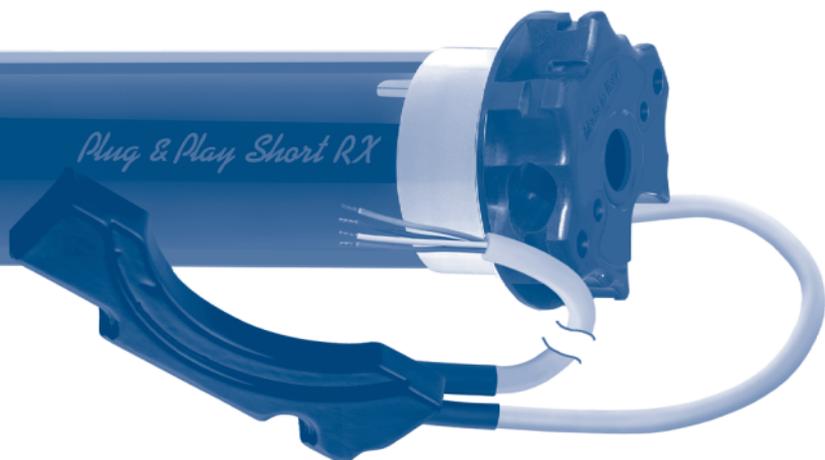


# CHERUBINI

tocco italiano dal 1947

## Plug&Play Short RX



MOTORE TUBOLARE CON REGOLAZIONE AUTOMATICA  
DEL FINECORSO ELETTRONICO

I

TUBULAR MOTOR WITH AUTOMATIC ADJUSTMENT  
OF THE ELECTRONIC LIMIT SWITCH

GB

ROHRMOTOR MIT AUTOMATISCHER EINSTELLUNG  
DER ELEKTRONISCHEN ENDLAGEN

D

MOTEUR TUBULAIRE AVEC RÉGLAGE AUTOMATIQUE  
DES FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES

F

MOTOR TUBULAR CON REGULACIÓN AUTOMÁTICA  
DEL FIN DE CARRERA ELECTRONICO

E



ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN  
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES

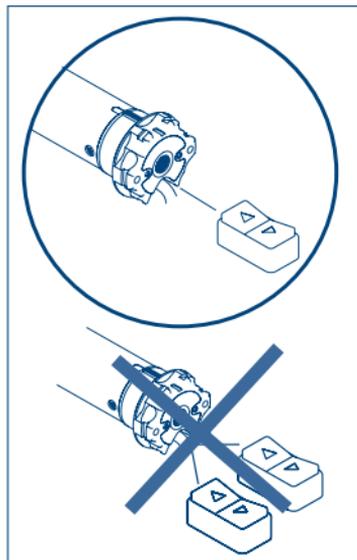
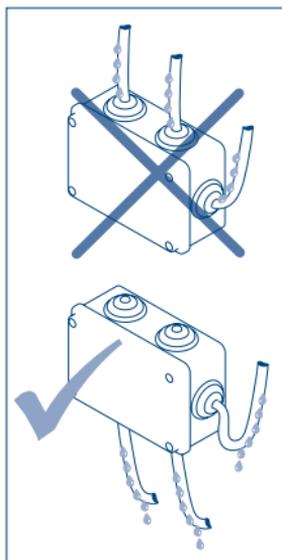
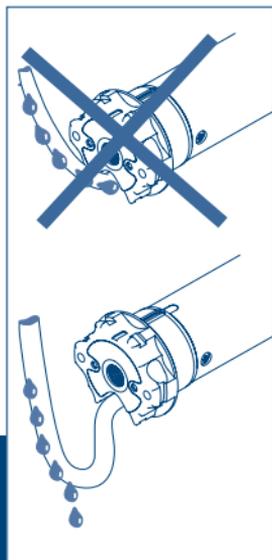


## Índice:

Electrical connections .....	p. 80-81
Preparación del motor .....	p. 82
Instrucciones de montaje con morsetto .....	p. 83
Emisores compatibles .....	p. 84
Leyenda de símbolos .....	p. 84
Explicación de las secuencias de mando .....	p. 85
Función apertura/cierre programación emisor .....	p.86-87
Modos de funcionamiento .....	p. 88
Memorización del primer emisor y cambio de sentido de rotación del motor .....	p. 88
Función deshabilitación automática memorización primer emisor .....	p. 89
Fin de carrera y detección de obstáculos .....	p. 89
Regulación de la fuerza de cierre .....	p. 90
Gestión de la Super-sensibilidad en la detección de obstáculos en bajada .....	p. 90
Primera posición intermedia .....	p. 91
Segunda posición intermedia .....	p. 92
Salida para inversor pulsador (2 teclas) .....	p. 93
Gestión modalidad de accionamiento del motor con cable blanco SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA-BAJADA con "HOMBRE PRESENTE" .....	p. 93
Funcionamiento en modalidad SUBIDA-BAJADA (para 2 teclas independientes)...	p. 94
Cancelación total de los fines de carrera .....	p. 95
Memorización de otros emisores .....	p. 95
Cancelación de un emisor .....	p. 95
Cancelación total de la memoria de emisores .....	p. 96
Funciones especiales: memorización temporal de un emisor y cambio del sentido de rotación del motor .....	p. 97
Declaración UE de conformidad .....	p. 98

## CONEXIONES ELÉCTRICAS

- Para evitar situaciones de peligro o un mal funcionamiento, los elementos eléctricos de mando conectados al motor tienen que ser dimensionados según las características eléctricas del propio motor.
- La desconexión de dispositivos deben ser previstas en la red eléctrica conforme a las reglas de instalación nacionales.
- Los selectores para la inversión del sentido de rotación del motor tienen que estar provistos de interbloqueo mecánico.
- **NO** conectar más de un selector en el mismo motor.
- En el caso de utilización en el exterior, utilizar un cable de alimentación con designación H05RN-F con un contenido mínimo en carbón del 2%.
- En la parte alta del motor es necesario prever un seccionador bipolar con distancia de apertura de los contactos de al menos 3 mm.
- Si el cable blanco no es utilizado debe ser aislado siempre. Es peligroso tocar el cable blanco cuando el motor está conectado a corriente.



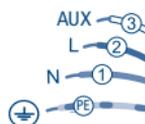
# CONEXIONES ELÉCTRICAS



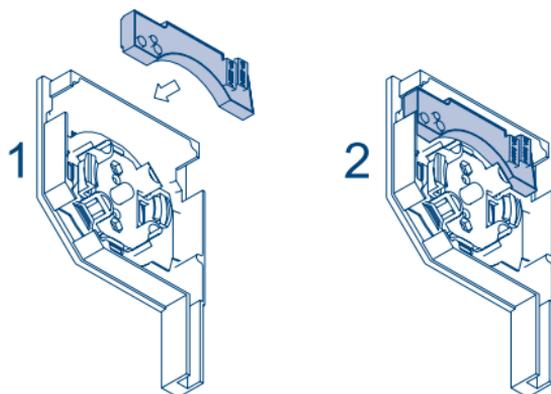
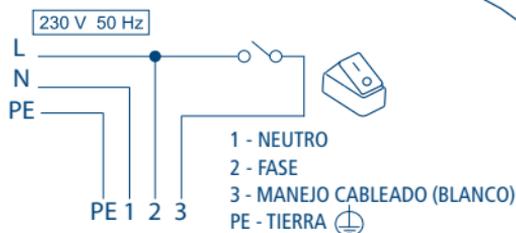
Serie GIRO

Serie SKIPPER

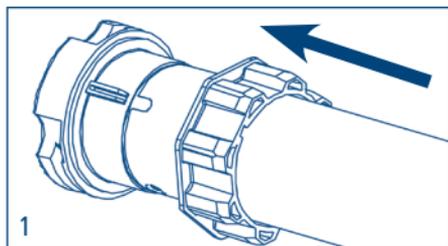
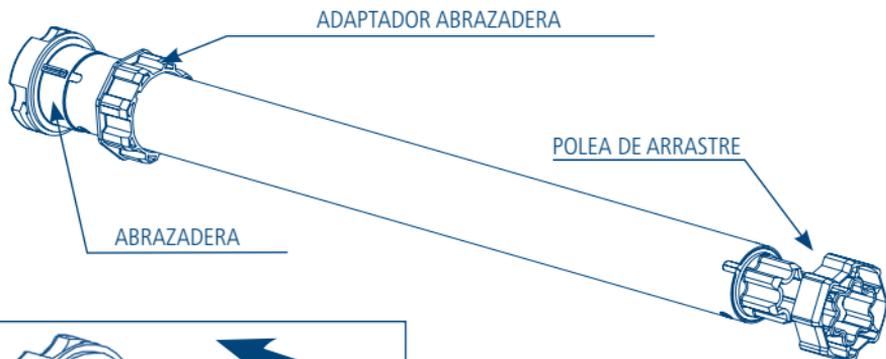
230 V 50 Hz



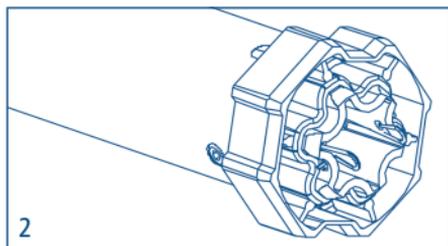
- ① AZUL
- ② MARRÓN
- ③ BLANCO (MANEJO CABLEADO)
- PE AMARILLO-VERDE ⊕



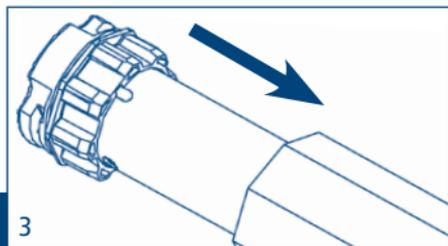
## PREPARACIÓN DEL MOTOR



1. Introducir el adaptador en la abrazadera haciendo coincidir la estría con la muesca de referencia y empujar hasta el tope.



2. Montar la polea de arrastre en el perno del motor hasta el clic del resorte de bloqueo.



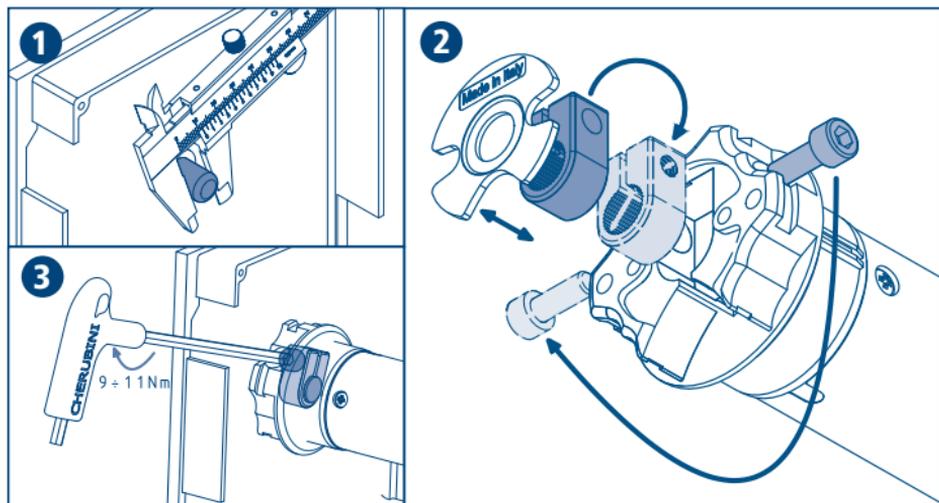
3. Introducir completamente el motor en el tubo de enrollamiento.

**NB:** en caso de tubos con perfil redondo la polea de arrastre se tiene que fijar al tubo, esta operación es a cargo del instalador. Para otros perfiles de tubo, aunque el ajuste es facultativo, es muy recomendable.

## INSTRUCCIONES DE MONTAJE CON MORSETTO

El morsetto permite la fijación directa del motor sobre el tetón del testero de aluminio.

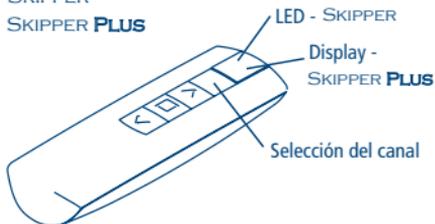
El morsetto puede ser utilizado solamente con motores de hasta par máximo de 15 Nm.



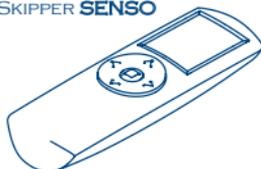
- 1 El tetón del testero debe ser de aluminio** y tener un diámetro mínimo de 11,5 mm y un máximo de 11,9 mm.
- 2** El morsetto se suministra pre-ensamblado con el giro del tonillo del lado derecho, en caso que sea necesario girar el tornillo del lado izquierdo se debe proceder de la siguiente manera:
  - quitar el tornillo
  - quitar la placa
  - retirar el morsetto e insertarlo vuelto del revés
  - meter el tornillo del lado izquierdo.
- 3** Girar el tonillo utilizando una llave hexagonal macho de 5 mm. La fuerza con la que se apriete el tornillo debe ser **mínimo de 9 Nm y un máximo de 11 Nm**, manteniendo el motor lo mas cerca posible del lateral del testero.

## EMISORES COMPATIBLES

SKIPPER  
SKIPPER PLUS



SKIPPER LCD  
SKIPPER SENSO

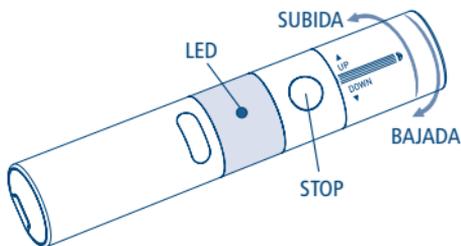


Ver el libro de instrucciones del emisor

SKIPPER WAL

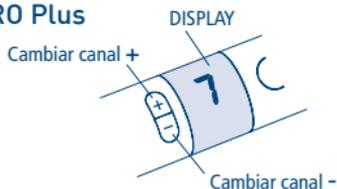


GIRO

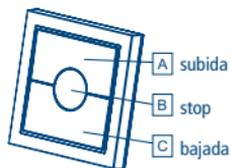


Ver el libro de instrucciones del emisor

GIRO Plus

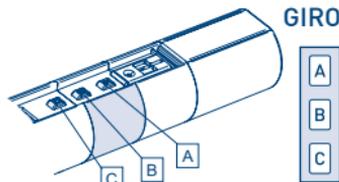
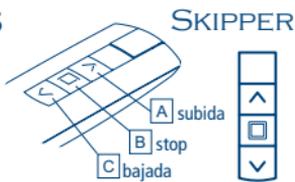
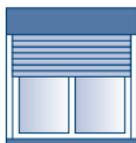


GIRO Wall



## LEYENDA DE SÍMBOLOS

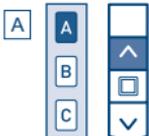
SUBIDA (UP) ↑  
BAJADA (DOWN) ↓



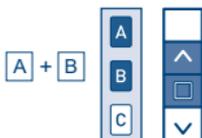
en los dos primeros pasos el motor realiza una breve rotación en un sentido.

en el tercer paso el motor realiza una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores.

si en el tercer paso el motor realiza una doble rotación en el mismo sentido, la codificación no se ha realizado correctamente. Habrá que volver a codificar la función que estábamos realizando.



Pulsar la tecla A



Pulsar las teclas A y B simultáneamente.



pulsar la tecla BAJADA del inversor pulsador



pulsar la tecla SUBIDA del inversor pulsador



soltar la tecla pulsada del inversor pulsador

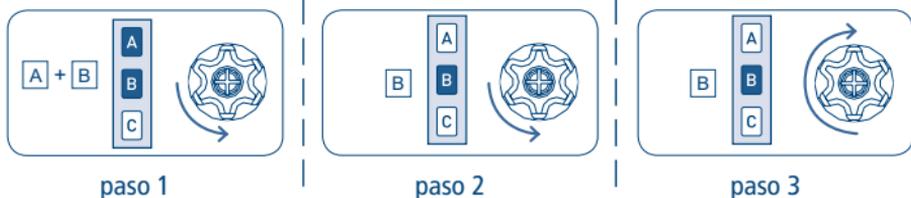
## EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

La mayor parte de las secuencias de mando están compuestas por tres pasos bien diferenciados, al término de los mismos el motor realiza una señal, con diversos tipos de rotación, según el paso haya concluido en modo positivo o negativo.

El objetivo de este apartado es reconocer las indicaciones del motor.

Las teclas deben ser pulsadas tal y como se nos indica en la secuencia, sin que transcurran más de 4 segundos entre un paso y el otro. Si transcurren más de 4 segundos, la orden no será aceptada, y se deberá repetir la secuencia.

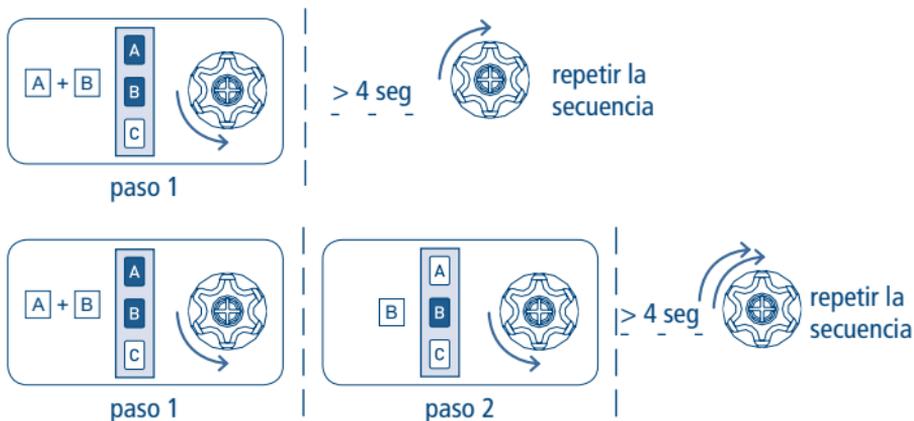
Ejemplo de secuencia de codificación:



Como se ve en el ejemplo, cuando la secuencia termina de manera positiva el motor vuelve a la posición inicial mediante una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores. De hecho dos breves rotaciones en el mismo sentido corresponden con una rotación larga en el sentido opuesto.

El motor también vuelve a la posición inicial aunque la secuencia no haya sido correctamente completada, en este caso realizando una o dos breves rotaciones en sentido opuesto.

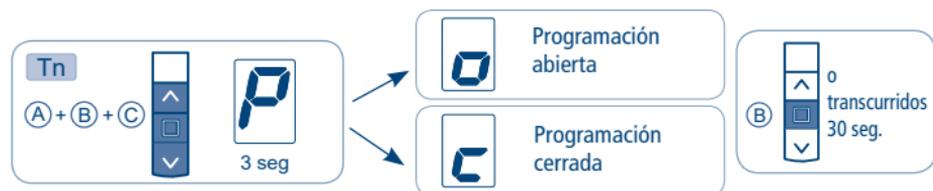
Ejemplos de secuencias incompletas:



## FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN EMISOR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

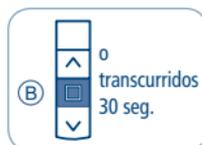
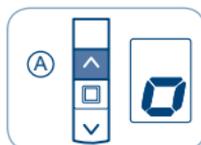
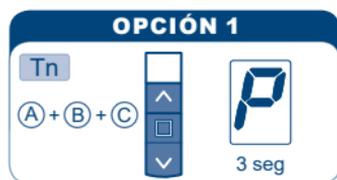
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

### COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



Para modificar el estado de la función ver las secuencias **HABILITAR/DESHABILITAR**

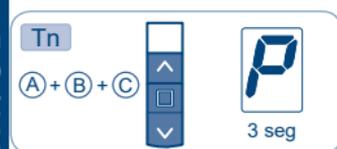
### HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Quitar y poner las pilas

Proceder con la programación según el libro de instrucciones

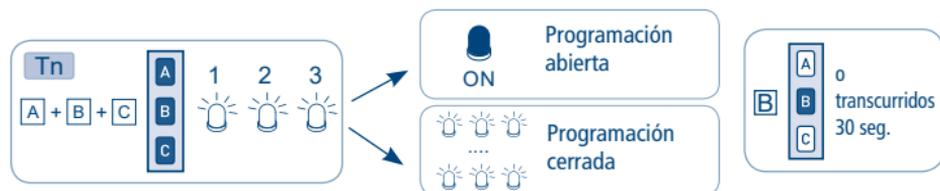
### DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN



## FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN EMISOR SKIPPER - SKIPPER WALL - SERIE GIRO

Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

### COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



Para modificar el estado de la función ver las secuencias HABILITAR/DESHABILITAR

### HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Proceder con la programación según el libro de instrucciones

### DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN



## MODOS DE FUNCIONAMIENTO

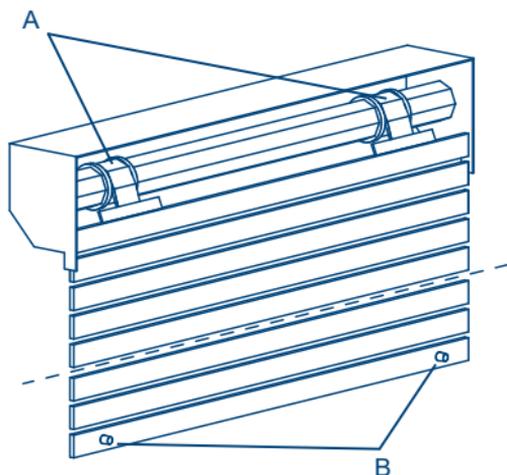
El motor es simple de utilizar e instalar, no necesita de ninguna regulación de fin de carrera, ya que la realiza automáticamente.

La persiana debe estar equipada con:

A - Tirante rígido o de seguridad

B - Topes

Es obligatorio verificar la robustez de la persiana.

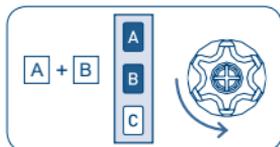


## MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR Y CAMBIO DE SENTIDO DE ROTACIÓN DEL MOTOR

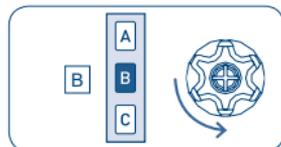
Esta operación se puede realizar solamente cuando el motor es nuevo o se ha realizado una cancelación total de la memoria del motor.

**Durante esta fase, para evitar interferencias, alimentar un solo motor.**

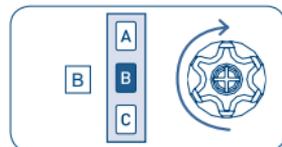
T1: Primer emisor a memorizar



T1



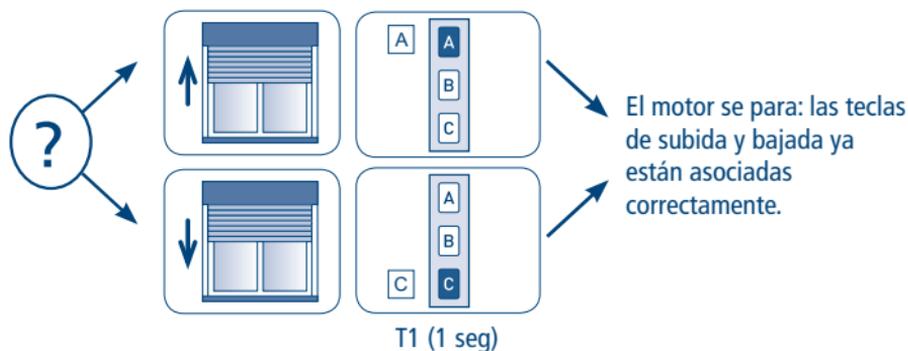
T1



T1 (2 seg)

Tras el último movimiento de confirmación, el motor realiza una serie de movimientos en dirección ARRIBA y ABAJO, el primero de una duración de 2 segundos y los siguientes de una duración de 10 segundos como máximo.

Para asociar correctamente las teclas de subida y bajada, pulsar durante un segundo la tecla correspondiente al movimiento del motor como en el siguiente esquema:



## FUNCIÓN DESHABILITACIÓN AUTOMÁTICA MEMORIZACIÓN PRIMER EMISOR

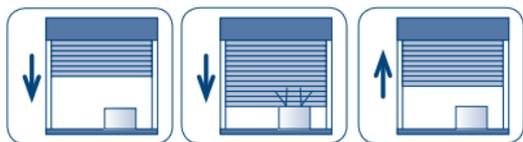
Cada vez que damos corriente a el motor se dispone de tres horas para la memorización del primer emisor. Una vez transcurrido este tiempo, la posibilidad de memorizar el primer emisor queda deshabilitada. Para reestablecer nuevamente el tiempo de la función es suficiente quitar corriente y dar nuevamente corriente a el motor.

## FIN DE CARRERA Y DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS

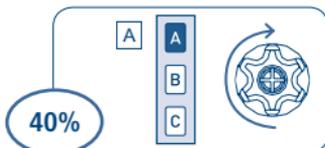
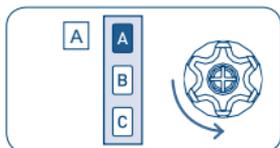
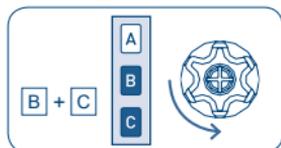
Una vez memorizado el primer emisor y asignado correctamente el sentido de rotación, el motor estará lista para el funcionamiento.

Realice dos ciclos completos de subida y bajada mediante las teclas A y C del emisor para memorizar los tiempos de trabajo y habilitar la detección de obstáculos.

En caso de detección de obstáculos, el motor realiza un movimiento de seguridad contrario de  $\frac{1}{4}$  del recorrido de la persiana.

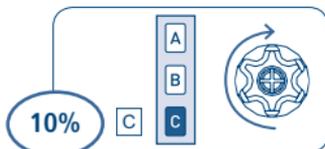
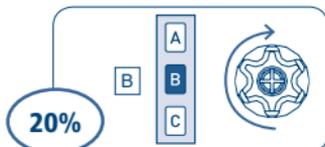


## REGULACIÓN DE LA FUERZA DE CIERRE



Este sistema garantiza, que la persiana permanezca perfectamente cerrada, sin someter las lamas a una excesiva compresión o a una excesiva fuerza durante la apertura.

El motor está configurada de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de cierre del 20 % del par nominal. Mediante el emisor es posible cambiar dicho valor, disminuyéndolo al 10 % o aumentándolo al 40 %, según el resultado que se quiera obtener.

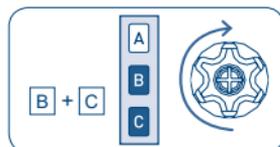
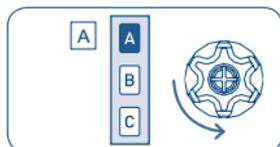
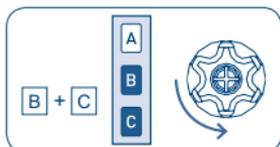


2 seg

## GESTIÓN DE LA SUPER-SENSIBILIDAD EN LA DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS EN BAJADA

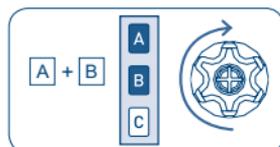
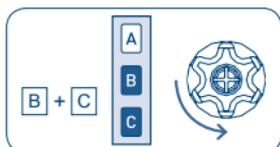
Si es necesario, se puede activar/desactivar una sensibilidad muy elevada para la detección de obstáculos en bajada. Las super-sensibilidad se deshabilita automáticamente cuando las lamas de la persiana empiezan a cerrarse.

### ACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER-SENSIBILIDAD



2 seg

### DESACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER-SENSIBILIDAD

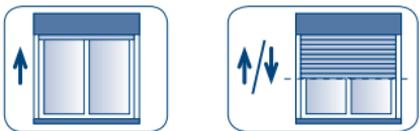
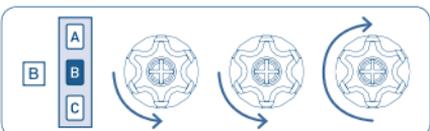


2 seg

## PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA

Esta función opcional permite situar la persiana en una primera posición intermedia preferida. La primera posición intermedia se memoriza como tiempo de bajada a partir del fin de carrera superior.

### REGULACIÓN DE LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA

Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p><b>1) Pulsar las teclas A+B durante al menos 2 s.</b></p> <p><i>El motor efectúa inmediatamente un primer movimiento breve de confirmación y tras 2 s empieza la subida.</i></p>	 <p>2 seg</p>
<p><b>2) Esperar hasta que la persiana se eleve completamente.</b></p> <p><i>Ahora el motor se mueve en modalidad "hombre presente" permitiendo una fina regulación de la primera posición intermedia.</i></p>	 <p>Regulación</p>
<p><b>3) Confirmar la posición pulsando B durante 2 s.</b></p> <p><i>El motor realiza los 3 movimientos de confirmación.</i></p>	 <p>2 seg</p>

### IR A LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA

Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p><b>1) Dar un impulso largo (&gt;2 s) de stop con el motor parado.</b></p> <p><i>El motor, tras 2 segundos, realiza el posicionamiento.</i></p>	 <p>2 seg                      posicionamiento</p>

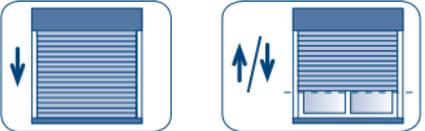
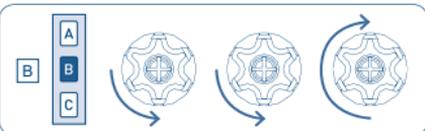
### CANCELACIÓN DE LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA



## SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA

Esta función opcional permite situar la persiana en una segunda posición intermedia preferida, que puede utilizarse, por ejemplo, como posición de ventilación. La segunda posición intermedia se memoriza como tiempo de subida a partir del fin de carrera inferior.

### REGULACIÓN DE LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA

Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p><b>1) Pulsar las teclas B+C durante al menos 2 s.</b></p> <p><i>El motor realiza un primer movimiento breve de confirmación y tras 2 s empieza la bajada.</i></p>	 <p>2 seg</p>
<p><b>2) Esperar hasta que la persiana se baje completamente.</b></p> <p><i>Ahora el motor se mueve en modalidad "hombre presente" permitiendo una fina regulación de la segunda posición intermedia.</i></p>	 <p>Regulación</p>
<p><b>3) Confirmar la posición pulsando B durante 2 s.</b></p> <p><i>El motor realiza los 3 movimientos de confirmación.</i></p>	 <p>2 seg</p>

### IR A LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA

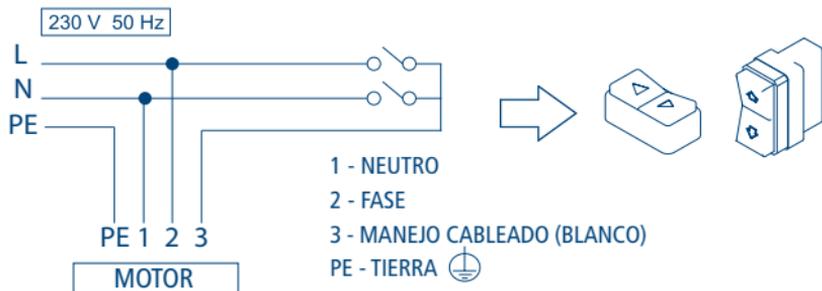
Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p><b>1) Pulsar las teclas A+C con el motor parado.</b></p> <p><i>El motor realiza el posicionamiento.</i></p>	 <p>posicionamiento</p>

### CANCELACIÓN DE LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA



## SALIDA PARA INVERSOR PULSADOR (2 TECLAS)

Es posible accionar el motor a través de un inversor pulsador conectado a tres hilos (subida, bajada y común). **El inversor pulsador debe de ser mecánicamente o eléctricamente interbloqueado** para evitar que subida y bajada entren a la vez. **Además el accionamiento debe de ser de tipo inestable (inversor pulsador)**, es decir, de posición momentánea.

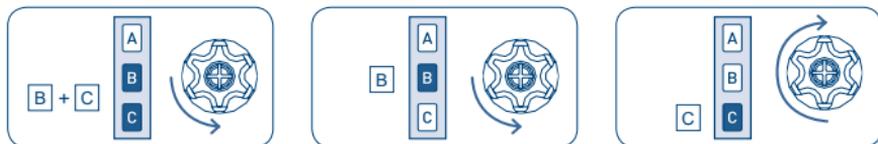


El motor reconoce automáticamente el tipo de interruptor (de 1 o 2 teclas) y ajusta la modalidad adecuada de funcionamiento que corresponda.

## GESTIÓN MODALIDAD DE ACCIONAMIENTO DEL MOTOR CON CABLE BLANCO SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA-BAJADA CON "HOMBRE PRESENTE"

NB: Como valor por defecto, los motores salen de fábrica preparados para la utilización con una sólo tecla (funcionamiento SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP). Siempre se puede modificar la configuración de la modalidad de accionamiento a través de la secuencia indicada a continuación.

PROCEDIMIENTO DE CAMBIO DE MODALIDAD DE ACCIONAMIENTO:

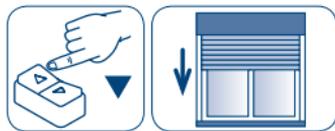


Las configuraciones posibles son 3, y están disponibles en el orden indicado:

- SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP (por defecto)
- SUBIDA-BAJADA (para 2 teclas independientes)
- SUBIDA-BAJADA con "HOMBRE PRESENTE" (para 2 teclas independientes)

Para pasar de una configuración a otra, se repite la secuencia el número de veces necesario para llegar a la configuración deseada.

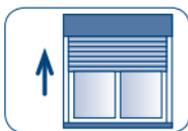
## FUNCIONAMIENTO EN MODALIDAD SUBIDA-BAJADA (para 2 teclas independientes)



Pulsando una de las dos teclas y soltando, el motor se mueve en la dirección deseada hasta alcanzar el fin de carrera.

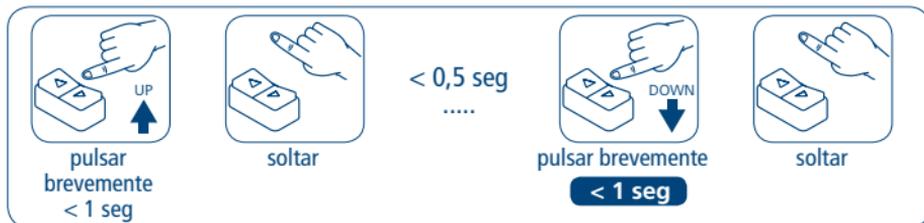


Para parar el motor antes del fin de carrera habrá que volver a pulsar la misma tecla.

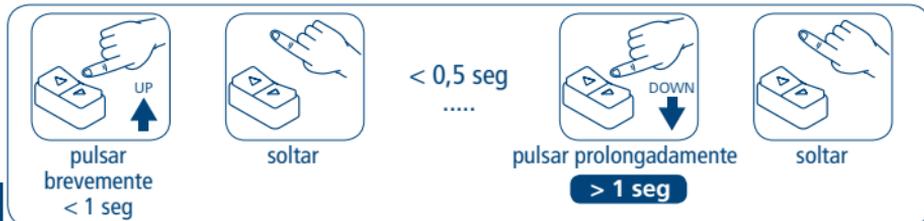


Si durante el movimiento se pulsa la tecla de la dirección contraria, el motor invierte la rotación.

### IR A LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA



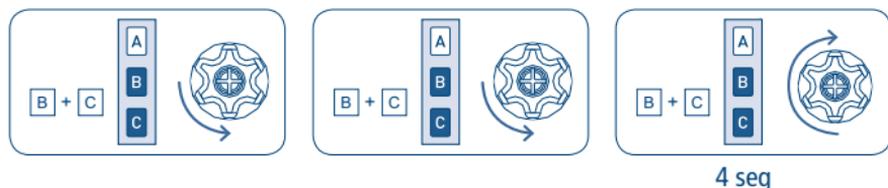
### IR A LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA



En modo "HOMBRE PRESENTE" no es posible accionar la posición intermedia por medio del pulsador.

## CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA

Durante el funcionamiento, el motor obtiene automáticamente las posiciones de los fines de carrera. En caso de que haya que cambiar la longitud o la posición de los fines de carrera, deben cancelarse de la centralita las posiciones obtenidas.



Al terminar la secuencia, el motor está listo para obtener automáticamente las nuevas posiciones de los fines de carrera.

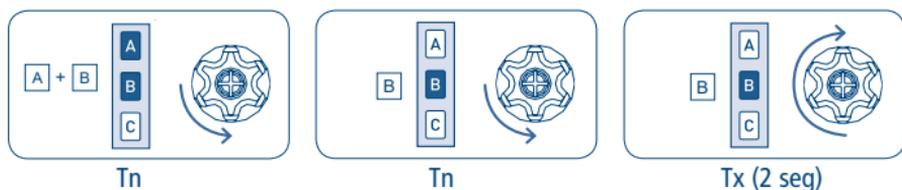
**¡ATENCIÓN!** Esta operación cancela todas las posiciones intermedias memorizadas.

## MEMORIZACIÓN DE OTROS EMISORES

Es posible memorizar hasta 15 emisores.

Tn: Emisor memorizado

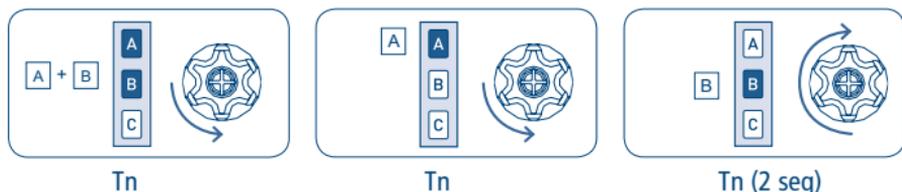
Tx: Emisor a memorizar



## CANCELACIÓN DE UN EMISOR

Es posible cancelar individualmente todos los emisores memorizados. En el momento en que se cancela el último el motor vuelve a las condiciones iniciales. Lo mismo vale para los canales individuales del emisor multicanal, basta seleccionar el canal a cancelar antes de seguir la secuencia.

Tn: Emisor a cancelar

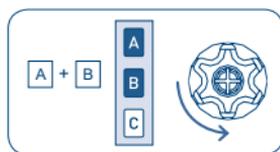


# CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA DE EMISORES

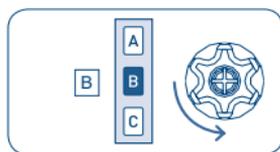
La cancelación total de la memoria se puede realizar de dos modos:

## 1) DESDE EL EMISOR

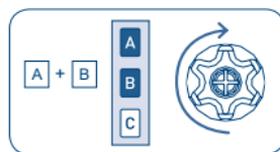
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

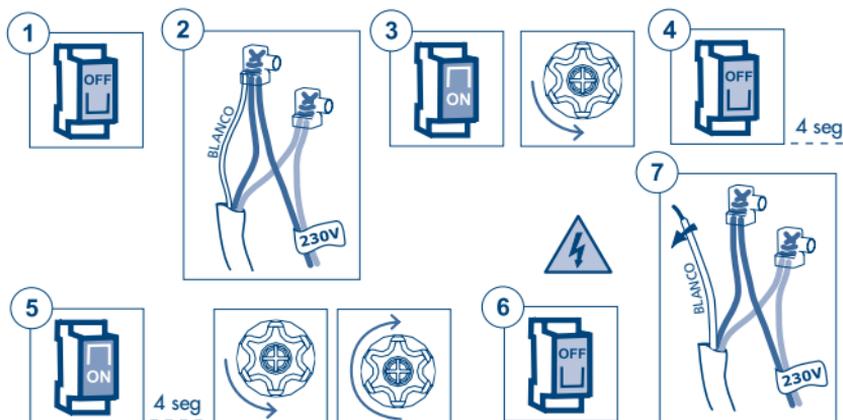
## 2) DESDE EL CABLE AUXILIAR (BLANCO)

Utilizar esta operación en caso de emergencia o cuando los emisores memorizados estén fuera de uso. Para desprogramar la memoria haremos uso del cable auxiliar blanco del motor.

La secuencia de desprogramación será la siguiente:

- 1) Desconectar el motor de corriente por medio del automático de la vivienda.
- 2) Unir el cable blanco del motor al cable marrón (fase) o al cable azul (neutro).
- 3) Alimentar el motor, el motor realizará una breve rotación.
- 4) Volver a desconectar el motor de corriente durante al menos 4 segundos.
- 5) Volver a alimentar el motor, y tras 4 seg. el motor realizará una breve rotación en un sentido, y una rotación más larga en sentido contrario.
- 6) Desconectar el motor de corriente.
- 7) Separar el cable blanco del cable marrón/azul. Aislar debidamente el cable blanco antes de conectar a corriente.

En este punto, es posible proseguir con la memorización del primer emisor.



## FUNCIONES ESPECIALES

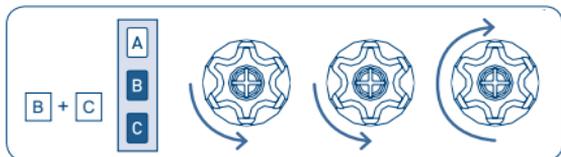
### MEMORIZACIÓN TEMPORAL DE UN EMISOR y CAMBIO DEL SENTIDO DE ROTACIÓN DEL MOTOR

Esta función permite memorizar un emisor de forma temporal, por ejemplo, para permitir la puesta a punto de los fines de carrera durante el montaje en fábrica. El emisor definitivo se podrá memorizar más adelante utilizando la secuencia de mando correspondiente (ver: "MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR").

Las operaciones que se indican a continuación solamente se pueden llevar a cabo cuando el motor es nuevo de fábrica, o bien después de una cancelación total de la memoria (ver: "CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA"). Para garantizar que la programación temporal solamente se utiliza en la fase de instalación o de puesta a punto y no durante el uso cotidiano, el motor solamente permite realizar las operaciones siguientes dentro de los límites de tiempo descritos. Alimentar el motor, comprobar que en el radio de acción del emisor no están presentes otros motores alimentados y/o con la memoria vacía.

**Dentro de los 30 segundos posteriores al encendido**, pulsar simultáneamente las teclas B y C, hasta que el motor conectado realiza la señal de confirmación.

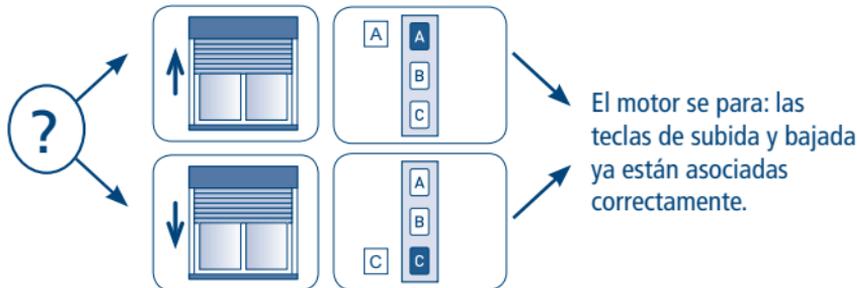
T1: Primer emisor a memorizar



T1

Tras el último movimiento de confirmación, el motor realiza una serie de movimientos en dirección ARRIBA y ABAJO, el primero de una duración de 2 segundos y los siguientes hasta las posiciones de fin de carrera (motores con fin de carrera mecánico) o de una duración de 10 segundos como máximo (motores con fin de carrera electrónico).

Para asociar correctamente las teclas de subida y bajada, pulsar durante un segundo la tecla correspondiente al movimiento del motor como en el siguiente esquema:



T1 (1 seg)

**El emisor permanecerá memorizado 5 minutos**, mientras el motor esté alimentado. Transcurridos 5 minutos o cuando se quite tensión al motor, el emisor se borrará.

## **I** DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ UE

**CE** CHERUBINI S.p.A. dichiara che il prodotto è conforme alle pertinenti normative di armonizzazione dell'Unione:

Direttiva 2014/53/UE, Direttiva 2011/65/UE.

Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile facendone richiesta sul sito: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).

## **GB** EU DECLARATION OF CONFORMITY

**CE** CHERUBINI S.p.A. declares that the product is in conformity with the relevant Union harmonisation legislation:

Directive 2014/53/EU, Directive 2011/65/EU.

The full text of the EU declaration of conformity is available upon request at the following website: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).

## **D** EU-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG

**CE** CHERUBINI S.p.A. erklärt der produkt erfüllt die einschlägigen Harmonisierungsrechtsvorschriften der Union:

Richtlinie 2014/53/EU, Richtlinie 2011/65/EU.

Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung kann unter unserer Web-Seite [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it), gefragt werden.

## **F** DÉCLARATION UE DE CONFORMITÉ

**CE** CHERUBINI S.p.A. déclare que le produit est conforme à la législation d'harmonisation de l'Union applicable:

Directive 2014/53/UE, Directive 2011/65/UE.

Le texte complet de la déclaration UE de conformité est disponible en faisant requête sur le site internet: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).

## **E** DECLARACIÓN UE DE CONFORMIDAD

**CE** CHERUBINI S.p.A. declara que el producto es conforme con la legislación de armonización pertinente de la Unión:

Directiva 2014/53/UE, Directiva 2011/65/UE.

El texto completo de la declaración UE de conformidad puede ser solicitado en: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).



**CHERUBINI S.p.A.**

Via Adige 55  
25081 Bedizzole (BS) - Italy  
Tel. +39 030 6872.039 | Fax +39 030 6872.040  
info@cherubini.it | www.cherubini.it

**CHERUBINI Iberia S.L.**

Avda. Unión Europea 11-H  
Apdo. 283 - P. I. El Castillo  
03630 Sax Alicante - Spain  
Tel. +34 (0) 966 967 504 | Fax +34 (0) 966 967 505  
info@cherubini.es | www.cherubini.es

**CHERUBINI France S.a.r.l.**

ZI Du Mas Barbet  
165 Impasse Ampère  
30600 Vauvert - France  
Tél. +33 (0) 466 77 88 58 | Fax +33 (0) 466 77 92 32  
info@cherubini.fr | www.cherubini.fr

**CHERUBINI Deutschland GmbH**

Siemensstrasse, 40 - 53121 Bonn - Deutschland  
Tel. +49 (0) 228 962 976 34 / 35 | Fax +49 (0) 228 962 976 36  
info@cherubini-group.de | www.cherubini-group.de

