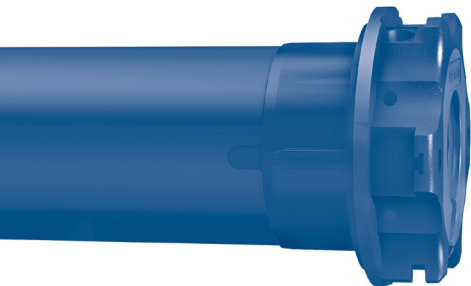




TRONIC RX

120 V - 60 Hz



MOTOR TUBULAR PARA PERSIANA CON
FIN DE CARRERA ELECTRÓNICO

ES

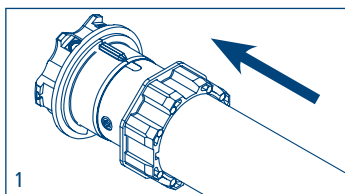
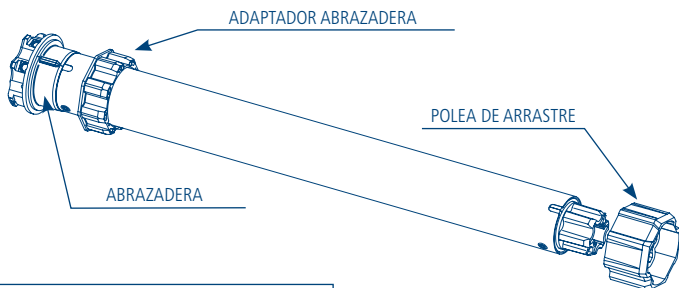


ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES

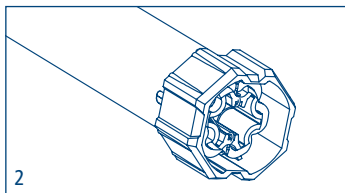
Índice:

Preparación del motor	p. 96
Conexiones eléctricas	p. 97
Emisores compatibles	p. 98
Leyenda de símbolos	p. 99
Explicación de la secuencias de mando	p. 100
Función apertura/cierre programación emisor	p. 101-102
Memorización del primer emisor	p. 103
Función deshabilitación automática memorización primer emisor	p. 103
Regulación de los fines de carrera	p. 103
Regulación en modalidad 1 (manual)	p. 103
Ejemplo n.1 (memorización del punto alto en primer lugar)	p. 104
Ejemplo n.2 (memorización del punto bajo en primer lugar)	p. 105
Regulación en modalidad 2 (semiautomática)	p. 106
Regulación de la posición intermedia	p. 107
Cancelación de la posición intermedia	p. 107
Regulación de la fuerza de cierre	p. 108
Regulación a la máxima fuerza de cierre (100%)	p. 108
Cancelación de los fines de carrera	p. 109
Cancelación del fin de carrera de apertura	p. 109
Cancelación del fin de carrera de cierre	p. 109
Cancelación total de los fines de carrera	p. 109
Memorización de otros emisores	p. 110
Cancelación de un emisor	p. 110
Cancelación total de la memoria	p. 111
Funciones especiales	
Memorización temporal de un emisor	p. 112
Memorización de emisores de bolsillo A530058	p. 113
Conexiones eléctricas para el control del motor con 2 pulsadores independientes	p. 114
Gestión modalidad de mando del motor con cable rojo	
SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA-BAJADA	
con "Hombre Presente"	p. 115
Gestión de la super-sensibilidad en la detección de obstáculos	
en bajada (sólo para motores Ø 35)	p. 116
Función "Mobiliario"	p. 116-117
Declaración de conformidad	p. 117

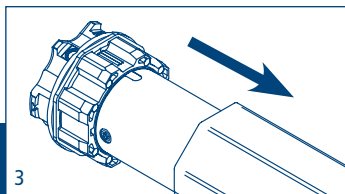
PREPARACIÓN DEL MOTOR



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.

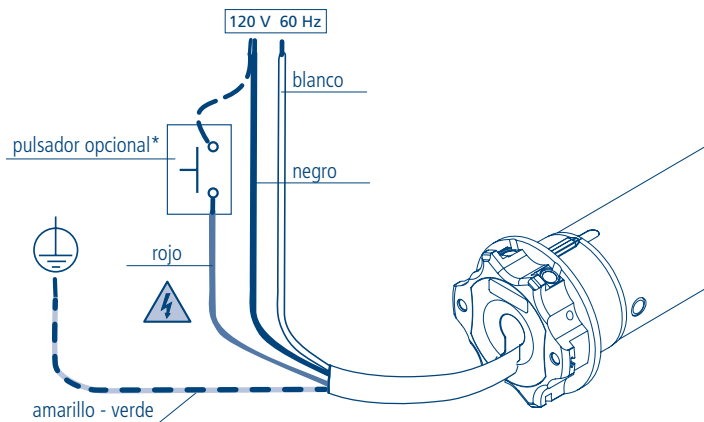


3. Introducir completamente el motor en el tubo de enrollamiento.

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.

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.
- 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%.
- Si el cable rojo no es utilizado debe ser aislado siempre. Es peligroso tocar el cable rojo cuando el motor está conectado a corriente.

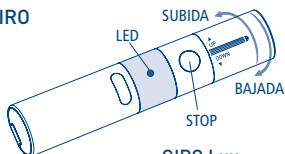


* La instalación del pulsador es opcional, conectándose a Fase (cable negro) o a Neutro (cable blanco) indistintamente. Con el pulsador el motor funcionará en modalidad paso a paso (subida, stop, bajada, stop,...).

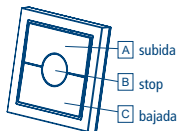


EMISORES COMPATIBLES

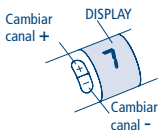
GIRO



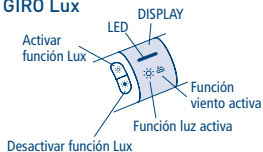
GIRO Wall



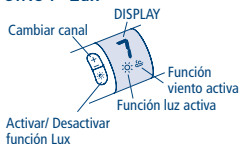
GIRO Plus



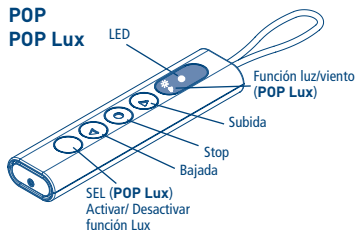
GIRO Lux



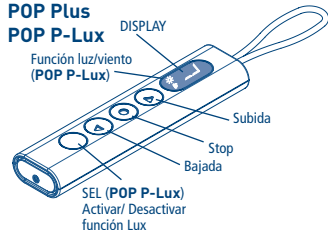
GIRO P-Lux



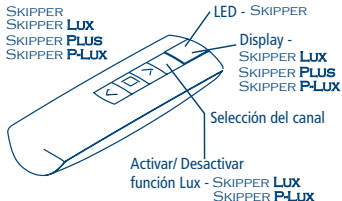
POP POP Lux



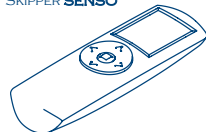
POP Plus POP P-Lux



SKIPPER SKIPPER Lux SKIPPER Plus SKIPPER P-Lux



SKIPPER LCD SKIPPER SENSO

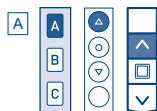
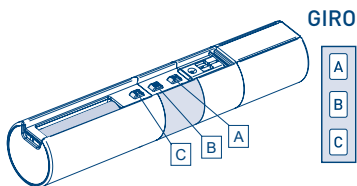
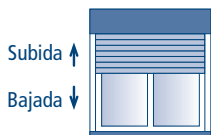


Ver el libro de instrucciones del emisor

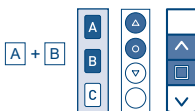
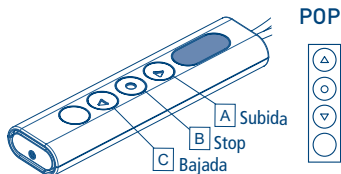
Emisor de 4 canales independientes
A530058



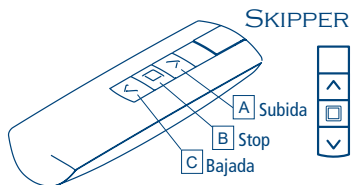
LEYENDA DE SÍMBOLOS



Pulsar la tecla A



Pulsar las teclas A y B
simultáneamente.



pulsar la
tecla
SUBIDA



pulsar la
tecla
BAJADA



soltar



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.

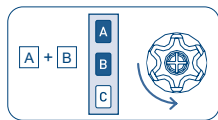
EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

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.

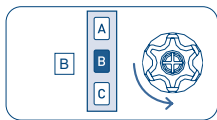
El objetivo de este apartado es reconocer las indicaciones del motor.

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.

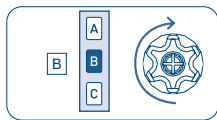
Ejemplo de secuencia de codificación:



paso 1



paso 2

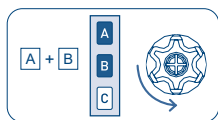


paso 3

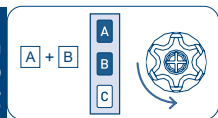
Como se ve en el ejemplo, cuando la secuencia termina de manera positiva el motor vuelve a la posición inicial mediante una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores. De hecho dos breves rotaciones en el mismo sentido corresponden con una rotación larga en el sentido opuesto.

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.

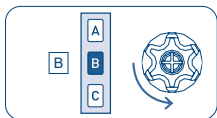
Ejemplos de secuencias incompletas:



paso 1



paso 1



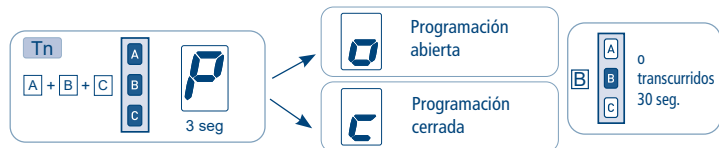
paso 2



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

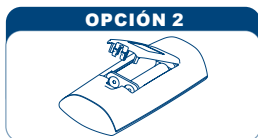
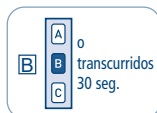
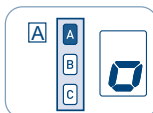
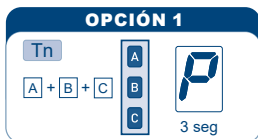
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



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

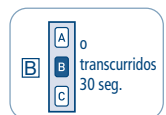
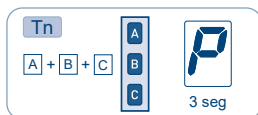
HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Quitar y poner las pilas

Proceder con la programación según el libro de instrucciones.

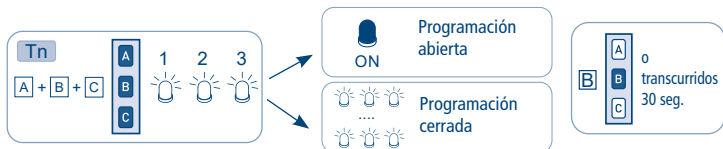
DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN



FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN EMISOR SKIPPER - SERIE GIRO - EMISOR POP

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 una pila y esperar al menos 5 segundos o bien pulsar una tecla cualquiera.

Proceder con la programación según el libro de instrucciones

DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN

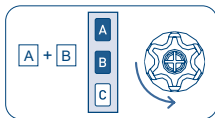


MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR

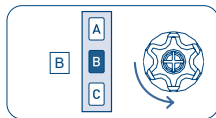
Esta operación se puede realizar solamente cuando el motor es nuevo o se ha realizado una cancelación total de la memoria del motor.

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

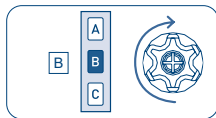
T1: Primer emisor a memorizar.



T1



T1



T1 (2 seg)

FUNCIÓN DESHABILITACIÓN AUTOMÁTICA MEMORIZACIÓN PRIMER EMISOR

Cada vez que damos corriente al 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 al motor.

REGULACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

Los motores tubulares Tronic Rx disponen de un sistema de fin de carrera electrónico por encoder. Este sistema dota al motor de una gran fiabilidad y seguridad en la fijación de los fines de carrera. La regulación de los fines de carrera se realiza cómodamente desde el emisor. Durante la regulación, el motor funcionará manteniendo pulsada la tecla correspondiente, parando cuando se deje de pulsar. Una vez terminada la regulación, para accionar el motor bastará con una breve pulsación de la tecla de subida o bajada. La regulación de los fines de carrera se puede realizar de varias formas, en función de los dispositivos de bloqueo montados en la persiana (tapones y tirantes de seguridad) y del tipo de instalación (en fábrica o en obra).

REGULACIÓN EN MODALIDAD 1 (manual)

En esta modalidad la persiana puede tener uno, ambos o ningún dispositivo de bloqueo montado. La secuencia de memorización puede partir, indistintamente, del punto alto del fin de carrera o del punto bajo.

Durante la regulación de la primera posición, puede ser necesario usar la tecla de bajada para subir la persiana, y viceversa, porque la identificación del sentido de rotación será correctamente identificado una vez haya sido memorizada la primera posición.

EJEMPLO N.1

Memorización del punto alto en primer lugar

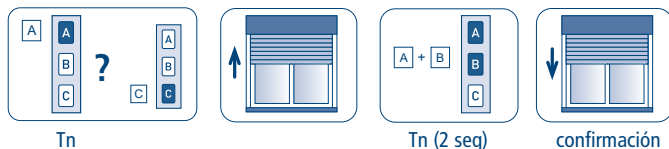
MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Si la persiana estuviese completamente subida, primero se deberá bajar unos 20 cm.

Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas A (subida) y B (stop) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de bajada que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado

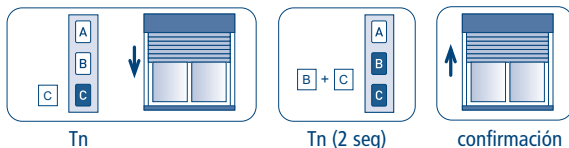


MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

Con la tecla de bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto bajo del fin de carrera. Si se han montado tirantes de seguridad, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto bajo del fin de carrera.

Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas B (stop) y C (bajada) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de subida que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado



EJEMPLO N.2

Memorización del punto bajo en primer lugar

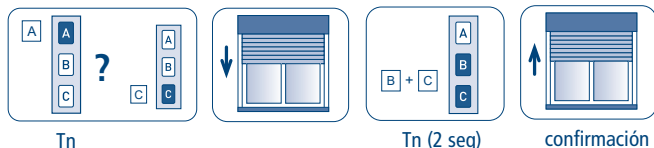
MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

Si la persiana estuviese completamente bajada, primero se deberá subir unos 20 cm.

Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto bajo del fin de carrera. Si se han montado tirantes de seguridad, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto bajo del fin de carrera.

Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas B (stop) y C (bajada) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de subida que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado

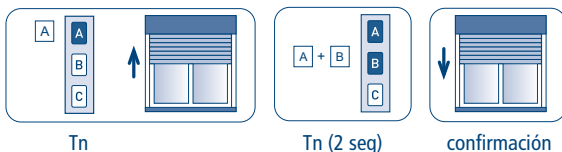


MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Con la tecla de subida del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas A (subida) y B (stop) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de bajada que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado



REGULACIÓN EN MODALIDAD 2 (semiautomática)

Para realizar la regulación en esta modalidad, la persiana debe de tener montados obligatoriamente dispositivos de bloqueo en bajada (tirantes de seguridad). No es necesario tener montados dispositivos de bloqueo en subida (tapones). Este procedimiento es útil sobretudo para la instalación en fábrica, porque solamente es necesario memorizar el punto alto del fin de carrera. El punto bajo del fin de carrera será determinado automáticamente durante el uso normal de la persiana.

La secuencia de memorización debe de comenzar, OBLIGATORIAMENTE, del punto alto.

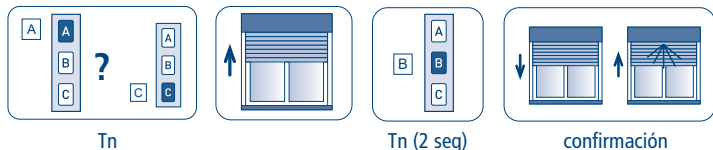
MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Si la persiana estuviese completamente subida, primero se deberá bajar unos 20 cm.

Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, mantener pulsada la tecla B (stop) alrededor de 2 segundos. El motor efectúa un breve movimiento de bajada, entonces se recoge la persiana hasta el punto alto del fin de carrera.

Tn: Emisor ya memorizado



En este punto, el sentido de rotación está identificado correctamente en el emisor. Se puede desconectar el motor y terminar la memorización en la obra. Volviendo a conectar a corriente, el motor se mueve normalmente, sin tener que mantener pulsadas las teclas. La primera vez que el motor se pare automáticamente en el punto bajo del fin de carrera, esta posición será memorizada automáticamente.

Puesto que el motor realiza una lectura del par en cada ciclo, en el caso que la primera vez el punto bajo del fin de carrera fuese fijado erróneamente a causa de un impedimento mecánico (varilla atascada, guías no paralelas, tornillos salientes, etc...), bastaría con realizar una subida, quitar el impedimento, y efectuar una nueva bajada.

REGULACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

Esta función nos permite situar la persiana en una posición intermedia preferida. Una vez memorizada nuestra posición preferida, para llevar la persiana a esta posición simplemente mantener pulsada la tecla B (stop) durante al menos 2 segundos.

Para memorizar nuestra posición preferida, situar la persiana en la posición intermedia deseada y a continuación pulsar la tecla B (stop) (4 seg aprox.) hasta que el motor efectúe la señal de confirmación.

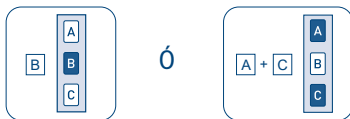
Tn: Emisor memorizado



Tn (4 seg)

IR A POSICIÓN IDEAL INTERMEDIA

Es posible enviar el motor a posición intermedia de dos formas:



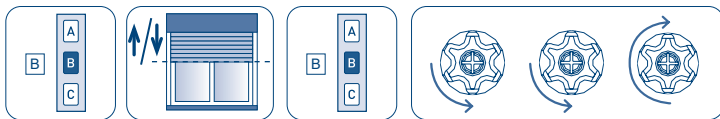
Tn (2 seg)

CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

La cancelación de la posición intermedia se puede efectuar si no se desea disponer de tal función, y es necesaria en el caso de desear modificar la posición intermedia ya memorizada.

Antes de cancelar la posición intermedia es necesario llevar la persiana a dicha posición intermedia pulsando la tecla B (stop) durante 2 segundos, entonces volver a pulsar la tecla B (stop) (4 seg aprox.) hasta que el motor efectúe la señal de confirmación.

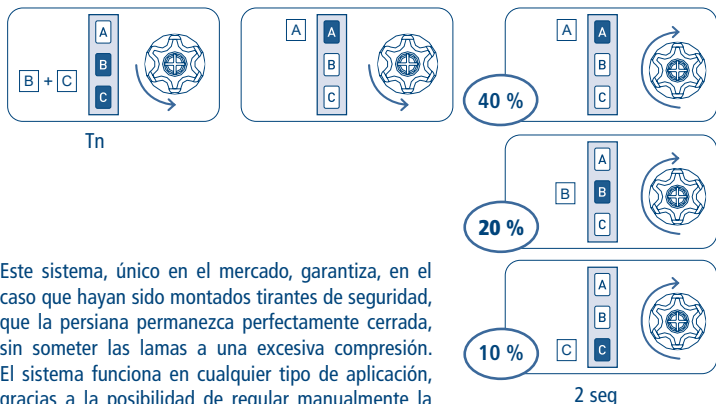
Tn: Emisor memorizado



Tn (2 seg)

Tn (4 seg)

REGULACIÓN DE LA FUERZA DE CIERRE



Este sistema, único en el mercado, garantiza, en el caso que hayan sido montados tirantes de seguridad, que la persiana permanezca perfectamente cerrada, sin someter las lamas a una excesiva compresión. El sistema funciona en cualquier tipo de aplicación, gracias a la posibilidad de regular manualmente la fuerza de cierre.

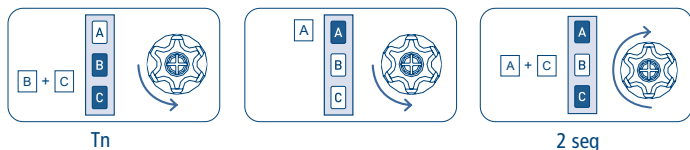
El motor Tronic RX viene de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de cierre del 20 %. Desde el emisor, es posible cambiar dicho valor, disminuyéndolo al 10 % o aumentándolo al 40 %, según el resultado que se quiera obtener.

REGULACIÓN A LA MÁXIMA FUERZA DE CIERRE (100%)

Se recomienda prestar mucha atención cuando se utilice esta función, una fuerza de cierre excesiva podría dañar la persiana.

Habilitar esta función significa utilizar el máximo de la fuerza ofrecida por el motor, (ej. 100% de 50 Nm = 50 Nm).

Tn: Emisor ya memorizado

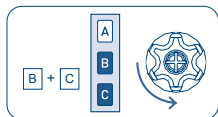


CANCELACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

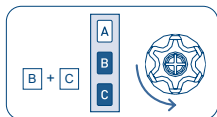
CANCELACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE APERTURA

Para cancelar sólo el fin de carrera de apertura realizar la siguiente secuencia y proceder nuevamente con la "MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO".

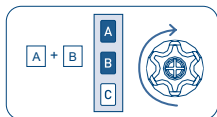
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



Tn

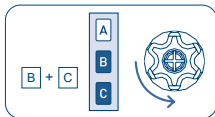


Tn (2 seg)

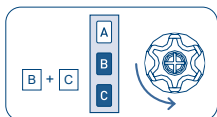
CANCELACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE CIERRE

Para cancelar sólo el fin de carrera de cierre realizar la siguiente secuencia y proceder nuevamente con la "MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO".

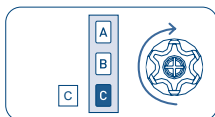
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



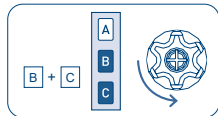
Tn



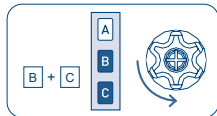
Tn (2 seg)

CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA

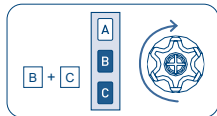
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

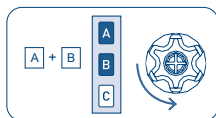
NOTA: cancelados los fines de carrera, se mantiene el valor de la regulación de la fuerza de cierre.

MEMORIZACIÓN DE OTROS EMISORES

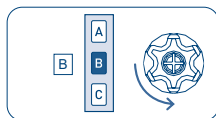
Es posible memorizar hasta 15 emisores.

Tn: Emisor ya memorizado

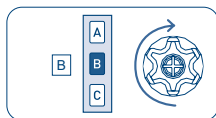
Tx: Emisor a memorizar



Tn



Tn

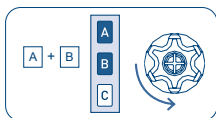


Tx (2 seg)

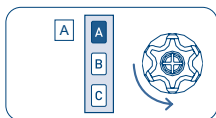
CANCELACIÓN DE UN EMISOR

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.

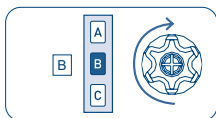
Tn: Emisor a cancelar



Tn



Tn



Tn (2 seg)

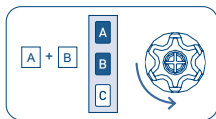
CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA

La cancelación total de la memoria no borra los fines de carrera.

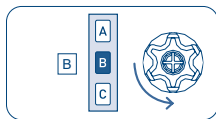
La cancelación total de la memoria se puede realizar de dos modos:

1) DESDE EL EMISOR

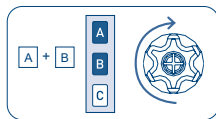
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

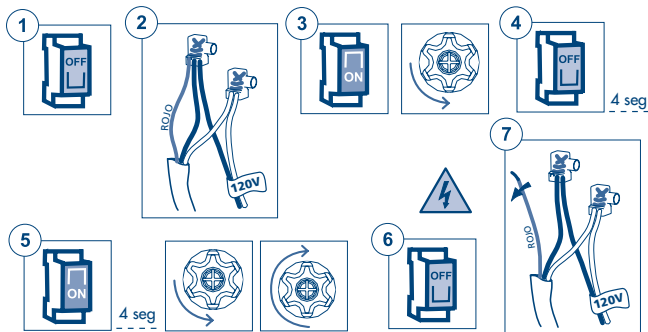
2) DESDE EL CABLE AUXILIAR (ROJO)

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 rojo 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 rojo del motor al cable negro (fase) o al cable blanco (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 rojo del cable negro/blanco. Aislar debidamente el cable rojo antes de conectar a corriente.

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



FUNCIONES ESPECIALES

MEMORIZACIÓN TEMPORAL DE UN EMISOR

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").

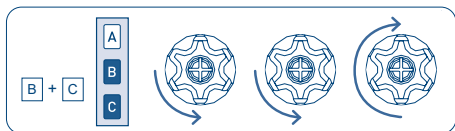
Las operaciones que se indican a continuación solamente se pueden llevar a cabo cuando el motor es nuevo de fábrica, o bien después de una cancelación total de la memoria (ver: "CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA"). Para garantizar que la programación temporal solamente se utiliza en la fase de instalación 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 realiza la señal de confirmación.

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.

T1: Primer emisor a memorizar



T1

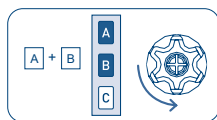
MEMORIZACIÓN DE EMISORES DE BOLSILLO A530058

Nota: el emisor de bolsillo solamente se puede utilizar como emisor secundario. Antes de proceder con la memorización, es necesario por lo tanto haber completado el aprendizaje del motor con un emisor Cherubini (Skipper, Giro o POP - emisor a 3 teclas Subida-Bajada-Stop).

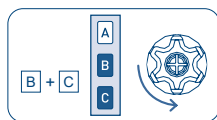
MEMORIZACIÓN DE UNA TECLA EN EL EMISOR DE BOLSILLO

Tn: Emisor memorizado

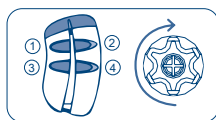
Tx: Emisor de bolsillo a memorizar



Tn



Tn



Tx (2 seg)

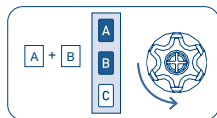
En la última fase de la secuencia, pulsar la tecla deseada en el emisor de bolsillo durante 2 segundos. El emisor puede entonces controlar el motor en la modalidad paso a paso (SUBIDA - STOP - BAJADA - STOP). Para asociar las demás teclas, repetir la secuencia arriba descrita. Cada tecla puede asociarse a un motor Tronic RX.

ELIMINACIÓN DE LA CODIFICACIÓN DE UNA TECLA EN EL EMISOR DE BOLSILLO

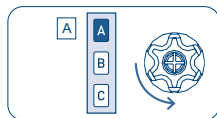
Todas las teclas memorizadas con esta secuencia se pueden borrar individualmente:

Tn: Emisor memorizado

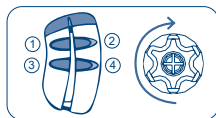
Tx: Emisor de bolsillo con la tecla a borrar



Tn



Tn



Tx (2 seg)

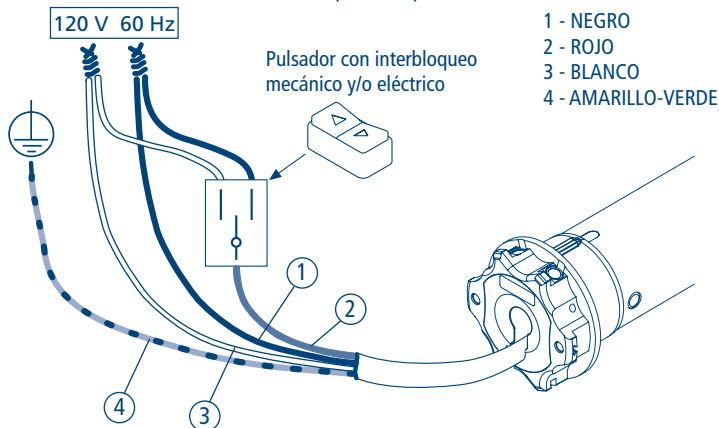
El motor ejecutará un movimiento de confirmación y la función asociada a la tecla que se acaba de pulsar (durante 2 seg.) quedará eliminada.

CONEXIONES ELÉCTRICAS PARA CONTROL DEL MOTOR EN LA MODALIDAD SUBIDA-BAJADA

(2 botones SUBIDA-BAJADA independientes)

Para la conexión de la botonera, utilizar únicamente pulsador con interbloqueo eléctrico y mecánico para impedir que se puedan pulsar los dos botones a la vez.

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



Desde cable rojo es posible controlar el motor en posición intermedia:

pulsar SUBIDA larga (> 2 s):



o utilizar la secuencia SUBIDA breve (< 0,5 s) - BAJADA breve (< 0,5 s)



< 0,5 seg
.....



Utilizando la unidad de botones como se describe en esta página, se puede programar el motor del cable rojo (PROGRAMACIÓN DE HILERA).

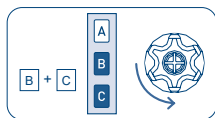
Para conocer el procedimiento, solicite el manual de instrucciones a su distribuidor.

GESTIÓN MODALIDAD DE MANDO DEL MOTOR CON CABLE ROJO SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA-BAJADA con "Hombre Presente"

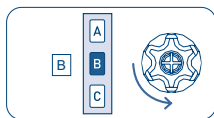
NB: Como valor por defecto, los motores salen de fábrica preparados para la utilización con un sólo botón (funcionamiento SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP). Siempre se puede modificar la configuración de la modalidad de mando a través de la secuencia indicada a continuación.

PROCEDIMIENTO DE CAMBIO DE MODALIDAD DE MANDO:

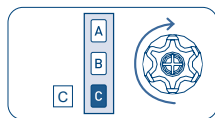
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

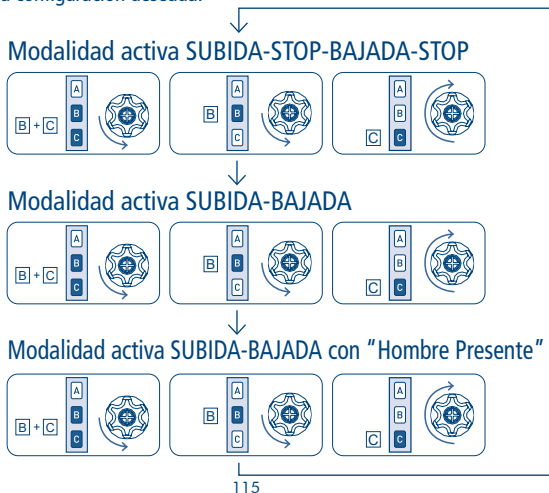
Las configuraciones posibles son 3, y están disponibles en el orden indicado:

SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP (por defecto)

SUBIDA-BAJADA (para 2 botones independientes)

SUBIDA-BAJADA con "Hombre Presente" (para 2 botones independientes)

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

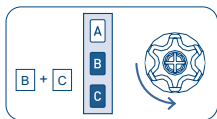


GESTIÓN DE LA SUPER-SENSIBILIDAD EN LA DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS EN BAJADA - sólo para motores Ø 35 -

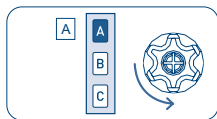
Si es necesario se puede activar/desactivar una sensibilidad muy elevada para la detección de obstáculos en bajada. Las super-sensibilidad se deshabilita automáticamente cuando las lamas de la persiana empiezan a cerrarse.

ACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER-SENSIBILIDAD

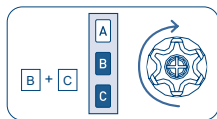
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn

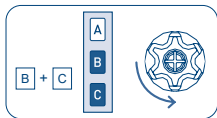


Tn (2 seg)

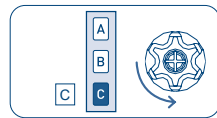
ACTIVACIÓN DE LA FUNCIÓN "MOBILIARIO"

La función "Mobiliario" está destinada a aplicaciones especiales en el sector de los muebles. Esta función, al contrario de lo que ocurre estando sólo activa la supersensibilidad, no se deshabilita cuando el cierre está llegando a la posición del fin de carrera de cierre y puede utilizarse si y sólo si está activa la función de supersensibilidad.

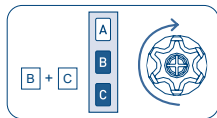
Tn: Emisor memorizado



Tn



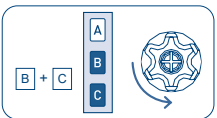
Tn



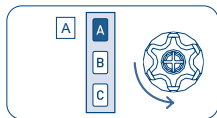
Tn (2 seg)

DESACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER SENSIBILIDAD

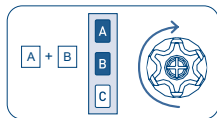
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

ATENCIÓN

Al desactivar la función super-sensibilidad,
se desactiva automáticamente la función "Mobiliario".

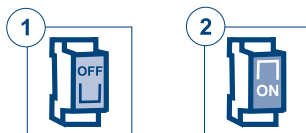
RESTABLECIMIENTO FORZOSO DEL EMISOR, CON FUNCIÓN MOBILIARIO ACTIVA

En el caso de que esté habilitada la función "Mobiliario", puede forzarse la memorización de un nuevo emisor dentro del 1^{er} minuto siguiente al reencendido, para sustituir al memorizado anteriormente, en caso de que este se haya perdido.

La memorización forzada se activa durante sólo un minuto tras de conectar el motor a la tensión de red. Esta función cancela todos los emisores memorizados anteriormente.

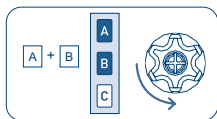
La secuencia de desprogramación será la siguiente:

- Desconectar el motor de corriente por medio del automático de la vivienda.
- Alimentar el motor.

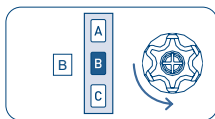


Ahora se puede memorizar el primer emisor (durante 1 minuto).

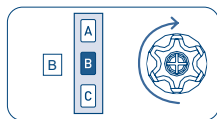
T1: Nuevo primer emisor a memorizar.



T1



T1



T1 (2 seg)

DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD



Este producto ha sido evaluado como componente *UL Recognized* en cumplimiento con los requisitos de la Norma para operadores y sistemas de puertas, cortinas, portones, persianas y ventanas (ANSI/CAN/UL 325:2023). El certificado UL-US-CA-L494970 está disponible previa solicitud en el siguiente sitio web: www.cherubini.it

CHERUBINI S.p.A.

Via Adige 55
25081 Bedizzole (BS) - Italy
Tel. +39 030 6872.039
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

Rotter Viehtrift 4A - 53842 Troisdorf - Deutschland
Tel. +49 (0) 224 126 699 74 | Fax +49 (0) 224 126 699 73
info@cherubini-group.de | www.cherubini-group.de

