



### **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 sont destinées et conçues exclusivement pour la mise en fonctionnement de volets roulants à usage domestique. 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).
- 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'utilisateur 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 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 sont : 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.

- Les moteurs TYMOOV xRP2 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 :  $LpA \leq 70$  dB(A).
- Les câbles traversant une paroi métallique doivent être protégés et isolés par un manchon ou un fourreau.  
Le câble du TYMOOV xRP2 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 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.



**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 par ces instructions est conforme 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**

## Caractéristiques techniques

### Télécommande TYXIA 1701

- Alimentation par pile Lithium 3 V, CR2430
- Isolement classe III
- Puissance radio maximale < 10 mW, récepteur catégorie 2
- Dispositif télécommande radio, fréquence d'émission X3D : 868,7 MHz à 869,2 MHz
- Puissance radio maximale < 10 mW, récepteur catégorie 2
- Portée radio de 300 mètres max. en champ libre, variable selon les équipements associés (portée pouvant être altérée en fonction des conditions d'installation et de l'environnement électromagnétique)
- Fixation sur support
- Dimensions 46 x 121 x 10,7 mm
- Indice de protection : IP 40
- Température de fonctionnement : 0°C / + 55°C
- Température de stockage : - 10°C / + 70 °C
- Installation en milieu normalement pollué

### Moteur radio TYMOOV

- Alimentation : 230V - 50 Hz +/- 10%
- Isolement classe II
- Temps de fonctionnement : 4 minutes
- Puissances électriques :  
TYMOOV 10RP2 : 50 W  
TYMOOV 20RP2 : 70 W
- Fréquence radio X3D : 868,7 MHz à 869,2 MHz
- Puissance radio maximale < 10 mW, récepteur catégorie 2
- Portée radio de 300 mètres max. 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 :  $L_pA \leq 70$  dB(A).
- Indice de protection : IP 44
- Température de fonctionnement : -20°C -> + 60°C

## Composition du pack

### Composition du PACK TYMOOV 2 Silence+ 10 :

- 1 moteur Radio TYMOOV bidirectionnel 10 Nm
- 2 tubes télescopiques
- 1 télécommande TYXIA 1701
- 1 support pour télécommande
- 1 embout de tube
- 2 verrous reliant le volet roulant au tube
- Kit de visserie
- 1 support de fixation + roulement



### Composition du PACK TYMOOV 2 Silence+ 20 :

- 1 moteur Radio TYMOOV bidirectionnel 20 Nm
- 3 tubes télescopiques
- 1 télécommande TYXIA 1701
- 1 support pour télécommande
- 1 embout de tube
- 4 verrous reliant le volet roulant au tube
- Kit de visserie
- 1 support de fixation + roulement

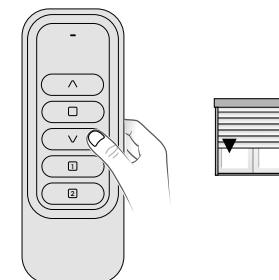


1/ Utilisation.....	9
2/ Installation.....	10
2.1 Mise en place du tube.....	10
2.2 Mise en place du moteur.....	12
2.3 Mise en place des verrous.....	14
3/ Raccordement.....	16
3.1 Câblage sans bouton poussoir, uniquement par émetteur.....	16
3.2 Câblage avec un bouton poussoir.....	16
4/ Première mise en service.....	17
4.1 Associer une première télécommande à un moteur.....	17
4.2 Réglage des butées.....	18
5/ Modifier les butées.....	22
6/ Associer un autre émetteur.....	22
7/ Associer un détecteur de fumée directement au moteur.....	23
8/ Commande groupée.....	23
9/ Détection d'obstacle.....	24
9.1 Réglage du type de détection d'obstacle.....	24
9.2 Réglage de la sensibilité de la détection d'obstacle pour la détection Basic (uniquement).....	24
10/ Effacer une ou plusieurs associations.....	25
10.1 Effacer l'association de la télécommande au moteur.....	25
10.2 Réinitialiser la télécommande.....	25
11/ Positions favorites.....	25
12/ Association avec une centrale d'alarme.....	26
12.1 Associer le moteur radio.....	26
12.2 Définir le mode de fonctionnement du moteur.....	27
13/ Montage du socle de la télécommande.....	28
14/ Remplacement de la pile.....	28
15/ Fonctionnement avec un bouton poussoir.....	28
16/ Réglage des butées à partir du bouton poussoir (commande locale).....	29
16.1 Enregistrer 2 butées automatiques.....	29
16.2 Enregistrer une 1ère butée automatique et une 2nde butée manuelle.....	30
16.3 Enregistrer une 1ère butée manuelle et une 2nde butée automatique.....	31
16.4 Enregistrer 2 butées manuelles.....	32
16.5 Effacer les butées.....	33
17/ Votre télécommande est perdue ou hors d'usage.....	34
18/ Reset usine.....	34
19/ Aide.....	35

- Appuyez sur  $\wedge$  pour monter, sur  $\vee$  pour descendre.
- Appuyez sur  $\square$  pour stopper le(s) volet(s).

- Appuyez sur  $\boxed{1}$  pour atteindre la position favorite 1 (si elle a été enregistrée).

- Appuyez sur  $\boxed{2}$  pour atteindre la position favorite 2 (si elle a été enregistrée).



Le voyant s'allume rouge, puis vert à chaque commande, si le récepteur a bien reçu l'information.

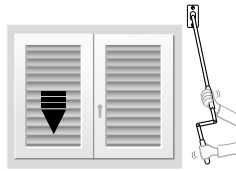
### Commande en mode Silence :

Afin de réduire le niveau sonore, vous pouvez piloter le moteur en mode Silence par un appui prolongé sur  $\wedge$  ou  $\vee$  (2 secondes).

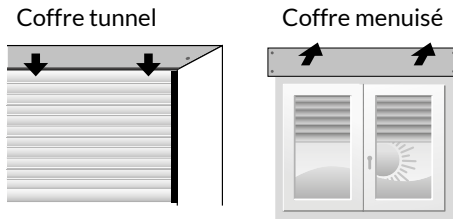
## 2/ Installation

### 2.1 Mise en place du tube

1 Descendez totalement la volet roulant.

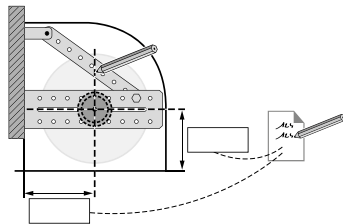


2 Ouvrez le coffre du volet roulant.



3 Repérez la position précise de l'axe de rotation du tube.

Afin de positionner aux mêmes emplacements les axes des nouveaux supports, repérez la position exacte de rotation de l'ancien tube.

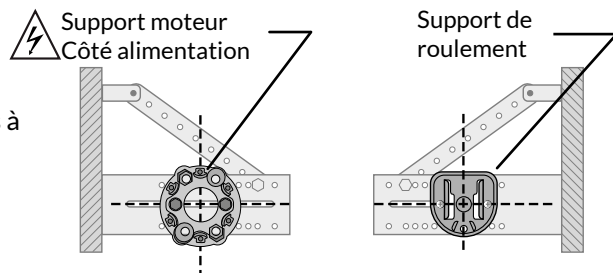


4 Débranchez les fixations du volet, manœuvrez le système d'actionnement dans le sens de la montée pour détendre le ressort de compensation.

Puis, démontez l'ancien système d'actionnement, le tube et les anciens supports.

Si votre installation est équipée d'équerres, conservez-les.

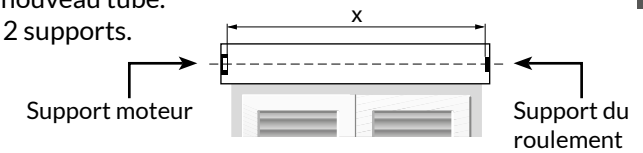
5 Fixez les nouveaux supports à l'aide des repères d'axes.



6 Déterminez la longueur du nouveau tube.

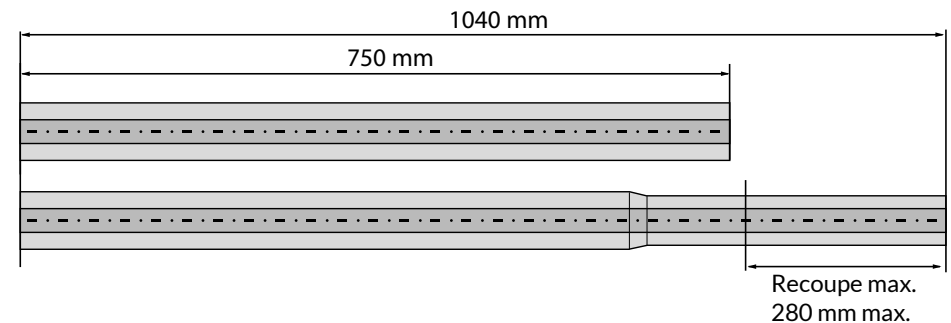
- Mesurez la distance entre les 2 supports.

- Calculez la longueur du tube.



$$x : \boxed{\phantom{000}} - 5 \text{ mm} = \boxed{\phantom{000}}$$

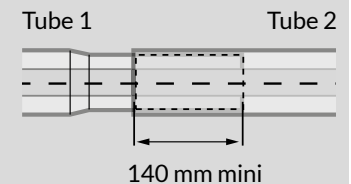
$x =$  Distance entre les 2 supports      Longueur du tube



Adaptez la longueur des tubes en fonction des dimensions mesurées

Si besoin, recoupez les tubes. Privilégiez le montage télescopique pour faciliter l'installation du nouveau tube.

Prévoir une marge suffisante pour respecter l'insertion d'au moins 140 mm (cote de sécurité) du tube 2 dans le tube 1 après le positionnement définitif.

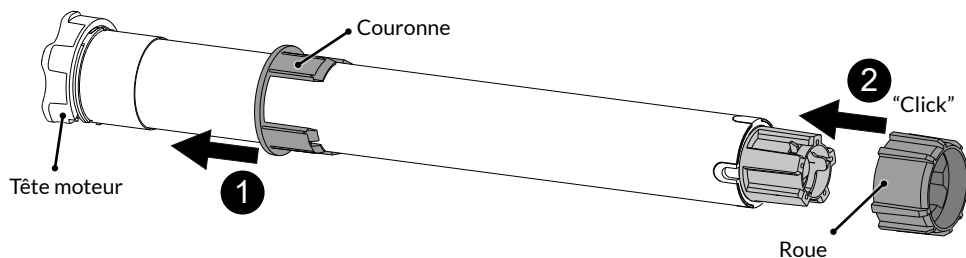


## 2/ Installation

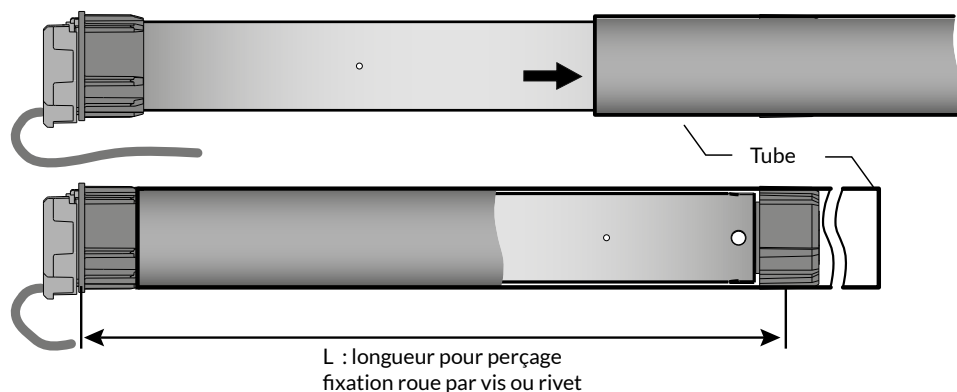
### 2.2 Mise en place du moteur

- 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.

#### 2.2.1 Montage de la couronne et de la roue



#### 2.2.2 Montage dans le tube

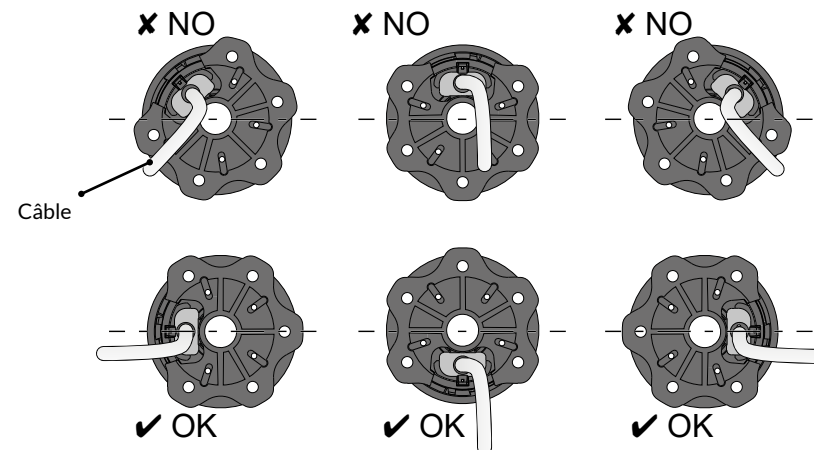


Pour les pièces mécanique et accessoires d'entraînement et de fixation, consultez notre catalogue.

Modèle	Longueur pour perçage (L)	Longueur totale
TYMOOV 2 Silence+ 10 et 20	395 mm	424 mm

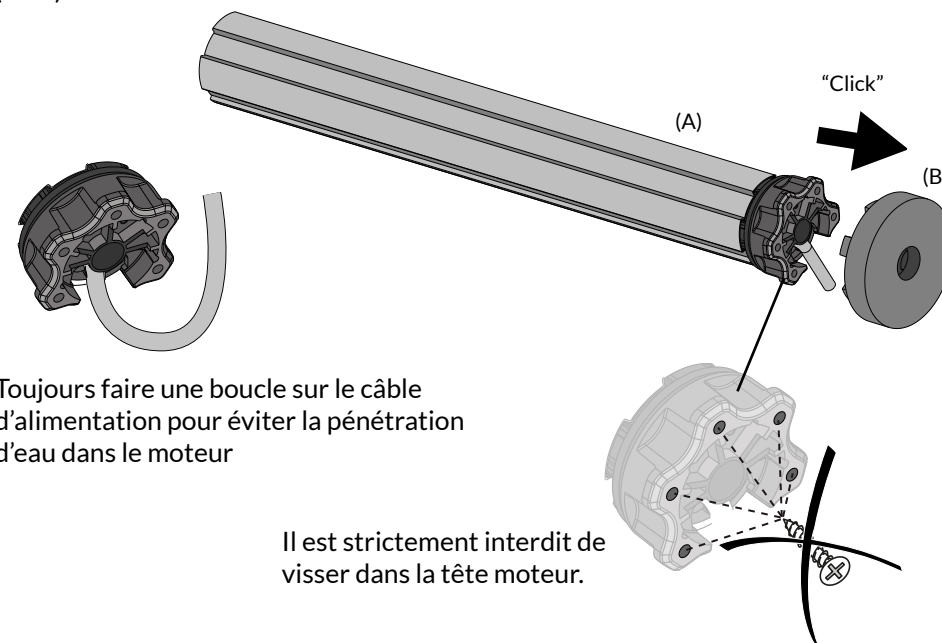
### 2.2.3 Position de la tête moteur

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.



#### 2.2.4 Montage du moteur sur son support

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



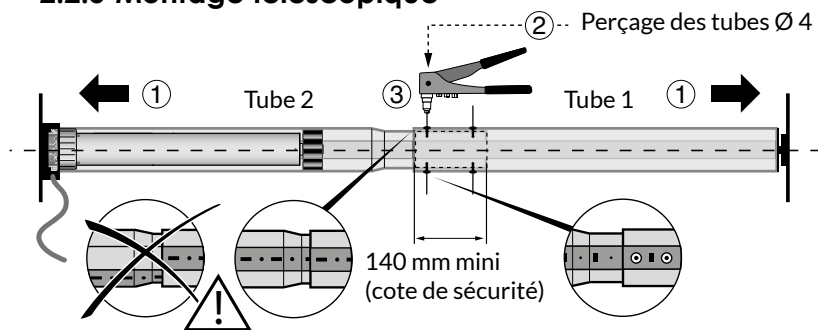
Toujours faire une boucle sur le câble d'alimentation pour éviter la pénétration d'eau dans le moteur

Il est strictement interdit de visser dans la tête moteur.



## 2/ Installation

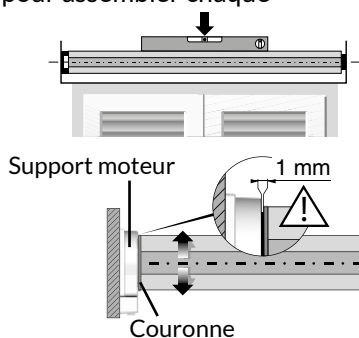
### 2.2.5 Montage télescopique



Utilisez impérativement les 4 rivets aveugles fournis pour assembler chaque élément des tubes télescopiques

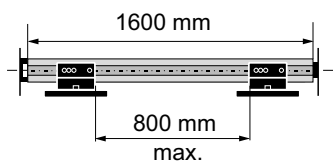
Vérifiez que le tube soit installé parfaitement horizontal.

Vérifiez que le moteur reste libre sur son axe.

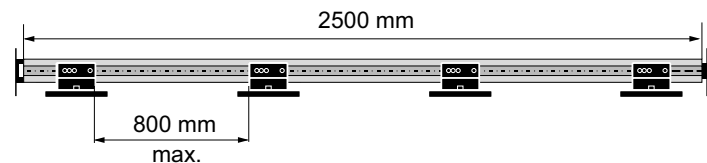


### 2.3 Mise en place des verrous

Positionnez les verrous sur les tubes



Placez les verrous au plus près des extrémités du bord des lames.  
Les verrous doivent être espacés au maximum de 800 mm.



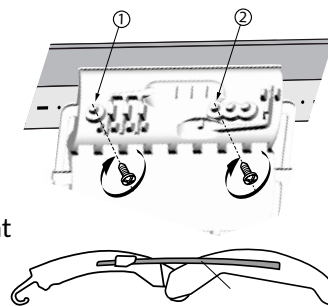
### Fixez les verrous sur les tubes.

Fixez les verrous à l'aide des vis fournies.  
Utilisez les trous repérés 1 et 2.



Utilisez les vis fournies. Les vis ne doivent pas être en contact avec le moteur.

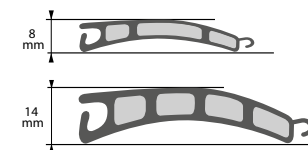
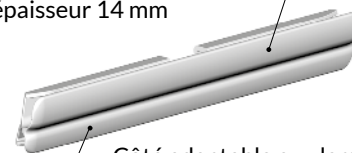
Vérifiez que les ressorts des verrous sont correctement positionnés de chaque côté des maillons.



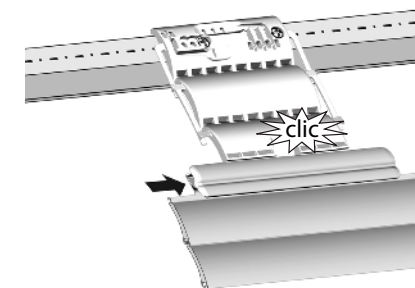
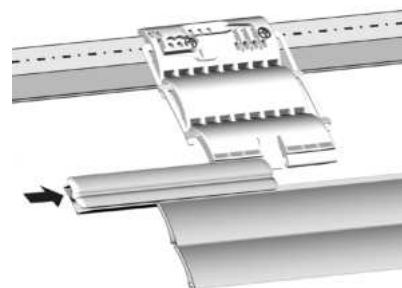
### Barrettes d'attelage

Les barrettes d'attelage sont réversibles et permettent de s'adapter aux lames d'épaisseur 8 et 14 mm.

Côté adaptable aux lames d'épaisseur 14 mm



À l'aide des barrettes d'attelage, reliez les verrous et la première lame du volet

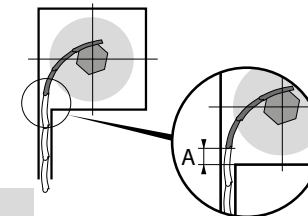


### Dimension à vérifier pour un fonctionnement optimal

Afin d'assurer le fonctionnement optimal du volet, vérifiez la cote A.

A = Minimum 20 mm / Maximum 70 mm.

Si nécessaire, ôtez une lame du tablier.



La première lame doit être engagée dans les guides latéraux lorsque le tablier est complètement descendu.



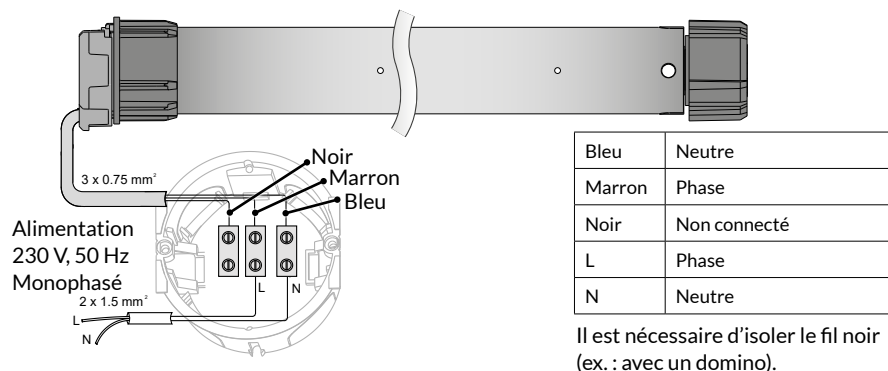
## 3/ Raccordement

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 onipolaire 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.

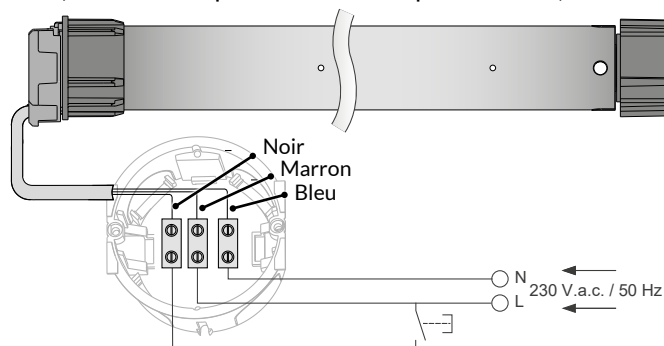
Pour une utilisation extérieure le moteur devra être équipé d'un câble caoutchouc RNF ou RRF avec au moins 2 % de carbone. Consultez le service commercial.

### 3.1 Câblage sans bouton poussoir, uniquement par émetteur



### 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

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

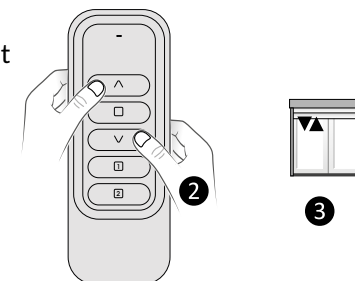
#### 4.1.1 Cas n°1 : un seul moteur est sous tension

1 Le moteur est en attente d'association.

2 Sur la télécommande, appuyez simultanément sur  $\wedge$  ou  $\vee$  pendant 3 secondes, jusqu'à ce que le voyant rouge s'allume. Relâchez. Lorsque le moteur est détecté, le voyant s'allume vert brièvement.

3 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

1 Sur la télécommande, appuyez simultanément sur  $\wedge$  et  $\vee$  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.

2 Dès que le voyant clignote lentement rouge, appuyez autant de fois que nécessaire sur  $\square$  pour sélectionner le moteur à associer. Le volet correspondant s'actionne brièvement 1 fois.

3 Une fois le moteur trouvé, appuyez brièvement sur  $\wedge$ .

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

Pour sortir du mode d'association, appuyez 3 secondes sur  $\square$ . Vous pouvez alors passer au mode «Réglage des butées».

### 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.

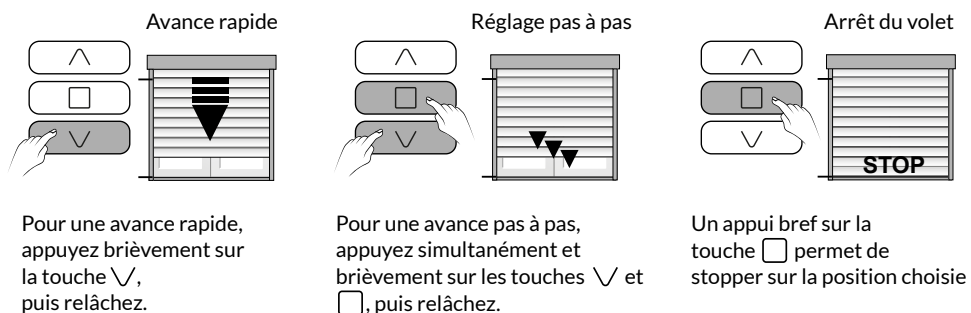
Grâce au mode pas à pas, vous pourrez stopper le volet avec précision à la position voulue.

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



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.

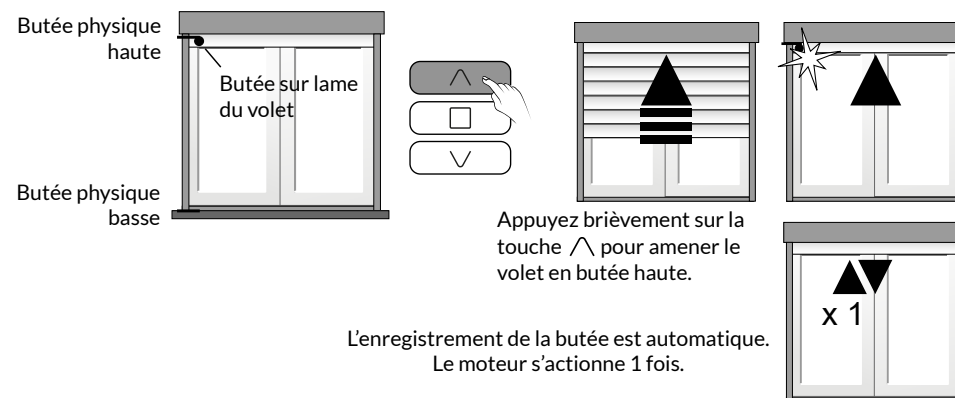
Puis, appuyez simultanément 3 secondes sur les touches montée/descente.

Sortie automatique du mode, le sens de rotation est inversé.

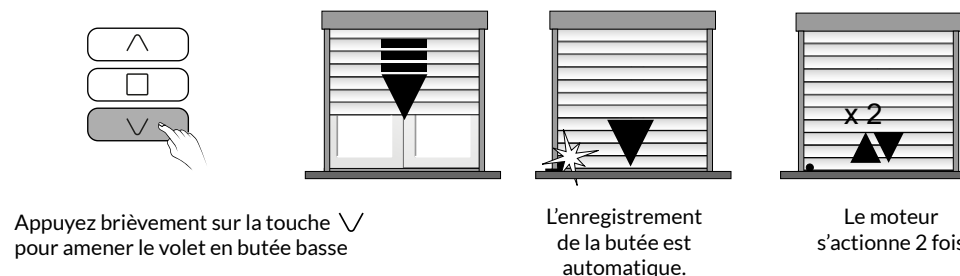
Si l'alimentation est coupée lorsque le moteur est en mouvement, il faudra mémoriser de nouveau les butées.

### 4.2.1 Enregistrer 2 butées automatiques

#### 1 Butée haute automatique



#### 2 Butée basse automatique



#### 3 Les butées sont enregistrées.

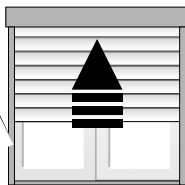
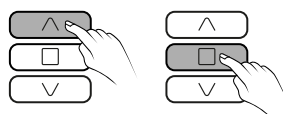
#### Sortie automatique du mode réglages.

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

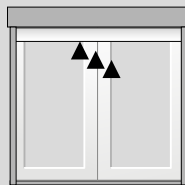
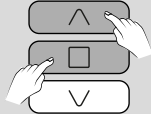
### 4.2.2 Enregistrer 1 butée manuelle + 1 butée automatique

#### 1 Positionnez le volet



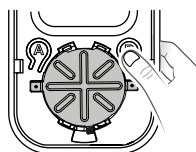
Appuyez sur la touche  $\wedge$  pour amener le volet dans la position souhaitée, puis appuyez sur  $\square$  pour l'arrêter (\*).

Avance pas à pas

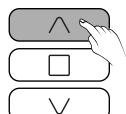


Pour une avance pas à pas, appuyez simultanément et brièvement sur les touches  $\wedge$  et  $\square$ , puis relâchez.

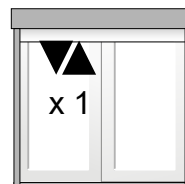
#### 2 Enregistrement de la position de la butée manuelle (haute)



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.

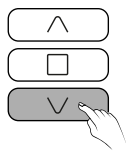


Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche  $\wedge$  jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement.

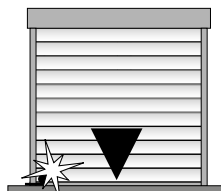
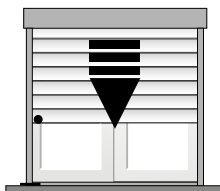


Le moteur s'actionne brièvement

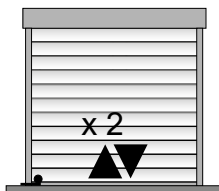
#### 3 Butée automatique



Appuyez sur la touche  $\vee$  pour amener le volet en butée basse.



L'enregistrement de la butée est automatique.



Le moteur s'actionne 2 fois

#### 4 Les butées sont enregistrées.

#### Sortie automatique du mode réglages.

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.

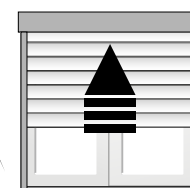
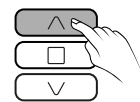
(\*) Il se peut que le volet s'actionne dans le sens inverse de la touche appuyée.

Cela sera corrigé automatiquement après l'enregistrement des 2 butées, qui se fera systématiquement :

- par un appui 3 secondes sur  $\wedge$ , pour la butée haute,
- par un appui 3 secondes sur  $\vee$ , pour la butée basse, même si les touches sont inversées.

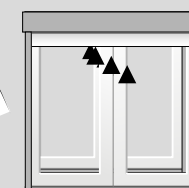
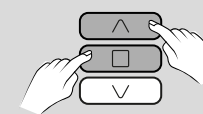
### 4.2.3 Enregistrer 2 butées manuelles

#### 1 Positionnez le volet



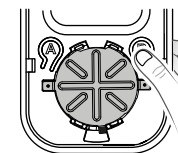
Appuyez sur la touche  $\wedge$  pour amener le volet dans la position souhaitée, puis appuyez sur  $\square$  pour l'arrêter (\*).

Avance pas à pas

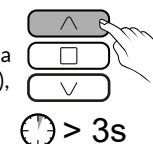


Pour une avance pas à pas, appuyez simultanément et brièvement sur les touches  $\wedge$  et  $\square$ , puis relâchez.

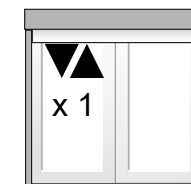
#### 2 Enregistrement de la position de la 1ère butée (ex: butée manuelle haute)



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.

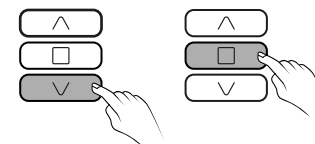


Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche  $\wedge$  jusqu'à ce que le moteur s'actionne brièvement. La butée manuelle haute est enregistrée.

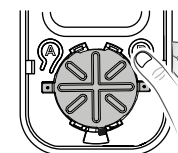
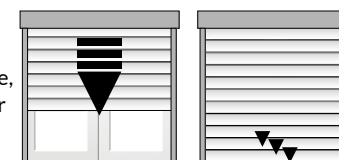


Le moteur s'actionne brièvement

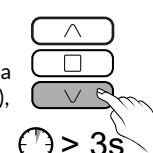
#### 3 Enregistrement de la position de la 2ème butée (ex: butée manuelle basse)



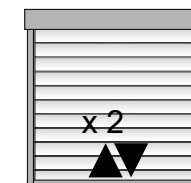
Appuyez sur la touche  $\vee$  pour amener le volet dans la position souhaitée, puis appuyez sur  $\square$  pour l'arrêter, puis utilisez le mode pas à pas (§ 4.2).



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.



Puis, appuyez ~3 secondes sur la touche  $\vee$  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

#### 4 Les butées sont enregistrées. Sortie automatique du mode réglages.

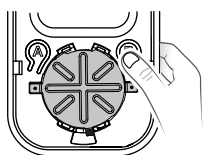
(\*) Il se peut que le volet s'actionne dans le sens inverse de la touche appuyée.

Cela sera corrigé automatiquement après l'enregistrement des 2 butées, qui se fera systématiquement :

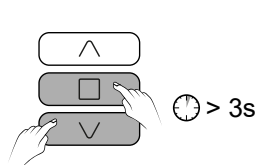
- par un appui 3 secondes sur  $\wedge$ , pour la butée haute,
- par un appui 3 secondes sur  $\vee$ , pour la butée basse, même si les touches sont inversées.

## 5/ Modifier les butées

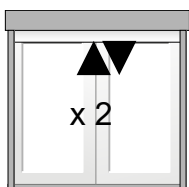
Pour modifier les positions des butées, il faut d'abord les effacer puis les ré-enregistrer. Pour les effacer, procédez comme suit :



Appuyez brièvement sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.



Sur l'émetteur, appuyez simultanément plus de 3 secondes sur les touches  $\nabla$  et  $\square$ , 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

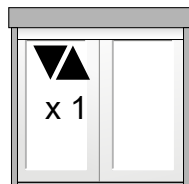
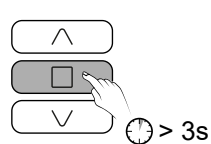
Le moteur a déjà été associé à un émetteur.

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.

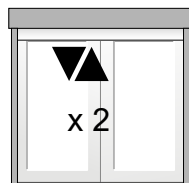
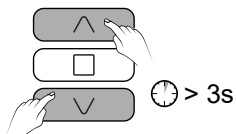
Pour associer ces émetteurs, reportez-vous à leur notice respective.

Sur l'émetteur déjà associé, appuyez plus de 3 secondes sur la touche  $\square$ , 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  $\nabla$  et  $\wedge$ , jusqu'à ce que le voyant s'allume.



La nouvelle télécommande est associée au moteur

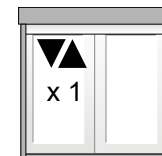
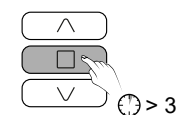
Le moteur s'actionne brièvement 2 fois.

## 7/ Associer un détecteur de fumée directement au moteur

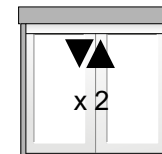
Vous souhaitez commander l'ouverture des volets roulants en cas de détection de fumée.

Sur détection de fumée, l'ouverture des volets roulants se fera en vitesse maximum pour faciliter l'évacuation des locaux.

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



Appuyez 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

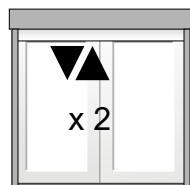
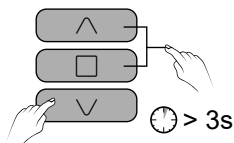
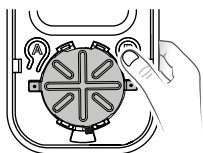
Les moteurs de la gamme TYMOOV intègrent la fonction de détection d'obstacle. Elle permet de protéger le mécanisme complet du volet roulant. En cas de blocage sur un obstacle, le moteur effectue un retrait d'environ 15 cm. La détection d'obstacle n'est effectuée que lorsque les butées sont enregistrées.

### 9.1 Réglage du type de détection d'obstacle

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 (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.

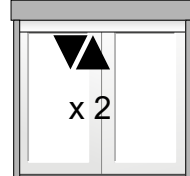
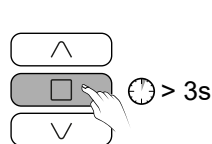
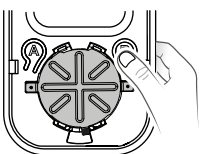
Sur l'émetteur, appuyez simultanément plus de 3 secondes sur les touches  $\nabla$   $\square$  et  $\wedge$ , jusqu'à ce que le voyant s'allume.

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.

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

En cas de détection d'obstacle intempesive (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 (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), pour que le voyant vert clignote.

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

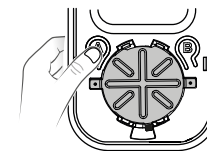
Le moteur s'actionne brièvement :  
1 fois = sensibilité haute (réglage par défaut)  
2 fois = sensibilité basse

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 (ou touche T1 pour la télécommande murale TYXIA 2331). *Le voyant rouge clignote (flash).*
- Appuyez successivement sur  $\square$  pour actionner le moteur à effacer.
- Appuyez sur la touche  $\nabla$ . *Le moteur s'actionne brièvement*
- Appuyez sur la touche A pour sortir.



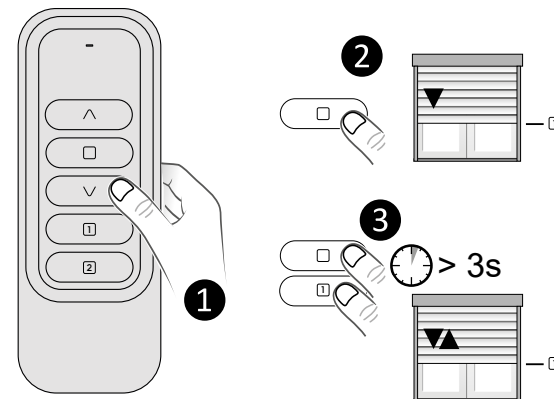
### 10.2 Réinitialiser la télécommande

- Enlevez la face avant de la télécommande.
  - Appuyez sur la touche A (ou touche T1 pour la télécommande murale TYXIA 2331). *Le voyant rouge clignote (flash).*
  - Appuyez simultanément 3 secondes sur les touches  $\square$  et  $\nabla$ . *Le moteur s'actionne brièvement*
  - Appuyez sur la touche A (ou touche T1 pour la télécommande murale TYXIA 2331) pour sortir.
- Tous les moteurs associés à la télécommande sont effacés.

## 11/ Positions favorites

Vous pouvez enregistrer jusqu'à 2 positions favorites : ① et ②.

- ① Mettez le volet dans la position souhaitée.
- ② Appuyez simultanément 3 secondes sur ① +  $\square$  ou ② +  $\square$  pour enregistrer la position. Le voyant de la télécommande s'allume rouge, puis vert si le récepteur a bien reçu l'information. Le volet s'actionne brièvement pour confirmer l'enregistrement. Relâchez.



## 12/ Association avec une centrale d'alarme

L'association du moteur avec une centrale d'alarme permet :

- la fonction anti-intrusion (tentative de soulèvement du volet),
- le report des mises en marche/arrêt de la surveillance.

### 12.1 Associer le moteur radio

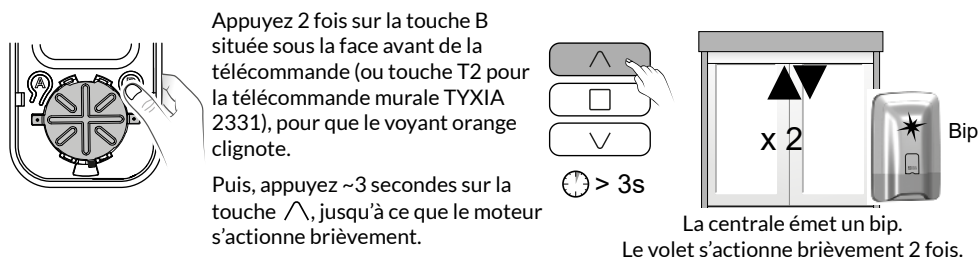
**⚠** Pour que la détection d'intrusion fonctionne, il faut impérativement que la butée basse soit enregistrée de manière automatique avec des verrous. La surveillance anti-intrusion n'est active que si l'alarme est en marche et le volet fermé.

#### 1 Mettre la centrale en mode "Ajout produits"



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

#### 2 Associer le mode anti-intrusion à la centrale



#### 3 Sortir des modes Ajout produit et Maintenance

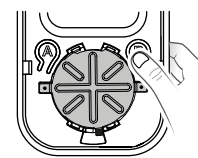


Appuyez brièvement sur la touche OFF de la télécommande.  
Son voyant s'allume rouge puis vert pour valider l'action.  
Le voyant de la centrale clignote.

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.

### 12.2 Définir le mode de fonctionnement du moteur

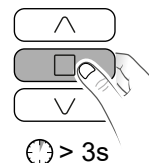
	Mise en marche de l'alarme	Mise en arrêt de l'alarme
Mode 1 (par défaut)	Le volet se ferme	Le volet reste en position
Mode 2	Le volet se ferme	Le volet s'ouvre
Mode 3	Le volet reste en position	Le volet reste en position



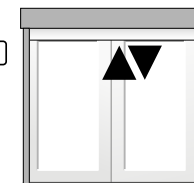
1 Appuyez 2 fois sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331) pour que le voyant orange clignote.

2 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



Pour passer d'un mode à l'autre, recommencez les opérations 1 et 2.



Le moteur s'actionne brièvement.

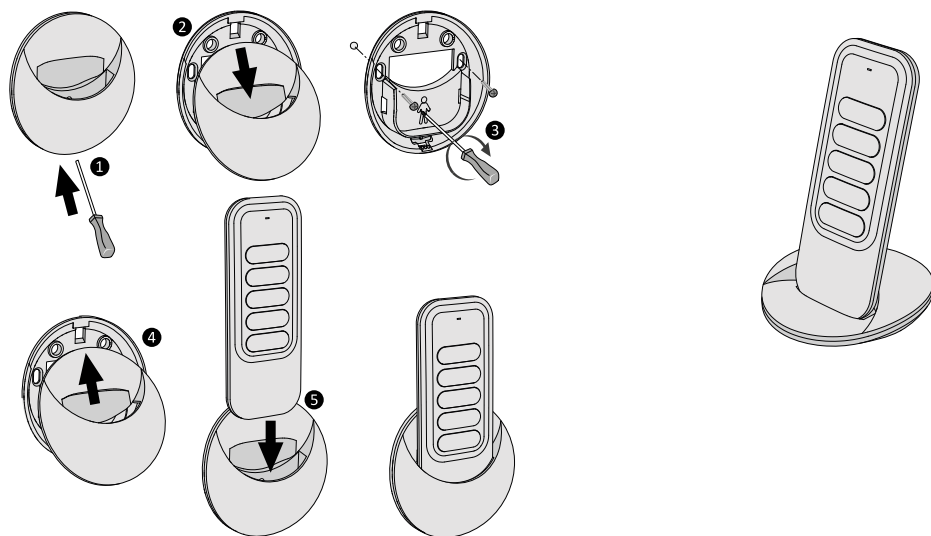
#### Fonctionnement des modes 1 et 2 :

Lors de la mise en marche de la surveillance, le volet se fermera complètement.



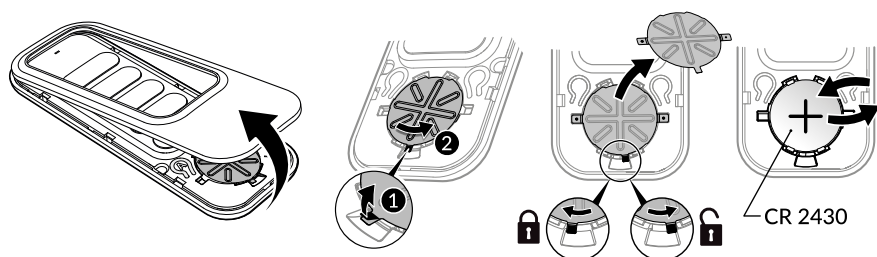
## 13/ Montage du socle de la télécommande

Fixé au mur ou posé sur une surface plane



## 14/ Remplacement de la pile

• Le voyant rouge clignote plusieurs fois à chaque appui sur une touche.  
La pile est usée. Changez la pile.



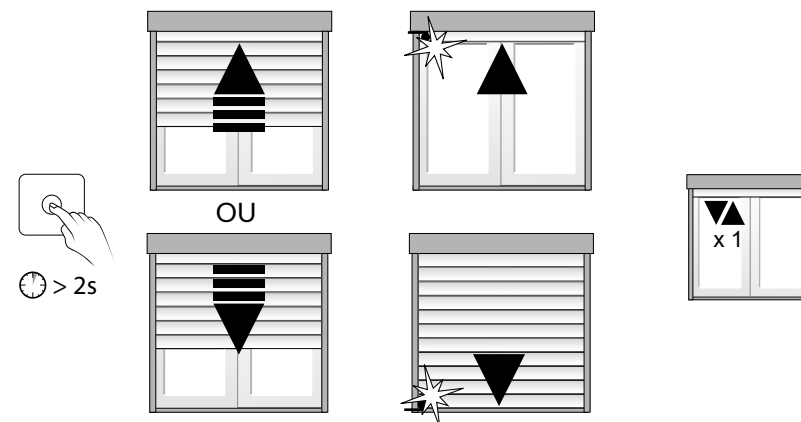
## 15/ Fonctionnement avec un bouton poussoir

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...).

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

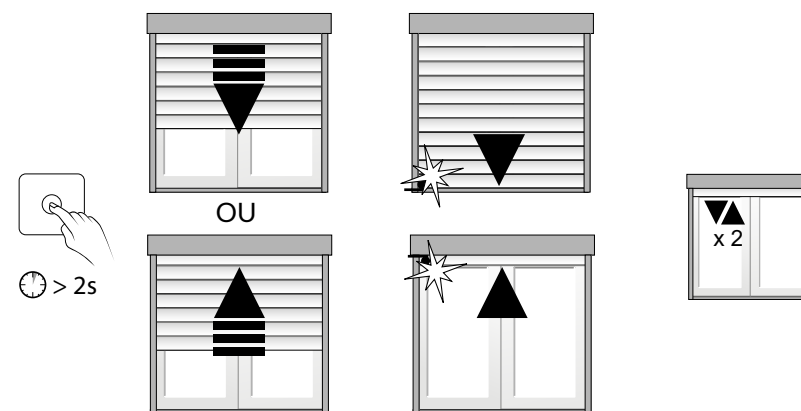
## 16/ Réglage des butées à partir du bouton poussoir (commande locale)

### 16.1 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.



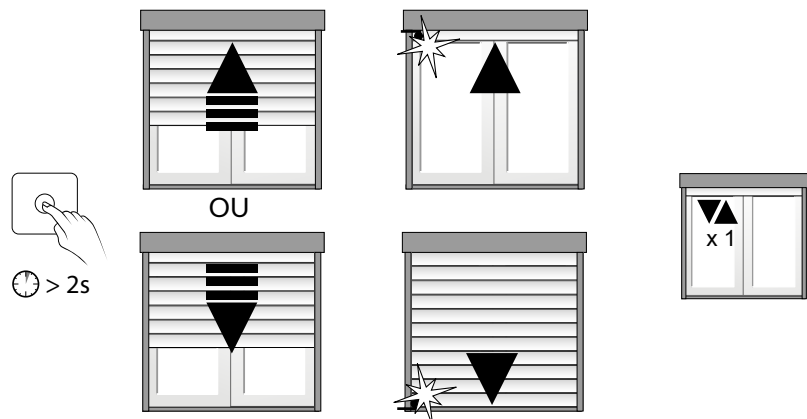
Faire un appui long sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne dans le sens inverse.

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



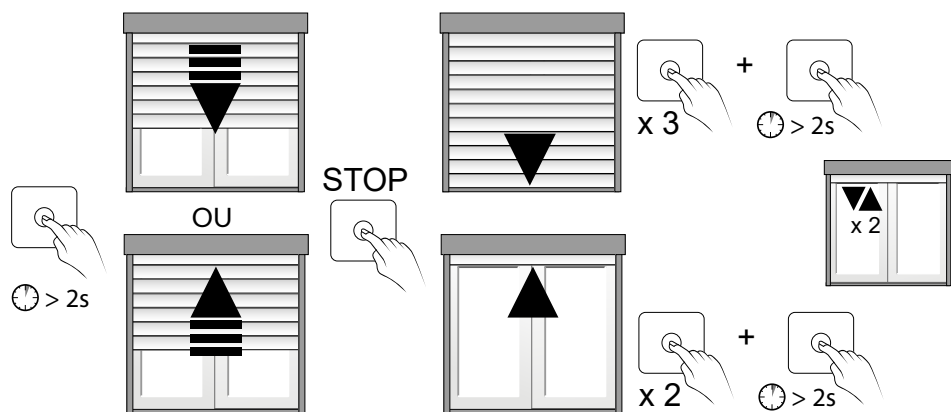
# 16/ Réglage des butées à partir du bouton poussoir (commande locale)

## 16.2 Enregistrer une 1ère butée automatique et une 2ème butée manuelle



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

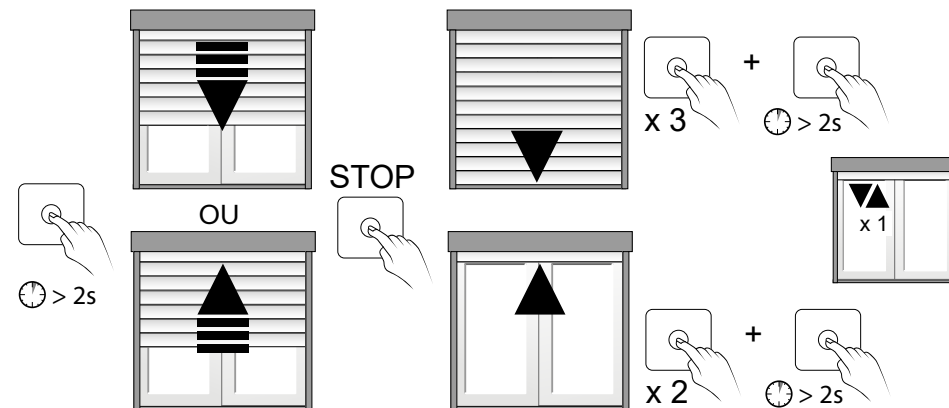
Lorsque le moteur détecte la 1ère butée (haute ou basse), le moteur s'actionne alors une fois.



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.

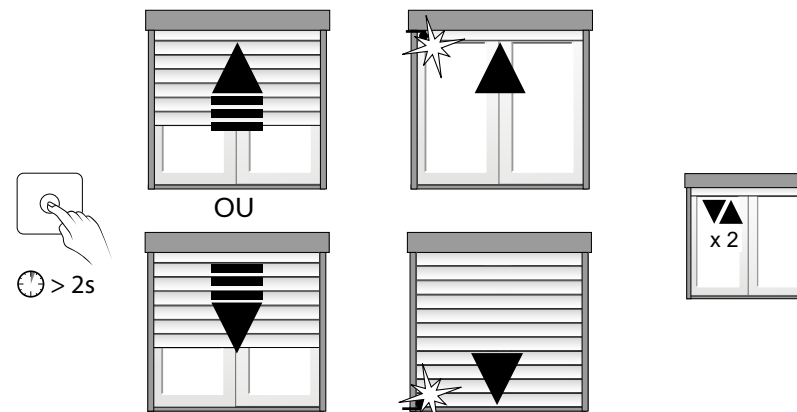
Puis,  
 - si le volet est en bas : faire 3 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)  
 - si le volet est en haut : faire 2 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)  
 Le moteur s'actionne alors deux fois pour confirmer l'enregistrement de la 2ème butée.

## 16.3 Enregistrer une 1ère butée manuelle et une 2ème 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 une fois pour confirmer l'enregistrement de la 1ère butée.

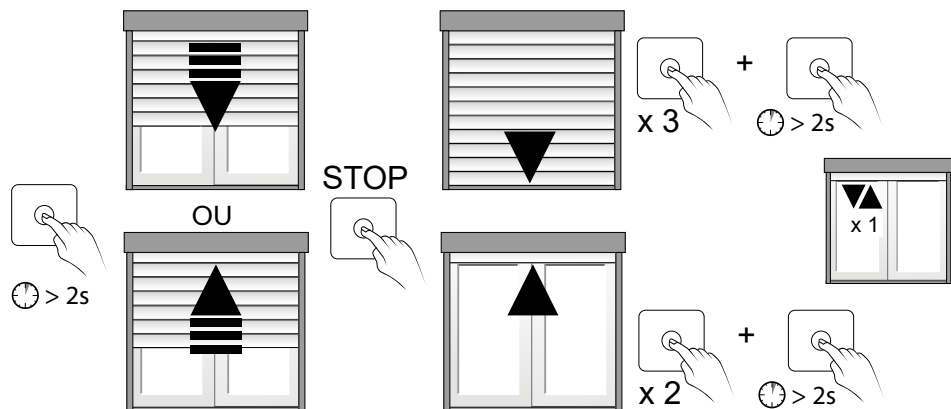


Appuyez sur le bouton poussoir (> 2 secondes) pour que le moteur s'actionne dans le sens inverse.

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

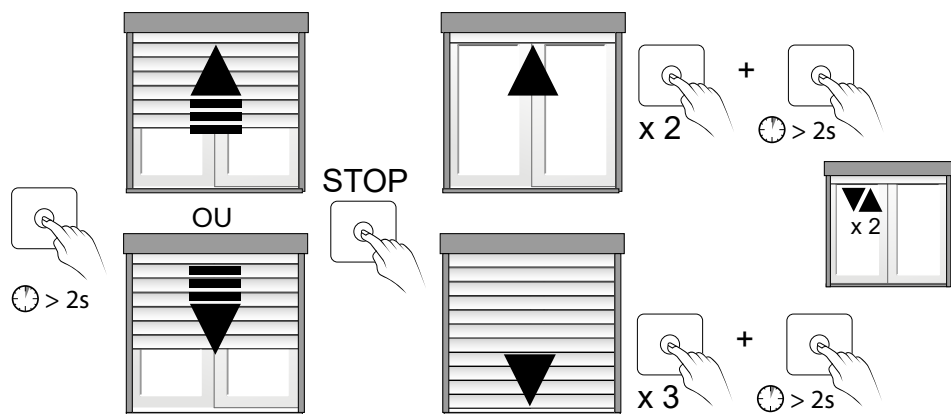
# 16/ Réglage des butées à partir du bouton poussoir (commande locale)

## 16.4 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.

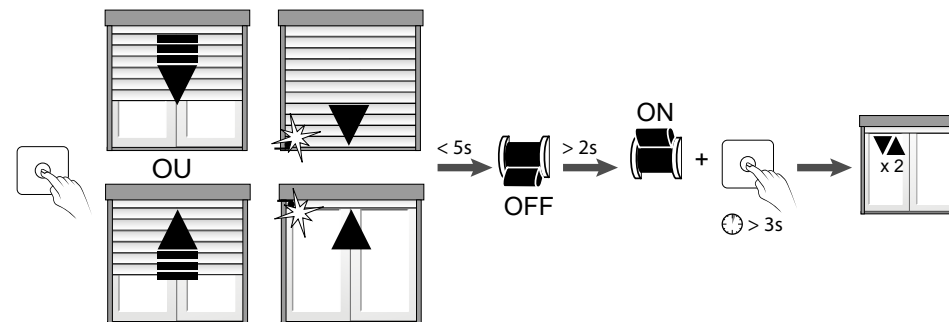
Puis,  
- si le volet est en bas : faire 3 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)  
- si le volet est en haut : faire 2 appuis brefs et un appui long (>2 secondes)  
Le moteur s'actionne alors une fois pour confirmer l'enregistrement de la 1ère butée.



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.

## 16.5 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.

## 17/ 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 1701, 2331, TYDOM...) lorsque la télécommande du moteur concerné est perdue ou hors d'usage.

### Sur la nouvelle télécommande :

- Appuyez 2 fois sur la touche B située sous la face avant de la télécommande (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), 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 § 4.1).

## 19/ 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 (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331).

- Plusieurs moteurs sont associés à la télécommande.

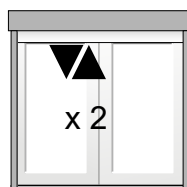
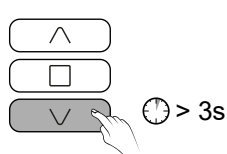
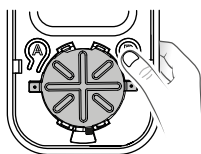
Vous n'avez donc pas accès aux modes de réglage dans ce cas de figure.

Pour les réglages, la télécommande ne doit être associée qu'à un seul moteur.

## 18/ 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 (ou touche T2 pour la télécommande murale TYXIA 2331), 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



[www.deltadore.com](http://www.deltadore.com)

09/22



2705492 Rev.01