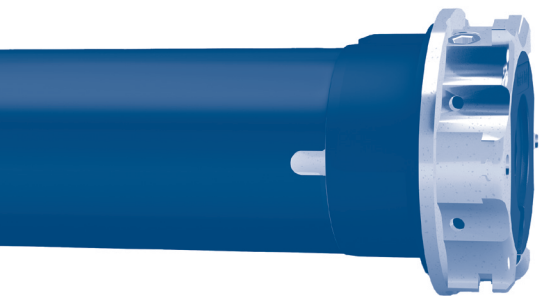


WAVE WIRE



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. 48
Preparación del motor	p. 49
Leyenda de símbolos	p. 50
Explicación de las secuencias de mando	p. 50
Memorización de los fines de carrera	p. 51
Procedimiento de memorización de los fines de carrera	p. 51
Ejemplo 1: Memorización del fin de carrera superior como primera posición	p. 51
Ejemplo 2: Memorización del fin de carrera inferior como primera posición	p. 52
Modificación de los fines de carrera	p. 53
Cancelación individual de las posiciones de fin de carrera	p. 53
Cancelación total de las posiciones de fin de carrera	p. 53
Activación y ajuste de la supersensibilidad	p. 54
Desactivación de la supersensibilidad	p. 54
Regulación de la fuerza de detección de obstáculos	p. 55
Regulación de la fuerza de detección de obstáculos al 100%	p. 56
Comportamiento del motor cuando detecta un obstáculo y en el cierre	p. 56
Restablecimiento de la configuración de origen	p. 57

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

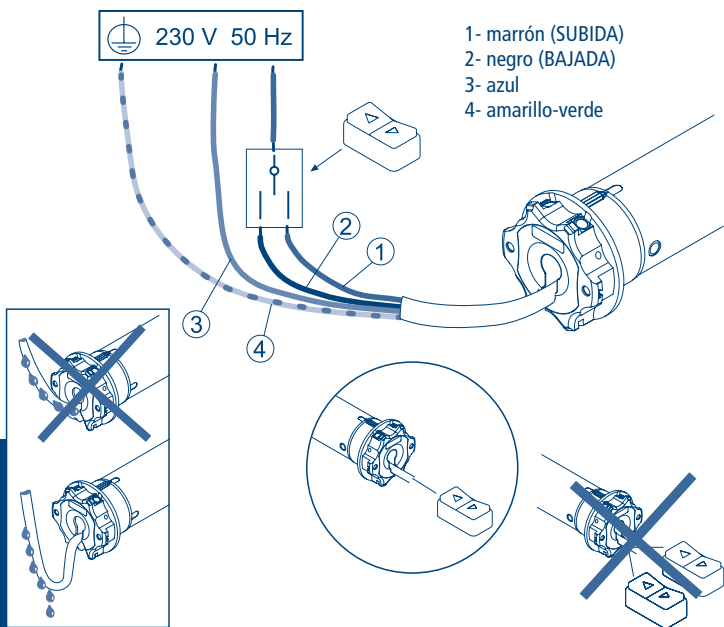
Directiva 2014/30/UE

Directiva 2011/65/UE

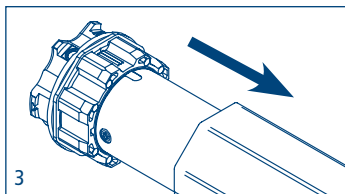
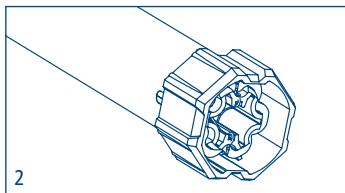
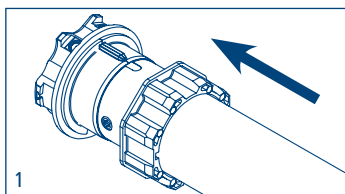
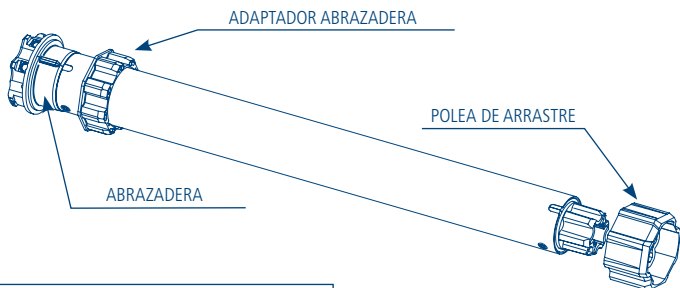
El texto completo de la declaración UE de conformidad puede ser solicitado en:
www.cherubini.it

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.

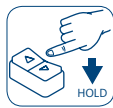
LEYENDA DE SÍMBOLOS



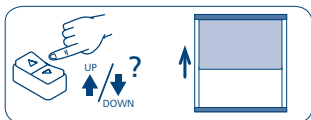
Apretar el pulsador de subida



Apretar el pulsador de bajada



Mantener el pulsador pulsado

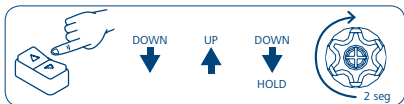


Apretar el pulsador de subida o bajada para subir el toldo.

subida (up) ↑
bajada (down) ↓



rotación del motor para confirmación



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

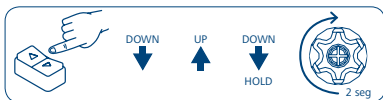
La mayor parte de las secuencias de mando están compuestas por tres o seis pasos bien diferenciados.

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.

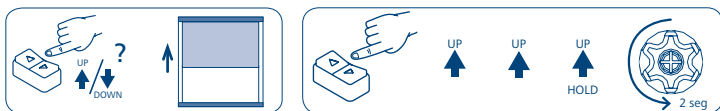
EJEMPLO 1:

MEMORIZACIÓN DEL FIN DE CARRERA SUPERIOR COMO PRIMERA POSICIÓN

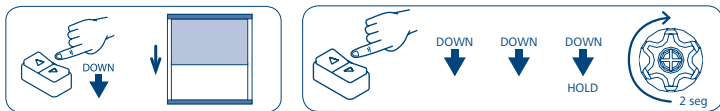
Si el toldo ya está completamente enrollado, antes habrá que bajarlo unos 20 cm y, a continuación, realizar lo siguiente.

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).



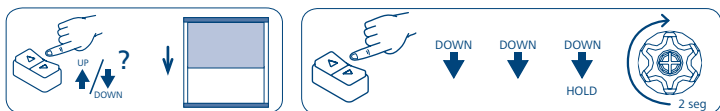
EJEMPLO 2:

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.

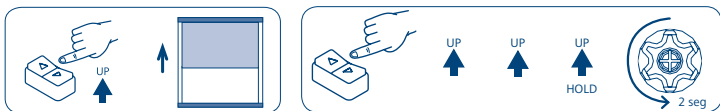
Mediante un inversor pulsador, bajar el toldo hasta la posición deseada.

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).



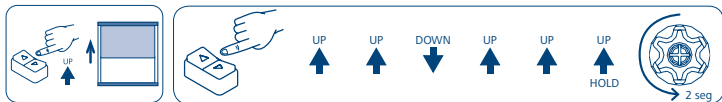
MODIFICACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

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

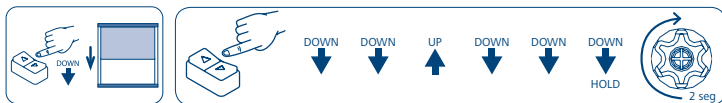
Cancelación del fin de carrera SUPERIOR.

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



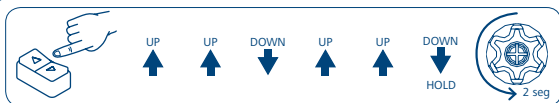
Cancelación del fin de carrera INFERIOR.

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

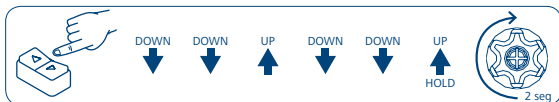


CANCELACIÓN TOTAL DE LAS POSICIONES DE FIN DE CARRERA

Desde la posición SUPERIOR



Desde la posición INFERIOR



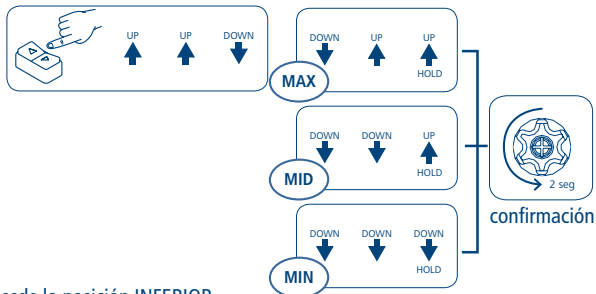
La cancelación de uno o ambos fines de carrera quedará constatada por el hecho de que el motor se moverá brevemente realizando una pausa antes de reanudar el movimiento hasta que ambas posiciones no se memoricen de nuevo.

NOTA: con la cancelación de los fines de carrera también se cancelan las configuraciones de la supersensibilidad. Se mantiene la regulación de la fuerza de detección de obstáculos (página 55).

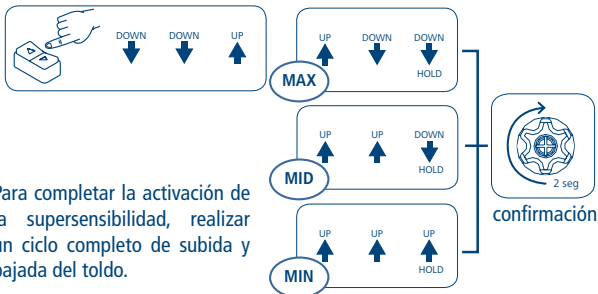
ACTIVACIÓN Y AJUSTE DE LA SUPERSENSIBILIDAD - sólo motores hasta 25 Nm -

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



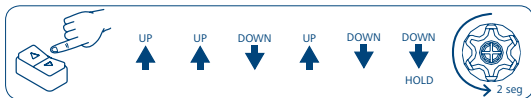
Desde la posición INFERIOR



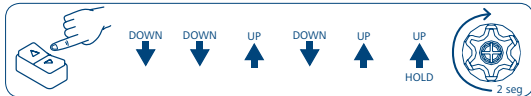
Para completar la activación de la supersensibilidad, realizar un ciclo completo de subida y bajada del toldo.

DESACTIVACIÓN DE LA SUPERSENSIBILIDAD

Desde la posición SUPERIOR



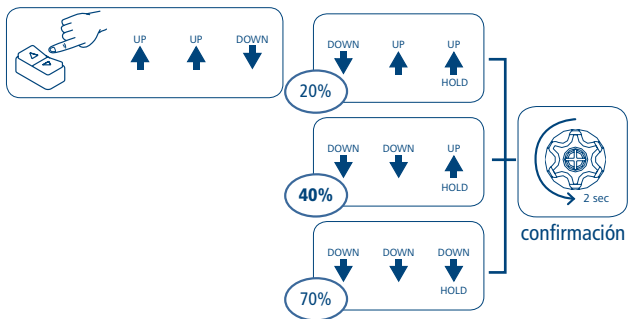
Desde la posición INFERIOR



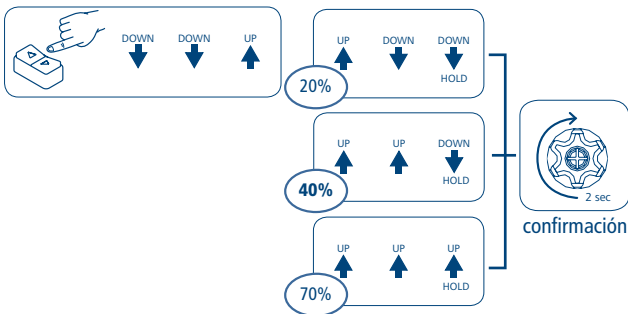
REGULACIÓN DE LA FUERZA DE DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS - sólo para motores superiores a 25 Nm -

La fuerza de detección de obstáculos está fijada de fábrica al 40% de la fuerza nominal del motor, y puede ser modificada aumentándola al 70% o por el contrario disminuyéndola al 20%, utilizando la secuencia que encontrarás aquí abajo.

Desde la posición SUPERIOR



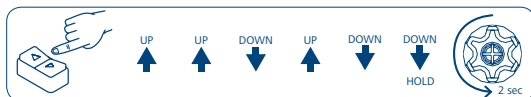
Desde la posición INFERIOR



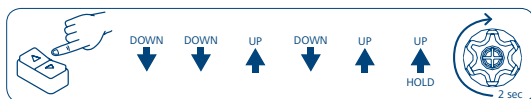
REGULACIÓN DE LA FUERZA DE DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS AL 100% - sólo para motores superiores a 25 Nm -

Para instalaciones particulares es posible aumentar la fuerza de detección de obstáculos y la fuerza de cierre al 100% del valor nominal.

Desde la posición SUPERIOR



Desde la posición INFERIOR



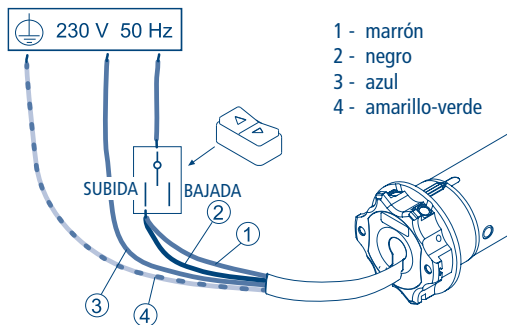
COMPORTAMIENTO DEL MOTOR CUANDO DETECTA UN OBSTÁCULO Y EN EL CIERRE

	DETECCIÓN OBSTÁCULOS		FIN DE CARRERA DE CIERRE
	SUBIDA	BAJADA	
Hasta 25 Nm (sin la supersensibilidad activada)	Detecta sin movimiento en contrario		
Hasta 25 Nm (con la supersensibilidad activada)	Detecta sin movimiento en contrario	Detecta con movimiento en contrario	Detecta sin movimiento en contrario
Superios a 25 Nm	Detecta sin movimiento en 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. Se mantiene la regulación de la fuerza de detección de obstáculos (página 55).

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. 48).

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 SAS

ZI Du Mas Barbet
165 Impasse Ampère
30600 Vauvert - France
Tél. +33 (0) 466 77 88 58
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

