécommande à un moteur 11
- 4.2 Réglage des butées 12

5/ Modifier les butées 16

6/ Associer un autre émetteur 16

7/ Associer un détecteur de fumée directement au moteur 17

8/ Commande groupée 17

9/ Détection d'obstacle 18
- 9.1 Réglage du type de détection d'obstacle 18
- 9.2 Réglage de la sensibilité de la détection d'obstacle pour la détection Basic (uniquement) 19

10/ Effacer une ou plusieurs associations 19
- 10.1 Effacer l'association de la télécommande au moteur 19
- 10.2 Réinitialiser la télécommande 19

11/ Positions favorites 20

12/ Association avec une centrale d'alarme 21
- 12.1 Associer un moteur radio Performance DxRP2 ou xRP2 21
- 12.2 Associer un moteur radio Efficacité RE2 22
- 12.3 Définir le mode de fonctionnement du moteur 22

13/ Votre télécommande est perdue ou hors d'usage 23
- 13.1 A partir d'une nouvelle télécommande 23
- 13.2 A partir du bouton poussoir 23

14/ Fonctionnement avec un bouton poussoir 23

15/ Réglage des butées à partir du bouton poussoir (commande locale)....24
15.1 Enregistrer 2 butées automatiques.... 24
15.2 Enregistrer une 1ère butée automatique et une 2nde butée manuelle.... 25
15.3 Enregistrer une 1ère butée manuelle et une 2nde butée automatique.... 26
15.4 Enregistrer 2 butées manuelles.... 27
15.5 Effacer les butées.... 28
16/ Reset usine....28
17/ Aide....29

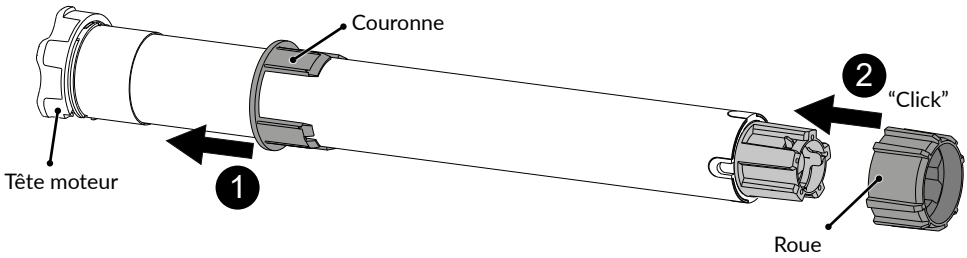
1/ Caractéristiques techniques

- Alimentation : 230V - 50 Hz +/- 10%
- Isolement classe II ⧈
- Temps de fonctionnement : 4 minutes
- Puissances électriques :
  TYMOOV 6RP2 / 6RE2 : 40 W
  TYMOOV 10RP2 / 10RE2 / D10RP2 : 50 W
  TYMOOV 20RP2 / 10RE2 / D20RP2 : 70 W
- Fréquence radio X3D : 868,7 MHz à 869,2 MHz
- Puissance radio maximale < 10 mW, récepteur catégorie 2
- Portée radio de 100 à 300 mètres en champ libre, variable selon les équipements associés (portée pouvant être altérée en fonction des conditions d'installation et de l'environnement électromagnétique)
- Nombre d'émetteurs associés : 16 maximum
- Niveau de pression sonore pondéré A : LpA ≤ 70 dB(A).
- Indice de protection : IP 44
- Température de fonctionnement : -20°C -> + 60°C

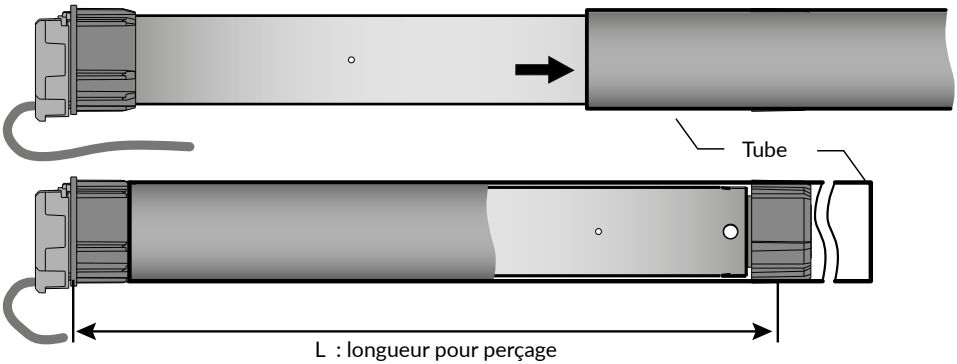
2/ Pose du moteur

• Ne jamais frapper sur la tête du moteur ou sur l'arbre de sortie pour introduire le moteur dans le tube. Ne jamais percer le tube avec le moteur installé.
• Pour la fixation du tablier, utiliser des vis avec une longueur ne dépassant pas 1mm à l'intérieur du tube.

2.1 Montage de la couronne et de la roue



2.2 Montage dans le tube

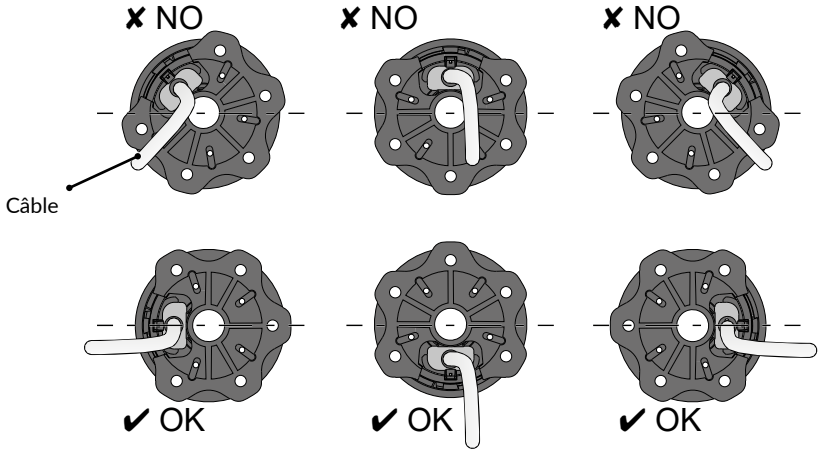


Pour les pièces mécanique et accessoires d'entraînement et de fixation, consultez notre catalogue.

Modèle	Longueur pour perçage (L)	Longueur totale
TYMOOV 6, 10 et 20 Nm	395 mm	424 mm

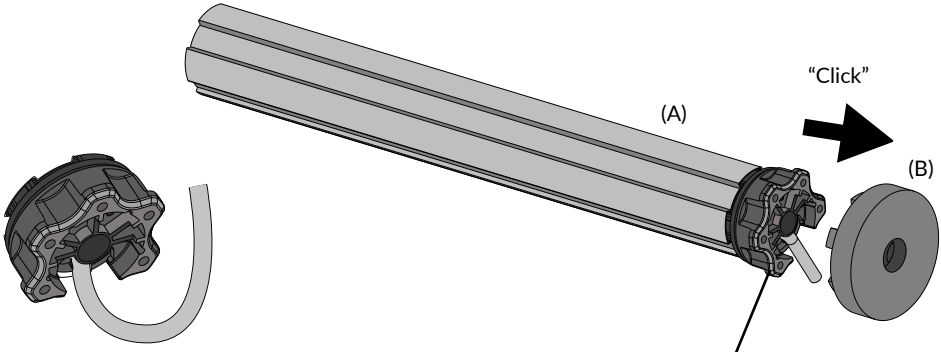
2.3 Position de la tête moteur

La tête moteur doit être positionnée sur le support de façon à ce que la sortie du câble se trouve dans la partie inférieure par rapport à l'horizontale.

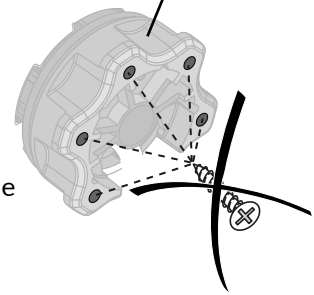


2.4 Montage du moteur sur son support

Poussez l'ensemble tube/moteur (A) sur le support (B) jusqu'à son enclenchement (click).



Toujours faire une boucle sur le câble d'alimentation pour éviter la pénétration d'eau dans le moteur

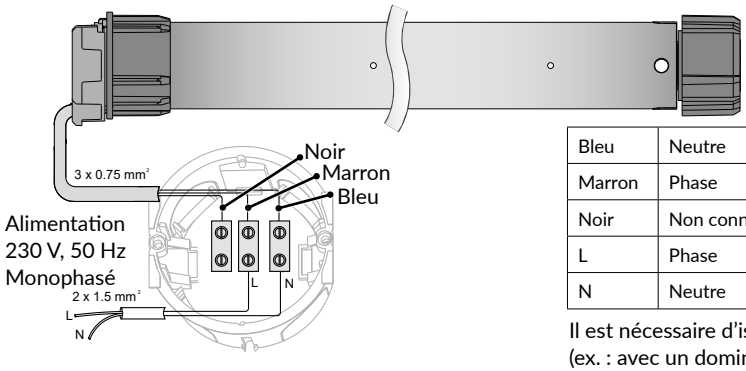


Il est strictement interdit de visser dans la tête moteur.

3/ Raccordement

Il faut que le câblage électrique soit réalisé selon les normes EN, IEC et instituts nationaux de l'adresse installation (ex : NF C15-100 pour la France).
Dans tous les cas, il faut garder la possibilité de couper le courant en utilisant un dispositif omnipolaire selon la prescription d'installation en vigueur. Si le moteur est livré avec un câble d'alimentation H05VVF. Ce câble ne peut-pas être mis en extérieur, sauf s'il est mis dans un conduit résistant aux UV.
Pour une utilisation extérieure le moteur devra être équipé d'un câble caoutchouc RNF ou RRF avec au moins 2 % de carbone. Consultez le service commercial.

3.1 Câblage sans bouton poussoir, uniquement par émetteur

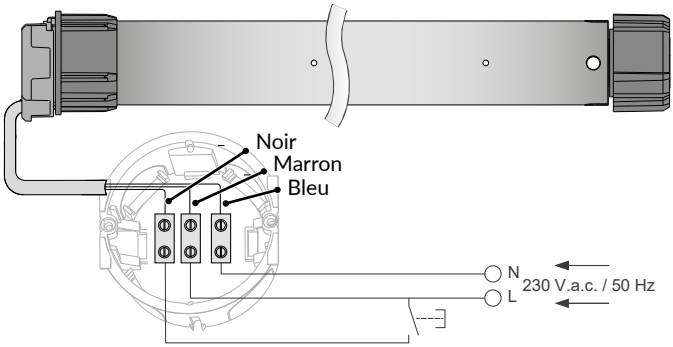


Bleu	Neutre
Marron	Phase
Noir	Non connecté
L	Phase
N	Neutre

Il est nécessaire d'isoler le fil noir (ex. : avec un domino).

3.2 Câblage avec un bouton poussoir

Il est possible de commander le moteur TYMOOV RE2/RP2 en mode filaire.
La commande se fait avec un bouton poussoir. Le moteur fonctionne en mode séquentiel (montée... stop... descente... stop... montée...).



Lorsque les butées ne sont pas programmées sur le moteur, il faut rester appuyé plus d'1 seconde sur le bouton poussoir.

4/ Première mise en service

FR

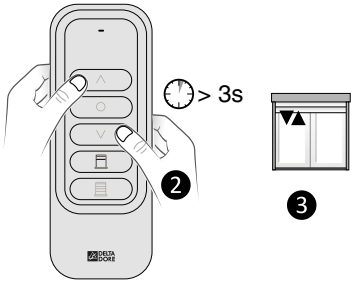
A la première mise sous tension, le moteur effectuera un bref aller/retour pour signaler qu'aucun émetteur n'est associé.
Les moteurs sont automatiquement en attente d'association.
Vous disposez de 5 minutes après la mise sous tension pour associer le moteur à un organe de commande.

4.1 Associer une première télécommande à un moteur

4.1.1 Cas n°1 : un seul moteur est sous tension

❶ Le moteur est en attente d'association.

❷ Sur la télécommande, appuyez simultanément sur (∨) et (∧) pendant 3 secondes, jusqu'à ce que le voyant rouge s'allume. Relâchez.
Lorsque le moteur est détecté, le voyant s'allume vert brièvement.



❸ Après quelques secondes, le volet s'actionne 2 fois pour confirmer l'association.
La télécommande est associée et le moteur passe automatiquement en mode «Réglage des butées».

4.1.2 Cas n°2 : plusieurs moteurs sont sous tension

❶ Sur la télécommande, appuyez simultanément sur (∨) et (∧) pendant 3 secondes, jusqu'à ce que le voyant rouge s'allume. Relâchez.
La télécommande recherche les différents moteurs.
Son voyant clignote (flash) rouge, puis brièvement vert dès qu'un nouveau moteur est détecté.

❷ Dès que le voyant clignote lentement rouge, appuyez autant de fois que nécessaire sur (○) pour sélectionner le moteur à associer.
Le volet correspondant s'actionne brièvement 1 fois.

❸ Une fois le moteur trouvé, appuyez brièvement sur (∧).

❹ Après quelques secondes, le volet s'actionne brièvement 2 fois pour confirmer l'association.

Pour sortir du mode d'association, appuyez 3 secondes sur (○).
Vous pouvez alors passer au mode «Réglage des butées».

4/ Première mise en service

4.2 Réglage des butées

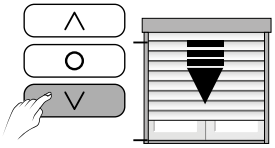
En présence de butées physiques haute et basse, vous pouvez utiliser le mode Auto.
Le moteur détecte alors automatiquement ses fins de course.
En l'absence de butée physique haute et/ou verrous automatiques, vous devrez déterminer les fins de course manuellement.
Grâce au mode pas à pas, vous pourrez stopper le volet avec précision à la position voulue.
La télécommande doit être associée à un seul moteur.

Vous avez plusieurs possibilités de configuration de butées :

- 2 butées automatiques,
- 1 butée manuelle et 1 butée automatique,
- 2 butées manuelles (non compatible avec la fonction anti-intrusion).

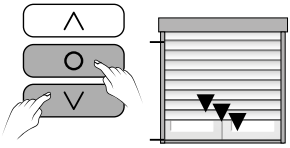
Principe

Avance rapide



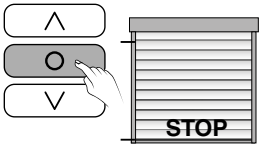
Pour une avance rapide, appuyez brièvement sur la touche (∨), puis relâchez.

Réglage pas à pas



Pour une avance pas à pas, appuyez simultanément et brièvement sur les touches (∨) et (o), puis relâchez.

Arrêt du volet

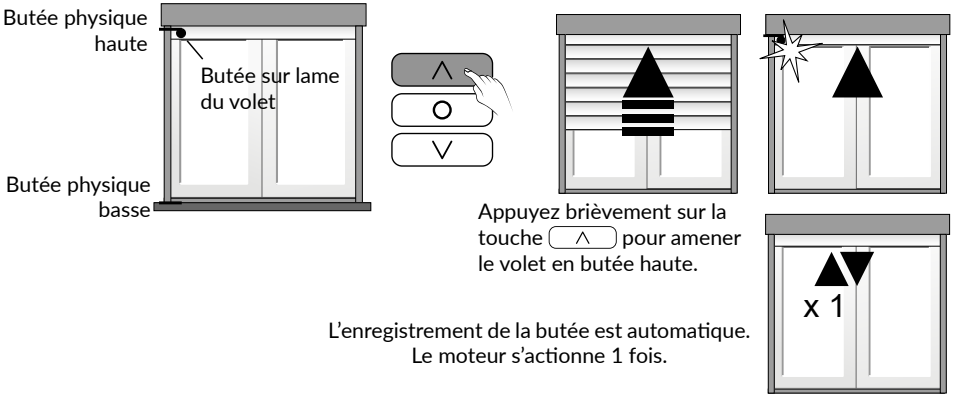


Un appui bref sur la touche (o) permet de stopper sur la position choisie

Il n'y a pas de priorité de sens pour l'apprentissage des butées.
La première butée peut-être la butée haute ou la butée basse.
Ne pas utiliser le mode pas à pas pour le réglage des butées automatiques (uniquement réservé aux butées manuelles).
Il se peut que le volet s'actionne dans le sens inverse de la touche appuyée.
Le moteur corrigera de lui-même le sens de rotation lorsque les butées seront réglées.
Vous pouvez aussi inverser le sens manuellement par un appui bref sur la touche B située sous la face avant de la télécommande pour que le voyant vert clignote.
Puis, appuyez simultanément 3 secondes sur les touches montée/descente.
Sortie automatique du mode, le sens de rotation est inversé.

4.2.1 Enregistrer 2 butées automatiques

❶ Butée haute automatique



❷ Butée basse automatique

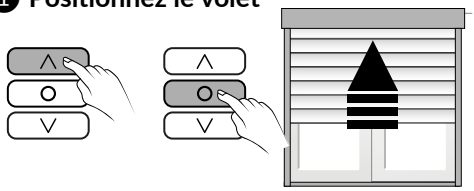
❸ Les butées sont enregistrées

Au prochain accostage sur ces butées, le volet ne viendra pas jusqu'au blocage. Le moteur effectuera un retrait pour que le volet ne soit pas sous contrainte.

4/ Première mise en service

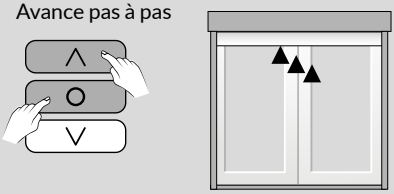
4.2.2 Enregistrer 1 butée manuelle + 1 butée automatique

❶ Positionnez le volet



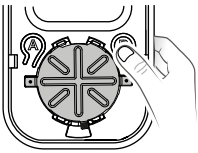
Appuyez sur la touche ∧ pour amener le volet dans la position souhaitée, puis appuyez sur ○ pour l'arrêter (*).

Avance pas à pas

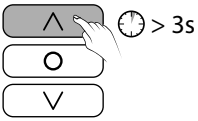


Pour une avance pas à pas, appuyez simultanément et brièvement sur les touches ∧ et ○, puis relâchez.

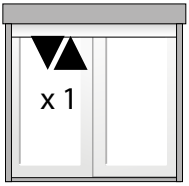
❷ Enregistrement de la position de la butée manuelle (haute)



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande, pour que le voyant vert clignote.

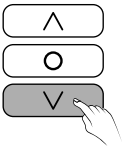


Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche ∧ jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement.

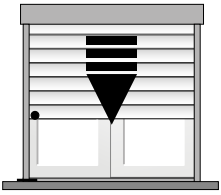


Le moteur s'actionne brièvement

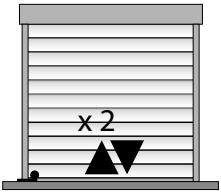
❸ Butée automatique



Appuyez sur la touche ∨ pour amener le volet en butée basse.



L'enregistrement de la butée est automatique.



Le moteur s'actionne 2 fois

❹ Les butées sont enregistrées

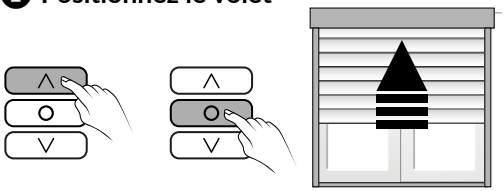
Au prochain accostage sur ces butées, le volet ne viendra pas jusqu'au blocage. Le moteur effectuera un retrait pour que le volet ne soit pas sous contrainte.

(*) Il se peut que le volet s'actionne dans le sens inverse de la touche appuyée.
Cela sera corrigé automatiquement après l'enregistrement des 2 butées, qui se fera systématiquement :
- par un appui 3 secondes sur ∧, pour la butée haute,
- par un appui 3 secondes sur ∨, pour la butée basse,

même si les touches sont inversées.

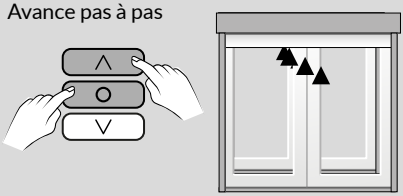
4.2.3 Enregistrer 2 butées manuelles

❶ Positionnez le volet



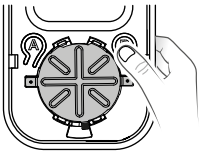
Appuyez sur la touche ∧ pour amener le volet dans la position souhaitée, puis appuyez sur ○ pour l'arrêter (*).

Avance pas à pas



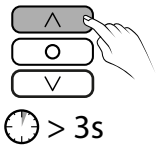
Pour une avance pas à pas, appuyez simultanément et brièvement sur les touches ∧ et ○, puis relâchez.

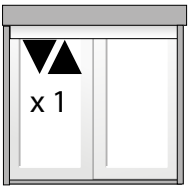
❷ Enregistrement de la position de la 1ère butée (ex: butée manuelle haute)



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande, pour que le voyant vert clignote.

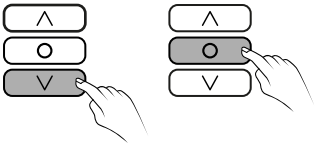
Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche ∧ jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement. La butée manuelle haute est enregistrée.



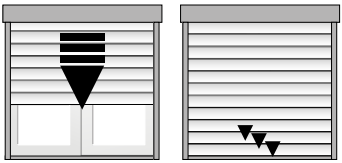


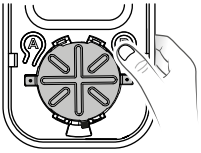
Le moteur s'actionne brièvement

❸ Enregistrement de la position de la 2ème butée (ex: butée manuelle basse)



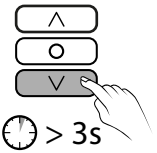
Appuyez sur la touche ∨ pour amener le volet dans la position souhaitée, puis appuyez sur ○ pour l'arrêter, puis utilisez le mode pas à pas (§ 4.2).

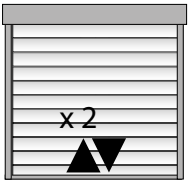




Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande, pour que le voyant vert clignote.

Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche ∨ jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement. La butée manuelle basse est enregistrée.





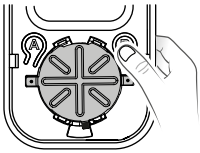
A la fin de l'enregistrement de la 2ème butée, le moteur confirme en s'actionnant 2 fois

❹ Les butées sont enregistrées. Sortie du mode réglage.

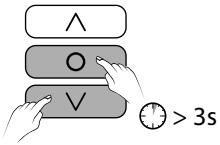
(*) Il se peut que le volet s'actionne dans le sens inverse de la touche appuyée.
Cela sera corrigé automatiquement après l'enregistrement des 2 butées, qui se fera systématiquement :
- par un appui 3 secondes sur ∧, pour la butée haute,
- par un appui 3 secondes sur ∨, pour la butée basse,
même si les touches sont inversées.

5/ Modifier les butées

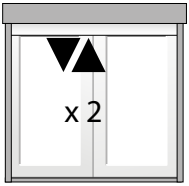
Pour modifier les positions des butées, il faut d'abord les effacer puis les ré-enregistrer.
Pour les effacer, procédez comme suit :



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande, pour que le voyant vert clignote.



Sur l'émetteur, appuyez simultanément plus de 3 secondes sur les touches ∨ et ○, jusqu'à ce que le voyant s'allume.



Le moteur s'actionne brièvement 2 fois.

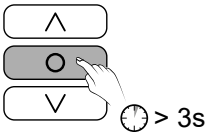
Les butées sont effacées

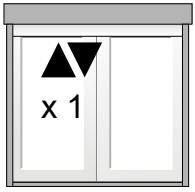
Pour les ré-enregistrer, reportez-vous au § 4.2 "Réglage des butées".

6/ Associer un autre émetteur

Le moteur a déjà été associé à un émetteur.
Vous pouvez associer différents émetteurs de la gamme X3D (Appli TYDOM, autre télécommande...) à la fonction montée/descente du moteur.
Nombre d'émetteurs pouvant être associés : 16 max.
Pour associer ces émetteurs, reportez-vous à leur notice respective.
Une notice complémentaire présentant le fonctionnement du moteur TYMOOV avec les télécommandes TYXIA 1712 et TYXIA 2330 est disponible sur le site web www.deltadore.com.

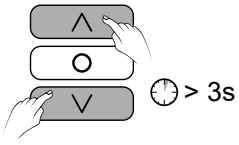
Sur l'émetteur déjà associé, appuyez plus de 3 secondes sur la touche ○, jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement.

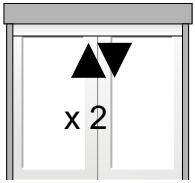




Validez sur l'émetteur à associer (exemple : nouvelle télécommande)

Sur la nouvelle télécommande, appuyez simultanément plus de 3 secondes sur les touches ∨ et ∧, jusqu'à ce que le voyant s'allume.





Le moteur s'actionne brièvement 2 fois.

La nouvelle télécommande est associée au moteur

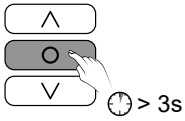
7/ Associer un détecteur de fumée directement au moteur

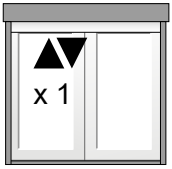
Vous souhaitez commander l'ouverture des volets roulants en cas de détection de fumée.

Type de moteur	Association avec un DFR
TYMOOV xRP2 et DxRP2	DFR directement associé au moteur
TYMOOV xRE2 (Version > S02.04.00)	DFR directement associé au moteur
TYMOOV xRE2 (Version < S02.04.00)	Uniquement en associant votre moteur et le DFR à une centrale d'alarme TYXAL+

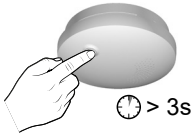
Pour connaître le type et la version du moteur, reportez-vous au chapitre «Aide».

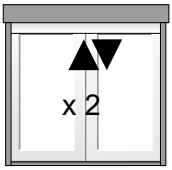
Sur l'émetteur déjà associé, appuyez plus de 3 secondes sur la touche ○, jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement.





Appuyez 3 secondes sur la touche du détecteur.
Le moteur s'actionne brièvement 2 fois.





8/ Commande groupée

Lorsque les moteurs sont associés en commande groupée bidirectionnelle, les moteurs vont partir en léger décalé (100ms) afin de limiter la pointe de courant sur la ligne électrique au moment du démarrage.

- Si les moteurs ont été associés en commande groupée, tous en même temps, l'ordre de démarrage se fera suivant l'ordre de découverte des moteurs à l'association.
  Exemple : il se peut que le moteur d'un séjour démarre, puis le moteur d'une chambre et ensuite le deuxième moteur du séjour. On peut observer un laps de temps entre les démarrages des moteurs du séjour.
- Si vous souhaitez avoir un ordre de démarrage précis, il faudra associer un par un dans l'ordre où vous souhaitez que les moteurs démarrent.
  Reportez-vous à la notice de chaque télécommande.
  Exemple : si vous avez 3 moteurs de volet roulant dans un séjour, afin qu'ils démarrent sans trop de décalage, associez les un par un avec la télécommande.

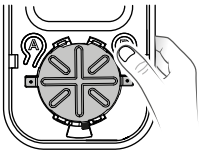
9/ Détection d'obstacle

Les moteurs de la gamme TYMOOV intègrent la fonction de détection d'obstacle. Elle permet de protéger le mécanisme complet du volet roulant.
En cas de blocage sur un obstacle, le moteur effectue un retrait d'environ 15 cm.
La détection d'obstacle n'est effectuée que lorsque les butées sont enregistrées.

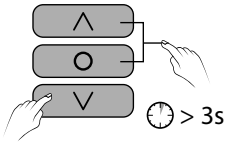
9.1 Réglage du type de détection d'obstacle

Pour les moteurs Radio Performance xRP2 et xDRP2, vous avez la possibilité de choisir deux modes de détection :
- **Détection Protect+ :** (mode par défaut), détection d'obstacle plus performante, évitant le déroulement du tablier dans le coffre.
- **Détection Basic :** détection d'obstacle avec déroulement du tablier dans le coffre.

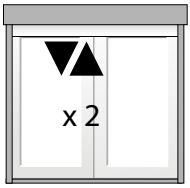
Pour choisir le type de détection :



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande, pour que le voyant vert clignote.



Sur l'émetteur, appuyez simultanément plus de 3 secondes sur les touches ∨ ○ et ∧, jusqu'à ce que le voyant s'allume.



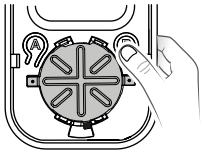
Le moteur s'actionne brièvement :
1 fois = Détection Protect+ (réglage par défaut)
2 fois = Détection Basic

Recommencez les opérations ci-dessus pour passer d'un mode à l'autre.

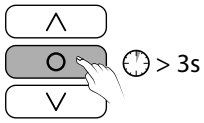
Le moteur Radio Efficacité xRE2 dispose uniquement de la détection d'obstacle Basic.

9.2 Réglage de la sensibilité de la détection d'obstacle pour la détection Basic (uniquement)

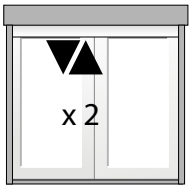
En cas de détection d'obstacle intempestive (ex : frottements divers), vous pouvez diminuer la sensibilité de détection d'obstacle.



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande, pour que le voyant vert clignote.



Sur l'émetteur, appuyez plus de 3 secondes sur la touche ○, jusqu'à ce que le voyant s'allume.

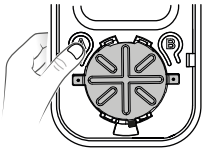


Le moteur s'actionne brièvement :
1 fois = sensibilité haute (réglage par défaut)
2 fois = sensibilité basse

Recommencez les opérations ci-dessus pour passer d'un mode à l'autre.

10/ Effacer une ou plusieurs associations

10.1 Effacer l'association de la télécommande au moteur



- Enlevez la face avant de la télécommande.
- Appuyez sur la touche A.

Le voyant rouge clignote (flash).

- Appuyez successivement sur ○ pour actionner le moteur à effacer.
- Appuyez sur la touche ∨.

Le moteur s'actionne brièvement

- Appuyez sur la touche A pour sortir.

10.2 Réinitialiser la télécommande

- Enlevez la face avant de la télécommande.
- Appuyez sur la touche A.

Le voyant rouge clignote (flash).

- Appuyez simultanément 3 secondes sur les touches ○ et ∨.

Le moteur s'actionne brièvement

- Appuyez sur la touche A pour sortir.

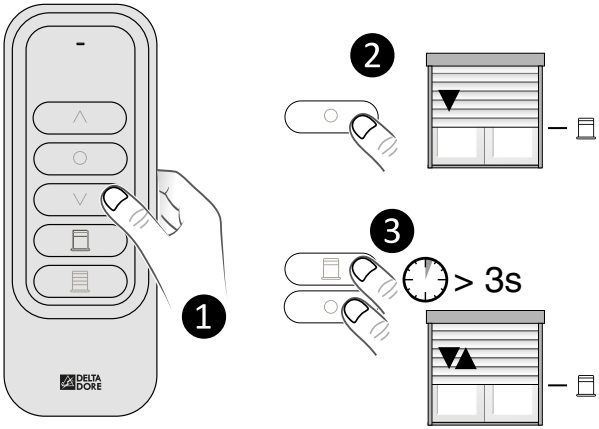
Tous les moteurs associés à la télécommande sont effacés.

11/ Positions favorites

Vous pouvez enregistrer jusqu'à 2 positions favorites : ▭ et ▤.

❶ ❷ Mettez le volet dans la position souhaitée.

❸ Appuyez 3 secondes sur ▭ et ○ pour enregistrer la position.
Le volet s'actionne brièvement pour confirmer l'enregistrement.
Relâchez.



Recommencer les opérations pour la 2ème position favorite

12/ Association avec une centrale d'alarme

FR

L'association du moteur avec une centrale d'alarme permet :
- la fonction anti-intrusion (tentative de soulèvement du volet), qui n'est possible qu'avec les moteurs Radio Performance DxRP2 et xRP2, non compatible avec les moteurs radio Efficacité RE2.
- le report des mises en marche/arrêt de la surveillance, compatible tous moteurs.

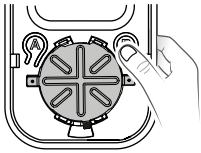
⚠ Pour que la détection d'intrusion fonctionne, il faut impérativement que la butée basse soit enregistrée de manière automatique avec des verrous.
La surveillance anti-intrusion n'est active que si l'alarme est en marche et le volet fermé.
Après association de la Tyxal + aux moteurs, vérifiez le bon fonctionnement en positionnant vos volets roulants à mi-hauteur et assurez-vous qu'ils réagissent à la mise en surveillance de l'alarme.

12.1 Associer un moteur radio Performance DxRP2 ou xRP2

❶ Mettre la centrale en mode "Ajout produits"

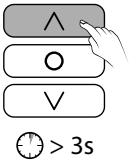
Mettez la centrale en mode Maintenance puis en mode «Ajout produit».

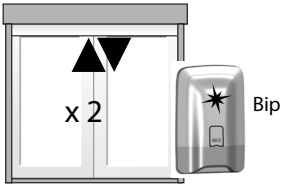
❷ Associer le mode anti-intrusion à la centrale



Appuyez 2 fois sur la touche B située sous la face avant de la télécommande, pour que le voyant orange clignote.

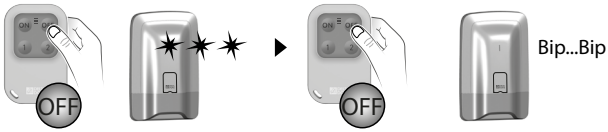
Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche (∧), jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement.





La centrale émet un bip.
Le volet s'actionne brièvement 2 fois.

❸ Sortir des modes Ajout produit et Maintenance

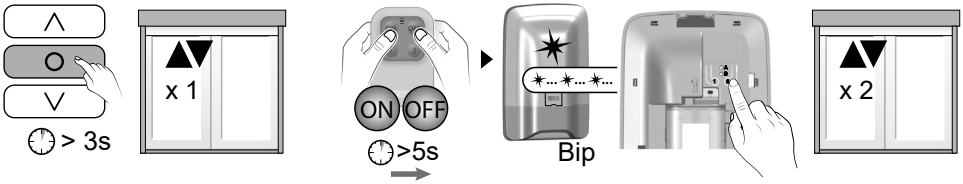


Appuyez brièvement sur la touche OFF de la télécommande.
Son voyant s'allume rouge puis vert pour valider l'action.
Le voyant de la centrale clignote.

Appuyez à nouveau sur la touche OFF de la télécommande.
Le voyant s'allume rouge puis vert pour valider l'action.
La centrale émet 2 bips et son voyant s'éteint.

12/ Association avec une centrale d'alarme

12.2 Associer un moteur radio Efficacité RE2

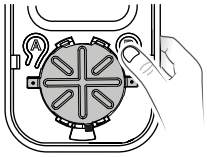


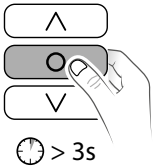
Sur la télécommande du moteur, appuyez plus de 3 secondes sur la touche ○, jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement.

Mettez la centrale en mode Maintenance, ouvrez-la puis appuyez brièvement sur la touche 2 de la centrale.
Le moteur s'actionne brièvement 2 fois.
Refermez la centrale.

12.3 Définir le mode de fonctionnement du moteur

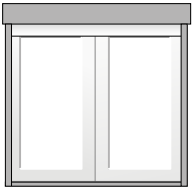
	Mise en marche de l'alarme	Mise en arrêt de l'alarme
Mode 1 (par défaut)	Le volet se ferme	Le volet reste en position
Mode 2	Le volet se ferme	Le volet s'ouvre
Mode 3	Le volet reste en position	Le volet reste en position





❶ Appuyez 2 fois sur la touche B située sous la face avant de la télécommande, pour que le voyant orange clignote.

❷ Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche ○ pour que le moteur s'actionne brièvement.
Le moteur s'actionne 1 fois : Mode 1
Le moteur s'actionne 2 fois : Mode 2
Le moteur s'actionne 3 fois : Mode 3


Le moteur s'actionne brièvement.

Pour passer d'un mode à l'autre, recommencez les opérations ❶ et ❷ .

Fonctionnement des modes 1 et 2 :
Lors de la mise en marche de la surveillance, le volet se fermera complètement.

13/ Votre télécommande est perdue ou hors d'usage

Ces procédures permettent de passer le moteur en attente d'association d'un nouvel organe de commande (Tyxia 1703, 1712, TYDOM...) lorsque la télécommande du moteur concerné est perdue ou hors d'usage.

13.1 A partir d'une nouvelle télécommande

Coupez l'alimentation du moteur, attendez 10 secondes, puis remettez le moteur sous tension (*).

D'autres moteurs sont connectés au même coupe-circuit et ne sont pas concernés par le changement de télécommande.
Après la remise sous tension, actionnez une fois chacun d'entre eux avant d'associer la nouvelle télécommande.

Sur la nouvelle télécommande :
- Appuyez 2 fois sur la touche B située sous la face avant de la télécommande, pour que le voyant clignote orange.
- Appuyez sur ◯ et ⋁ pendant 3 secondes jusqu'à l'arrêt du clignotement.
- Associez la nouvelle télécommande au moteur (voir § 3.1).

13.2 A partir du bouton poussoir

Si votre moteur est raccordé à une commande locale par bouton poussoir, vous avez la possibilité de mettre votre moteur en attente d'association. Pour cela :
• Coupez le secteur
• Attendez 10 secondes
• Appuyez sur le **bouton poussoir** tout en remettant le secteur, et maintenir pendant 3 secondes
• Relâchez le **bouton poussoir** lorsque le moteur réalise un acquit confirmant que le moteur est en attente d'association (reste en mode association pendant 2 minutes seulement)

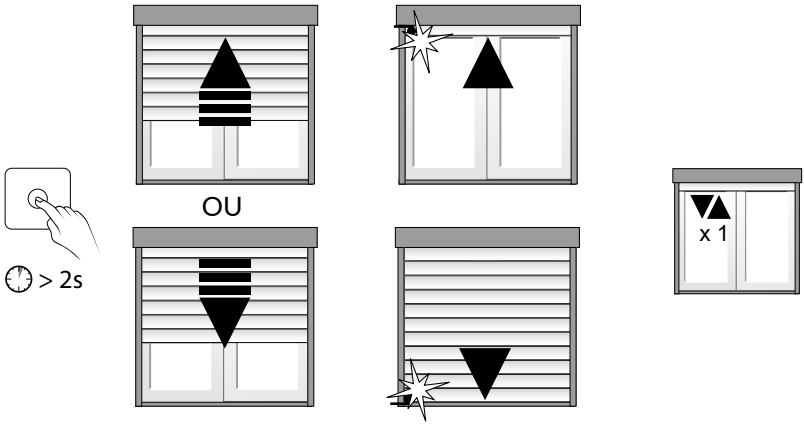
14/ Fonctionnement avec un bouton poussoir

Lorsque la commande se fait avec un bouton poussoir, le moteur fonctionne en mode séquentiel (1er appui : montée... 2ème appui : stop... 3ème appui : descente... 4ème appui : stop... 5ème appui : montée...).

Uniquement pour les moteurs xRP
Un appui prolongé (>2 secondes) sur le bouton poussoir fait s'actionner le volet en vitesse lente (mode «Silence»).

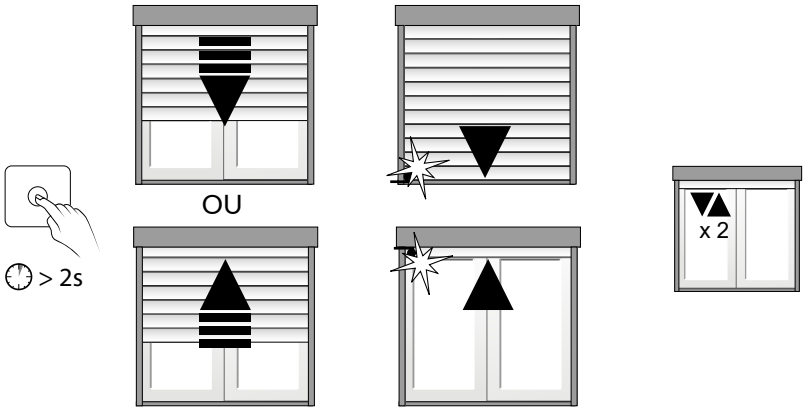
15/ Réglage des butées à partir du bouton poussoir (commande locale)

15.1 Enregistrer 2 butées automatiques



Faire un appui long sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne vers le haut ou vers le bas

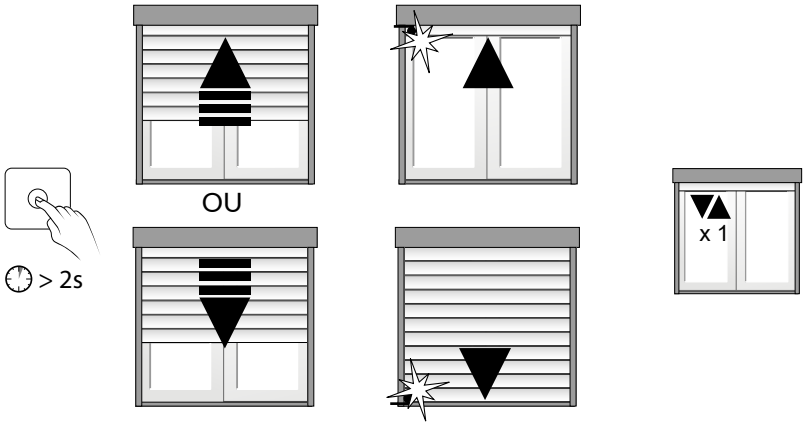
Lorsque le moteur détecte la 1ère butée (haute ou basse), le moteur s'actionne alors une fois.



Faire un appui long sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne dans le sens inverse.

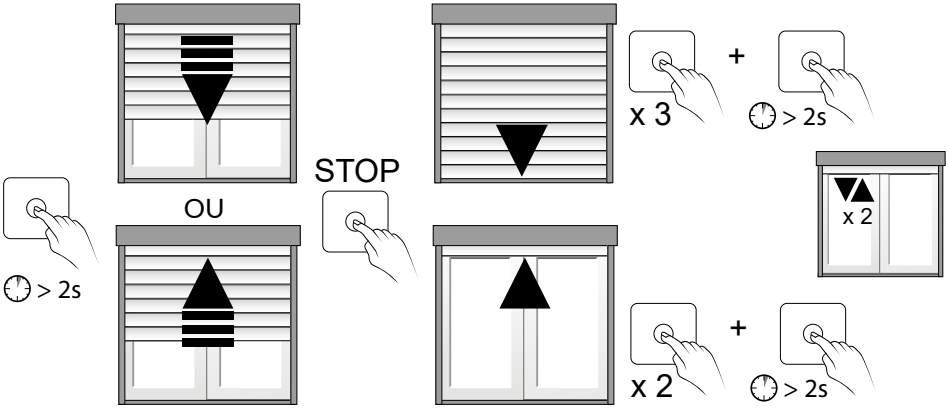
Lorsque le moteur détecte la 2ème butée (haute ou basse), le moteur s'actionne alors une fois.

15.2 Enregistrer une 1ère butée automatique et une 2nde butée manuelle



Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne vers le haut ou vers le bas

Lorsque le moteur détecte la 1ère butée (haute ou basse), le moteur s'actionne alors une fois.



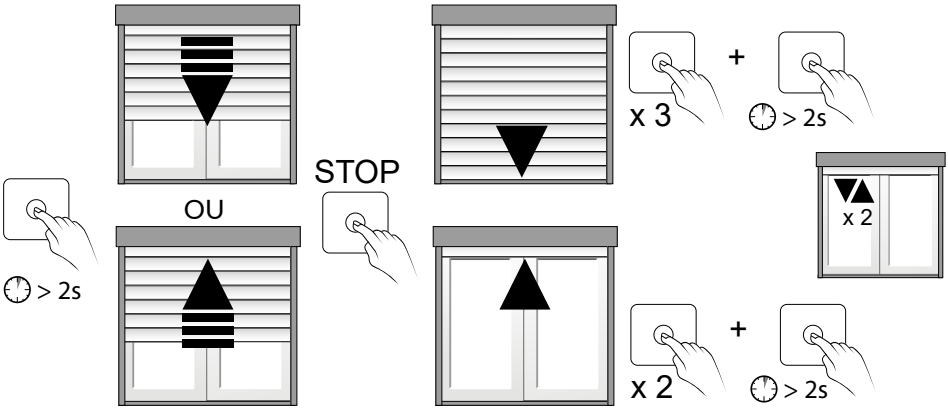
Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne dans le sens inverse. Faire un appui bref pour le stopper à la position correspondante à la butée manuelle.

Puis,
- **si le volet est en bas :** faire 3 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)
- **si le volet est en haut :** faire 2 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)

Le moteur s'actionne alors deux fois pour confirmer l'enregistrement de la 2ème butée.

15/ Réglage des butées à partir du bouton poussoir (commande locale)

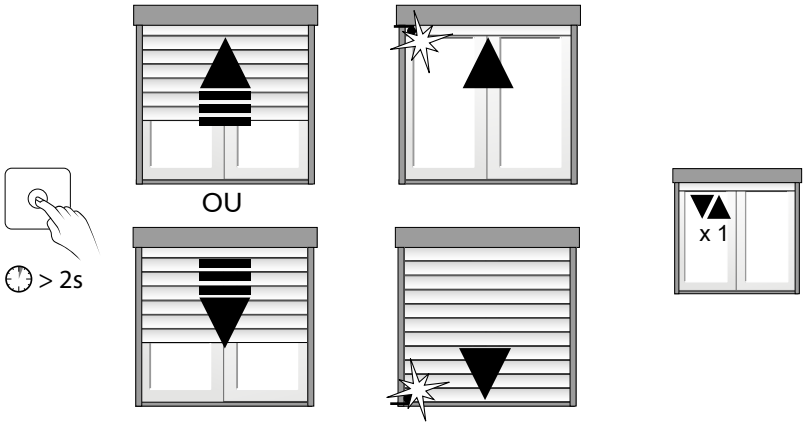
15.3 Enregistrer une 1ère butée manuelle et une 2nde butée automatique



Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne vers le haut ou vers le bas
Faire un appui bref pour le stopper à la position correspondante à la butée manuelle.

Puis,
- **si le volet est en bas :** faire 3 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)
- **si le volet est en haut :** faire 2 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)

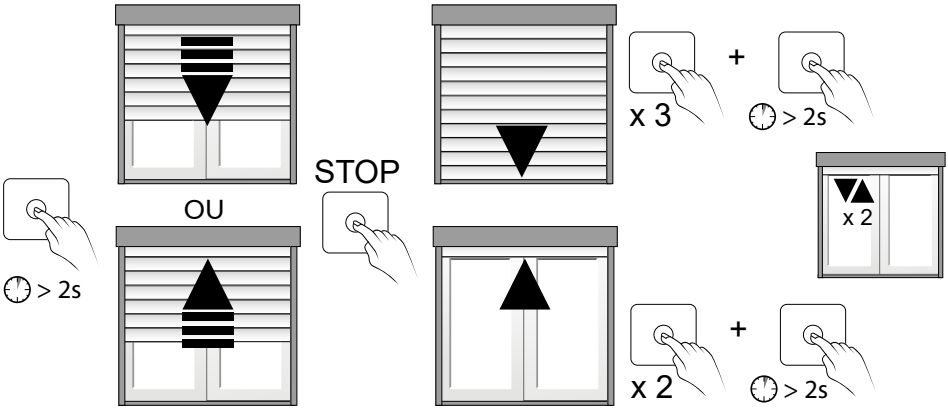
Le moteur s'actionne alors deux fois pour confirmer l'enregistrement de la 1ère butée.



Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne dans le sens inverse.

Lorsque le moteur détecte la 2ème butée (haute ou basse), le moteur s'actionne alors une fois.

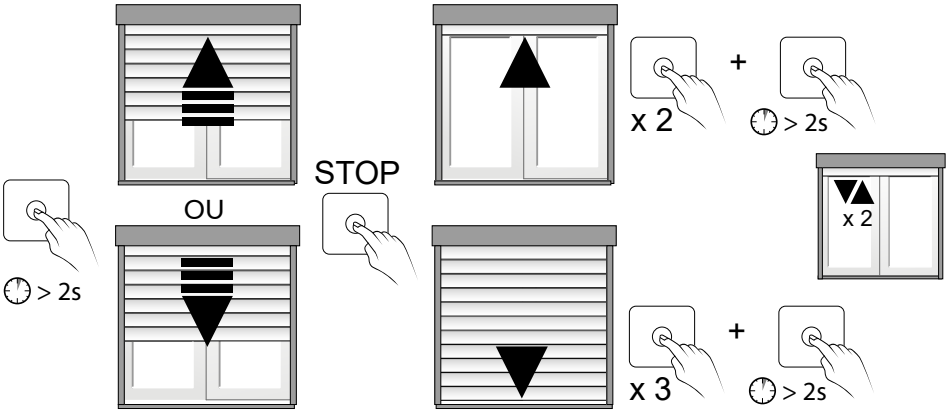
15.4 Enregistrer 2 butées manuelles



Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne vers le haut ou vers le bas
Faire un appui bref pour le stopper à la position correspondante à la butée manuelle.

Puis,
- **si le volet est en bas :** faire 3 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)
- **si le volet est en haut :** faire 2 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)

Le moteur s'actionne alors deux fois pour confirmer l'enregistrement de la 1ère butée.



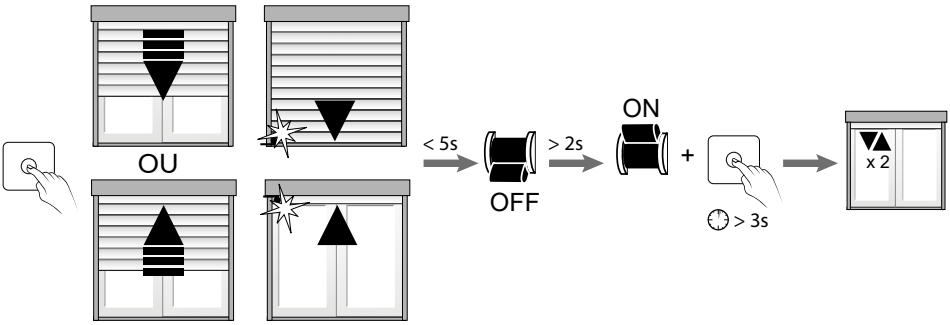
Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne dans le sens inverse.
Faire un appui bref pour le stopper à la position correspondante à la butée manuelle.

Puis,
- **si le volet est en bas :** faire 3 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)
- **si le volet est en haut :** faire 2 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)

Le moteur s'actionne alors deux fois pour confirmer l'enregistrement de la 2ème butée.

15/ Réglage des butées à partir du bouton poussoir (commande locale)

15.5 Effacer les butées

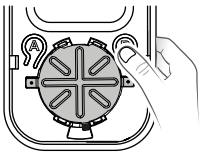


Appuyez une fois sur le bouton poussoir pour que le volet s'actionne vers le bas ou vers le haut.
Coupez le secteur dans les 5 secondes suivant l'arrêt du moteur en butée haute ou basse.

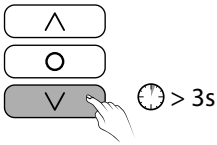
Attendez au moins 2 secondes, puis remettez le moteur sous tension tout en maintenant l'appui sur le bouton poussoir pendant plus de 3 secondes.
Attendre que le moteur s'actionne 2 fois avant de relâcher le bouton poussoir.
Les butées sont alors effacées.

16/ Reset usine

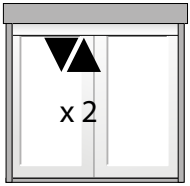
Pour revenir à la configuration d'origine, moteur vierge de programmation et d'émetteur associé.
Pour faire un reset usine, la télécommande doit être associée à un seul moteur.



Appuyez 2 fois sur la touche B située sous la face avant de la télécommande, pour que le voyant orange clignote.



Appuyez plus de 3 secondes sur la touche ∨, jusqu'à ce que le voyant rouge s'allume.



Le moteur s'actionne brièvement 2 fois.
Puis, le moteur s'actionne 1 fois pour signaler qu'il est en attente d'association.

Le moteur est vierge de toute association et de réglages

17/ Aide

• Si le moteur ne fonctionne pas :
- Vérifiez que le câblage est correct selon les schémas du chapitre “Raccordement”.
- Vérifiez la présence de l’alimentation sur le réseau.
- Vérifiez que le moteur n’est pas en protection thermique, il suffit d’attendre quelques minutes pour le refroidir.
- Vérifiez s’il y a un problème sur le réglage des fins de course et refaire le réglage.

• Les points de fin de course ne sont pas respectés :
- Vérifiez les composantes mécaniques du système (stabilisation, jeux, déformations etc..).
- Vérifiez s’il y a une faute sur le réglage des fins de course et réglez-les à nouveau.

• Le voyant vert ne clignote pas après un appui bref sur la touche B.
- Plusieurs moteurs sont associés à la télécommande.
Vous n’avez donc pas accès aux modes de réglage dans ce cas de figure.
Pour les réglages, la télécommande ne doit être associée qu’à un seul moteur.

• Pour connaître le type et la version du moteur utilisé.
- Placez le volet dans une position intermédiaire (ni ouvert, ni fermé totalement).
- Appuyez 3 fois sur la touche STOP de la télécommande :

Le moteur s’actionne 2 fois (▲▼ x 2)	TYMOOV xRP2 et DxRP2 (Version logicielle S02.04.00 et plus)
Le moteur s’actionne 1 fois (▲▼ x 1)	TYMOOV xRE2 (Version logicielle S02.04.00 et plus)
Le moteur ne réagit pas	TYMOOV xRE2 ou xRP2 ou DxRP2 (Version logicielle < S02.04.00) Voir étiquette sur le moteur

CE

www.deltadore.com

09/24
2705283 Rev.03