

## 1 Technische Daten



Abb.1: Rohrmotor Favorit Markimatik - Zip

Artikelnummer:	124670
Nenn Drehmoment:	20 Nm
Nenn Drehzahl:	26 U/min.
Spannungsversorgung:	230V
Frequenz:	50Hz
Stromaufnahme:	0,9A
Leistung:	205W
Funkfrequenz:	433,92 MHz
Einschaltdauer:	4 Minuten
Kabeladern/Querschnitt:	3 x 0,75mm <sup>2</sup>
Länge des Anschlusskabels:	3 m
Nachlaufweg:	3 Grad
Schutzklasse nach VDE700:	IP44
Rohrdurchmesser:	45mm
verwendbar ab Rollladenwelle:	SW50
Motorlänge:	662mm
Schalldruckpegel (LpA):	≤70 dB(A)

\*Bitte beachten Sie für alle Arbeiten die Sicherheitshinweise und die Hinweise unter Sicherheitshinweise & Elektrischer Anschluss; hierbei im Besonderen die Hinweise für den Schutz und die Verlegung des Anschlusskabels, wenn es sich nicht um „trockene Räume“ handelt.

### 1.1 Elektrischer Anschluss

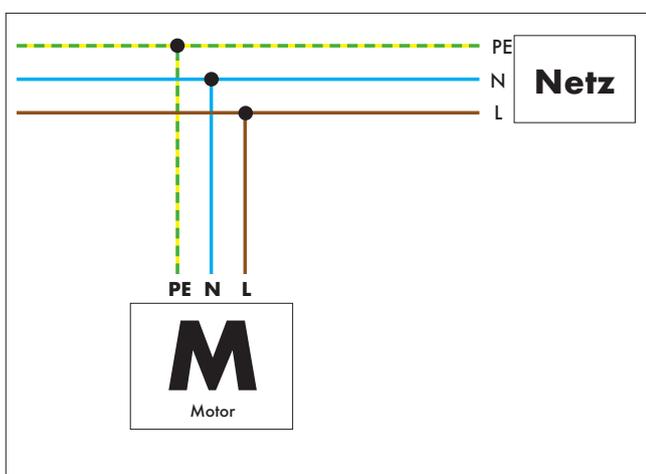


Abb.2: Anschlussskizze

## 1.2 Anwendungsbereich

Die Antriebe der Serie Markimatik-Zip eignen sich ideal für den Einsatz in vertikalen Textilbehängen wie Fenster- oder Zip-Markisen.

Um dabei den größtmöglichen Komfort gewährleisten zu können, verfügen die Antriebe über die folgenden Zusatzfunktionen:

- automatische Tuchstraffung
- automatisches Nachjustieren der Endlagen
- individuell wählbare Zwischenposition
- einfache Bedienung und Einstellung per Funksender
- integrierter Funk-Repeater

Kompatibel sind die Antriebe mit allen Hand- und Wandsendern sowie dem Funk-Sonnensensor der Serie Funk Mercato.

Per Smart-Stick (Art.-Nr. 137550) lassen sich die Motoren zusätzlich in die kostenlose App „KN Connect“ einbinden und damit automatisieren.

Um die Antriebe vollumfänglich nutzen zu können (z.B. das automatische Nachjustieren der Endlagen) muss die Anlage über einen festen Anschlagpunkt in Laufrichtung „auf“ verfügen und darf nicht verriegelt sein.

### 1.3 Verlegung des Netzkabels

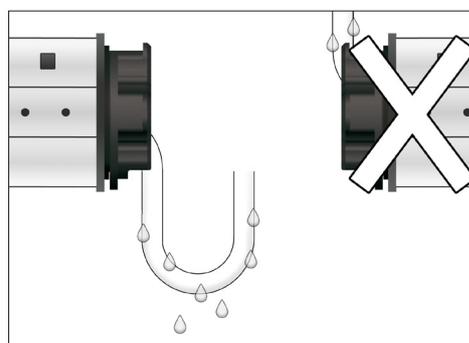


Abb.3: Verlegung des Anschlusskabels

Verlegen Sie das Anschlusskabel nie senkrecht nach oben, sonst kann Wasser über das Kabel in den Motorkopf eindringen und diesen zerstören. Verlegen Sie das Kabel nach unten und in einer Schlaufe, an deren unteren Ende sich das Wasser sammeln und abtropfen kann.

## 2 Tastenerklärung (Handsender)

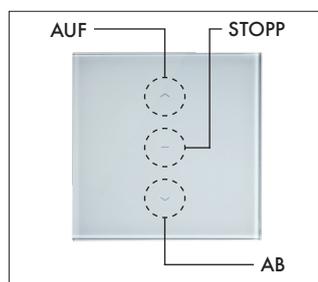


Abb.4: Art. 135200 Vorderseite

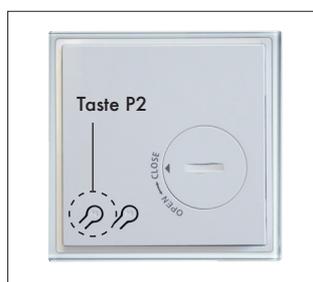


Abb.5: Art. 135200 Rückseite

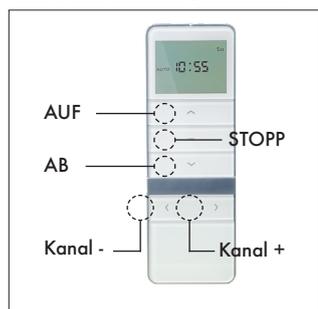


Abb.6: Art. 137250 Vorderseite



Abb.7: Art. 137250 Rückseite

## 2.1 Leitfaden Inbetriebnahme

Bei der Erstinbetriebnahme oder nach einem Werksreset beachten Sie bitte die empfohlene Reihenfolge:

1. Anlernen des ersten Handsenders
2. Laufrichtungsumkehr (falls erforderlich)
3. Endpunkteinstellung
4. Anlernen weiterer Handsender (falls erforderlich)

**Wichtig!** In der Bedienungsanleitung ist häufig von einem „Rucken“ des Motors die Rede. Damit ist eine kurze Auf- und Ab-Bewegung gemeint

## 2.2 Zurücksetzen auf Werkseinstellungen

Die Antriebe der Serie Markimatik-Zip können jederzeit ganz einfach auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt werden. Hierzu drücken und halten Sie die Taste **SET** für ca. 12 Sekunden. Der Motor ruckt nach drei, sechs, neun und zwölf Sekunden je einmal. Nach dem vierten Rucken lassen Sie die Taste **SET** los und der Antrieb bestätigt einen erfolgreichen Reset durch einen vierfachen Signalton.

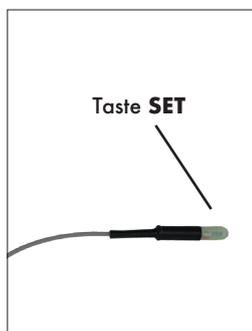


Abb.8: Taste SET

## 2.3 Anlernen des ersten Handsenders

Zur Inbetriebnahme des Motors muss zunächst ein Handsender angelernt werden. Hierzu gehen Sie wie folgt vor:

- 1 Taste **SET** am Motorkopf drücken und halten (ca. 3 Sekunden).

Der Antrieb ruckt einmal und nach dem Loslassen der Taste **SET** bestätigt der Antrieb den Lernmodus mit einem einfachen Signalton.

- 2 Innerhalb von 5 Sekunden die Taste **STOPP** des anzulernenden Handsenders drücken und halten.

Der Motor signalisiert ein erfolgreiches Anlernen durch zweimaliges Rucken und einen dreifachen Signalton.

*Hinweis: Direkt nach Bestromen des Antriebs schaltet dieser in einen 10-sekündigen Lernmodus in dem Sie einen Handsender ebenfalls durch Gedrückthalten der Taste STOPP auf den Motor anlernen können. Dies macht der Motor auch dann, wenn bereits ein anderer Handsender auf dem Motor programmiert ist.*

**Wichtig!** Wir empfehlen jedem Empfänger/ Antrieb einen eigenen Sender bzw. Kanal zuzuordnen! Im Servicefall kann das Gerät so separat angesprochen werden. Liegen mehrere Empfänger auf demselben Sender/ müssen ggf. alle anderen Geräte spannungsfrei gesetzt werden.

## 2.4 Laufrichtungsumkehr

Nach dem Anlernen des ersten Handsenders ordnet der Motor die Laufrichtung zunächst automatisch zu. Soll diese umgekehrt werden gehen Sie wie folgt vor:

### Laufrichtungsumkehr per Handsender:

Tasten **AUF** und **AB** des Senders gemeinsam gedrückt halten (ca. 2 Sekunden), bis der Antrieb die erfolgreiche Laufrichtungsumkehr durch einmaliges Rucken bestätigt.

### Laufrichtungsumkehr per Taste SET:

Die Taste **SET** für ca. 9 Sekunden gedrückt halten. Der Motor ruckt nach drei, sechs und neun Sekunden je einmal. Nach dem dritten Rucken lassen Sie die Taste los und der Antrieb bestätigt die erfolgreiche Laufrichtungsumkehr durch einen dreifachen Signalton.

*Hinweis: Die Laufrichtungsumkehr kann nur direkt nach dem Anlernen des ersten Senders durchgeführt werden. Es dürfen noch keine Endlagen festgelegt worden sein!*

### 3 Endpunkteinstellung

Die Antriebe der Serie Markimatik-Zip verfügen über zwei Betriebsmodi, welche im Folgenden erklärt werden:

**Modus 1:** Geeignet für Anlagen mit festem, oberem Anschlag & ohne Verriegelung. Automatische Endlageneinstellung & -Nachjustierung sind aktiviert.

**Modus 2:** Geeignet für alle Anlagen. Es werden nur manuell festgelegte Endlagen unterstützt. Die automatische Nachjustierung ist deaktiviert.

Im Auslieferungszustand befindet sich der Motor im Modus 1. Um zwischen den Modi zu wechseln gehen Sie wie folgt vor:

- 1 Taste **P2** des Handsenders kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 2 Taste **AUF** des Handsenders kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 3 Taste **AUF** des Handsenders erneut kurz drücken.

Der Motor bestätigt den neuen Modus wie folgt:

**Modus 1:** einmaliges Rucken & einfacher Signalton

**Modus 2:** zweimaliges Rucken & dreifacher Signalton

### 3.1 automatische Endpunkteinstellung

**Wichtig!** Die automatische Endpunkteinstellung ist nur möglich, wenn sich der Motor in Modus 1 befindet!

- 1 Taste **AUF** gedrückt halten, bis der Antrieb sich in Laufrichtung „auf“ in Bewegung setzt.

Die obere Endlage wird mit Hilfe des festen Anschlagpunktes festgelegt. Die untere Endlage wird durch die Last der Endschiene erkannt. Dazu muss das Tuch so lange andersherum aufwickeln, bis die Endschiene angehoben wird! Sobald der Antrieb automatisch stoppt ist er betriebsbereit.

**Wichtig!** Ist das Tuch deutlich länger als die zu fahrende Strecke empfehlen wir die Endlagen manuell einzustellen, da dieses ansonsten in der unteren Endlage nicht ordentlich gespannt ist!

### 3.2 manuelle Endpunkteinstellung

**Wichtig!** Die manuelle Endpunkteinstellung ist nur möglich, wenn sich der Motor in Modus 2 befindet.

- 1 Taste **AUF** gedrückt halten, bis der Motor sich in Richtung „auf“ in Bewegung setzt. Am gewünschten Endpunkt halten Sie den Motor mit der Taste **STOPP** an. Durch kurzes Betätigen der Tasten **AUF** und **AB** lässt sich der Motor ruckweise fein justieren.
- 2 Zum Bestätigen der oberen Endlage drücken und halten Sie die Tasten **AUF** und **STOPP** gemeinsam für ca. 3 Sekunden.

Der Motor bestätigt den neuen oberen Endpunkt durch zweimaliges Rucken und einen dreifachen Signalton.

- 3 Taste **AB** gedrückt halten, bis der Motor sich in Richtung „ab“ in Bewegung setzt. Am gewünschten Endpunkt halten Sie den Motor mit der Taste **STOPP** an. Durch kurzes Betätigen der Tasten **AUF** und **AB** lässt sich der Motor ruckweise fein justieren.
- 4 Zum Bestätigen der unteren Endlage drücken und halten Sie die Tasten **AB** und **STOPP** gemeinsam für ca. 3 Sekunden.

Der Motor bestätigt den neuen unteren Endpunkt durch zweimaliges Rucken und einen dreifachen Signalton.

### 3.3 Löschen der Endlagen

Wenn die Endlagen gelöscht bzw. neu eingestellt werden sollen, gehen Sie wie folgt vor:

- 1 Taste **P2** des Handsenders kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 2 Taste **AB** des Handsenders kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 3 Taste **P2** des Handsenders kurz drücken.

Der Motor bestätigt das Löschen der Endlagen durch zweimaliges Rucken und einen dreifachen Signalton. Es können nun wieder neue Endlagen wie unter Abschnitt **3.1** oder **3.2** (abhängig vom gewählten Modus) hinterlegt werden!

#### 4 Anlernen weiterer Handsender

Auf jeden Antrieb der Serie Markimatik - Zip können bis zu 10 Sender angelernt werden. Wenn ein elfter Sender angelernt wird, vergisst der Motor den vormalig zehnten Sender. Zum Anlernen weiterer Handsender gehen Sie wie folgt vor:

- 1 Taste **P2** eines angelernten Handsenders kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 2 Taste **P2** desselben Handsenders erneut kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 3 Innerhalb von 5 Sekunden die Taste **STOPP** des anzulernenden Handsenders drücken und halten

Der Motor signalisiert ein erfolgreiches Anlernen durch zweimaliges Rucken und einen dreifachen Signalton.

*Hinweis: Jeder bereits angelernte Handsender kann für die Schritte 1 und 2 verwendet werden.*

#### 4.1 Löschen eines Senders/ aller Sender

Angelernte Sender können entweder einzeln oder gemeinsam von einem Motor gelöscht werden. Dazu gehen Sie wie folgt vor:

##### Löschen eines einzelnen Senders

- 1 Taste **P2** eines bereits angelernten Senders, der nicht gelöscht werden soll, kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 2 Taste **P2** desselben Senders erneut kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 3 Taste **P2** des zu löschenden Senders kurz drücken

Der Motor signalisiert ein erfolgreiches Löschen durch zweimaliges Rucken und einen dreifachen Signalton.

#### Löschen aller eingelernten Sender

- 1 Taste **P2** eines bereits angelernten Senders kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 2 Taste **STOPP** desselben Senders kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 3 Taste **P2** desselben Senders kurz drücken.

Der Motor signalisiert ein erfolgreiches Löschen aller eingelernter Sender durch zweimaliges Rucken und einen dreifachen Signalton

#### 5 Repeater - Funktion

Die Motoren der Serie Markimatik - Zip verfügen über einen (de-) aktivierbaren Funk-Repeater, welcher alle empfangenen Funkbefehle mit derselben Frequenz wiederholt.

Wenn (z.B. bauseits bedingt) Empfangsprobleme die Funktion der Anlage beeinträchtigen, kann einfach der Repeater an einem der zuverlässig laufenden Antriebe aktiviert werden. Hierzu gehen Sie wie folgt vor:

- 1 Taste **P2** eines angelernten Senders drücken und halten (ca. 5 Sekunden).

Der Motor ruckt unmittelbar nach dem Drücken der Taste einmal und bestätigt die (De-) Aktivierung des Repeaters nach etwa 5 Sekunden wie folgt:

**Aktivierung:** Zweimaliges Rucken und dreifacher Signalton

**Deaktivierung:** Einmaliges Rucken und einfacher, langer Signalton

*Hinweis: Funkverbindungen funktionieren generell zuverlässiger, je weniger Funkverkehr zu dem Zeitpunkt stattfindet. Das Aktivieren aller Repeater könnte also zu einer größeren Beeinträchtigung beitragen. Wir empfehlen daher maximal einen Repeater pro Raum zu aktivieren.*

## 5.1 Zwischenposition lernen & anfahren

Bei Antrieben der Serie Markimatik - Zip kann eine individuelle Zwischenposition gelernt und per Tastendruck angefahren werden. Um die Zwischenposition zu lernen, gehen Sie wie folgt vor:

- 1 Fahren Sie den Antrieb in die gewünschte Zwischenposition und halten Sie ihn dort mit der Taste **STOPP** an.
- 2 Taste **P2** des Senders kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 3 Taste **STOPP** desselben Senders kurz drücken.

Der Motor ruckt einmal und es ertönt ein Signalton.

- 4 Taste **STOPP** des Senders erneut kurz drücken.

Der Motor bestätigt die neue Zwischenposition durch zweimaliges Rucken und einen dreifachen Signalton.

Um die gelernte Zwischenposition anzufahren drücken und halten Sie die Taste **STOPP** des Senders für ca. 2 Sekunden, bis der Motor zu fahren beginnt.

## 5.2 Zwischenposition löschen

Um eine eingestellte Zwischenposition zu löschen gehen Sie genau wie beim Einlernvorgang (Abschnitt 5.1, Schritte 2-4) vor. Das erfolgreiche Löschen bestätigt der Antrieb nach dem Schritt 4 durch einmaliges Rucken und einen einfachen, langen Signalton.