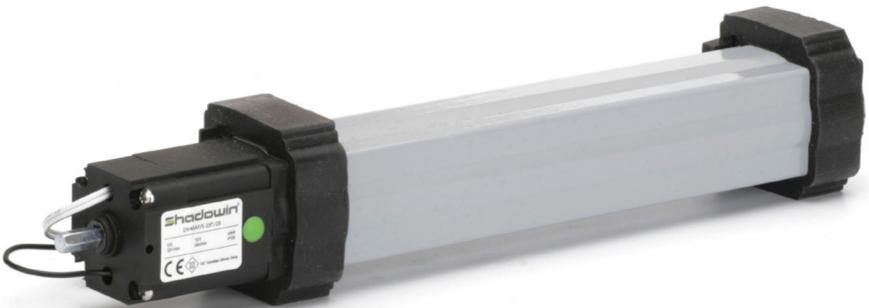
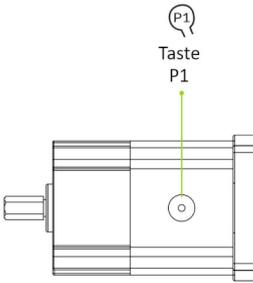




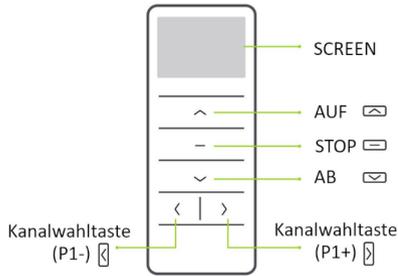
**Shadowwin**®



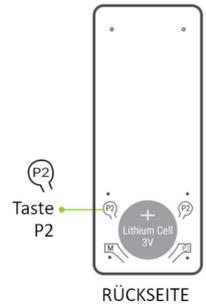
Motorhandbuch DV40AF/S



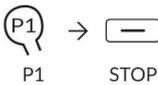
MOTOR DV40AF/S



DD2712H - Handfernbedienung - 15 Kanäle



## 1. Laden des ersten Piloten



Drücken Sie die Taste **P1** am Motor für 2 Sekunden. Der Motor macht eine Auf-/Abbewegung x1 und piept (1 x Piepton) Innerhalb von 10 Sek. die **STOP**-Taste auf dem gewählten Fernbedienungskanal für 2 Sek. drücken. Der Motor führt eine **AUF/AB**-Bewegung x2 aus und gibt Signaltöne ab (3 x Piepton). Die Fernbedienung wurde dem Motor zugewiesen.

## 2. Änderung der Verkehrsrichtung

### METHODE 1



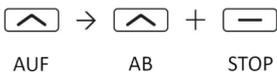
Drücken Sie die **AUF+AB** Taste gleichzeitig für 2 Sekunden. Der Motor macht eine Bewegung. Die Richtung wurde geändert.

**HINWEIS!!!** Verfahren nur möglich, wenn keine Endlagen eingestellt sind.

### METHODE 2

Drücken Sie die Taste **P1** und halten Sie sie gedrückt (**10 Sek.**) Der Motor macht während dieser Zeit 3 Bewegungen und gibt 3 Pieptöne. Die Richtung wurde geändert.

## 3. Einstellung der oberen Endlage



Drücken Sie die **AUF**-Taste und halten Sie sie gedrückt (2 Sek.) Der Motor beginnt sich nach oben zu bewegen. Wenn die gewünschte Aufwärtsposition erreicht ist, stoppen Sie die Bewegung mit der **STOP**-Taste. (Korrektur mit den Tasten **AUF** und **AB** möglich) Drücken und halten Sie die Tasten **AUF** und **STOP** gleichzeitig (2 Sek.). Die obere Position ist zugewiesen.

## 4. Einstellung der unteren Endlage



Drücken Sie die **AB**-Taste und halten Sie sie gedrückt (2 Sek.) Der Motor beginnt sich abwärts zu bewegen. Wenn die gewünschte Position erreicht ist, stoppen Sie die Bewegung mit der **STOP**-Taste. (Korrektur mit den Tasten **AUF/AB** möglich). Drücken und halten Sie die Tasten **STOP** und **AB** gleichzeitig (2 Sek.).

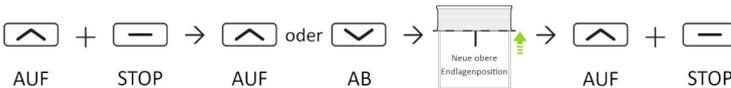
## 5. Einstellung der Komfortposition



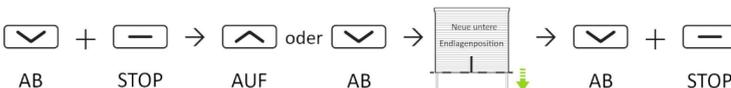
Prüfen Sie, ob die obere und untere Endlage eingestellt sind. Fahren Sie das Rollo in die geplante Komfortposition. Drücken Sie die Taste **P2** auf der Fernbedienung (der Motor fährt x1 und piept x1) Drücken Sie die Taste **STOP** (der Motor fährt x1 und piept x1) Drücken Sie die Taste **STOP** erneut (der Motor fährt x2 und piept x3). Die Komfortposition ist zugewiesen.

**HINWEIS!!!** Um die Komfortposition aufzurufen, drücken Sie lange die **STOP**-Taste

## 7. Endlagenkorrektur



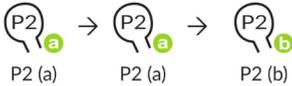
Drücken Sie gleichzeitig die **AUF + STOP**-Taste und halten Sie sie (5 Sek.) gedrückt (der Motor bewegt sich x1 und gibt einen langen Piepton ab) → stellen Sie mit den **AUF**- und **AB**-Tasten die neue obere Endposition ein → drücken Sie gleichzeitig die **STOP + AUF**-Taste (2 Sek.) (der Motor bewegt sich x2 und gibt einen Piepton ab x3 ). Die neue obere Endlage ist zugewiesen.



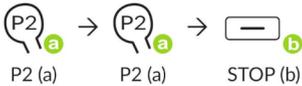
Drücken Sie gleichzeitig die **AB + STOP** Taste und halten Sie diese für (5sec) gedrückt (der Motor fährt x1 und gibt einen langen Piepton ab x1) → benutzen Sie die **AUF/AB** Tasten um die neue untere Endposition einzustellen, → drücken Sie gleichzeitig die **STOP + AB** Tasten (2 sec) (der Motor fährt x2 und gibt einen Piepton ab x3). Die neue untere Endlage ist zugewiesen.

## 8. Laden zusätzlicher Fernbedienungen

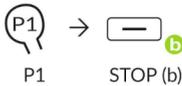
### METHODE 1



### METHODE 2



### METHODE 3



## 9. Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen

Drücken Sie die Taste **P1** und halten Sie sie gedrückt ( **14 Sekunden** ) Der Motor macht während dieser Zeit 4 Bewegungen und gibt 4 Pieptöne ab → Drücken Sie **P1** für 2 Sekunden.  
Motor zurücksetzen

## 10. Geschwindigkeitsregulierung



Drücken Sie während dieser Zeit die Taste **P2**, der Motor bewegt sich um 1 x und piept x1 →.  
Drücken Sie die **AUF**-Taste, der Motor bewegt sich jetzt x1 und piept x1 →.  
Drücken Sie zu diesem Zeitpunkt die **AUF**-Taste, der Motor bewegt sich x2 und piept x1.  
Die Motordrehzahl ist erhöht worden.



Taste **P2** drücken Der Motor bewegt sich jetzt x1 und piept x 1 →  
Taste **AB** drücken Der Motor bewegt sich jetzt x1 und piept x 1 →  
Taste **AB** drücken Der Motor bewegt sich jetzt x2 und piept x 1.  
Die Motorgeschwindigkeit wurde reduziert.

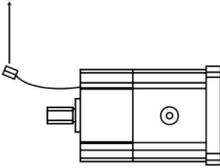
**HINWEIS!!!** Wenn der Motor nicht reagiert, ist die maximale oder minimale Geschwindigkeit bereits eingestellt.

## 11. Anleitung zur stromversorgung

SCHWARZES KABEL → "-"

WEISSES KABEL → "+"

VERSORGUNGSKABEL



12V ADAPTER

