

Weitere Informationen zu diesem Produkt: [Produktseite ↗](#) [Im Shop ↗](#)

KFRLWE02 – Nachrüstmotor für Schrägsitzventile (LoRa Direct)



Produktbeschreibung

Der Motorantrieb für Schrägsitzventile (KFR-Ventile) ermöglicht die Nachrüstung von bestehenden und bereits installierten Absperrhähnen zu fernsteuerbaren intelligenten Geräten, ohne die Wasserzufuhr zu unterbrechen oder gar in das Wasserrohr zu schneiden.

Der Motor wird über ein **12V-Netzteil** versorgt und ist bis zum Netzteil komplett **wasser- und schmutzgeschützt (IP67)**. Optional wird für eine netzunabhängige Versorgung ein Batterieblock angeboten.

Verschiedene Adapterringe und ein ausgeklügeltes Anschlusssystem ermöglichen den Einsatz des Motors an allen modernen Schrägsitzventilen von **DN15 bis DN32**. Dank eines zusätzlichen Wassersensors, der direkt am Gerät angesteckt wird, kann der Motor zum Leckage-Schutz ohne irgendeine weitere Funkverbindung eingesetzt werden.

Steuerung: LoRa Direct – zwei Steuerungswege:

1. **Kopplung mit Aqua-Scope-Hauptsensoren** (internet-fähig): AQM, AQS oder AQX Baureihen – über App anlernen im Bereich „Konfiguration“
2. **Kopplung mit Aqua-Scope-Steuersensoren** (ohne Internet): FLO, DRY oder CLP Baureihen – direktes Pairing

LoRa Direct

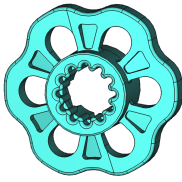
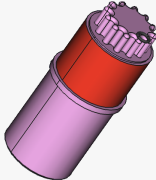
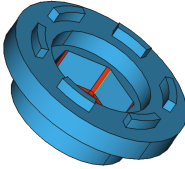
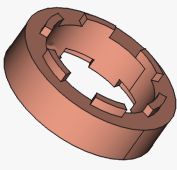
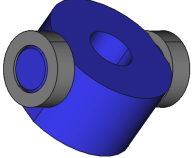
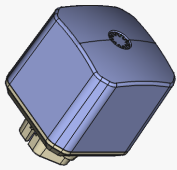
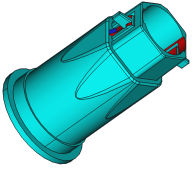
LoRa Direct ermöglicht die **direkte Funkkommunikation** zwischen Aqua-Scope Geräten ohne Netzwerkservers, Gateway oder Infrastruktur. Details siehe [LoRa Direct](#).

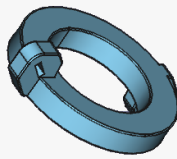
Dieses Gerät kann daher nur für die **direkte Kommunikation mit anderen Aqua-Scope Geräten** eingesetzt werden. Die jeweiligen Geräte müssen untereinander angelernet werden, was entweder über die Aqua-Scope App oder über Tastendrucke erfolgt.

❗ LORAWAN-VARIANTE

Für jedes LoRa-Direct-Gerät gibt es auch ein entsprechendes LoRaWAN-Gerät, das direkt in einem LoRaWAN-Netz genutzt werden kann.

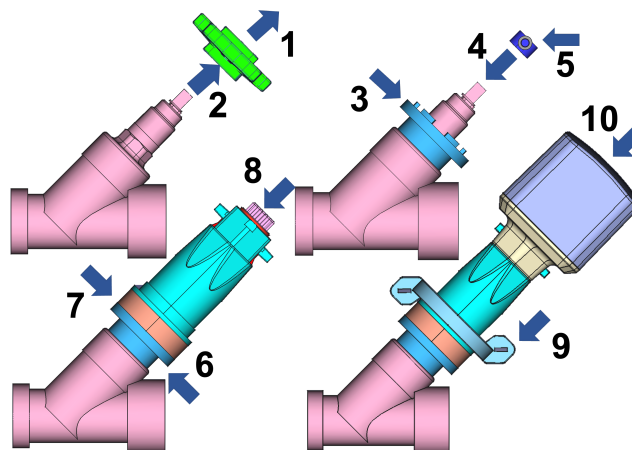
Bauteile des Motorantriebes

Kürzel	Bauteil	Abbildung
H	Handrad	
K	Innerer Koppler	
Ax	Adapterringe (A1–A4)	
D1, D2	Distanzringe (12 mm, 24 mm)	
Ws	Kugellagersitz	
M	Motor mit Taste	
G	Gehäuse	

Kürzel	Bauteil	Abbildung
N	Niederhalter	

Montage des Motorantriebes

Anbau an das Absperrventil

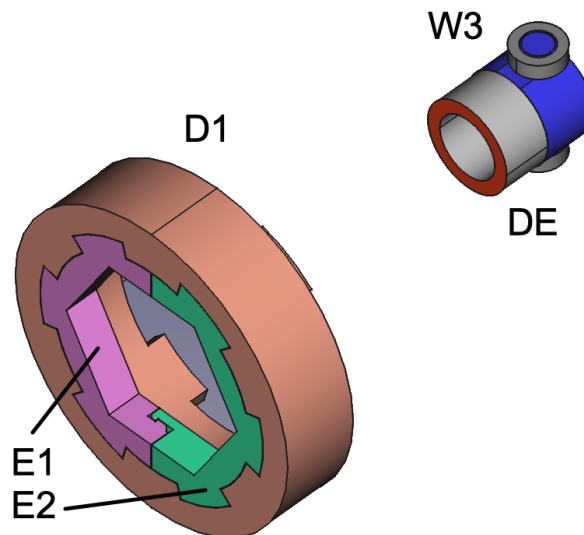


1. Schraube im Zentrum des Handrades lösen
2. Handrad entfernen
3. Adapter **A1–A4** wählen (M17, M22, M27, M30)
4. Kugellagersitz **W1–W3** auf Spindel setzen (6×6, 7×7, 8×8 mm)
5. Kugellagersitz mit Schraube fixieren
6. Distanzringe D1/D2 bei Bedarf (12 oder 24 mm, kombinierbar zu 26 mm)
7. Gehäuse aufsetzen
8. Inneren Koppler einsetzen (durchsichtiges Gehäuse zur Kontrolle)
9. Niederhalter mit Kabelbindern um das Rohr befestigen
10. Motorkopf auf Gehäuse setzen

 **ZAHNRÄDER BEACHTEN**

Beim Aufsetzen des Motorkopfes darauf achten, dass die Zahnräder korrekt ineinandergreifen. Bei Widerstand den Motor leicht drehen.

Ventile von Wilhelm Ewe GmbH



Geteilter Ring (E1+E2) in 24-mm-Distanzring einsetzen statt Adapter. Kleiner Distanzring (DE) unter Kugellagersitz für Fettkammer.

Eigener Adapter

Wenn kein passender Adapter für den Ventilsitz vorhanden ist, muss einer passend gemacht werden. Dazu wird ein Adapter ausgewählt, der über den Ventilsitz passt, und der Zwischenraum mit einem **Zweikomponenten-Harz** ausgefüllt (liegt dem Motor bei):

1. Ein Stück der Masse mit einem Cuttermesser abschneiden
2. So lange kneten, bis eine **einheitliche Farbe** entsteht
3. Lücken zwischen Adapterring und Ventilfuß ausfüllen
4. Nach Aushärten des Harzes den nun passgenauen Adapterring verwenden

💡 HARZ WIEDER LÖSBAR MACHEN

Das Harz wird fest am Ventil haften. Ist dies nicht gewünscht, hilft es, das Ventil leicht mit **ÖL** zu bestreichen. Dann lässt sich der ausgehärtete Adapterring leicht entfernen.

Gleicherweise kann ein Kugellagersitz für eine Ventilachse mit kleiner als 6×6 mm Vierkant angepasst werden. Bitte darauf achten, dass die Spindel genau **konzentrisch** im Kugellagersitz eingepasst wird.

Einstellen der Endpositionen (Kalibrierung) (ab August 2026)

Die neue Kalibrierung setzt voraus, dass der Motor an einem Ventil installiert ist und dort auch nach der Kalibrierung verbleibt. Damit wird auch nicht mehr nach jedem neuen Stromanschlüssen neu kalibriert.

Im Auslieferungszustand ist der Kalibrierungsmodus bereits aktiv, ansonsten muss er mit einem **Dreifach-Klick** aktiviert werden. Angezeigt wird der aktive Kalibrierungsmodus durch schnellen Farbwechsel der LED **Rot -- Gelb -- Grün**.

Ablauf der Kalibrierung:

1. Vor Kalibrierung sollte der Hahn **manuell** so weit zuge dreht werden, dass kein Wasser mehr fließt, aber auch nicht unbedingt weiter.
2. Danach den Motorkopf aufsetzen.
3. **Drücken und gedrückt Halten** der Taste bewegt den Motor jetzt in die Auf-Position. Ist die Auf-Position erreicht, wird die Taste losgelassen.
4. Ein **Dreifach-Klick** auf die Taste speichert genau diesen Wert als Auf-Position.

Feintuning:

- **Doppelklick:** ändert die Motorrichtung wieder -- das heißt, man kann den Motor dann wieder auch in die Zu-Position fahren.
- **Kurze Klicks:** drehen den Motor immer nur ein ganz kleines Stück weiter, konkret 1,25 Umdrehungen. Damit ist es möglich, auch in der Zu-Position den Motor noch ein kleines Stück zu bewegen, wenn es nicht möglich war, in der Zu-Position den Motorkopf genau auf den Koppler zu setzen.
- **Dreifach-Klick:** speichert die maximal erreichten Positionen für Auf und Zu als Endpositionen.

Sobald die Endlagen gespeichert sind, fährt der Motor nicht mehr hart gegen die Endpunkte, sondern zählt die Umdrehungen und fährt die Endpunkte **sanft** an.

Einstellen der Endpositionen (bis Juli 2026)

Nachdem der Motor montiert und mit Strom versorgt ist, muss er die korrekten Endpositionen für AUF und ZU ermitteln:

1. Ventil **manuell in die AUF-Position** drehen, bevor der Motor erstmalig aufgesetzt wird. Die optimale AUF-Position ist ca. **2 Umdrehungen in Richtung ZU** nach Erreichen des Anschlages in Richtung AUF (entgegen Uhrzeigersinn).
2. Motor mit Strom versorgen.
3. Taste **einmal kurz drücken**. Der Motor fährt kurz in beide Richtungen und erkennt, ob er in der AUF- oder ZU-Position ist. Die LED-Farbe zeigt die erkannte Position an.
4. Beim ersten ZU-Befehl (per Tastendruck oder Steuerkommando) fährt der Motor bis zum Anschlag in die ZU-Position und dreht danach ganz leicht zurück – diese **Dichtungsentlastung** schont die Gummidichtung im Ventil.



VOR DEM ERSTEN START

Der Motor muss beim ersten Einschalten in der **AUF-Position** stehen, damit die automatische Kalibrierung korrekt funktioniert.

Dichtungsentlastung ein-/ausschalten:

Sollte die Gummidichtung durch langes Geschlossen-Halten oder Alterung spröde geworden sein, kann das leichte Zurückdrehen zu einer Undichtheit führen. Die Funktion kann daher deaktiviert werden:

- **Per App:** Im Bereich „Konfiguration“ (bei Kopplung mit internetfähigem Sensor)
- **Per Taste:** 6 Sekunden gedrückt halten (6× Buzzer), dann loslassen
 - 2× Beep + 2× grüne LED = aktiv (Werkseinstellung)
 - 3× Beep + 3× grüne LED = deaktiviert

Sobald die Endlagen erkannt sind, fährt der Motor nicht mehr hart gegen die Endpunkte, sondern zählt die Umdrehungen und fährt die Endpunkte **sanft** an.

Externer Kabel-Wassersensor

An das Gerät kann optional ein kabelgebundener Flutsensor angeschlossen werden. Es gibt einen Stecker am Netzkabel beim Motor. Entfernen Sie den **blauen Gummistopfen** und stecken Sie den Sensor ein. Bitte drücken Sie den Stecker mit etwas Kraft, um eine wasserdichte Verbindung zu gewährleisten.

Wenn der Sensorkopf Wasser feststellt:

- Akustisches Signal ertönt
- Ventil schließt sich automatisch
- Rote LED blinkt (Alarm)
- Alarmmeldung wird per Funk abgesetzt

Sobald der Sensorkopf frei von Wasser ist, kann der Alarm gelöscht werden:

- **Taste 2 Sekunden** lang drücken, oder
- Per Funk (LoRa-Befehl oder App)

Der Flutsensor kann mit einer **1,5-m-Verlängerung ALIEXT01** (im Shop erhältlich) verlängert werden.

Bedienung am Gerät

Das Gerät hat eine einzige Taste mit einer eingebauten dreifarbigem LED. Zum Schalten des Ventils können Sie auf die Taste klicken oder die Taste einige Sekunden lang gedrückt halten. Der Motor piept jede Sekunde als Zählhilfe.

! INFO

Das Gerät ist für den Außeneinsatz konzipiert und verhindert Fehlfunktionen durch Wassertropfen auf dem Knopf. Drücken Sie die berührungslose Taste daher bitte **fest**, auch bei kurzem Klick.

Tastenbedienung

Aktion	Funktion
1× Klick	Ventil schalten (Auf ↔ Zu). Bei aktivem Alarm: Alarm quittieren (Ton aus)
2× Klick	Statusmeldung senden
3× Klick	Manuelle Kalibrierung starten
6× Klick	Dichtungsentlastung ein/aus (2× Piepton + grün = aktiv, 3× Piepton + grün = deaktiviert)
Klicken und Halten	Motor in die entgegengesetzte Position fahren
2 Sek. gedrückt halten	Alarm deaktivieren
4 Sek. gedrückt halten	Aktuellen Sensormodus anzeigen (1× Piepton = Leckerkennung, 2× Piepton = Drahtsteuerung)
1× Klick, dann 4 Sek. gedrückt halten	Sensormodus Leckerkennung setzen (Ventil bleibt nach Sensor-Alarm geschlossen) — Werkseinstellung
2× Klick, dann 4 Sek. gedrückt halten	Sensormodus Drahtsteuerung setzen (Ventil öffnet nach Sensor-Alarm sofort wieder)
6 Sek. gedrückt halten	Manuelle Dichtungspositionierung: kurze Klicks bewegen das Ventil Richtung ZU, mindestens 1 Sek. halten beendet den Modus
10 Sek. gedrückt halten	Motor auf Werkseinstellungen zurücksetzen und neu starten (10 Pieptöne, dann loslassen)

Manuelle Kalibrierung

Nach **3× Klick** befindet sich das Gerät im Kalibriermodus (LED wechselt rot → gelb → grün):

- **1× Klick** — Motor bewegt sich einen kleinen Schritt in aktueller Richtung
- **2× Klick** — Motorrichtung umkehren
- **Taste gedrückt halten** — Motor läuft kontinuierlich, bis die Taste losgelassen wird
- **3× Klick** — aktuelle Position als **AUF** speichern und Kalibrierung beenden

LED-Signale

LED	Bedeutung
Grün langsam blinkend	Ventil offen
Rot langsam blinkend	Ventil geschlossen
Rot + Grün langsam gleichzeitig blinkend (gelb)	Tastenschutz aktiv
Rot + Grün schnell abwechselnd	Motor läuft
Rot schnell blinkend	Alarm (Sensor ausgelöst)
Rot dreifach blinkend	Fehler oder abgelehnte Aktion (z. B. Motor blockiert, Aktion trotz Tastenschutz)
Rot + Grün dauerhaft leuchtend (gelb)	Ventilzustand noch nicht kalibriert
Rot + Grün sehr schnell abwechselnd	Manuelle Dichtungspositionierung aktiv
Rot → Gelb → Grün wechselnd	Manuelle Kalibrierung läuft

LED	Bedeutung
Grün sehr schnell blinkend	Kalibrierung: mögliche AUF-Position erreicht

Steuerung per Funk

Koppeln mit Hauptsensoren (AQS, AQM, AQX)

1. Sensor zuerst mit Internet verbinden
2. In der App unter „Konfiguration“ Motor als Untergerät hinzufügen
3. Steuerung immer über den Sensor – bei Alarm: direktes Steuersignal ohne Internet

Koppeln mit Steuersensoren (FLO, DRY, CLP)

1. Sensor in Pairing-Modus bringen (siehe jeweiliges Handbuch)
2. Am Motor Taste **zweimal kurz** drücken
3. Verbindung hergestellt

Lieferumfang

- Motor mit Stromkabel (150 cm)
- 4× Adapterringe (M17, M22, M27, M30)
- 3× Kugellagersitze (6, 7, 8 mm)
- Distanzring + Spaltring für Ewe-Ventile
- Halterung + 2 Kabelbinder
- Hauptgehäuse + interner Koppler
- 2× Distanzringe (12 mm, 24 mm)
- Externer Flutsensor
- Netzteil (150 cm)
- Ersatz-Handrad
- 57 g Epoxidharz

- Benutzerhandbuch

Technische Daten

Motorantrieb

Parameter	Wert
SKU	KFRLWE02
Drehzahl	15 rpm, max. 40 s Auf/Zu
Leistung	10,95 W
Getriebe	1:704, max. 4,5 Nm
Geräusch	<50 dB
Adapter	M17, M22, M27, M30
Ventilspindel	58–135 mm
Rohrdurchmesser	DN15–DN32
Gewicht	380–420 g
Abmessungen	70 × 170–195 mm
Motor	~400 mA, Standby ~50 mA (12V)
Schutzgrad	IP67 (Netzteil IP20)
Betrieb	-20 bis +60 °C

Parameter	Wert
Lagerung	-30 bis +70 °C
Mindestabstand Wand	35 mm
Vertikaler Platzbedarf	175 mm über Rohrdurchmesser
Vibration	<10 dB

Funkkommunikation

Parameter	Wert
Funk	LoRa Direct, SF9, 4/5, EU868
Reichweite	>1 km (TX 22 dB)

Weitere Informationen

- [Technische Unterstützung](#)
- [Konformitätserklärung](#)
- [Entsorgungsrichtlinien](#)