

## Allgemeines

- Anwendung: Bedrahteter, per Taster potenzialfrei und / oder per Funk gesteuerter Hybridantrieb für textilen Sonnenschutz
- Stromversorgung: Gleichstrom 24 V, Konstantspannung, SELV mit Kurzschlusschutz
- Endabschaltung: Elektronisch mit Softabschaltung
- Besonderheit: Hinderniserkennung AUF bzw. AB zum Schutz des Behangs (verfügbar nach einer vollständigen ununterbrochenen Auffahrt und Abfahrt)
- Endlagen über eingelernten elero Funksender einstellbar
- Wellengröße: ab 38 mm Ø

### Standard Lieferumfang

- Anschlusskabel 600 cm Länge mit offenen Enden, Montageanleitung

## Sicherheitsinstruktionen **VORSICHT**

**WARNUNG:** Wichtige Sicherheitsanweisungen. Für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, die jedem Antrieb beiliegenden Allgemeinen Instruktionen zur Sicherheit 13 820.0001 zu befolgen.



**Installation erfordert Elektro-Fachkraft**  
Mehr Informationen:  
[elero.de/anleitung-sicherheit-antriebe](https://elero.de/anleitung-sicherheit-antriebe)



### Maßnahme zur Gewährleistung der Elektrosicherheit:

Qualifikation „Elektrofachkraft für festgelegte Tätigkeiten“ (EFKfT) ist erforderlich. Bei Nichterfüllung der Mindestanforderungen oder Missachtung droht für Sie die persönliche Haftung für Sach- und Personenschäden.

### Link zu diesen Nutzungsinformationen

<https://elero.com/en/downloads-service/downloads/>



## Montage

- Anschlussarbeiten nur in spannungsfreiem Zustand durchführen.
- Der Antrieb ist nur in eingebautem Zustand funktionsfähig.
- Die Länge der Wickelwelle ist je nach verwendetem Antriebskopf und Motorlager am Einbauort anlagenbezogen zu ermitteln.

### Einbau in Profilrohr

- Antrieb mit Gleitring am Motorkopf und passendem Adapter-set (Motorkupplung und Mitnahmering, Zubehör) in das Profilrohr schieben.
- Gegenlager gegen axiale Verschiebung sichern (Achsträger verschrauben oder vernieten).
- Antrieb in der Lagerung axial sichern.
- Behang auf der Welle befestigen. Nicht bohren im Bereich des Antriebs.

## Informationen zur Einrichtung

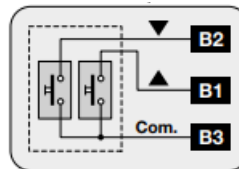
Der Antrieb befindet sich bei Auslieferung im Inbetriebnahmemodus. Erforderlich ist das Einstellen der Endlagen mit Hilfe eines eingelernten elero Funksenders.

1. Mechanischer Einbau des Antriebs in die Anlage (Profilrohr bzw. Rundrohr).
2. Elektrischer Anschluss an die Steuerung bzw. das Netzteil.
3. Anlernen eines bidirektionalen elero Funksenders.
4. Einstellen der Endlagen.

## Kabelbelegung

### Anschlussbelegung Anschlusskabel

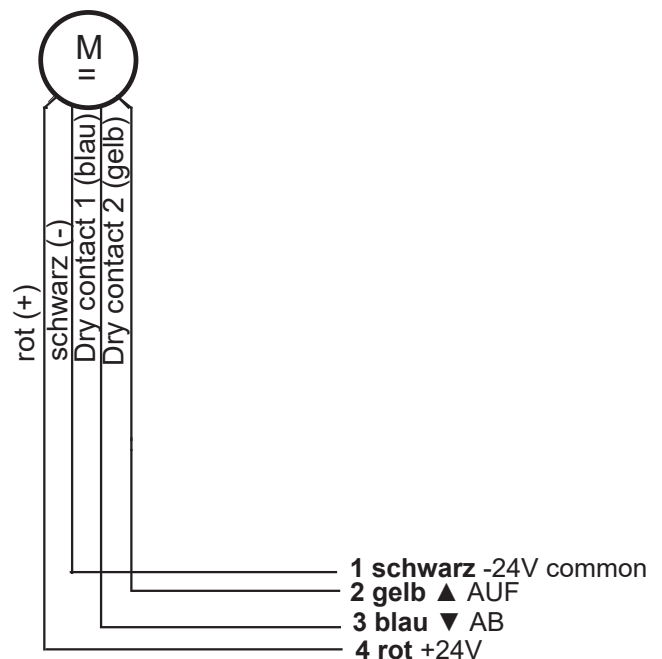
Litze	Funktion
B3 schwarz common	- 24 V
B1 gelb <b>AUF ▲</b>	Dry contact 2 (potenzialfrei)
B2 blau <b>AB ▼</b>	Dry contact 1 (potenzialfrei)
rot	+ 24 V



### Kabelgebundene Steuerkommandos im Betrieb:

- Bewegung **AUF ▲**:  
Dry contact 2 gelb an schwarz/- 24 V
- Bewegung **AB ▼**:  
Dry contact 1 blau an schwarz/- 24 V
- Bewegung **STOPP ●**:  
Verbindung trennen

### Circuit diagram / wiring diagram



Funksender in SunTop/V-868 DC einlernen		
Handlungsanweisung	Resultat	
1	Spannungsversorgung für mindestens 10 s unterbrechen oder an einem bereits eingelernten Funksender gleichzeitig für 3 Sekunden die Tasten [AUF ▲]+[AB ▼]+[P] drücken.	Funkempfänger (Antrieb) ist für 5 Minuten in <i>Lernbereitschaft</i> . Bereit um die Lern-taste [P] oder die Selektive Lern-taste [S] zu empfangen.
2	Am einzulernenden Funksender (im gewünschten Kanal) für ca. 1 Sekunde die Lern-taste [P] oder die Selektive Lern-taste [S] drücken.	Jeder Funkempfänger wechselt bei Verwendung der Lern-taste [P] in den asynchronen bzw. bei Verwendung der Selektiven Lern-taste [S] in den selektiven <i>Lernmodus</i> und beginnt mit zyklischen Auf- und Abfahrten.
3	<b>WICHTIG:</b> Für bereits eingelernte Funkantriebe und solche, die nicht eingelernt werden sollen, kann die <i>Lernbereitschaft</i> durch Drücken der Taste [STOPP ■] an einem eingelernten Funksender wieder beendet werden. Punkte 4 und 5 innerhalb von 2 Minuten abschliessen!	
4	<b>Ersten Treffer setzen:</b> Sofort nach Beginn einer Fahrbewegung die Taste [AUF ▲] oder [AB ▼] drücken. • Bei einer Auffahrt die Taste [AUF ▲] drücken. • Bei einer Abfahrt die Taste [AB ▼] drücken.	<b>Treffer erfolgreich:</b> Funkempfänger <b>unterbricht kurzzeitig</b> die aktuelle Fahrt. <b>Treffer fehlgeschlagen:</b> Funkempfänger <b>unterbricht</b> die aktuelle Fahrt nicht. → Aktion „Ersten Treffer setzen“ wiederholen!
5	<b>Zweiten Treffer setzen:</b> <b>Voraussetzung:</b> Erster Treffer ist gesetzt. Sofort nach Beginn einer entgegengesetzten Fahrt die Taste [AUF ▲] oder [AB ▼] drücken. • Bei einer Auffahrt die Taste [AUF ▲] drücken. • Bei einer Abfahrt die Taste [AB ▼] drücken.	<b>Treffer erfolgreich:</b> Funkempfänger <b>stoppt</b> die aktuelle Fahrt und signalisiert damit den Abschluss des Lernvorgangs. <b>Treffer fehlgeschlagen:</b> Funkempfänger <b>stoppt</b> die aktuelle Fahrt nicht. → Aktion „Zweiten Treffer setzen“ wiederholen!
6	<b>Lernmodus im Funksender und in Funkempfänger(n) beenden:</b> Mindestens 6 Sekunden dauernder Tastendruck auf die Taste [STOPP ●] oder 2 Minuten warten.	Lernmodus wird auch für nicht eingelernte Funkempfänger beendet.

Einzulernender Funksender ist in den Funkantrieb eingelernt und betriebsbereit.

### Funkverbindung der Sender und Empfänger löschen

Zum Löschen der Funkverbindung zwischen den Sendern und Empfängern gibt es 2 Handlungsanweisungen, die jeweils eine bestimmte Aktion im Sender und Empfänger auslösen.

Handlungsanweisung	Resultat
Gleichzeitig die 2 Tasten [STOPP ■] + [P] mindestens 6 Sekunden drücken bis die Statusanzeige rot leuchtet.	<b>Im Funksender:</b> Die ausgewählten Kanäle werden komplett gelöscht. <b>Im Funkempfänger:</b> Nur der einzelne Funksender wird aus dem Empfänger gelöscht.
Gleichzeitig die 4 Tasten [AUF ▲] + [AB ▼] + [STOPP ■] + [P] mindestens 6 Sekunden drücken bis die Statusanzeige rot leuchtet.	<b>Im Funksender:</b> Die ausgewählten Kanäle werden komplett gelöscht. <b>Im Funkempfänger:</b> Alle Funksender werden aus dem Empfänger gelöscht.

### Vier Varianten der Endlageneinstellungen

Vier verschiedene Kombinationen von Einstellungen der Endlagen sind möglich, die entsprechend den technischen Voraussetzungen des Behangs sinnvoll auszuwählen sind.

Endlageneinstellungen (4 Varianten)	
<b>A</b>	Obere und untere Endlage frei einstellbar
<b>B</b>	Fester oberer Anschlag, untere Endlage frei einstellbar
<b>C</b>	Fester oberer und unterer Anschlag
<b>D</b>	Obere Endlage frei einstellbar, fester unterer Anschlag

Fig. 1 Varianten der Endlageneinstellungen beim SunTop/V-868 DC

### Variante A: Obere und untere Endlage frei einstellbar

#### Variante A:

#### Obere und untere Endlage frei einstellbar

- Drücken Sie aus einer mittleren Behangposition mit einem eingelernten Funksender die Taste [AUF ▲] bis der Behang die gewünschte obere Endlage erreicht hat.  
Der Antrieb fährt los, hält kurzzeitig an und fährt weiter (solange die Taste [AUF ▲] gedrückt ist).  
Korrekturen sind mit den Tasten [AUF ▲] und [AB ▼] möglich.
- Drücken Sie solange die Taste [AB ▼] bis der Antrieb automatisch stoppt.  
Die obere Endlage ist eingestellt.
- Drücken Sie erneut die Taste [AB ▼] bis der Behang die gewünschte untere Endlage erreicht hat.  
Der Antrieb fährt los, hält kurzzeitig an und fährt weiter (solange die Taste [AB ▼] gedrückt ist).  
Korrekturen sind mit den Tasten [AUF ▲] und [AB ▼] möglich.
- Drücken Sie solange die Taste [AUF ▲] bis der Antrieb automatisch stoppt.  
Die untere Endlage ist eingestellt.

Die Endlageneinstellung Variante A ist abgeschlossen.

Fig. 2 Endlageneinstellung Variante A

### Variante B: Fester oberer Anschlag, untere Endlage frei einstellbar

#### Variante B: Fester oberer Anschlag,

#### untere Endlage frei einstellbar

- Drücken Sie aus einer mittleren Behangposition mit einem eingelernten Funksender die Taste [AUF ▲] bis der Behang die obere Endlage erreicht hat (Fahrt auf oberen Anschlag).  
Der Antrieb fährt los, hält kurzzeitig an und fährt weiter (solange die Taste AUF ▲ gedrückt ist).  
Der Antrieb schaltet beim Erreichen des oberen Anschlags automatisch ab.
- Drücken Sie solange die Taste [AB ▼] bis der Antrieb automatisch stoppt.  
Die obere Endlage ist eingestellt.  
**Optional:** Aktivierung der Entlastungsfunktion für den oberen Anschlag: siehe Seite 4
- Drücken Sie erneut die Taste [AB ▼] bis der Behang die gewünschte untere Endlage erreicht hat.  
Der Antrieb fährt los, hält kurzzeitig an und fährt weiter (solange die Taste gedrückt ist).  
Korrekturen sind mit den Tasten ▲ und ▼ möglich.
- Drücken Sie solange die Taste [AUF ▲] bis der Antrieb automatisch stoppt.

Variante B: Fester oberer Anschlag,  
untere Endlage frei einstellbar

Die Endlageneinstellung Variante B ist abgeschlossen.

Fig. 3 Endlageneinstellung Variante B

**Variante C: Fester oberer und unterer Anschlag**

Variante C: Fester oberer und unterer Anschlag

- ① Drücken Sie aus einer mittleren Behangposition mit einem eingelernten Funksender die Taste [AUF ▲] bis der Behang die obere Endlage erreicht hat (Fahrt auf oberen Anschlag). Der Antrieb fährt los, hält kurzzeitig an und fährt weiter (solange die Taste [AUF ▲] gedrückt ist). Der Antrieb schaltet beim Erreichen des oberen Anschlags automatisch ab.
- ② Drücken Sie solange die Taste [AB ▼] bis der Antrieb automatisch stoppt. Die obere Endlage ist eingestellt.  
**Optional:** Aktivierung der Entlastungsfunktion für den oberen Anschlag: siehe dort
- ③ Drücken Sie erneut die Taste [AB ▼] bis der Behang die untere Endlage erreicht hat (Fahrt auf unteren Anschlag). Der Antrieb fährt los, hält kurzzeitig an und fährt weiter (solange die [Taste AB ▼] gedrückt ist). Der Antrieb schaltet beim Erreichen des unteren Anschlags automatisch ab.
- ④ Drücken Sie die Taste [AUF ▲] bis der Antrieb automatisch stoppt. Die untere Endlage ist eingestellt.  
**Optional:** Aktivierung der Entlastungsfunktion für den unteren Anschlag: siehe dort

Die Endlageneinstellung Variante C ist abgeschlossen.

Fig. 4 Endlageneinstellung Variante C

**Variante D: Obere Endlage frei einstellbar,  
fester unterer Anschlag**

Variante D: Obere Endlage frei einstellbar,  
fester unterer Anschlag

- ① Drücken Sie aus einer mittleren Behangposition mit einem eingelernten Funksender die Taste [AUF ▲] bis der Behang die gewünschte obere Endlage erreicht hat. Der Antrieb fährt los, hält kurzzeitig an und fährt weiter (solange die Taste gedrückt ist). Korrekturen sind mit den Tasten ▲ und ▼ möglich.
- ② Drücken Sie solange die Taste [AB ▼] bis der Antrieb automatisch stoppt. Die obere Endlage ist eingestellt.
- ③ Drücken Sie erneut die Taste [AB ▼] bis der Behang die untere Endlage erreicht hat (Fahrt auf unteren Anschlag). Der Antrieb fährt los, hält kurzzeitig an und fährt weiter (solange die Taste AB ▼ gedrückt ist). Der Antrieb schaltet beim Erreichen des unteren Anschlags automatisch ab.
- ④ Drücken Sie solange die Taste [AUF ▲] bis der Antrieb automatisch stoppt. Die untere Endlage ist eingestellt.  
**Optional:** Aktivierung der Entlastungsfunktion für den unteren Anschlag: siehe dort.

Die Endlageneinstellung Variante D ist abgeschlossen.

Fig. 5 Endlageneinstellung Variante D

**Wichtig**

Entscheiden Sie sich bereits vor der eigentlichen Endlageneinstellung für eine bestimmte Entlastungsfunktion (verschiedene Kombinationsmöglichkeiten gemäß der folgenden Ausführungen).

Sie ersparen sich dadurch unnötigen Einstellungsaufwand!

Drücken Sie eine der Fahrtasten so lange, bis der Antrieb durch einen kurzzeitigen, automatischen Stopp den Übergang in den Einstellmodus signalisiert. Sie können jetzt die Endlagen einstellen. Nach Einstellung der beiden Endlagen ist der Einstellmodus beendet.

**Entlastungsfunktion für die Endlage(n)**

Wenn eine Endlage auf Anschlag eingelernt wurde, kann zusätzlich eine Entlastung für den Behang freigeschaltet werden.

**Wichtig**



Die Entlastungsfunktion ist nur im Funkbetrieb aktiv.

Die Aktivierung der Entlastungsfunktion (bei den Varianten B bis D) erfolgt beim Programmieren der Endlagen in einem Arbeitsschritt!

**Entlastungsfunktion am oberen Anschlag**

Bei Variante B und Variante C: Entlastungsfunktion am oberen Anschlag aktivieren	
1	Mit einem eingelernten Funksender bei gedrückt gehaltener Taste [AUF ▲] aus Anweisung ① zusätzlich die Taste [AB ▼] betätigen (gleichzeitig) und beide Tasten gedrückt halten bis der Behang stoppt.
Die Entlastungsfunktion am oberen Anschlag ist aktiviert.	

**Entlastungsfunktion am unteren Anschlag**

Bei Variante C und Variante D: Entlastungsfunktion am unteren Anschlag aktivieren	
1	Aus einer mittleren Behangposition mit einem eingelernten Funksender bei gedrückt gehaltener Taste [AB ▼] aus Anweisung ③ zusätzlich die Taste [AUF ▲] betätigen (gleichzeitig) und beide Tasten gedrückt halten bis der Behang stoppt.
Die Entlastungsfunktion am unteren Anschlag ist aktiviert.	

**Ändern / Löschen der Endlagen  
und Löschen der Entlastungsfunktion**

Eine Änderung bzw. Löschung einer einzelnen Endlage ist nicht möglich. Dies geschieht immer paarweise (obere und untere Endlage gleichzeitig).

Durch die Löschung der Endlagen geht auch die Einstellung der optionalen Entlastungsfunktion verloren.

Voraussetzung für das Ändern bzw. Löschen der Endlagen und Löschen der Entlastungsfunktion ist eine Unterbrechung der Spannungsversorgung.

Nach kurzzeitiger Trennung vom Versorgungsnetz können innerhalb von 5 Minuten die Endlagen gelöscht werden.

**Wichtig**



Der Behangschutz ist erst nach einer vollständigen ununterbrochenen Auf- und Abfahrt an den Behang angepasst.

## Löschen und Einstellen der Endlagen

Die Endlagen können neu eingestellt werden, sobald die vorigen Endlageneinstellungen gelöscht wurden (nicht zutreffend bei Erstinbetriebnahme des Antriebs).

Eine Korrektur einer einzelnen Endlage ist nicht möglich, es müssen immer beide Endlagen eingestellt werden.

Handlungsanweisung Endlagen löschen	Resultat
<ol style="list-style-type: none"> <li>Behang in mittlere Position bringen.</li> <li>Spannungsversorgung für mindestens 10 s unterbrechen.</li> <li>Mit einem eingelernten elero Funksender gleichzeitig die Tasten <b>[AUF ▲]</b> + <b>[AB ▼]</b> drücken und gedrückt halten bis der Antrieb kurzzeitig auf und ab fährt.</li> </ol>	Endlagen im Funkempfänger sind gelöscht.

Endlagen können neu eingestellt werden.

### Info:

Bei nicht verbundenem Funksender muss dieser vorab auf den Antrieb eingelernt werden!

Problem	Mögliche Ursache	Abhilfe / Behebung
Funklernmodus startet nicht	<ul style="list-style-type: none"> <li>Anschlussfehler</li> <li>Zeitfenster bereits abgelaufen (5 min)</li> <li>Funksender ohne Batterie</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Anschluss prüfen</li> <li>Stromversorgung für ca. 10 s unterbrechen</li> <li>Funksender überprüfen (LED muss leuchten)</li> </ul>
Funksender wird nicht eingelernt	<ul style="list-style-type: none"> <li>Taste für AUF bzw. AB wurde zu spät gedrückt. Zeitfenster (1 s) beachten</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Funklernmodus erneut starten</li> </ul>

## Fehlersuche

Antrieb bleibt nach kurzer Zeit stehen	<ul style="list-style-type: none"> <li>Endlage wurde nicht gespeichert</li> <li>Schwergängiger Behang</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Zweite Endlage einstellen</li> <li>Leichtgängigkeit des Behangs prüfen</li> </ul>
Antrieb stoppt während einer Fahrbewegung	<ul style="list-style-type: none"> <li>Endlagen sind nicht eingestellt</li> <li>Antrieb befindet sich im Einstellmodus</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Endlagen einstellen</li> </ul>
Antrieb lernt keine Endlagen ein	<ul style="list-style-type: none"> <li>Zufällige Fahrbewegung</li> <li>Fahrweg zur Endlage / zum Anschlag zu kurz</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Endlagen löschen, Endlagen neu einstellen</li> <li>Antrieb macht Fahrbewegungen, bis STOPP gedrückt wird an eingelerntem Funksender</li> </ul>

## Technische Daten und Maße

Die angegebenen technischen Daten sind toleranzbehaftet (entsprechend den jeweils gültigen Standards) und beziehen sich auf eine Umgebungstemperatur von 20 °C.

Baugröße/Typ SunTop/V-868	S3/32-868 DC	S6/20-868 DC
Bemessungs-Spannung [V]	24 (DC)	24 (DC)
Bemessungs-Drehmoment [Nm]	3	6
Bemessungs-Drehzahl [1/min]	32	20
Bemessungs-Strom [A]	1,5	2,0
Bemessungs-Aufnahme [W]	36	50
Funkfrequenz Band (MHz)	868	868
Bereitschaftszustand [W]	< 0,5	< 0,5
Wellendurchmesser [mm]	38	38
Schutzklasse [IP]	44	44
Betriebsdauer (min S2)	10	10
Länge L [mm]	471	471
Gewicht [kg]	1,1	1,1
Betriebsumgebungstemperatur [°C]	-20 bis 60	-20 bis 60
Schutzklasse 3	⚡	⚡
Anschlusskabel [m] ohne Stecker	6,0	6,0
Artikelnummer	EIS03002014 TR30/CH01 30 604.0001	EIS06002014 TR30/CH01 30 614.0001

## EU-Konformität

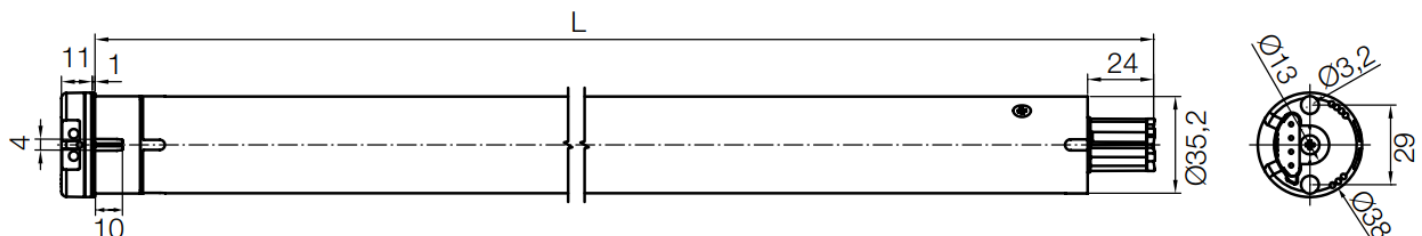


Hiermit erklärt elero GmbH, dass dieses Produkt mit den grundlegenden Anforderungen und anderen relevanten Vorschriften der in Europa geltenden europäischen Richtlinien übereinstimmt.

## Herstelleradresse Service

**elero GmbH**  
Maybachstr. 30  
73278 Schlierbach  
GERMANY  
www.elero.de

Sollten trotz sachgerechter Handhabung Störungen auftreten oder wurde das Gerät beschädigt, wenden Sie sich an Ihren Vertragspartner oder Händler.



## General

- Application: Wired, potential-free push-button and /or radio-controlled hybrid drive for textile sun protection
  - Power supply: 24 V DC, constant voltage, SELV with shortcircuit protection
  - Limit switch: Electronic with soft stop
  - Special feature: Obstacle detection UP or DOWN to protect the awning (available after a complete, uninterrupted up and down movement)
  - End positions adjustable via programmed elero radio transmitter
  - Shaft size: from 38 mm Ø
- Standard scope of delivery**
- Connection cable 600 cm long with open ends, installation instructions

## Safety instructions



**WARNING:** Important safety instructions. For personal safety, it is important to follow the General Safety Instructions 13 820.0001 supplied with each drive.



**Installation requires a qualified electrician**

More Information:

[elero.de/anleitung-sicherheit-antriebe](http://elero.de/anleitung-sicherheit-antriebe)



### Measures to ensure electrical safety:

Qualification as a “qualified electrician for specified tasks” (EFKfT) is required. Failure to meet the minimum requirements or disregard for these instructions may result in you being held personally liable for damage to property and personal injury.

### Link to this user information

<https://elero.com/en/downloads-service/downloads/>



## Installation

- Only carry out connection work when the system is deenergised.
- The drive is only operational when installed.
- The length of the winding shaft must be determined on a system-specific basis at the installation site, depending on the drive head and motor mount used.

### Installation in a profile tube

- Slide the actuator, with the sliding ring on the motor head and the appropriate adapter set (motor coupling and drive ring, accessories), into the profile tube.
- Secure the counter-bearing against axial displacement (screw or rivet the shaft support).
- Secure the drive axially in the bearing housing.
- Attach the curtain to the shaft. Do not drill in the area of the drive.

## Setup information

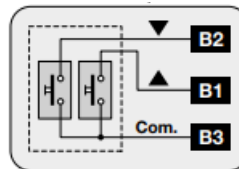
The drive is in commissioning mode on delivery. The end positions must be set using a programmed elero radio transmitter.

1. Mechanical installation of the drive in the system (profile tube or round tube).
2. Electrical connection to the control unit or power supply unit.
3. Programming a bidirectional elero radio transmitter.
4. Setting the end positions.

## Cable assignment

### Connection assignment for connection cable

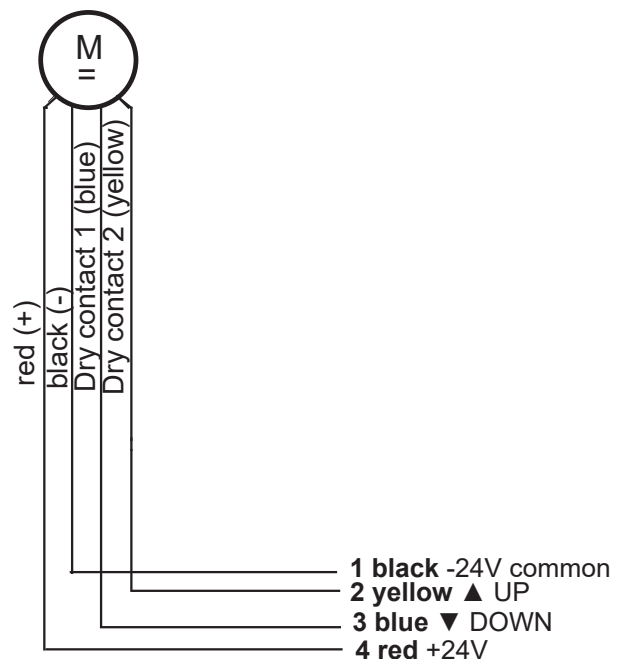
Strand	Function
B3 black common	- 24 V
B1 yellow <b>UP ▲</b>	Dry contact 2 (voltage-free)
B2 blue <b>DOWN ▼</b>	Dry contact 1 (voltage-free)
red	+ 24 V



### Wired control commands during operation:

- Movement **UP ▲**:  
Dry contact 2 yellow to black/- 24 V
- Movement **DOWN ▼**:  
Dry contact 1 blue to black/- 24 V
- Movement **STOP ●**:  
Disconnect

### Circuit diagram / wiring diagram



Programming the radio transmitter in SunTop/V-868 DC		
Instructions	Result	
1	Disconnect the power supply for at least 10 seconds or, on a radio transmitter that has already been programmed, press the press the [UP ▲]+[DOWN ▼]+[P] buttons.	The radio receiver (drive) is in <i>learning mode</i> for 5 minutes. Ready to receive the learning button [P] or the selective learning button [S].
2	Press the programming button [P] or the selective programming button [S] on the transmitter to be programmed (on the desired channel) for approx. 1 second.	Each radio receiver switches to asynchronous learning mode when the learning button [P] is used, or to selective <i>learning mode</i> when the selective learning mode button [S] is used, and begins to move up and down cyclically.
3	<b>IMPORTANT:</b> For radio controls that have already been programmed and those that are not to be programmed, the programming mode can be exited by pressing the [STOP ■] button on a programmed radio transmitter. Complete steps 4 and 5 within 2 minutes!	
4	<u>Set the first reference point:</u> <b>Immediately</b> after the movement starts, press the [UP ▲] or [DOWN ▼] button. • When moving upwards, press the [UP ▲] button. • For a descent, press the [DOWN ▼] button.	<u>Set successful:</u> The radio receiver <b>briefly interrupts</b> the current movement. <u>Hit failed:</u> The radio receiver <b>does not interrupt</b> the current run. → Repeat the „Set first target“ action!
5	<u>Set second hit:</u> <b>Prerequisite:</b> The first hit has been set. <b>Immediately</b> after starting a return journey, press the [UP ▲] or [DOWN ▼] button. • When ascending, press the [UP ▲] button. • For a descent, press the [DOWN ▼] button.	<u>Set successful:</u> The radio receiver <b>stops</b> the current run, thereby signaling the completion of the learning process. <u>Hit failed:</u> The radio receiver <b>does not stop</b> the current run. → Repeat the „Set second hit“ action!
6	<u>Exit learning mode on the radio transmitter and radio receiver(s):</u> Press and hold the [STOP ●] button of at least 6 seconds or wait for 2 minutes.	Learning mode is also ended for radio receivers that have not been programmed.

The transmitter to be programmed is now programmed into the radio drive and ready for use.

### Deleting the radio connection between transmitters and receivers

To delete the radio connection between the transmitters and receivers, there are 2 sets of instructions, each triggering a specific action in the transmitter and receiver.

Instructions	Result
Press the 2 buttons [STOP ■] + [P] simultaneously for at least 6 seconds until the status indicator lights up red.	<u>On the radio transmitter:</u> The selected channels are completely deleted. <u>In the radio receiver:</u> Only the individual transmitter is deleted from the receiver.
Press the 4 buttons [UP ▲] + [DOWN ▼] + [STOP ■] + [P] for at least 6 seconds until the status indicator lights up red.	<u>On the radio transmitter:</u> The selected channels are completely deleted. <u>In the radio receiver:</u> All transmitters will be deleted from the receiver.

### Four variants of limit position settings

Four different combinations of limit position settings are possible, which should be selected appropriately according to the technical requirements of the blind.

Limit position settings (4 variants)	
<b>A</b>	Upper and lower limit positions freely adjustable
<b>B</b>	Fixed upper limit, lower limit freely adjustable
<b>C</b>	Fixed upper and lower stops
<b>D</b>	Upper end position freely adjustable, fixed lower stop

Fig. 1 Variants of end position settings for the SunTop/V-868 DC

### Variant A: Upper and lower end positions freely adjustable

Variant A: Upper and lower end positions freely adjustable	
①	From a mid-position of the blind, press the [UP ▲] button using a programmed remote control until the blind has reached the desired upper limit position. The motor starts, pauses briefly and continues (as long as the [UP ▲] button is pressed). Adjustments can be made using the ▲ and ▼ buttons.
②	Press and hold the [DOWN ▼] button until the motor stops automatically. The upper limit position is now set.
③	Press the [DOWN ▼] button until the blind has reached the desired lower limit position. The motor starts moving, stops briefly and continues (as long as the [DOWN ▼] button is pressed). Adjustments can be made using the ▲ and ▼ buttons.
④	Press the [UP ▲] button until the motor stops automatically. The lower end position is set.
End position setting variant A is complete.	

Fig. 2 Limit position setting, variant A

### Variant B: Fixed upper limit, lower limit position freely adjustable

Variant B: Fixed upper limit, lower end position freely adjustable	
①	From a mid-position of the curtain, press the [UP ▲] button on a programmed radio transmitter until the curtain has reached the upper end position (movement to the upper limit). The drive starts moving, pauses briefly and continues (as long as the UP ▲ button is pressed). The motor switches off automatically when it reaches the upper limit.
②	Press the [DOWN ▼] button until the motor stops automatically. The upper limit position is set. <b>Optional:</b> Activating the load relief function for the upper limit: see page 4
③	Press the [DOWN ▼] button again until the blind has reached the desired lower limit position. The motor starts, pauses briefly and continues (as long as the button is pressed). Adjustments can be made using the ▲ and ▼ buttons.
④	Press the [UP ▲] button until the motor stops automatically.

Variant B: Fixed upper limit,  
lower end position freely adjustable

The end position adjustment for variant B is complete.

Fig. 3 End position adjustment, variante B

## Variant C: Fixed upper and lower stops

Variant C: Fixed upper and lower stops

- ① From a mid-position of the curtain, press the [UP ▲] button using a programmed remote control until the curtain has reached the upper limit position (movement to the upper stop).  
The drive starts moving, pauses briefly and continues (as long as the [UP ▲] button is pressed).  
The motor switches off automatically when it reaches the upper limit.
- ② Press the [DOWN ▼] button until the drive stops automatically. The upper end position is now set.  
**Optional:** Activating the relief function for the upper limit: see there
- ③ Press the [DOWN ▼] button again until the blind has reached the lower limit position (movement to the lower limit).  
The motor starts moving, pauses briefly and continues (as long as the [DOWN ▼] button is pressed).  
The motor switches off automatically when the lower limit is reached.
- ④ Press the [UP ▲] button until the motor stops automatically. The lower end position is now set.  
**Optional:** Activating the load relief function for the lower limit: see there

End position setting variant C is complete.

Fig. 4 Limit position setting variant C

## Variant D: Upper limit position freely adjustable, fixed lower limit

Variant D: Upper end position freely adjustable,  
fixed lower stop

- ① From a mid-position of the blind, press the [UP ▲] button using a programmed remote control until the blind has reached the desired upper limit position.  
The motor starts, pauses briefly and continues (as long as the button is pressed).  
Adjustments can be made using the ▲ and ▼ buttons.
- ② Press the [DOWN ▼] button until the motor stops automatically.  
The upper end position is now set.
- ③ Press the [DOWN ▼] button again until the blind has reached the lower limit position (movement to the lower stop).  
The motor starts moving, pauses briefly and continues (as long as the [DOWN ▼] button is pressed).  
The motor switches off automatically when it reaches the lower limit.
- ④ Press the [UP ▲] button until the motor stops automatically. The lower end position is now set.  
**Optional:** Activating the relief function for the lower limit: see there.

End position setting variant D is complete.

Fig. 5 End position adjustment, variant D

## Important

Decide on a specific load relief function before actually adjusting the end positions (various combination options are available as described below). This will save you unnecessary adjustment effort!

Press one of the travel buttons until the drive signals the transition to adjustment mode by stopping briefly and automatically. You can now set the limit positions. Once both limit positions have been set, the adjustment mode is complete.

### Relief function for the end position(s)

If an end position has been programmed to the stop, a relief function for the blind can also be activated.

## Important



The relief function is only active in radio mode.

The relief function (for variants B to D) is activated in a single step when programming the end positions

### Relief function at the upper limit

For variants B and C: Activating the load relief function at the upper limit	
1	Using a programmed radio transmitter, whilst holding down the [UP ▲] button as per instruction ①, also press the [DOWN ▼] button (at the same time) and hold both buttons down until blind stops.
The relief function at the upper limit is activated.	

### Load relief function at the lower limit

For variants C and D: Activating the relief function at the lower limit	
1	From a central blind position, using a programmed remote control, hold down the [DOWN ▼] button and, as per instruction ③, press the [UP ▲] button (at the same time) and hold both buttons down until the blind stops.
The relief function at the lower limit is now activated.	

## Changing / Deleting the end positions and disabling the load-relief function

It is not possible to change or delete a single limit position. This is always done in pairs (upper and lower limit positions simultaneously).

Deleting the end positions also causes the setting for the optional load relief function to be lost.

A prerequisite for changing or deleting the end positions and deleting the load relief function is that the power supply must be disconnected.

After a brief disconnection from the mains supply, the end positions can be deleted within 5 minutes.

## Important



The curtain protection is only adjusted to the curtain after a complete, uninterrupted up and down movement.

## Deleting and setting the limit positions

The limit positions can be reset as soon as the previous limit position settings have been deleted (not applicable during initial commissioning of the drive).  
It is not possible to correct a single limit position; both limit positions must always be adjusted.

Instructions for deleting limit positions	Result
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Move the curtain to the middle position.</li> <li>2. Disconnect the power supply for at least 10 seconds.</li> <li>3. Using a programmed elero radio transmitter, press and hold the [UP ▲] + [DOWN ▼] buttons simultaneously until the operator moves up and down briefly.</li> </ol>	The end positions in the radio receiver have been deleted.

End positions can be reset.

### Note:

If the radio transmitter is not connected, it must first be programmed to the operator!

## Troubleshooting

Problem	Possible cause	Remedy / Solution
Wireless learning mode does not start	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Connection error</li> <li>• Time window has already expired (5 min)</li> <li>• Wireless transmitter has no battery</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Check connection</li> <li>• Disconnect the power supply for approx. 10 s</li> <li>• Check the radio transmitter (LED must be lit)</li> </ul>
Radio transmitter is not being programmed	<ul style="list-style-type: none"> <li>• The UP or DOWN button was pressed too late. Observe the time window (1 s)</li> <li>• The radio transmitter has already been programmed</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Restart the radio learning mode</li> <li>• Press the STOP button</li> </ul>
The drive stops after a short time	<ul style="list-style-type: none"> <li>• End position has not been saved</li> <li>• Sticky blind</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Set second end position</li> <li>• Check that the blind moves smoothly</li> </ul>
The drive stops during movement	<ul style="list-style-type: none"> <li>• End positions have not been set</li> <li>• The drive is in adjustment mode</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Set the end positions</li> </ul>
The drive is not learning the end positions	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Random movement</li> <li>• Travel distance to end position / stop too short</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Delete end positions, reset end positions</li> <li>• Drive continues to move until STOP is pressed on the programmed remote control</li> </ul>

## Technical data and dimensions

The technical data provided are subject to tolerances (in accordance with the applicable standards) and refer to an ambient temperature of 20 °C.

Size/Type SunTop/V-868	S3/32-868 DC	S6/20-868 DC
Rated voltage [V]	24 (DC)	24 (DC)
Rated torque [Nm]	3	6
Rated speed [1/min]	32	20
Rated current [A]	1,5	2,0
Rated power consumption [W]	36	50
Rated frequency band (MHz)	868	868
Shaft diameter [W]	< 0,5	< 0,5
Shaft diameter [mm]	38	38
Protection class [IP]	44	44
Operating time (min S2)	10	10
Length L [mm]	471	471
Weight [kg]	1,1	1,1
Operating ambient temperature [°C]	-20 to 60	-20 to 60
Protection class 3	⚡	⚡
Connection cable [m] without plug	6,0	6,0
Item number	EIS03002014 TR30/CH01 30 604.0001	EIS06002014 TR30/CH01 30 614.0001

## EU-Konformität



elero GmbH hereby declares that this product complies with the essential requirements and other relevant provisions of the European directives applicable in Europe.

## Manufacturer's address

elero GmbH  
Maybachstr. 30  
73278 Schlierbach  
GERMANY  
www.elero.de

## Service

Should faults occur despite correct handling, or if the unit has been damaged, please contact your authorised dealer or dealer.

