



**230 V Funkmotoren  
mit integriertem Spannungswandler**

**EYAS – LE Serie**

**Kompatible mit:**

- **Steuerungszentrale SI7002**
- **Handsender SIS1600, SIS1602, SIS1605**
- **Sonnensensor SIS1187**



## 1. Allgemeine Sicherheitshinweise



### Hinweise zum Produkt

- Prüfen Sie, ob Sie den richtigen Antrieb erhalten haben. Vergleichen Sie hierzu die Angaben zu Spannung und Frequenz auf dem Typenschild mit denen des Stromnetzes.
- Prüfen Sie den Antrieb auf Unversehrtheit. Benutzen Sie das Produkt nicht, wenn Sie Schäden feststellen. Wenden Sie sich in diesem Fall an die Verkaufsstelle.
- Verwenden Sie den Antrieb nur zum Öffnen und Schließen von geeigneten Behängen.
- Lesen Sie diese Anleitung komplett durch, bevor Sie mit der Installation beginnen.
- Stellen Sie sicher, dass die Tuchwelle, in der Sie den Rohrmotor einsetzen möchten, unbeschädigt ist.
- Prüfen Sie ob sich der Behang reibungslos öffnen und schließen lässt.



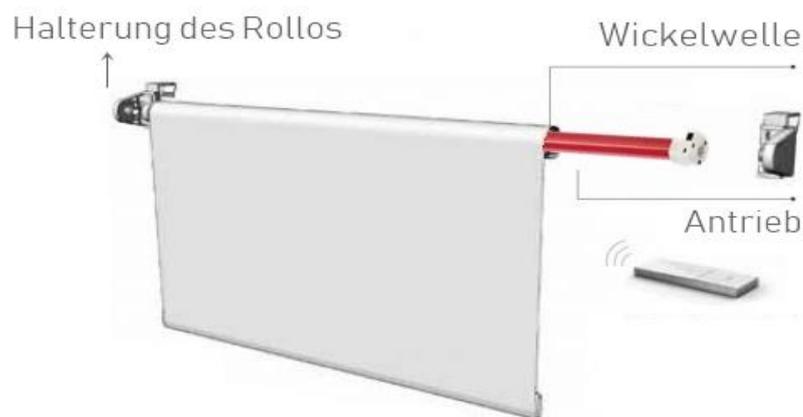
- Setzen Sie alle Personen im sicheren Gebrauch der Steuerungen und des Antriebs in Kenntnis.
- Beim Betrieb den Behang beobachten und Personen fernhalten, bis dieser vollständig geöffnet bzw. geschlossen ist.
- Lassen Sie Kinder nicht mit der Steuerung spielen.

## 2. Einbau des Rohrmotors



- Schlagen Sie nicht mit harten Gegenständen auf den Motor - auch nicht, um ihn in die Wickelwelle zu schieben. Das kann zu Beschädigungen an Antrieb und Welle führen.
- Vermeiden Sie den Einbau des Rohrmotors an feuchten Stellen oder Plätzen, an denen er mit Wasser in Berührung kommt.

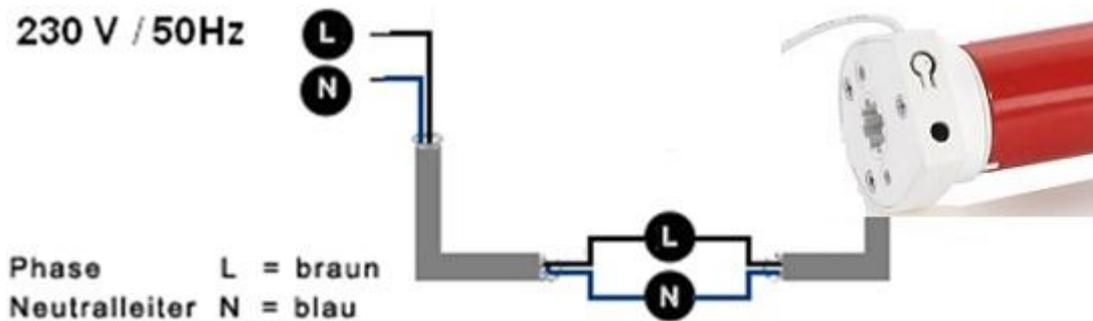
### Montage



- Platzieren Sie den Rohrmotor in die Welle.
- Mitnehmer und Adapter müssen komplett in der Welle versenkt sein. Der Adapter muss vorher in die dafür vorgesehene Nut auf der Krone am Motorkopf geschoben werden.
- Der Antriebskopf des Motors kann auf der rechten oder linken Seite eingebaut werden.
- Der maximale Freiraum zwischen Mitnehmer und Welle sollte 1 mm nicht überschreiten.
- Die Wickelwelle muss in einem Winkel von 90 Grad zur Wand stehen.
- Achten Sie beim Einbau darauf, dass die Lerntaste am Antriebskopf auch nach der Installation jederzeit erreichbar ist, um den Antrieb ggf. später neu zu programmieren.

### 3. Elektrischer Anschluss

- Schließen Sie den Motor wie hier abgebildet an.
- Der Abstand zwischen dem Antrieb und dem Sender sollte mindestens 300 mm betragen.
- Der Abstand zwischen zwei Funkempfängern sollte mindestens 300 mm betragen.
- Starke, lokale Sendeanlagen (z.B. Funk-Kopfhörer), deren Sendefrequenz mit der Steuerung identisch ist (433MHz), können die Funktion beeinflussen.

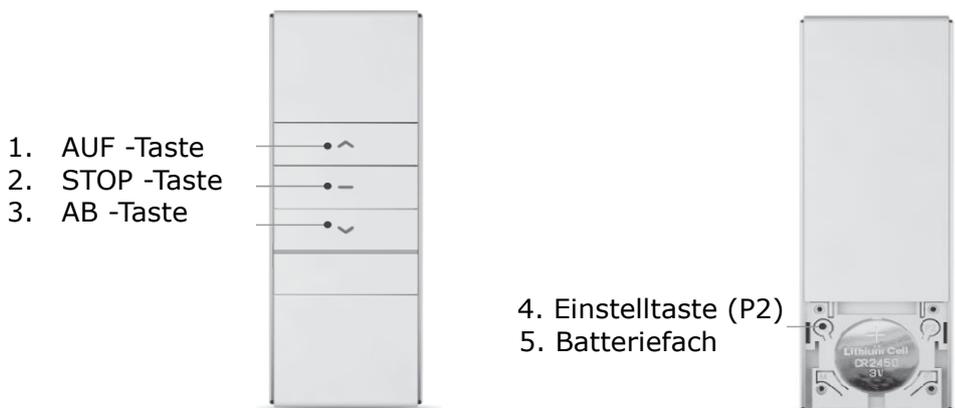


Sie können beliebig viele SIRO Motoren der EYAS - Serie ohne Zwischenrelais direkt parallel anschließen.

### 4. Programmierung des Funksenders

#### 4.1 Verbindung zwischen Antrieb und Sender prüfen

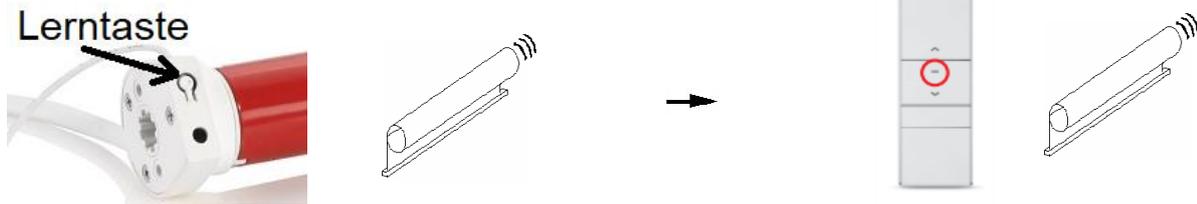
1. Testen Sie die Verbindung zwischen Handsender und dem Motor, indem Sie durch Betätigung der **Auf-** bzw. **Ab-Taste** des Senders den Antrieb auf- bzw. abfahren lassen. Besteht die Verbindung, gehen Sie bitte direkt zu Punkt 4.3 über.
2. Sollte sich der Motor nicht bewegen, müssen Sie zunächst die Verbindung zwischen Motor und Sender herstellen.



**Wichtig:** Für die gesamte Programmierungen nutzen Sie bitte nur die oben dargestellte linke P2-Taste.

## 4.2 Herstellung der Verbindung zwischen Motor und Handsender

Verbindung herstellen:



1. Halten Sie die **Lerntaste** am Motorkopf mit einem Gegenstand so lange gedrückt, bis der Antrieb einmal (in der Regel nach 3 Sekunden) mit einer kurzen Auf- /Ab- Bewegungen und einem Piepton reagiert. Lassen Sie die Lerntaste sofort wieder los.

2. Legen Sie einen Kanal fest. Halten Sie innerhalb von 10 Sekunden am Handsender die **Stop-Taste** gedrückt, bis der Antrieb mit zweimaliger Auf-/Ab-Bewegungen und 3 x Piepen reagiert.

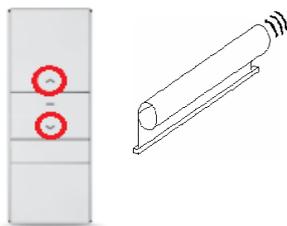
Die Verbindung vom Antrieb zum Handsender ist somit hergestellt. Sie können nun durch Betätigung der **Auf-** und **Ab-Tasten** des Handsenders den Antrieb steuern.

Verbindung löschen:

Wenn die Endlagen bereits eingestellt sind (**wichtig!**), kann die Verbindung zwischen Antrieb und Handsender durch die gleichen Operationen für *Verbindung herstellen* gelöscht werden.

## 4.3 Prüfung und Änderung der Drehrichtung des Antriebs

Sollte die Drehrichtung verkehrt sein, so können Sie die Drehrichtung des Antriebes wie folgt ändern.



Halten Sie die **Auf-** und **Ab-Taste** gleichzeitig gedrückt, bis der Antrieb mit kurzen Auf-/Ab-Bewegungen reagiert. Lassen Sie die Taste wieder los. Somit ist die Drehrichtung des Antriebes geändert.

**Wichtig:** Diese Operation kann nur durchgeführt werden, wenn die Endlagen noch nicht eingestellt sind.

## 5. Einstellungen der Endlagen



- Sie müssen den oberen und den unteren Endpunkt festlegen, bei deren Erreichen der Motor automatisch abschaltet. Dazu muss das Antriebssystem vollständig eingebaut sein.
- Es steht Ihnen frei, ob zuerst der obere oder der untere Endpunkt eingestellt wird.
- Die Zeitspanne zwischen jeder Tastenkombination sollte nicht länger als 6 Sekunden betragen, da der Einstellzustand sonst abgebrochen wird.



Bei einigen Rollostoffen kommt es bei enormen Temperaturschwankung zu einer Veränderung der Stofflänge. Je nach Stoff und Gesamtlänge kann es im extremen Fall zu einer Verkürzung bei Kälte und einer Verlängerung bei hohen Temperaturen kommen, welche sich sogar im Zentimeterbereich befinden kann. Es ist vor allem für Kassettensysteme zwingend erforderlich, die obere Endlage nicht bis zum Anschlag zu parametrieren, sondern mindestens 1 cm Spielraum zu lassen!

*Einstellung der Endlage:* Nachfolgend werden die Einstellungen der Endlagen, beginnend mit dem oberen Endpunkt beschrieben. Sie können hier auch mit dem unteren Endpunkt beginnen.



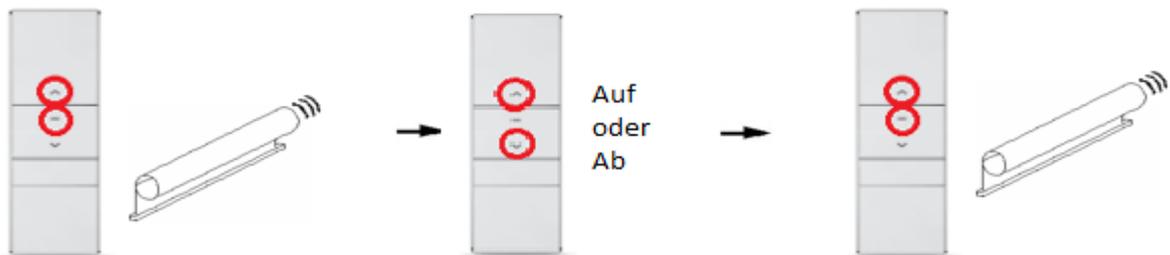
Drücken Sie die **Auf-Taste** und lassen Sie den Antrieb nach oben fahren. Drücken Sie die **Stop-Taste**, wenn der Antrieb die gewünschte obere Endlage erreicht hat.

Halten Sie die **Auf-** und **Stop-Taste** gleichzeitig gedrückt, bis der Antrieb mit 2 Auf- /Ab- Bewegungen und 3 Mal Piepen reagiert. Lassen Sie die Tasten wieder los.

Somit ist die obere Endlage eingestellt. Die Einstellung der unteren Endlage ist analog, indem Sie die **Auf-Taste** durch **Ab-Taste** ersetzen. Wenn beiden Endlagen eingestellt sind, wird der Antrieb im Betrieb automatisch an der jeweiligen Endlage stoppen.

**Bitte beachten Sie, eine Abspeicherung der Einstellung ist nur dann wirksam, wenn beide Endlagen eingestellt sind.**

*Änderung der Endlagen (Option):* Nachfolgend wird die Änderung der oberen Endlage gezeigt.



Halten Sie die **Auf-** und **Stop-Taste** gleichzeitig gedrückt bis der Antrieb mit 1-maliger Auf-/Ab- Bewegung und einem langen Piepton reagiert. Lassen Sie die Tasten wieder los.

Fahren Sie nun den Antrieb mit **Auf-** oder **Ab-Taste** zu der neuen gewünschten Endlageposition.

Halten Sie wieder die **Auf-** und **Stop-Taste** gleichzeitig gedrückt, bis der Antrieb mit 2-maliger Auf- /Ab- Bewegungen und 3 Pieptönen reagiert. Lassen Sie die Taste los.

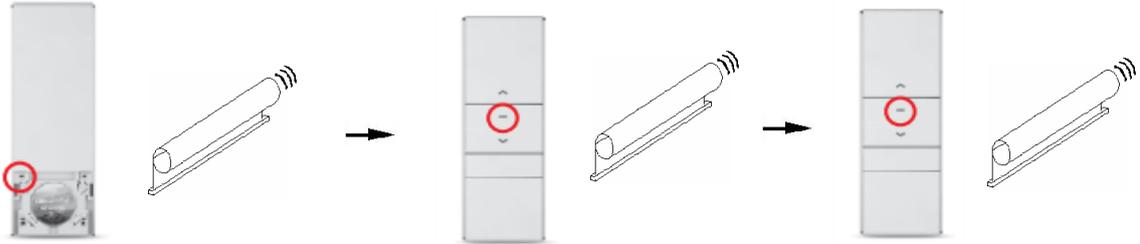
Sie haben somit die obere Endlage geändert. Genau so können Sie die untere Endlage verändern, indem Sie die **Auf-Taste** durch **Ab-Taste** ersetzen.

## 6. Einstellung einer gewünschten Mittelposition (optional)



- Sie können als Option eine Mittelposition Ihrer Wahl einstellen.
- Die Einstellung der Mittelposition kann erst nach der Einstellung der beiden Endlagen vorgenommen werden.

*Einstellung einer gewünschten Mittelposition:*



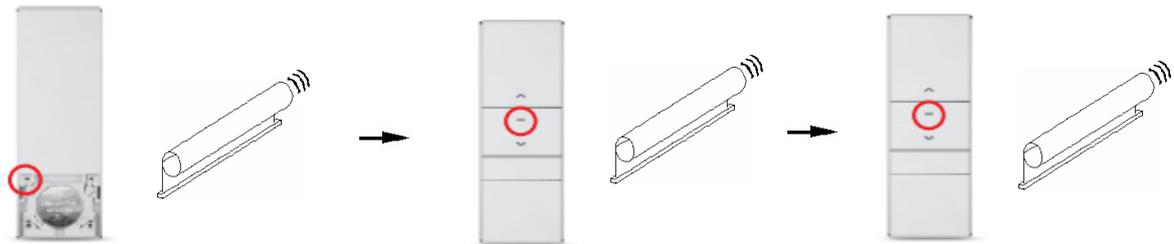
Fahren Sie den Antrieb zur gewünschten Position. Drücken Sie einmal **P2-Taste**. Der Antrieb bestätigt mit einer Auf-/Ab-Bewegung und einem Piepton.

Drücken Sie anschließend einmal die **Stop-Taste**. Der Antrieb bestätigt mit einer Auf-/Ab-Bewegung und einem Piepton.

Drücken Sie noch einmal **Stop-Taste**. Der Antrieb bestätigt mit zwei Auf-/Ab-Bewegungen und 3 Pieptönen.

Die Mittelposition ist somit eingestellt. Sie können durch anhaltendes Drücken der **Stop-Taste** Ihren Antrieb zu dieser Position fahren lassen.

*Löschung der Mittelposition:*



Drücken Sie einmal **P2-Taste**. Der Antrieb bestätigt mit einer Auf-/Ab-Bewegung und einem Piepton.

Drücken Sie anschließend einmal **Stop-Taste**. Der Antrieb bestätigt mit einer Auf-/Ab-Bewegung und einem Piepton.

Drücken Sie noch einmal **Stop-Taste**. Der Antrieb bestätigt mit einer Auf-/Ab-Bewegung und einem langen Piepton.

Die Mittelposition ist somit gelöscht.

## 7. Zurücksetzen zur Werkseinstellung



Halten Sie die **Lerntaste** am Motorkopf mit einem Gegenstand so lange gedrückt, bis der Antrieb 4 Mal mit einer kurzen Auf-/Ab-Bewegung und 4 Pieptönen reagiert. Lassen Sie die Lerntaste wieder los. Der Antrieb ist nun wieder auf Werkseinstellung gesetzt. Alle Verbindung und Einstellungen sind gelöscht.

## 8. Technische Daten

Technische Daten	
Stromversorgung:	AC220/230V
Schutzart:	IP 30
Arbeitstemperatur:	0°C bis +60°C

Bezeichnung	Durchmesser D (mm)	Länge L (mm)	Drehmoment (Nm)	Drehzahl (U/min)	Spannung (V)	Stromaufnahme (A)	Gewicht (g)
EYAS25LE	25	455	1,5	32	100-240	0,3	388

## 9. Fehlerbehebung

Problem	Mögliche Ursache	Behebung
Der Motor läuft nicht	Netz nicht oder falsch angeschlossen	Überprüfen Sie die Verdrahtung, die Versorgungsspannung und die Anschlussarten.
	Handsender ohne Funktion	Prüfen Sie, ob die Batterie im Handsender richtig herum eingelegt wurde. Setzen Sie gegebenenfalls eine neue Batterie ein.
	Sender ist nicht eingerichtet	Stellen Sie die Verbindung zwischen Motor und Sender her. (siehe 4.2).
Motor läuft auffällig langsam	Falscher Einbau	Vergewissern Sie sich, dass sich Welle, Behang und Motor frei bewegen können.
	Überladung	Überprüfen Sie das aufgeladene Gewicht.
	Unzureichende Spannung	Überprüfen Sie, ob der Antrieb mit ausreichend Spannung versorgt wird.
Motor bleibt zwischen beiden Endpunkten stehen	Adapter oder Walzenkapsel nicht korrekt platziert	Überprüfen Sie, ob der Adapter richtig auf der dafür vorgesehenen Nut in der Krone sitzt und schrauben Sie ggf. die Walzenkapsel mit einer Sicherungsschraube in der Wickelwelle fest.
Die Endlage verändern sich geringfügig	Stoffveränderung durch Temperaturschwankung	Endlagen ggf. neu einstellen (siehe 5).

## 10. Garantiebedingungen

SIRO Antriebs- und Steuerungstechnik gewährt 2 Jahre Garantie auf neue Rohrmotoren, die entsprechend der Einbauanleitung fachgerecht montiert und sachgemäß bedient wurden. Von der Garantie abgedeckt sind alle Konstruktionsfehler, Materialfehler und Fabrikationsfehler.

Innerhalb der Garantiezeit auftretende Mängel beseitigt SIRO kostenlos durch Lieferung eines gleichwertigen oder neuen Produkts. Durch Ersatzlieferung aus Garantiegründen tritt keine generelle Verlängerung der ursprünglichen Garantiezeit ein.

Darüber hinaus gehende Ersatzansprüche sind ausgeschlossen.