

English version



Instrukcja obsługi zewnętrznego
modułu MOBILUS C-MR BT



Works with

Apple Home

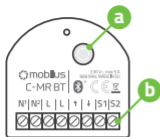
1. INFORMACJE OGÓLNE

Podtynkowy moduł **MOBILUS C-MRBT** zapewnia sterowanie mechanicznymi i elektronicznymi siłownikami napędzającymi rolety. Moduł obsługiwany jest bezpośrednio za pomocą aplikacji Dom przez urządzenia z systemem iOS, watchOS - HomeKit. Moduł pracuje równocześnie w standardzie komunikacji COSMO | 2WAY, co umożliwi sterowanie roletą za pomocą pilotów COSMO, centralki COSMO | GTW i aplikacji do obsługi centralki na smartfona.

2. WAŻNE INFORMACJE

- Po rozpakowaniu urządzenia należy sprawdzić czy w transporcie nie wystąpiły na nim żadne uszkodzenia. Jeśli tak, należy niezwłocznie poinformować o tym dostawcę.
- Przed użyciem należy dokładnie przeczytać instrukcję obsługi.
- Moduł **MOBILUS C-MRBT** należy zasilac napięciem 230 V~, 50 Hz. Jego instalacja powinna być dokonywana wyłącznie przez osoby z uprawnieniami elektrycznymi wg załączonego schematu elektrycznego zgodnie ze wszelkimi obowiązującymi przepisami.
- Moduły **MOBILUS C-MRBT** przeznaczone są do współpracy ze smartfonami i tabletami obsługującymi system iOS 10.0 i wyżej oraz ze wszystkimi pilotami serii COSMO.
- Zasięg sterowania radiowego ograniczony jest przez przepisy dotyczące maksymalnej mocy pilotów oraz warunki zabudowy urządzeń. Projektując rozmieszczenie pilotów należy uwzględnić ograniczenie zasięgu do około 25 m przez 2 ściany.
- Deklaracja zgodności:
Deklarujemy z pełną odpowiedzialnością, że moduły **MOBILUS C-MRBT** spełniają następujące Dyrektywy Europejskie:
 1. 2014/53/UE Dyrektywa Radiowa RED.
 2. 2014/30/UE Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej.
 3. 73/23/EWG Dyrektywa Niskonapięciowa.

3. OPIS URZĄDZENIA



a) Przycisk programowania;

b) Złącza;

N¹ - neutralne;

↑ - góra;

N² - neutralne;

↓ - dół;

L - faza;

S1 - przełącznik dół;

L - faza;

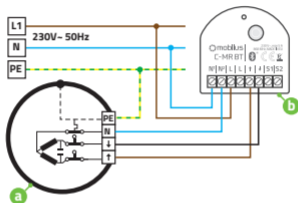
S2 - przełącznik góra;

4. DANE TECHNICZNE

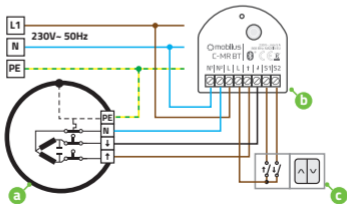
- Napięcie zasilania: 230 V~; 50 Hz.
- Protokół radiowy: BLUETOOTH®, COSMO | 2WAY.
- Częstotliwość radiowa: 868 MHz.
- Moc sygnału radiowego: do 1 mW.
- Zasięg działania: do 40m (COSMO | 2 WAY); 20 m (BLUETOOTH®) w terenie otwartym, do 20m (COSMO | 2 WAY); 10 m (BLUETOOTH®) w budynku (w zależności od typu budownictwa, zastosowanych materiałów i rozmieszczenia jednostek).
- Miejsce instalacji – puszka ≥ 50 mm.
- Temperatura pracy: 0 °C – 40 °C.
- Wymiary – 44x46x19mm.

5. SCHEMATY PODŁĄCZENIA

Schemat podłączenia modułu bez użycia łącznika klawiszowego - rys. 5.1. Istnieje możliwość podłączenia zewnętrznego łącznika klawiszowego (bez podtrzymania lub z podtrzymaniem) - rys. 5.2, łącznika dzwonkowego - rys. 5.3, sterowania za pomocą sterownika z wyjściem przekaźnikowym - rys. 5.4. Należy je podłączyć wg załączonego schematu.



rys. 5.1



rys. 5.2

6. INTEGRACJA Z APPLE HOMEKIT

1. Upewnij się, że akcesorium jest włączone i znajduje się w pobliżu. Moduł będzie działał poprawnie z roletą, która posiada ustawione pozycje krańcowe.
2. Na telefonie z systemem iOS otwórz aplikację Apple Dom, następnie naciśnij "+" w górnym rogu ekranu w celu dodania nowego akcesorium.
3. Zeskanuj kod konfiguracji HomeKit (kod QR) lub jeśli nie możesz go zeskanować, wybierz opcję „Nie mam lub nie mogę zeskanować kodu” i wpisz 8-cyfrowy kod.
4. Po poprawnym wprowadzeniu kodu pojawi się okno dodawania urządzenia do domu. Po udanym nawiązaniu połączenia z modulem, przypisz urządzenie do pomieszczenia w którym się znajduje oraz nadaj mu nazwę.

WSKAZÓWKA *Integracja z systemem Apple HomeKit umożliwi obsługę głosową urządzeń za pomocą asystenta głosowego Siri.*

7. AKTUALIZACJA OPROGRAMOWANIA MODUŁU

W celu aktualizacji modułu należy pobrać ze sklepu AppStore aplikację MOBILUS BT.

Aplikacja MOBILUS BT automatycznie wyszuka wszystkie moduły MOBILUS BT znajdujące się w zasięgu Bluetooth smartfona.

1. W aplikacji MOBILUS BT naciśnij na panel urządzenia w celu otwarcia USTAWIĘŃ.
2. Wybierz punkt AKTUALIZACJA OPROGRAMOWANIA, a następnie sprawdź dostępność nowej wersji oprogramowania urządzenia.



Aktualizacja oprogramowania



Zmień nazwę urządzenia

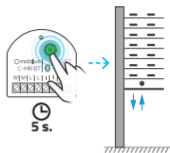


Uruchom w Apple Homekit

8. WEJŚCIE W TRYB PROGRAMOWANIA

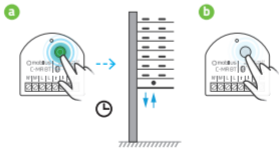
Wciśnij i przytrzymaj przycisk programowania na module **MOBILUS C-MRBT** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra potwierdzając wejście modułu w TRYB PROGRAMOWANIA.

UWAGA! Jeżeli w ciągu 20 sek. nie zostanie wykonana żadna operacja moduł **MOBILUS C-MRBT** wyjdzie automatycznie z TRYBU PROGRAMOWANIA. Podłączony siłownik wykona jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra.



9. RESETOWANIE MODUŁU DO USTAWIEŃ FABRYCZNYCH

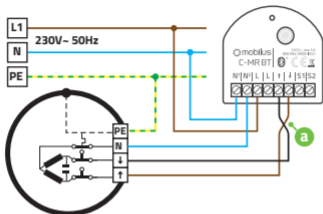
1. Wejść w TRYB PROGRAMOWANIA - rys. 9a.
2. W TRYBIE PROGRAMOWANIA wciśnij i przytrzymaj powyższej 5 sek. przycisk programowania -rys. 9b. Moduł zostaje usunięty z sieci HomeKit oraz wszystkie wczytane wcześniej do modułu piloty zostają usunięte z jego pamięci, co potwierdza jedno błysnięcie diody na biało.



rys. 9

10. ZMIANA KIERUNKU PRACY SIŁOWNIKA ZA POMOCĄ ZAMIANY PRZEWODÓW

1. Jeżeli naciskamy w aplikacji przycisk kierunku **GÓRA**, a pancierz jedzie w **DÓŁ** należy zmienić kierunek obrotu napędu. W tym celu zamień kolejność przewodów **GÓRA** i **DÓŁ** - rys. 10a.



rys. 10

11. ZMIANA TRYBU PRACY MODUŁU

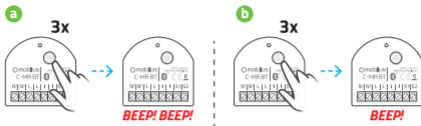
UWAGA! Moduł domyślnie pracuje w trybie roletowym, jednak można zmienić jego tryb działania na obsługujący łżejsze rolety materiałowe np. screeny.

Tryb obsługi rolet:

1. Przyciśnij przycisk na module 3 razy - moduł wyda 2 sygnały dźwiękowe i przejdzie w tryb obsługi rolet- rys. 11a.

Tryb obsługi screenów:

1. Przyciśnij przycisk na module 3 razy - moduł wyda 1 sygnał dźwiękowy i przejdzie w tryb obsługi screenów- rys. 11b.



rys. 11

12. ZMIANA TRYBU DZIAŁANIA PRZYCISKÓW STERUJĄCYCH

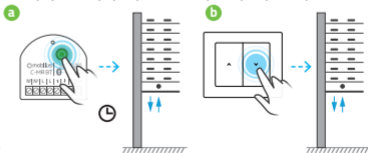
Moduł **COSMO C-MRBT** umożliwia zmianę trybu działania przycisków sterujących:

I. **TRYB Z PODTRZYMIANIEM** - przyciśnięcie klawisza powoduje opuszczenie lub podniesienie sterowanej rolety.

II. **TRYB BEZ PODTRZYMIANIA** - opuszczanie lub podnoszenie sterowanej rolety trwa tak długo jak wciśnięty jest klawisz sterownika.

W celu dokonania zmiany trybu działania przycisków sterujących należy:

1. Wprowadź moduł w TRYB PROGRAMOWANIA - rys. 12a.
2. Na łączniku przyciśnij przycisk DÓŁ - rys. 12b. Moduł przejdzie w tryb bez podtrzymywania. Ponowienie procedury spowoduje przejście moduły w tryb z podtrzymaniem.



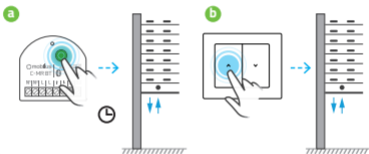
rys. 12

13. WŁĄCZENIE / WYŁĄCZENIE DETEKCY PRZECIĄŻEŃ

Moduł **COSMO C-MRBT** przekazuje informacje do aplikacji Dom o wystąpieniu przeciążenia - np. może to być związane z wystąpieniem blokady panczerza w momencie podnoszenia lub opuszczania. Tryb jest włączony fabrycznie - istnieje możliwość wyłączenia.

W tym celu należy:

1. Wprowadź moduł w TRYB PROGRAMOWANIA - rys. 13a.
2. Na łączniku przyciśnij przycisk GÓRA - rys. 13b. Detekcja przeciążeń zostaje wyłączona, aby przywrócić tę funkcję należy ponowić procedurę.



rys. 13

OBŚLUGA MODUŁU ZA POMOCĄ PILOTA COSMO

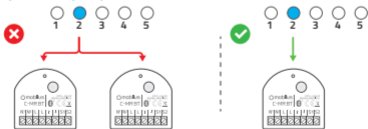
1. WCZYTYWANIE KODU MASTER-A* DO PAMIĘCI MODUŁU

1. Wejść w TRYB PROGRAMOWANIA modułu MOBILUS C-MRBT.
2. Na pilocie wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony do modułu siłownik wykona jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra. Kod **MASTER-a** został wczytany do pamięci, a moduł przechodzi do TRYBU PRACY. Teraz przy pomocy pilota **MASTER** można obsługiwać siłownik lub wejść w TRYB PROGRAMOWANIA w celu wczytania kolejnych pilotów.



UWAGA! W przypadku pilota wielokanałowego wybrać tylko jeden kanał, który ma być **MASTER-em**.

WSKAZÓWKA Ze względu na wygodę programowania zaleca się, aby każdy moduł **COSMO | C-MRBT** miał własnego, oddzielnego pilota **MASTER** (oddzielny kanał w przypadku pilotów wielokanałowych). Należy unikać sytuacji, w której kilka modułów **COSMO | C-MRBT** będzie miało wspólnego pilota (wspólny kanał) **MASTER**.



***MASTER** - pilot lub kanał (w przypadku pilota wielokanałowego) wczytany jako pierwszy do pamięci modułu **MOBILUS C-MRBT**. Umożliwia programowanie kolejnych pilotów.

2. PROGRAMOWANIE DRUGIEGO I KAŻDEGO KOLEJNEGO PILOTA

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście modułu w TRYB PROGRAMOWANIA - rys. 2a.
2. Na drugim pilocie (w przypadku pilota wielokanałowego wybierz kanał, który chcesz zaprogramować), wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra. Pilot (kanał) został wczytany do pamięci modułu - rys. 2b.



rys. 2

Powtarzając krok 2 można przystąpić do wczytania następnego pilota. Jeżeli jednak w ciągu 20 sek. żadna czynność programowania nie zostanie rozpoczęta moduł wraca automatycznie do TRYBU PRACY. Powrót do TRYBU PRACY może być również przeprowadzony ręcznie przy użyciu **MASTER-a**. W takiej sytuacji wciśnij jednocześnie i przytrzymaj powyżej 5 sek. przyciski **STOP** i **GÓRA** **MASTER-a**. W obu przypadkach powrót do TRYBU PRACY zostanie potwierdzony przez jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra podłączonego siłownika.

3. USUWANIE POSZCZEGÓLNYCH PILOTÓW (KANALÓW)

Istnieje możliwość wykasowania tylko jednego z zaprogramowanych pilotów (nie dotyczy pilota **MASTER**). W tym celu należy:

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu gdy podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście modułu w TRYB PROGRAMOWANIA - rys. 3a.
2. Na pilocie (kanale), który chcemy wykasować wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając usunięcie kodu pilota z pamięci siłownika - rys. 3b.

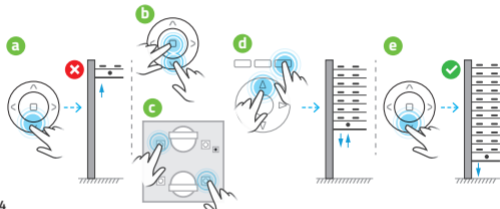


rys. 3

UWAGA! Powtarzając krok 2 można przystąpić do usuwania następnego pilota. Jeżeli jednak w ciągu 20 sek. żadna czynność programowania nie zostanie rozpoczęta moduł wraca automatycznie do TRYBU PRACY. Powrót do TRYBU PRACY może być również przeprowadzony ręcznie przy użyciu pilota **MASTER**. W takiej sytuacji wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** **MASTER**-a do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra. W obu przypadkach powrót do TRYBU PRACY zostanie przez jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra podłączonego siłownika.

4. ZMIANA KIERUNKU PRACY SIŁOWNIKA ZA POMOCĄ PILOTA COSMO

1. Jeżeli naciskamy na pilocie przycisk kierunku **GÓRA**, a pancerz jedzie w **DÓŁ** należy zmienić kierunek obrotu napędu. W tym celu równocześnie wciśnij i przytrzymaj:
 - a) na pilocie **COSMO | HM, | HB, | G3+, | WT9, | WT** przyciski **STOP** i **DÓŁ** - rys. 4b;
 - b) na pilocie **COSMO | L1, | L5**, przyciski **DÓŁ** i **GÓRA** - rys. 4c;
 - c) na pilocie **COSMO | HCT** przyciski **GÓRA** i **F3** - rys. 4d;do momentu, aż napęd wykona jedną sekwencję mikro ruchów dół/góra.
2. Sprawdź poprawność działania przycisków **GÓRA / DÓŁ** - rys. 4e.



rys. 4

5. FUNKCJA REPEATERA

REPEATER SYGNAŁU - funkcja ta umożliwi rozszerzenie pola zasięgu kontroli radiowej. Moduł **MOBILUS C-MRBT** z włączoną funkcją repeatera odbiera sygnały z kontrolera lub siłowników i przekazuje je dalej. Dzięki temu najdalej zlokalizowane odbiorniki, nie będące w zasięgu kontrolera, mogą odbierać i nadawać informacje poprzez moduły zlokalizowane pośrednio. Włączenie funkcji repeatera:

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście modułu w TRYB PROGRAMOWANIA.

C.D. 5. FUNKCJA REPEATERA

2. Na pilocie naciśnij sekwencję przycisków: **GÓRA, STOP, DÓŁ, GÓRA, STOP, DÓŁ**. Aktywacja funkcji repeatera spowoduje wykonanie trzech sekwencji mikro ruchów **DÓŁ-GÓRA** przez siłownik.
3. W celu dezaktywacji funkcji repeatera powtórz punkt 1. Następnie na pilocie naciśnij sekwencję przycisków: **GÓRA, STOP, DÓŁ, GÓRA, STOP, DÓŁ** - potwierdzeniem dezaktywacji jest wykonanie dwóch sekwencji mikro ruchów **DÓŁ-GÓRA** przez podłączony siłownik.

UWAGA! Funkcję repeatera sygnału należy włączać tylko w urządzeniach znajdujących się na granicy zasięgu sygnału. Ze względu na efektywną pracę zalecamy włączenie funkcji repeatera sygnału w maksymalnie trzech urządzeniach w obiekcie. Nieuzasadnione włączenie funkcji repeatera sygnału w wielu urządzeniach powodować może zakłócenia w pracy wszystkich urządzeń radiowych.



rys. 5

6. DWUKIERUNKOWOŚĆ

Moduł **COSMO C-MRBT** dzięki dwukierunkowej komunikacji z pilotami umożliwia kontrolę stanu rolet (np. otwarte, zamknięty, poziom pośredni, wystąpienie przeciążenia).

Poprawne działanie komunikacji dwukierunkowej wymaga:

- stosowania pilotów z komunikacją dwukierunkową.

Piloty wspierające komunikację dwukierunkową: **MOBILUS COSMO | HCT, COSMO | G3+, COSMO | HM, COSMO | HB, COSMO | WT9, COSMO | WT.**

7. DWUKIERUNKOWOŚĆ - INFORMACJE O POŁOŻENIU ROLETY

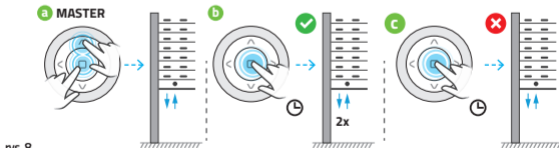
Moduł **COSMO C-MRBT** przekazuje informacje do pilotów o położeniu krańcowym rolety oraz położeniu pośrednim. Tryb jest włączony automatycznie - nie ma możliwości dezaktywacji.

8. DWUKIERUNKOWOŚĆ - INFORMACJE O PRZECIĄŻENIU

Moduł **COSMO C-MRBT** przekazuje informacje do pilotów o wystąpieniu przeciążenia - np. może to być związane z wystąpieniem blokady pancerza w momencie podnoszenia lub opuszczania. Tryb jest włączony fabrycznie - istnieje możliwość wyłączenia.

Włączenie / wyłączenie detekcji przeciążenia:

1. Na pilocie **MASTER** wciśnij jednocześnie i przytrzymaj przyciski **STOP** i **GÓRA** do momentu, aż podłączony siłownik wykona jedną sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra, potwierdzając wejście modułu w TRYB PROGRAMOWANIA - rys. 8a.
2. Na pilocie **MASTER** wciśnij przycisk **STOP** i trzymaj do momentu, aż podłączony do modułu **COSMO C-MRBT** siłownik wykona dwie sekwencje zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra. Detekcja przeciążenia aktywna - rys. 8b.
3. W celu wyłączenia detekcji przeciążenia powtórz punkt 1. Następnie na pilocie **MASTER** wciśnij przycisk **STOP** i trzymaj do momentu, aż podłączony do modułu **COSMO C-MRBT** siłownik wykona 1 sekwencję zauważalnych i słyszalnych mikro ruchów dół/góra - rys. 8c.



rys. 8



Use of the Works with Apple HomeKit logo means that an electronic accessory has been designed to connect specifically to iPod touch, iPhone, or iPad, respectively, and has been certified by the developer to meet Apple performance standards. Apple is not responsible for the operation of this device or its compliance with safety and regulatory standards.

MOBILUS MOTOR Spółka z o.o.

ul. Miętowa 37, 61-680 Poznań, PL

tel. +48 61 825 81 11, fax +48 61 825 80 52

VAT NO. PL9721078008

Wersja 1.0PL, 161124



www.mobilus.pl