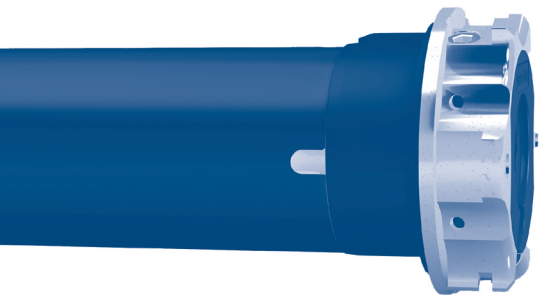


## WAVE WIRE



MOTORE TUBOLARE CON REGOLAZIONE MANUALE  
DEL FINECORSO ELETTRONICO PER  
TENDE DA SOLE E SCREEN

**IT**

TUBULAR MOTOR WITH MANUAL ADJUSTMENT  
OF THE ELECTRONIC LIMIT SWITCH FOR  
AWNINGS AND SCREENS

**EN**

ROHRMOTOR MIT MANUELLER EINSTELLUNG  
DER ELEKTRONISCHEN ENDLAGEN ZU  
MARKISEN UND SCREENS

**DE**

MOTEUR TUBULAIRE AVEC RÉGLAGE MANUEL  
DES FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES  
POUR STORES ET SCREENS

**FR**

MOTOR TUBULAR CON REGULACIÓN MANUAL  
DEL FIN DE CARRERA ELECTRONICO  
PARA TOLDO Y SCREEN

**ES**





## Índice:

Conexiones eléctricas .....	p. 40
Preparación del motor .....	p. 41
Leyenda de símbolos .....	p. 42
Explicación de las secuencias de mando .....	p. 42
Memorización de los fines de carrera .....	p. 43
Procedimiento de memorización de los fines de carrera .....	p. 43
Ejemplo 1: Memorización del fin de carrera superior como primera posición .....	p. 43
Ejemplo 2: Memorización del fin de carrera inferior como primera posición .....	p. 44
Modificación de los fines de carrera .....	p. 45
Cancelación individual de las posiciones de fin de carrera .....	p. 45
Cancelación total de las posiciones de fin de carrera .....	p. 45
Activación y ajuste de la supersensibilidad .....	p. 46
Desactivación de la supersensibilidad .....	p. 46
Fin de carrera y detección de obstáculos .....	p. 47
Restablecimiento de la configuración de origen .....	p. 47

### DECLARACIÓN UE DE CONFORMIDAD



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

Directiva 2014/35/UE

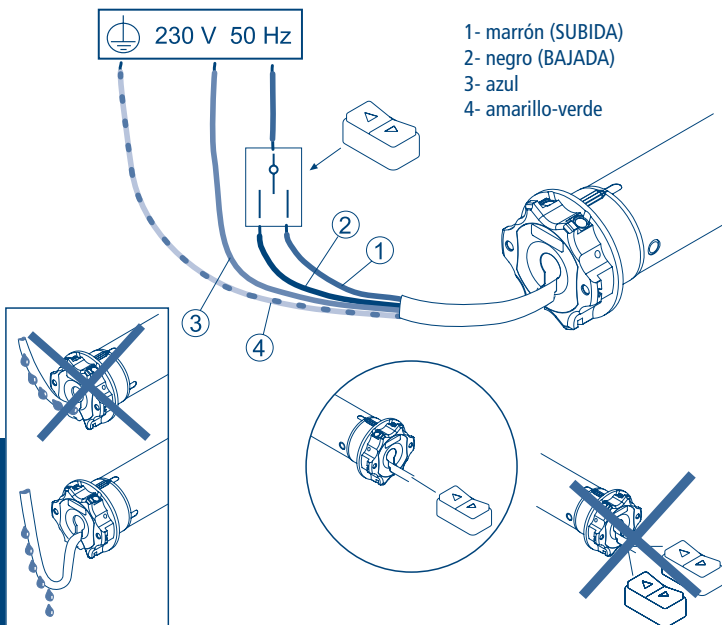
Directiva 2014/30/UE

Directiva 2011/65/UE

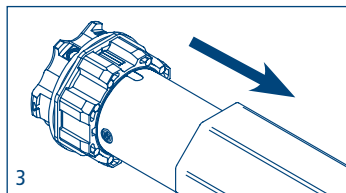
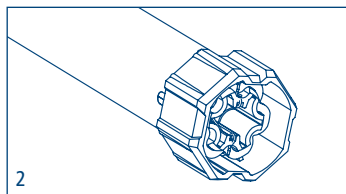
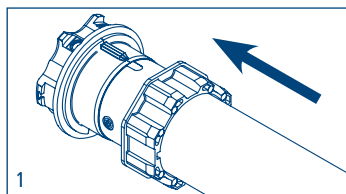
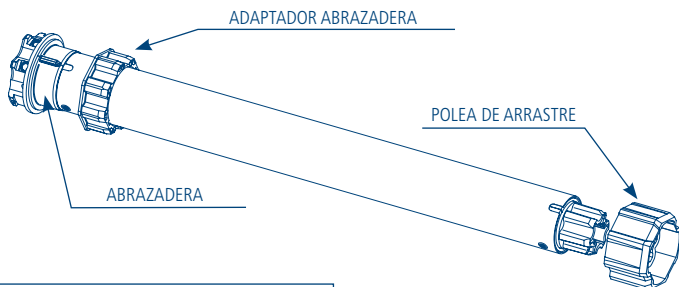
El texto completo de la declaración UE de conformidad puede ser solicitado en:  
[www.cherubini.it](http://www.cherubini.it)

## 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.
  - Para modificar el sentido de rotación, invertir los conductores marrón y negro.
  - **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%.
  - No realizar cableados entre el interruptor y el motor de longitud mayor a 50 m.
- En el caso que sea necesario accionar el motor desde esta distancia interponer un relé de aislamiento.

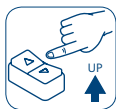


## PREPARACIÓN DEL MOTOR

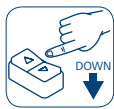


**NOTA:** en caso de tubos con perfil redondo la polea de arrastre se tiene que fijar al tubo, esta operación es a cargo del instalador. Para otros perfiles de tubo, aunque el ajuste es facultativo, es muy recomendable.

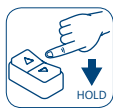
## LEYENDA DE SÍMBOLOS



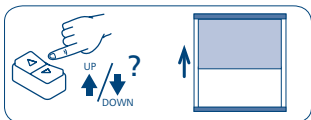
Apretar el  
pulsador  
de subida



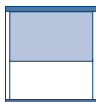
Apretar el  
pulsador  
de bajada



Mantener  
el pulsador  
pulsado

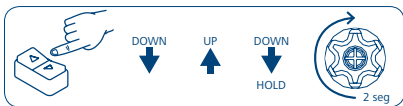


subida  
(up) ↑  
bajada  
(down) ↓



rotación del  
motor para  
confirmación

Apretar el pulsador de subida o bajada para subir el toldo.



Apretar los pulsadores indicados en secuencia rápida y, en el paso señalado con "HOLD", mantener apretado el pulsador para comprobar que se produce el movimiento de confirmación del motor.

## EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

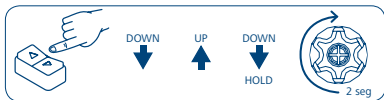
La mayor parte de las secuencias de mando están compuestas por tres o seis pasos bien diferenciados.

Los pulsadores deben pulsarse brevemente (< 0,5 seg) con arreglo a lo indicado en la secuencia.

El intervalo de tiempo entre un paso y otro no debe ser superior a 1 seg; de lo contrario, la secuencia de mando se cancelará.

Para obtener la confirmación de que la secuencia ha sido aceptada por el motor, es necesario mantener apretado el pulsador en el último paso, señalado con HOLD.

Ejemplo de secuencia de mando en 3 pasos:



¡Atención! Si la secuencia prevé una repetición de comandos iguales (Up+Up/Down+Down) se necesita interponer la posición Stop si el tipo de inversor lo prevé.

## MEMORIZACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

El motor puede memorizar los fines de carrera únicamente en modo manual.

Hasta que no se hayan memorizado las dos posiciones de fin de carrera, el motor se moverá brevemente, hará una pausa y luego reanudará el movimiento.

### PROCEDIMIENTO DE MEMORIZACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

En función de las exigencias, es posible memorizar en primer lugar el fin de carrera alto o el bajo.

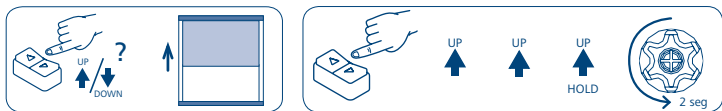
#### EJEMPLO 1:

#### MEMORIZACIÓN DEL FIN DE CARRERA SUPERIOR COMO PRIMERA POSICIÓN

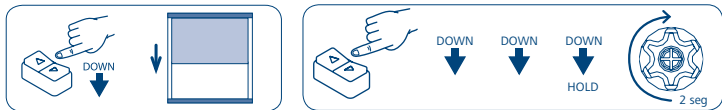
Si el toldo ya está completamente enrollado, antes habrá que bajarlo unos 20 cm y, a continuación, realizar lo siguiente.

Mediante un inversor pulsador, subir el toldo hasta la posición deseada (en los toldos tipo 'cofre' mantendremos pulsado hasta que el motor pare solo).

Para memorizar la posición del fin de carrera superior, realizar la secuencia de mandos indicada (UP-UP-UP) con el pulsador que se desea asociar a la subida.



Con el pulsador de bajada del inversor pulsador, bajar el toldo hasta la posición deseada. Para memorizar la posición del fin de carrera inferior, realizar la secuencia de mandos indicada (DOWN-DOWN-DOWN).



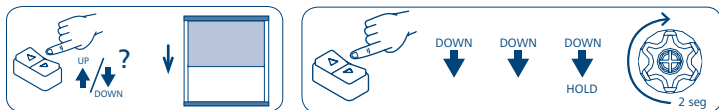
## EJEMPLO 2:

### MEMORIZACIÓN DEL FIN DE CARRERA INFERIOR COMO PRIMERA POSICIÓN

Si el toldo ya está completamente bajado, antes habrá que subirlo unos 20 cm y, a continuación, realizar lo siguiente.

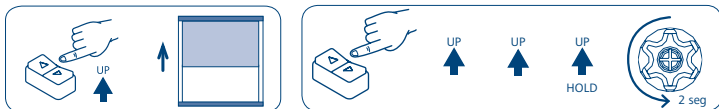
Mediante un inversor pulsador, bajar el toldo hasta la posición deseada.

Para memorizar la posición del fin de carrera inferior, realizar la secuencia de mandos indicada (DOWN-DOWN-DOWN) con el pulsador que se desea asociar a la bajada.



Con el pulsador de subida del inversor pulsador, subir el toldo hasta la posición deseada (en los toldos tipo 'cofre' mantendremos pulsado hasta que el motor pare solo).

Para memorizar la posición del fin de carrera superior, realizar la secuencia de mandos indicada (UP-UP-UP).





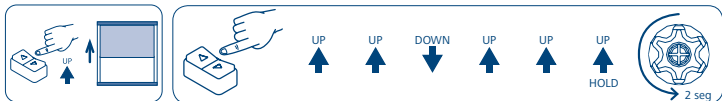
## MODIFICACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

Las siguientes secuencias de mandos solo pueden llevarse a cabo tras haber memorizado los fines de carrera y únicamente con el motor en una de las dos posiciones de fin de carrera.

### CANCELACIÓN INDIVIDUAL DE LAS POSICIONES DE FIN DE CARRERA

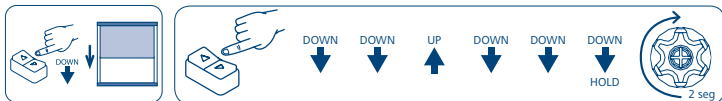
Cancelación del fin de carrera SUPERIOR.

Poner el toldo en el fin de carrera superior y realizar la secuencia:



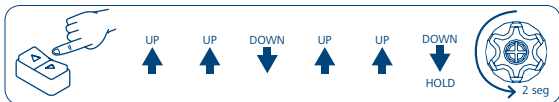
Cancelación del fin de carrera INFERIOR.

Poner el toldo en el fin de carrera inferior y realizar la secuencia:

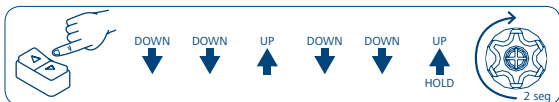


### CANCELACIÓN TOTAL DE LAS POSICIONES DE FIN DE CARRERA

Desde la posición SUPERIOR



Desde la posición INFERIOR



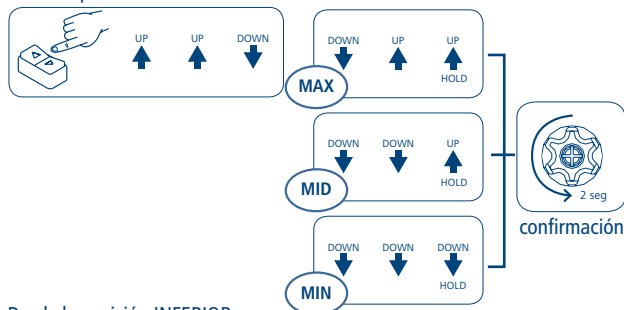
La cancelación de uno o ambos fines de carrera quedará constatada por el hecho de que el motor se moverá brevemente realizando una pausa antes de reanudar el movimiento hasta que ambas posiciones no se memoricen de nuevo.

**NOTA:** con la cancelación de los fines de carrera también se cancelan las configuraciones de la supersensibilidad.

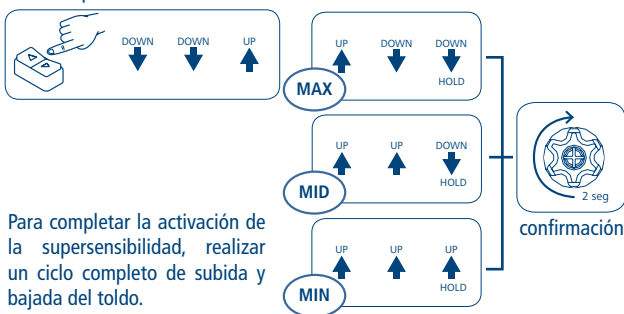
## ACTIVACIÓN Y AJUSTE DE LA SUPERSENSIBILIDAD

La función de supersensibilidad a los obstáculos durante la bajada puede habilitarse en tres niveles únicamente tras haber memorizado ambos fines de carrera.

Desde la posición SUPERIOR



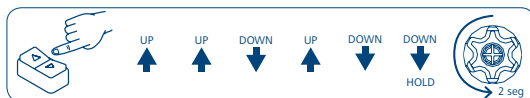
Desde la posición INFERIOR



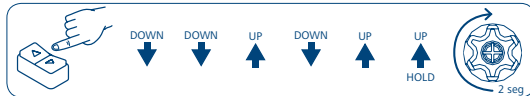
Para completar la activación de la supersensibilidad, realizar un ciclo completo de subida y bajada del toldo.

## DESACTIVACIÓN DE LA SUPERSENSIBILIDAD

Desde la posición SUPERIOR



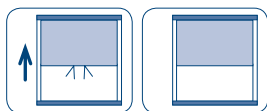
Desde la posición INFERIOR



## FIN DE CARRERA Y DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS

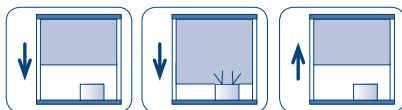
### Detección de obstáculos durante la SUBIDA

La detección de obstáculos durante la subida no se habilitará hasta que no se hayan memorizado ambos fines de carrera. En caso de detección de obstáculos durante la subida, el motor se para sin realizar ningún movimiento en sentido contrario.



### Detección de obstáculos durante la BAJADA

En caso de detección de obstáculos durante la bajada, con la supersensibilidad activada, el motor realiza un movimiento de seguridad en sentido contrario.

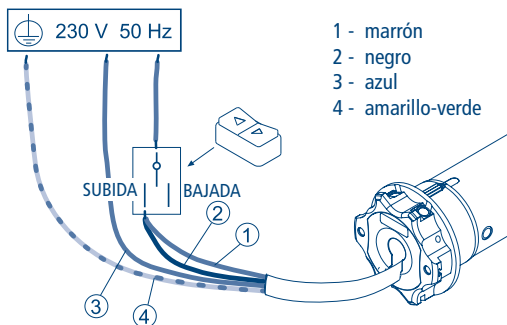


## RESTABLECIMIENTO DE LA CONFIGURACIÓN DE ORIGEN

**NOTA:** el restablecimiento de la configuración de origen conlleva la cancelación de los fines de carrera y la deshabilitación de la supersensibilidad.

Para restablecer la configuración de origen del motor seguir el procedimiento indicado:

- conectar los hilos del motor Marrón y Negro en el mismo pulsador, por ejemplo en SUBIDA;



- pulsar el pulsador de SUBIDA durante al menos 2 segundos;
- desconectar y restablecer la conexión eléctrica del inversor (ver pág. 40).

**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

