

Einstellanleitung **DE**

für funkgesteuerte Neher Motoren mit 6-Kanal Funkhandsender-868 MHz 22 44 73
-915 MHz 22 44 78

Folgen Sie bitte unbedingt dieser Einstellanleitung!



Gerätefunktionen	Bestimmungsgemäße Verwendung
<ul style="list-style-type: none">Behangschutz (Drehmomentabschaltung).Inbetriebnahme des Motors mit Montagekabel oder Funksender.	<ul style="list-style-type: none">Bitte beachten Sie, dass Funkanlagen nicht in Bereichen mit einem erhöhten Störfaktor betrieben werden dürfen (z. B. Krankenhäuser, Flughäfen...).Die Fernsteuerung ist nur für Geräte und Anlagen zulässig, bei denen eine Funktionsstörung in Hand-/Wandsender oder Empfänger keine Gefahr für Personen, Tiere oder Sachen darstellt oder dieses Risiko durch andere Sicherheitseinrichtungen abgedeckt ist.Der Betreiber genießt keinerlei Schutz vor Störungen durch andere Funkmeldeanlagen und Einrichtungen (z. B. auch durch Funkanlagen), die ordnungsgemäß im gleichen Frequenzbereich betrieben werden.
Auslieferungszustand	
<ul style="list-style-type: none">Voreingestellte Endlagen, unten ca. 15 cm höher.	
Optimale Nutzung des Funksignals	
<ul style="list-style-type: none">Der Mindestabstand zwischen zwei Funkantrieben muss min. 15 cm betragen.Antenne nicht knicken.Antenne nicht kürzen oder verlängern.Bei schlechtem Empfang, Lage der Antenne verändern.Antenne möglichst frei verlegen. <p>Achtung: Darauf achten damit die Antenne keinen Kontakt zu den Aluminiumprofilen hat. Die Antenne muss nach oben oder nach unten verlegt werden aber auf keinen Fall Richtung Gewebe.</p>	
	Beachten Sie vor der Montage
	<ul style="list-style-type: none">Der Motor ist nur in eingebautem Zustand funktionsfähig.Anschluss nur im spannungsfreien Zustand.

Allgemeine Hinweise



- Verletzungsgefahr durch Stromschlag.
- Anschlüsse am 230V / 120V Netz müssen durch eine autorisierte Fachkraft erfolgen. Prüfen Sie die Anlage regelmäßig auf Verschleiß oder Beschädigungen.

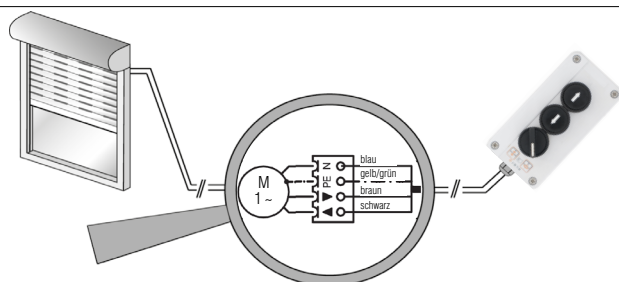


1 Endlageneinstellung und Senderprogrammierung

⚠ Anschluss nur im spannungsfreien Zustand! Kabelwicklung am Motorkopf für Revisionszweck beibehalten!

Falls die Motoren schon angeschlossen sind, trennen Sie diese kurz vom Netz und machen Sie weiter mit Punkt 3.

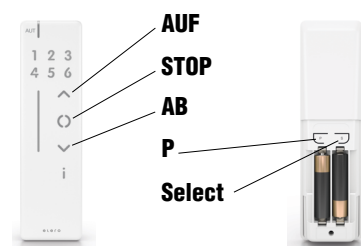
- Elektromotoren wie abgebildet einzeln am Montagekabel anschließen.
- Schukostecker des Montagekabels in Steckdosen mit 230V / 120V einstecken.



6-Kanal-Funkhandsender einlernen

⚠ Programmierung muss innerhalb von 5 Min. nach der Netzunterbrechung erfolgen!

- Montagekabel auf **Funk** einstellen und prüfen ob der Funkhandsender eingelernt ist. Wenn ja, weiter mit 7.
- Nach der Netzunterbrechung sind die Motoren 5 Min. lang in Lernbereitschaft. Wählen Sie den einzulernenden Kanal für das gewünschte Element aus. Durch drücken der jeweiligen Zahlen-Taste können Sie zwischen 6 einzelnen Kanälen auswählen.
- Öffnen Sie den Deckel auf der Rückseite des 6-Kanal-Funkhandsenders. Drücken Sie die **(S) Select**-Taste auf der Rückseite des einzulernenden 6-Kanal-Funkhandsenders (siehe Abb.). Kurz darauf fahren die Motoren 2 Min. lang auf und ab. In dieser Zeit kann der 6-Kanal-Funkhandsender eingelernt werden.
- Gehen Sie mit dem 6-Kanal-Funkhandsender möglichst nah an den einzulernenden Motor ran. Bei mehreren Anlagen spricht der Funkhandsender nur den Motor an, an welchem man am nächsten dran ist. Drücken Sie **sofort** nach Beginn einer Auffahrt (1 Sek.) die **AUF**-Taste. Der Motor macht einen kurzen Stop und fährt anschließend weiter. Drücken Sie **sofort** nach Beginn einer Abfahrt (1 Sek.) die **AB**-Taste. Der Motor stoppt. Drücken Sie für 6 Sec. die **STOP**-Taste. Der Funkhandsender ist hiermit eingelernt.



Um weitere Motoren mit dem gleichen 6-kanal-Funkhandsender ansteuern zu können, wählen Sie den einzulernenden Kanal für das gewünschte Element aus, drücken Sie die **Select (S)** Taste und gehen Sie wie ab Punkt 6 beschrieben vor.



Nach Ablauf des 2 Min. Zeitfensters schalten die Motoren den Lernmodus ab. Um weitere Motoren einlernen zu können, unterbrechen Sie das Stromnetz und wiederholen Sie die Schritte ab Punkt 4. Achtung: Auch die eingelernten Motoren werden wieder losfahren, die können nach Auswahl des gewünschten Kanals gestoppt werden!



Empfehlung: nach Möglichkeit, für jeden Raum einen extra 6-Kanal-Funkhandsender verwenden.

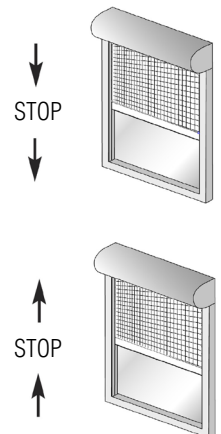
Einstellanleitung

für funkgesteuerte Neher Motoren mit 6-Kanal Funkhandsender-868 MHz 22 44 73
-915 MHz 22 44 78



Einstellen der Endlagen

- ❗ **Programmierung muss innerhalb von 5 Min. nach der Netzunterbrechung erfolgen!**
- ➊ Wählen Sie an dem 6-Kanal-Funkhandsender für den einzustellenden Motor den zugeordnete Kanal aus (1-6). Fahren Sie die Gewebeschiene in eine Mittelposition (Abstand von oben mind. 30 cm). Drücken Sie danach **gleichzeitig** die **AUF-** und **AB-** Tasten und halten Sie diese gedrückt, bis der Motor nach ca. 5 Sek. kurz auf und ab gefahren ist.
- ➋ Fahren Sie dann die Gewebeschiene ca. 5 cm vor die gewünschte **untere** Endlage. Dabei fährt der Motor langsam, mit einem kurzen STOP los und wird dann schneller. Fahren Sie anschließend die gewünschte **untere** Endlage an (Korrekturen sind über die Tasten möglich). **Achten Sie darauf, dass der Behang in der unteren Endlage straff hängt!** Drücken Sie danach so lange die **AUF**-Taste, bis der Motor automatisch stoppt. Die **untere** Endlage ist hiermit eingestellt.
- ➌ Drücken Sie erneut die **AUF**-Taste. Fahren Sie die **obere** Endlage bis zum Anschlag an (Drehmomentabschaltung). Dabei fährt der Motor langsam, mit einem kurzen STOP los und wird dann schneller bis er oben anschlägt. Drücken Sie danach so lange die **AB**-Taste, bis der Motor automatisch stoppt. Die **obere** Endlage ist hiermit eingestellt.
- ❗ **Das Elektrorollo muss nach dem Einstellen der Endlagen 3 mal auf- und abgefahren werden! Damit optimiert der Motor seine Einstellwerte.**
- ❗ **Bemerkung: Um die Endlagen erneut einzustellen zu können, trennen Sie den Motor kurz vom Netz und wiederholen Sie anschließend innerhalb von 5 Min. die Schritte ab Punkt ➊.**



2 Optional: Einlernen einer Zwischenposition

Programmieren der Zwischenposition

Um eine Zwischenposition einlernen zu können, muss ein Funksender eingestellt und der Motor in der unteren Endlage sein.

- ➊ Drücken und halten Sie die **AUF**-Taste bis zur gewünschten Position gedrückt.
- ➋ Sobald Sie an die gewünschte Position kommen, drücken Sie zusätzlich die **STOP**-Taste und lassen anschließend beide Tasten los. Der Motor stoppt. Die Zwischenposition ist hiermit programmiert. (Wenn Sie die Tasten länger als 6 Sec. gedrückt halten wird die Zwischenposition gleich gelöscht).



Um die Zwischenposition zu ändern, wiederholen Sie die Schritte ab Punkt ➊. Die alte Zwischenposition wird automatisch gelöscht.

Anfahren der Zwischenposition

- ➊ Drücken Sie die **AUF**-Taste zweimal kurz nacheinander (Doppelklick).
- ➋ Der Motor fährt auf die gespeicherte Zwischenposition. Ist keine Zwischenposition abgespeichert, fährt der Motor bis zur oberen Endlage.

3 Optional: Weitere Funkhandsender einlernen (Es können max. 16 Funkkanäle eingelernt werden)

- ➊ An einem bereits eingelernten Funkhandsender/Kanal (bei 6-kanal-Funkhandsender) drücken Sie gleichzeitig (für 3 Sek.) die **AUF**-, **AB**- und **(P) Programmier**-Taste. Die Status LED leuchtet kurz auf. Der Motor ist 5 Min. lang im Lernbereitschaft.
- ➋ Drücken Sie die **(S) Select**-Taste auf der Rückseite des einzulernenden Funkhandsenders so lange, bis der Motor startet. Die Motoren fahren 2 Min. lang in zufälligen Zyklen auf und ab. Gehen Sie mit dem 6-kanal-Funkhandsender möglichst nah an den einzulernenden Motor ran. Bei mehreren Anlagen spricht der Funkhandsender nur den Motor an, an welchem man am nächsten dran ist. Drücken Sie **sofort** nach Beginn einer Auffahrt eines Motors die **AUF**-Taste. Der Motor macht einen kurzen Stopp. Drücken Sie **sofort** nach Beginn einer Abfahrt die **AB**-Taste. Der Motor stoppt. Drücken Sie für 6 Sec. die **STOP**-Taste. Der Funkhandsender/Kanal ist hiermit auf diesen Motor eingelernt.

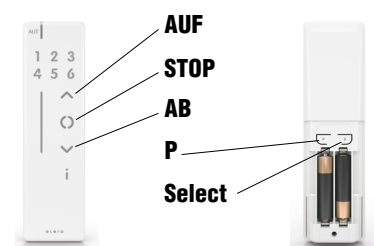
4 Optional: Funkhandsender/Kanal löschen

Einzeln eingelernte Funkhandsender/Kanäle löschen

- ➊ Den zu löschenden Kanal auswählen. Drücken Sie gleichzeitig die **(P) Programmier**- und die **STOP**-Taste.
- ➋ Halten Sie diese Tastenkombination so lange gedrückt (ca. 6 Sec.), bis die Status LED völlig erlischt. Der Funkhandsender ist hiermit gelöscht.

Alle Funkhandsender/Kanäle löschen

- ➊ Den zu löschenden Kanal an allen 6-kanal-Funkhandsendern auswählen. Drücken Sie auf einem eingelernten Funkhandsender gleichzeitig die **(P) Programmier**-, **AUF**-, **STOP**- und die **AB**-Taste.



Einstellanleitung

für funkgesteuerte Neher Motoren mit 6-Kanal Funkhandsender-868 MHz 22 44 73
-915 MHz 22 44 78



- 2 Halten Sie diese Tastenkombination so lange gedrückt (ca. 6 Sec.), bis die Status LED völlig erlischt.
Alle eingelernte Funkhandsender/Kanäle sind hiermit gelöscht/frei.

<div>5</div> <div>Anschlussbeispiel für den Elektriker</div> <div><div><div>Die Motoransteuerung in Auf-/Ab- Richtung müssen gegeneinander verriegelt sein. Es ist eine Umschaltverzögerung von mindestens 0,5 Sek. zu gewährleisten.</div><div>Es können mehrere Antriebe parallel angeschlossen werden. Dabei die maximale Schaltleistung der Schaltstelle beachten.</div></div><div><div>230V / 120V</div><div><div>Motor</div><div>Kondensator</div><div>Elektronik</div><div>Wicklungsthermostat</div><div>Gerätestecker</div><div>Abzweigdose</div><div>L1</div><div>N</div><div>PE</div></div></div></div>	<div>6</div> <div>Status-LED und Bedeutung</div> <table><tr><td>- orange blinkt langsam</td><td>- Kanal (Sender) in keinem Empfänger eingelernt</td></tr><tr><td>- orange blinkt schnell</td><td>- Kanal (Sender) ist im Lernmodus. Bedienung schon eingelernter Empfänger nicht möglich</td></tr><tr><td>- orange blinkt schnell (ca. alle 2 Sek.)</td><td>- Mehr als 10 Empfänger sind zum Einlernen bereit</td></tr><tr><td>- orange leuchtet, dann grün</td><td>- Sendesignal wird verschickt, alle Rückmeldungen erhalten</td></tr><tr><td>- orange oder grün blinkt mehrfach, dann rot nach 6 Sek.</td><td>- Kanal (Sender) ist gelöscht</td></tr><tr><td>- orange leuchtet, dann rot</td><td>- Sendesignal wird verschickt, nicht alle Rückmeldungen erhalten</td></tr><tr><td>- rot blinkt schnell</td><td>- Batterie fast verbraucht</td></tr></table>	- orange blinkt langsam	- Kanal (Sender) in keinem Empfänger eingelernt	- orange blinkt schnell	- Kanal (Sender) ist im Lernmodus. Bedienung schon eingelernter Empfänger nicht möglich	- orange blinkt schnell (ca. alle 2 Sek.)	- Mehr als 10 Empfänger sind zum Einlernen bereit	- orange leuchtet, dann grün	- Sendesignal wird verschickt, alle Rückmeldungen erhalten	- orange oder grün blinkt mehrfach, dann rot nach 6 Sek.	- Kanal (Sender) ist gelöscht	- orange leuchtet, dann rot	- Sendesignal wird verschickt, nicht alle Rückmeldungen erhalten	- rot blinkt schnell	- Batterie fast verbraucht
- orange blinkt langsam	- Kanal (Sender) in keinem Empfänger eingelernt														
- orange blinkt schnell	- Kanal (Sender) ist im Lernmodus. Bedienung schon eingelernter Empfänger nicht möglich														
- orange blinkt schnell (ca. alle 2 Sek.)	- Mehr als 10 Empfänger sind zum Einlernen bereit														
- orange leuchtet, dann grün	- Sendesignal wird verschickt, alle Rückmeldungen erhalten														
- orange oder grün blinkt mehrfach, dann rot nach 6 Sek.	- Kanal (Sender) ist gelöscht														
- orange leuchtet, dann rot	- Sendesignal wird verschickt, nicht alle Rückmeldungen erhalten														
- rot blinkt schnell	- Batterie fast verbraucht														

7	Fehlersuchen	
Fehler/Störung	Mögliche Ursachen	Beseitigung
- Funklernmodus startet nicht	- Anschlussfehler - Motor ist nicht an Netzspannung angeschlossen - Zeitfenster bereits abgelaufen (5 Min.) - Thermostat hat ausgelöst - Funkhandsender ohne oder mit schwacher Batterie	- Anschluss überprüfen - Netzspannung überprüfen - Netzspannung kurz unterbrechen - Motor abkühlen lassen - Funkhandsender überprüfen (beim Knopfdruck muss die Sendekontrollleuchte leuchten)
- Funkhandsender wird nicht eingelernt	- Taste für AUF/AB-Fahrt wurde zu spät gedrückt. Zeitfenster (1 Sek.) beachten - Sender ist bereits eingelernt	- Funklernmodus erneut starten - STOP-Taste drücken
- Motor läuft nur in eine Richtung	- Anschlussfehler	- Anschluss überprüfen
- Motor reagiert nicht auf Doppeltastendruck am Funkhandsender	- Zeitfenster ist nach Netzwiederkehr bereits abgelaufen (5 Min.) - Motor ist an Netzspannung nicht angeschlossen - Funkhandsender ist nicht eingelernt	- Netzspannung kurz unterbrechen - Anschluss überprüfen - Funkhandsender einlernen
- Motor läuft nicht, Sendekontrollleuchte bleibt aus	- Batterie ist leer - Batterie ist falsch eingelegt	- Neue Batterie einlegen - Batterie richtig einlegen
- Motor läuft nicht, Sendekontrollleuchte bleibt an	- Empfänger außerhalb der Funkreichweite - Funkhandsender ist nicht im Empfänger eingelernt	- Entfernung zum Empfänger verringern - Funkhandsender einlernen
- Motor läuft in die falsche Richtung	- Richtungen sind falsch eingelernt	- Funkhandsender löschen und richtig einlernen
- Motor reagiert nicht mehr	- Thermostat hat ausgelöst	- Motor abkühlen lassen
- Motor stoppt während einer Fahrbewegung	- Endlagen sind nicht eingestellt	- Endlagen einstellen
- Motor lernt keine Endlagen ein	- Zufällige Fahrbewegung - Fahrweg zur Endlage/Anschlag zu kurz	- Endlagen löschen und neu einstellen - Motor muss bis zum kurzen STOP fahren

Adjustment Manual **EN**

for remote controlled Neher motors with 6-channel remote control - 868 MHz 22 44 73
- 915 MHz 22 44 78

Please follow these instructions by all means!



Device function	Intended use
<ul style="list-style-type: none">• blind protection (torque limiting)• starting up the drive with service cable or remote	<ul style="list-style-type: none">• please note that radio equipment are not allowed to be used in areas with a higher disruptive factor (e.g. hospitals, airports,...)• the remote is only permitted for devices or electric facilities where interferences in the hand-/wall transmitter or receiver does not pose a risk to humans, animals or objects, or where this risk is covered by other safety devices• the operator is no way protected from interferences from other telecommunications or facilities (e.g. also radio controlled equipment) which are licensed to operate in the same frequency range
As-delivered condition	
<ul style="list-style-type: none">• preset end positions, 15cm above the ground	
Perfect using of the radio signal	
<ul style="list-style-type: none">• the minimum clearance between the radio drives must be 15cm• do not bent the antenna• do not shorten or extend the antenna• change the position of the antenna if the reception is poor• if possible antenna should be laid freely <p>Attention: make sure that there is no contact between antenna and aluminium profiles. The antenna must be laid upwards or downwards but in no case in direction to the fabric</p>	
	Please note before mounting
	<ul style="list-style-type: none">• motor is only in working order in installed condition• connection only in voltage free state

General information



- risk of injury due to electrocution!
- the connections to the 230V / 120V mains must be made by an authorised specialist. Check the system regularly for wear or damage

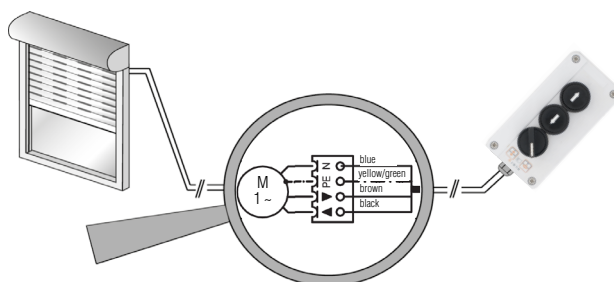


1 End position setting and channel setting

❗ Connection only in voltage free status! Retain cable winding on the motor head for revision purposes!

Should the motor already be installed disconnect it shortly from the grid and continue with point ❸.

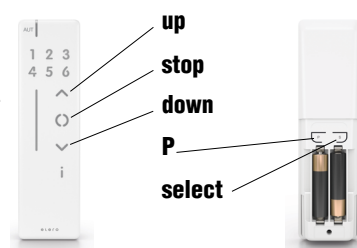
- ❶ Connect drives separately with installation cable like illustrated.
- ❷ put the plug of the installation cable into the socket (230V / 120V).



Teach-in of 6-channel remote

❗ Setting must be finished within 5 min. after disconnection!

- ❸ Set the installation cable to **radio operation** and check whether the remote is already taught in. If yes, go on with ❹.
- ❹ The motors are in readiness to learn for 5 min. after a brief interruption of the mains voltage. Select the channel to be taught for the corresponding roller screen. You can choose between 6 individual channels by pressing the respective number key.
- ❺ Open the lid on the back side of 6-channel remote. Press the **(S) select**-button on the back side of the 6-channel remote (see image) that has to be taught-in. Shortly thereafter the motors run up and down for 2 minutes. During this time the 6-channel remote can be taught-in.
- ❻ Go up with the 6-channel remote as close as possible to the motor to be taught. In case of several systems the remote only addresses the closest motor. Press the **up**-button **directly** after the start of run up (1 sec.). The motor stops shortly and continues to run up. Press the **down**-button **directly** after the start of a run down (1 sec.). The motor stops. Press the **stop**-button for 6 seconds. The 6-channel remote is hereby taught.



For controlling further motors with the same remote select the channel to be taught for the corresponding roller screen, press the **select (S)** button and proceed as described in point ❹.



At the end of the 2 min. time window the motors switch off the learning mode. For teaching-in further motors briefly interrupt the mains voltage and repeat the steps starting with point 4. Attention: the already taught-in motors will also start again but can be stopped after selecting the corresponding channel!



Recommendation: if possible use a separate 6-channel remote for each room.

Adjustment Manual

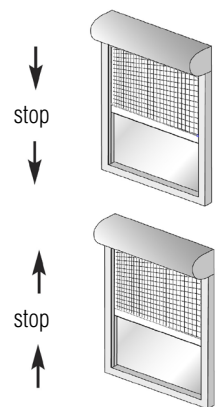
for remote controlled Neher motors with 6-channel remote control - 868 MHz 22 44 73
- 915 MHz 22 44 78



End position setting

❗ Setting must be finished within 5 min. after disconnection!

- 7 Select the channel (1-6) for the corresponding motor to be taught. Move the sliding bar into a central position (distance from the top at least 30cm). Now **simultaneously** press the **up**- and **down**-buttons and keep pressing them until the motor shortly runs up and down after 5 seconds.
- 8 Position the sliding bar approx. 5cm above the desired **lower** end position. The motor slowly runs down, stops shortly and gets faster then. Afterwards approach to the lower end position (corrections are possible via the buttons). **Make sure that the fabric hangs tautly in the lower end position!** Now press the **up**-button until the motor automatically stops. Hereby the **lower** end position is set.
- 9 Press the **up**-button again. Move the sliding bar **up** to the stop (torque cut-out). While doing so the motor slowly starts running, stops shortly and gets faster until the stops at the top. Now press the **down**-button until the motor automatically stops. Hereby the **upper** end position is set.



❗ The motorized roller screen has to be moved up and down three times after the end position setting. Thus the motor optimizes his setting.

❗ Comment: to set the end positions again shortly disconnect the motor from the grid and repeat the steps within 5 min. starting from point 6.

2 Optional: teaching-in of an intermediate position

Programming of an intermediate position

For teaching-in an intermediate position a radio transmitter must be taught in and the motor has to be in the lower end position.

- 1 Press and hold the **up**-button up to the desired position.
- 2 As soon as you reach this position press additionally the **stop**-button. Then release both buttons. The motor stops. Hereby the intermediate position is set (if you keep pressing the buttons longer than 6 sec. the intermediate position will be deleted immediately).

👍 For changing the intermediate position repeat the steps starting from point 1. The former intermediate position will be deleted automatically.

Approaching to the intermediate position.

- 1 Press the **up**-button twice in quick succession (double click).
- 2 The motor approaches to the stored intermediate position. If there is no intermediate position stored the motor approaches to the upper end position.

3 Optional: teaching-in of further radio transmitter (maximum 16 radio channels can be taught in)

- 1 Press simultaneously (for 3 sec.) the **up**-, **down**- and **(P) programming**-buttons of an already taught-in radio remote/channel (with 6-channel remote). The status LED lights up briefly. The motor is in willingness to learn for 5 minutes.
- 2 Press the **(P) programming**-button on the backside of the radio transmitter to be taught until the motor starts. The motors run up and down in random cycles for 2 minutes. Go up with the remote as close as possible to the motor to be taught. In case of several systems the remote only addresses the closest motor. Press the **up**-button **immediately** after the start of the run-up. The motor stops briefly. Press the **down**-button **immediately** after the start of the run-down. The motor stops. Press the **stop**-button for 6 seconds. The remote/channel is now taught to this motor.

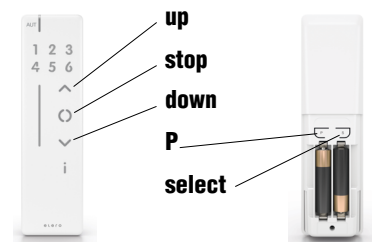
4 Optional: delete radio transmitter

Delete individual radio transmitter

- 1 Select the channel to be deleted. Press simultaneously the **(P) programming**- and **stop**-button.
- 2 Keep pressing this key combination until the status LED goes out (about 6 sec.). Hereby the remote is deleted.

Delete all remotes/channels

- 1 Select the channel of the 6-channel remote to be deleted. Press simultaneously the **(P) programming**-, **up**-, **stop**- and **down**-button of an already taught-in remote.



Adjustment Manual

for remote controlled Neher motors with 6-channel remote control - 868 MHz 22 44 73
- 915 MHz 22 44 78



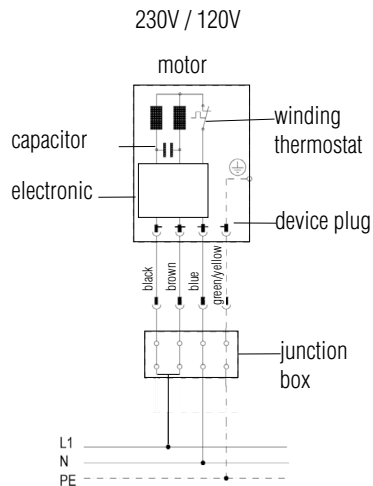
- ② Keep pressing this key combination until the status LED goes out (about 6 sec.). Hereby all remotes/channels are deleted.

5 Connection example for the electrician



The motor controls in up-/down direction must be mutually locked. A changeover delay of min. 0,5 sec. must be ensured.

Several motors can be connected parallelly. Pay attention to the maximum switching capacity of the switching point.



6 Status LED and meaning

- orange flashes slowly	- channel (transmitter) is not taught to receiver
- orange flashes fast	- channel (transmitter) is in learning mode. Operation of already taught-in receiver not possible
- orange flashes fast (approx. each 2 sec.)	- more than 10 receiver ready for learning
- orange flashes, then green	- transmission signal is sent, all responses received
- orange or green flashes repeated, then red after 6 sec.	- channel (transmitter) is deleted
- orange flashes, then red	- transmission signal is sent, not all responses received
- red flashes fast	- battery almost exhausted

7 Troubleshooting

Fault/Disorder	Possible causes	Debugging
- radio learning mode does not start	- connection error - motor is not connected with the mains - the window has already expired (5 min.) - thermostate has triggered - radio wall transmitter without or with low battery	- check connection - check mains voltage - interrupt mains voltage briefly - allow motor to cool down - check radio wall transmitter (status LED must light up at the push of button)
- radio wall transmitter is not taught-in	- up/down-buttons were pressed too late. Please consider the time window (1 sec.) - transmitter is already taught-in	- start the radio learning mode again - press stop-button
- motor runs only in one direction	- faulty connection	- check connection
- motor does not react on double-key pressing on radio wall transmitter	- time window has already expired after mains return (5 min.) - motor is not connected with the mains - radio wall transmitter is not taught-in	- interrupt mains voltage briefly - check mains connection - teach-in radio wall transmitter
- motor does not run, status LED light is off	- battery is empty - battery is inserted incorrectly	- insert new battery - insert battery correctly
- motor does not run, status LED light is on	- receiver outside of the wireless range - radio wall transmitter is not taught to receiver	- reduce distance to receiver - teach-in radio wall transmitter
- motor runs to the wrong direction	- directions are incorrectly taught-in	- delete r-transmitter and teach it in correctly
- motor does not react	- thermostat has triggered	- allow motor to cool down
- motor stops after a short run	- end positions are not set	- set end positions
- motor does not teach-in end positions	- random travel - travel to end position/stop too short	- delete end positions and set them again - motor must run up to the short stop