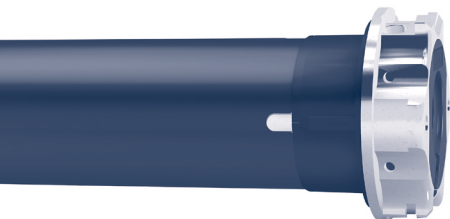


CHERUBINI



WAVE LOCK RX



MOTOR TUBULAR PARA TOLDOS CON FIN DE CARRERA
ELECTRÓNICO, ESPECÍFICO PARA TOLDOS CON
ENGANCHE AUTOMÁTICO

ES

Índice:

Preparación del motor.....	4
Conexiones eléctricas.....	5
Mandos a distancia compatibles.....	6
Leyenda de símbolos.....	6
Explicación de las secuencias de mando.....	7
Función apertura/cierre programación.....	8
Memorización del primer mando a distancia.....	10
Función deshabilitación automática memorización primer mando a distancia.....	10

Regulación de los fines de carrera..... 10

Regulación del fin de carrera de cierre.....	10
Regulación del fin de carrera de apertura.....	11

Cancelación de los fines de carrera..... 12

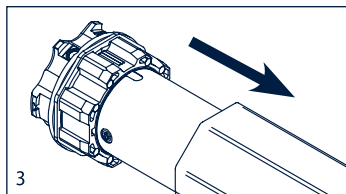
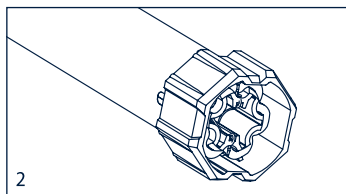
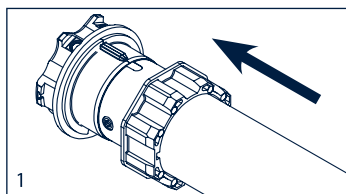
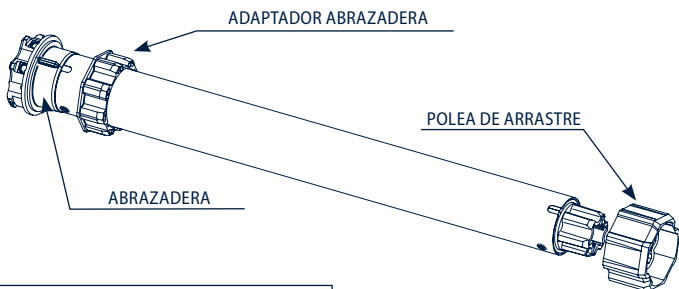
Cancelación del fin de carrera de cierre.....	12
Cancelación del fin de carrera de apertura.....	12
Cancelación total de los fines de carrera.....	12
Regulación de la posición intermedia estándar.....	13
Cancelación de la posición intermedia estándar.....	13
Regulación de la fuerza de enganche.....	14
Regulación del valor de supersensibilidad - sólo motores hasta 25 Nm -.....	14
Desactivación de la función de enganche.....	15
Activación de la función de enganche.....	15
Uso del motor sin el dispositivo de enganche/desenganche.....	15
Memorización de otros mandos a distancia.....	16
Cancelación de un mando a distancia.....	16
Cancelación total de la memoria.....	17

Funciones especiales..... 18

Posición intermedia adicional.....	18
Regulación de la posición intermedia adicional.....	18
Modificación de la posición intermedia adicional.....	19
Cancelación de la posición intermedia adicional.....	19
Regulación de la posición intermedia con enganche.....	20
Control de la posición intermedia con enganche.....	21
Cancelación de la posición intermedia con enganche.....	21
Memorización temporal de un mando a distancia.....	21
Memorización de mandos a distancia de bolsillo A530058.....	22
Conexiones eléctricas para control del motor en la modalidad subida-bajada (2 botones subida-bajada independientes).....	23
Gestión modalidad de mando del motor con cable blanco.....	24
Gestión de la supersensibilidad en la detección de obstáculos en bajada - sólo motores hasta 25 Nm -.....	25

Declaración UE de conformidad..... 25

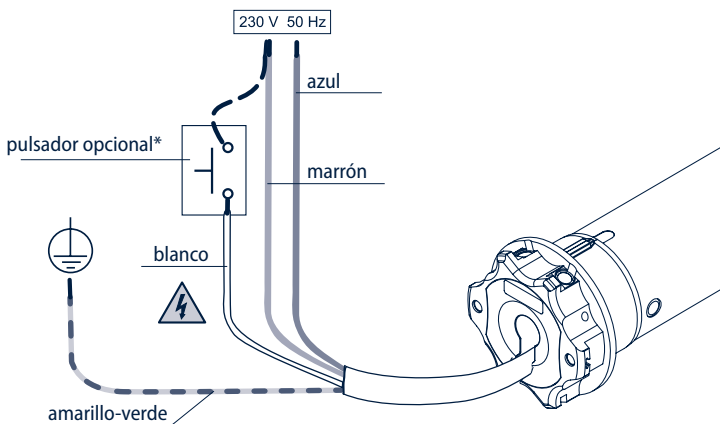
PREPARACIÓN DEL MOTOR



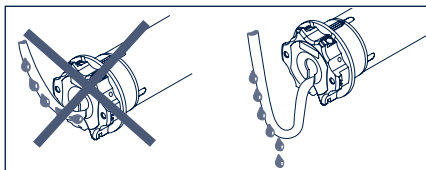
NOTA: En caso de tubos con perfil redondo la polea de arrastre se tiene que fijar al tubo, esta operación es a cargo del instalador. Para otros perfiles de tubo, aunque el ajuste es facultativo, es muy recomendable.

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.
- Los dispositivos de desconexión deben ser previstos en la red de alimentación eléctrica conforme a las normas nacionales de instalación.
- 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 blanco no es utilizado debe ser aislado siempre. Es peligroso tocar el cable blanco cuando el motor está conectado a corriente.

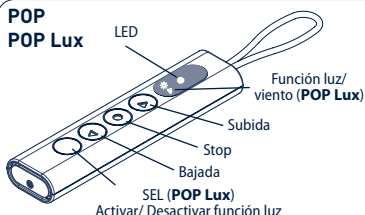


* La instalación del pulsador es opcional, conectándose a la fase (cable marrón) o al neutro (cable azul) indistintamente. Con el pulsador el motor funcionará en modalidad paso a paso (subida, stop, bajada, stop, ...).

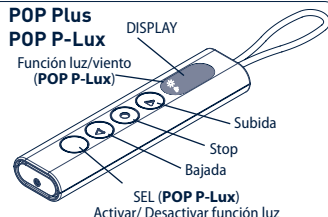


MANDOS A DISTANCIA COMPATIBLES

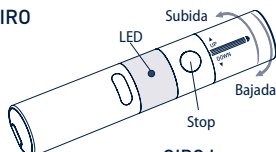
POP POP Lux



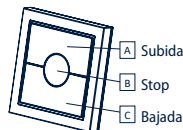
POP Plus POP P-Lux



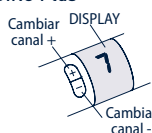
GIRO



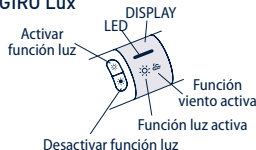
GIRO Wall



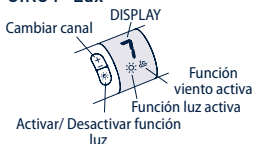
GIRO Plus



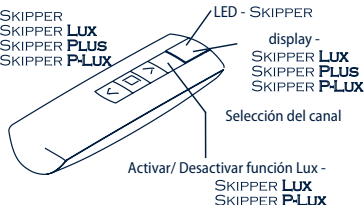
GIRO Lux



GIRO P-Lux



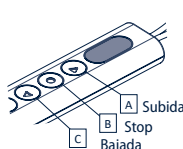
SKIPPER Lux PLUS P-Lux



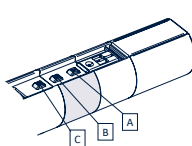
SKIPPER LCD SKIPPER SENSO



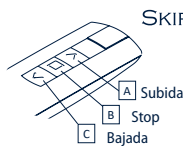
LEYENDA DE SÍMBOLOS



POP



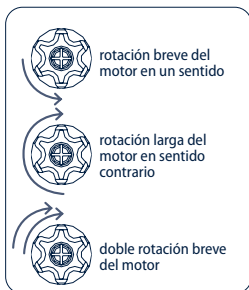
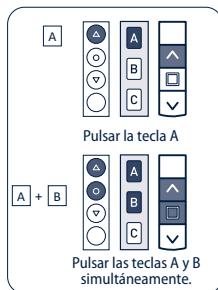
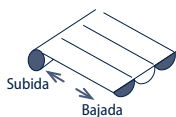
GIRO



SKIPPER



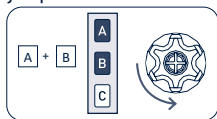
LEYENDA DE SÍMBOLOS



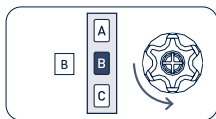
EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

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 de modo positivo o negativo. 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.

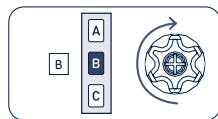
Ejemplo de secuencia de mando:



paso 1



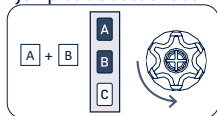
paso 2



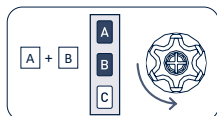
paso 3

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.

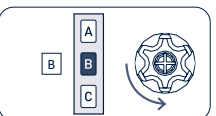
Ejemplos de secuencias incompletas:



paso 1



paso 1



paso 2

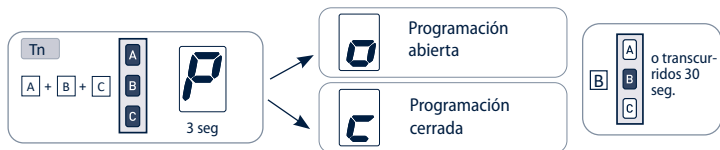


FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN

MANDO A DISTANCIA SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX **MANDO A DISTANCIA POP PLUS - POP LUX - POP P-LUX**

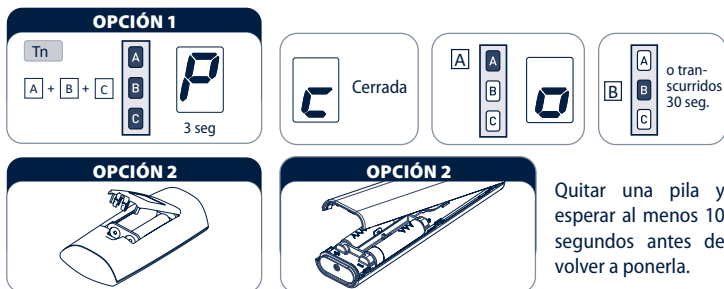
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del mando a distancia, la posibilidad de programar se deshabilitará automáticamente transcurridas 8 horas desde el envío de la última secuencia (A+B o B+C).

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

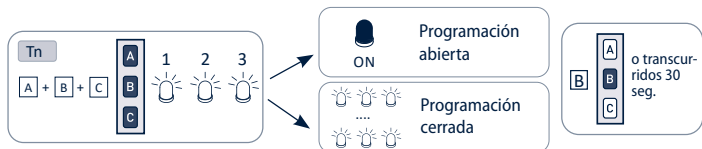


FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN

MANDO A DISTANCIA SKIPPER - SERIE GIRO - MANDO A DISTANCIA POP

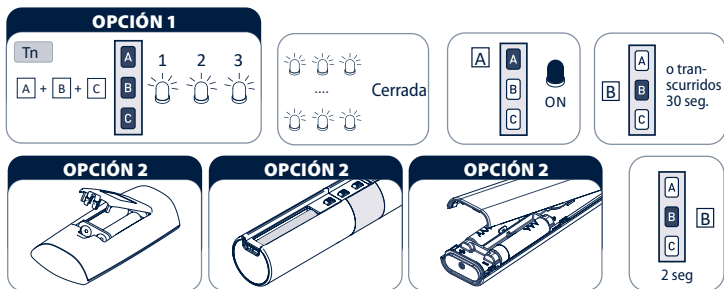
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del mando a distancia, la posibilidad de programar se deshabilitará automáticamente transcurridas 8 horas desde el envío de la última secuencia (A+B o B+C).

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 10 segundos antes de volver a ponerla.

Proceder con la programación según el libro de instrucciones.

DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN

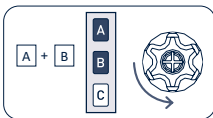


MEMORIZACIÓN DEL PRIMER MANDO A DISTANCIA

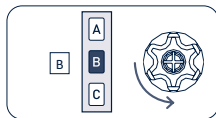
Esta operación se puede realizar solamente cuando el motor es nuevo o se ha realizado una cancelación total de la memoria del motor.

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

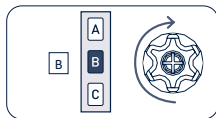
T1: Primer mando a distancia a memorizar



T1



T1



T1 (2 seg)

FUNCIÓN DESHABILITACIÓN AUTOMÁTICA MEMORIZACIÓN PRIMER MANDO A DISTANCIA

Cada vez que damos corriente al motor se dispone de tres horas para la memorización del primer mando a distancia. Pasado este tiempo, se desactiva la posibilidad de memorizar el mando a distancia. Para restablecer nuevamente el tiempo de la función es suficiente quitar corriente y dar nuevamente corriente al motor.

REGULACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

Estos motores tubulares 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 mando a distancia. 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.

REGULACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE CIERRE

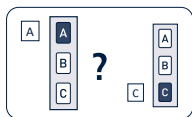
Una vez memorizado el mando a distancia, será obligatorio comenzar por la regulación del fin de carrera de cierre. Para regular el fin de carrera de cierre, recoger el toldo hasta la posición de cierre (en los toldos tipo cofre, mantener pulsado hasta que el motor pare solo).

NOTA:

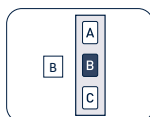
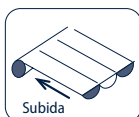
- Si el toldo está completamente cerrado, primero se deberá bajar unos 20 cm.
- Para recoger el toldo, será a veces necesario utilizar la tecla de bajada, ya que el sentido correcto de rotación se identificará sólo después de haber memorizado la posición de cierre.

Para memorizar la posición de cierre, mantener pulsada la tecla B (stop) durante unos 2 segundos, hasta que el motor realice un breve movimiento de bajada.

Tn: Mando a distancia ya memorizado



Tn

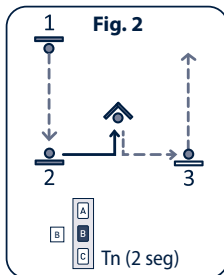
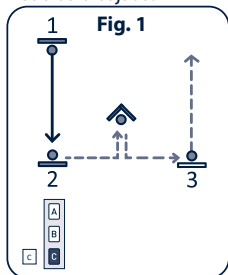


Tn (2 seg)

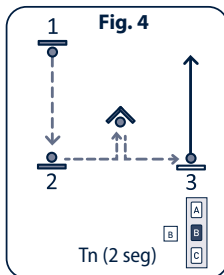
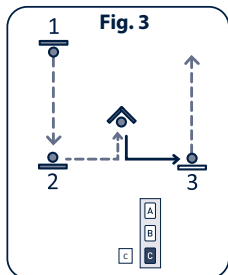


REGULACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE APERTURA

- Poner la lona en la posición "límite inferior de enganche" (fig. 1);
- Pulsar la tecla B (stop) durante unos 2 segundos, hasta que el motor haga subir la lona hasta la posición de enganche (fig. 2);
- Pulsar la tecla C (bajada) y poner la lona en la posición "límite inferior de desenganche" (fig. 3);
- Pulsar la tecla B (stop) durante unos 2 segundos, hasta que el motor haga subir la lona y se complete el desenganche (fig. 4);
- Tras estas operaciones, para mover el motor bastará con pulsar brevemente la tecla de subida o bajada.



- 1 Toldo cerrado
- 2 Límite inferior de enganche
- Enganche
- 3 Límite inferior de desenganche

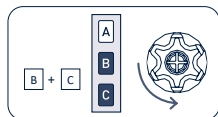


CANCELACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

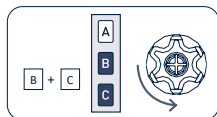
CANCELACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE CIERRE

Para cancelar solamente el fin de carrera de cierre, realizar la siguiente secuencia y proceder nuevamente con la "REGULACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE CIERRE".

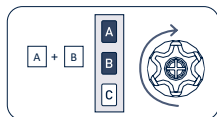
Tn: Mando a distancia ya memorizado



Tn



Tn

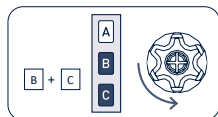


Tn (2 seg)

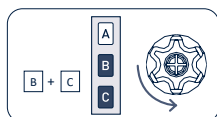
CANCELACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE APERTURA

Para cancelar sólo el fin de carrera de apertura y las correspondientes posiciones de enganche y desenganche, realizar el siguiente procedimiento:

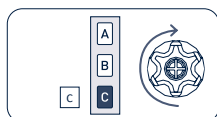
- Poner el toldo aproximadamente a mitad de carrera;
- Realizar la secuencia de mando:



Tn



Tn



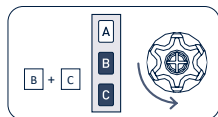
Tn (2 seg)

- Proceder con la "REGULACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE APERTURA".

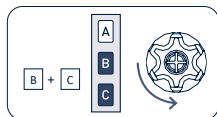
CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA

Para cancelar todos los fines de carrera, incluidas las posiciones de enganche y desenganche:

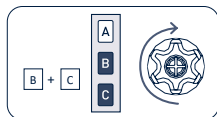
- Poner el toldo aproximadamente a mitad de carrera;
- Realizar la secuencia de mando:



Tn



Tn



Tn (4 seg)

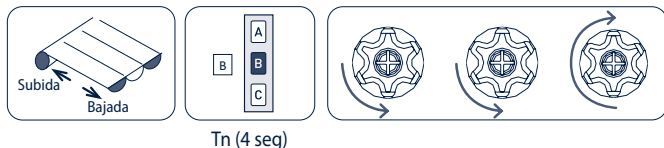
- Ya es posible llevar a cabo un nuevo ajuste de los fines de carrera (ver pág. 10).

REGULACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA ESTÁNDAR

Esta función opcional permite situar el toldo en una posición intermedia preferida. Una vez memorizada la posición intermedia, para llevar el toldo a esta posición basta con mantener pulsada la tecla de stop durante 2 seg.

Para memorizar la posición intermedia, situar el toldo en la posición deseada y, a continuación, mantener pulsada la tecla de stop durante 4 seg, hasta que el motor efectúe la señal de confirmación.

Tn: Mando a distancia ya memorizado

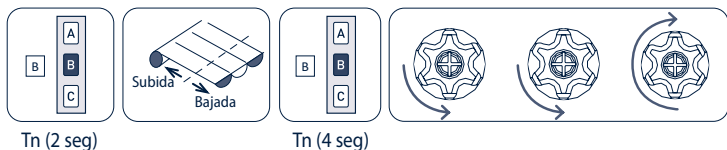


CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA ESTÁNDAR

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 el toldo a dicha posición intermedia pulsando la tecla de stop durante 2 seg y, a continuación, volver a pulsar la tecla de stop (4 seg aprox.) hasta que el motor efectúe la señal de confirmación.

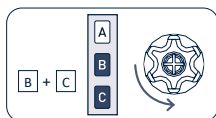
Tn: Mando a distancia ya memorizado



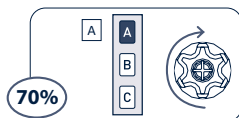
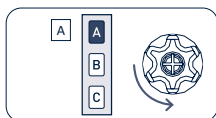
REGULACIÓN DE LA FUERZA DE ENGANCHE

Durante el enganche, el motor se detiene automáticamente cuando detecta que la lona está sometida a la fuerza de enganche configurada. El valor de la fuerza de enganche puede configurarse en cualquiera de los tres niveles disponibles por medio del mando a distancia mediante el siguiente procedimiento:

- Poner el toldo aproximadamente a mitad de carrera;
- Realizar una de las siguientes secuencias de mando:



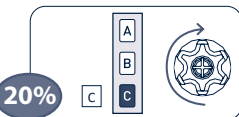
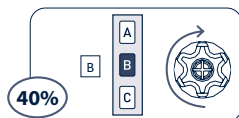
Tn



- Accionar la bajada y comprobar que la nueva configuración es satisfactoria.

El sistema funciona en cualquier tipo de aplicación, gracias a la posibilidad de ajustar manualmente la fuerza de enganche.

El motor Wave Lock RX está configurado de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de enganche del 20% del par nominal (ej. 20% de 50 Nm = 10 Nm). Es posible cambiar dicho valor por medio del mando a distancia, aumentándolo hasta el 40% o el 70% en función del resultado que se desea obtener.



20%
2 seg

REGULACIÓN DEL VALOR DE SUPERSENSIBILIDAD - SÓLO MOTORES HASTA 25 NM -

En el caso que esté habilitada la función de supersensibilidad en la detección de obstáculos en bajada (pág. 25), las secuencias de regulación de la fuerza de enganche sirven para programar el valor de supersensibilidad.

Ej.:

20% = valor mínimo = máxima sensibilidad en bajada

40% = valor medio = media sensibilidad en bajada

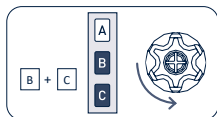
70% = valor máximo = mínima sensibilidad en bajada

En el caso que se desee regular nuevamente la fuerza de enganche, primero es necesario deshabilitar la función de supersensibilidad sobre obstáculos en bajada (pág. 25).

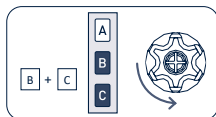
DESACTIVACIÓN DE LA FUNCIÓN DE ENGANCHE

Para desactivar esta función:

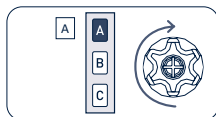
- Poner el toldo aproximadamente a mitad de carrera;
- Realizar la secuencia de mando:



Tn



Tn



Tn (2 seg)

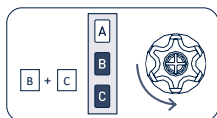
- Los movimientos de enganche y desenganche automático ya están desactivados. Al pulsar la tecla de bajada, el toldo se detendrá en la posición de "límite inferior de enganche".

Las posiciones de enganche y desenganche no se borran. Es posible reactivar las posiciones en cualquier momento sin tener que volver a configurarlas.

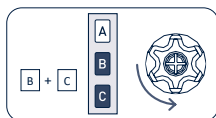
ACTIVACIÓN DE LA FUNCIÓN DE ENGANCHE

Para activar la función:

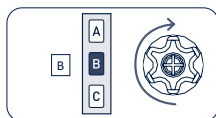
- Poner el toldo aproximadamente a mitad de carrera;
- Realizar la secuencia de mando:



Tn



Tn



Tn (2 seg)

USO DEL MOTOR SIN EL DISPOSITIVO DE ENGANCHE/DESENGANCHE

Es posible usar el motor con un toldo en el que, aun disponiendo de él, no se desea utilizar el dispositivo de enganche/desenganche. En ese caso, las posiciones de enganche y desenganche deberán configurarse de manera que se evite el enganche. Tras haber configurado los fines de carrera, es necesario desactivar la función automática de enganche/desenganche.

Si los fines de carrera ya están configurados, realizar este procedimiento:

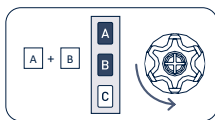
- Poner el toldo aproximadamente a mitad de carrera;
- Cancelar y volver a programar el fin de carrera inferior en una posición distinta, de manera que se evite el enganche. Para ello, las posiciones "límite inferior de enganche" y "límite inferior de desenganche" pueden programarse aproximadamente en la misma posición;
- Desactivar la función de enganche.

MEMORIZACIÓN DE OTROS MANDOS A DISTANCIA

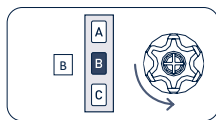
Es posible memorizar hasta 15 mandos a distancia, incluido el sensor luz/viento.

Tn: Mando a distancia ya memorizado

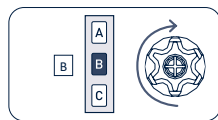
Tx: Mando a distancia a memorizar



Tn



Tn

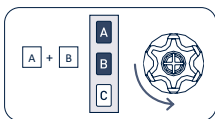


Tx (2 seg)

CANCELACIÓN DE UN MANDO A DISTANCIA

Es posible cancelar individualmente todos los mandos a distancia 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 mando a distancia multicanal, basta seleccionar el canal a cancelar antes de seguir la secuencia.

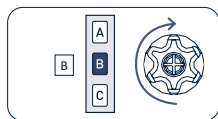
Tn: Mando a distancia a cancelar



Tn



Tn



Tn (2 seg)

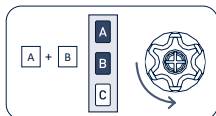
CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA

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

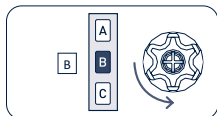
La cancelación total de la memoria se puede realizar de dos modos:

1) DESDE EL MANDO A DISTANCIA

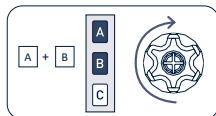
Tn: Mando a distancia ya memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

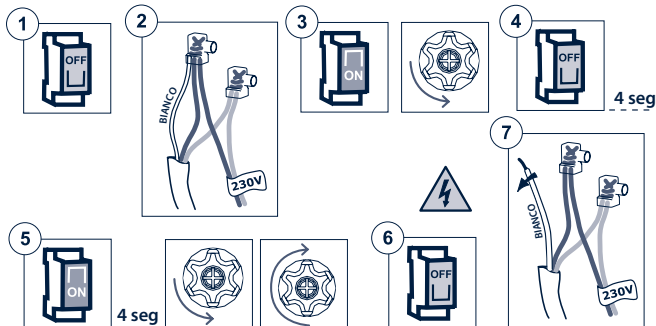
2) DESDE EL CABLE AUXILIAR (BLANCO)

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

La secuencia de operaciones es 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 mando a distancia.



FUNCIONES ESPECIALES

POSICIÓN INTERMEDIA ADICIONAL

La posición intermedia adicional es útil para conseguir que el toldo se abra de forma automática, por medio del sensor WindTec Lux, hasta una posición intermedia cuando la luz ambiente supera el umbral programado. La posición intermedia adicional solamente está prevista para ser utilizada en combinación con el automatismo luz incorporado en el sensor WindTec Lux.

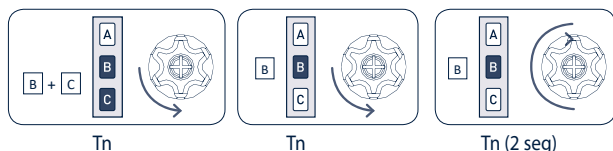
No se dispone de mandos manuales para llevar el toldo hasta esta posición.

Obviamente, sigue siendo posible programar la actual posición intermedia, que se obtiene con la tecla B (2 seg) (ver pág. 13).

Si no está programada la posición intermedia adicional, el automatismo luz del sensor WindTec Lux (si está habilitado) hace que el toldo se abra completamente. Cuando se lleva a cabo el test del sensor WindTec Lux (botón Set), los movimientos del motor no tienen en cuenta la posible posición intermedia adicional: el toldo se sitúa siempre a mitad del recorrido, y en caso de luz por encima del umbral se abre completamente.

REGULACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA ADICIONAL

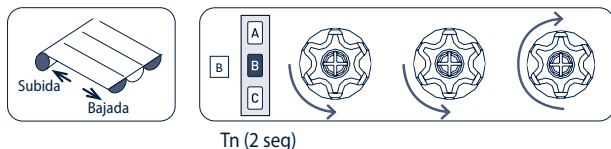
Una vez programados los fines de carrera, ejecute la secuencia de órdenes:



A partir de este momento, el motor se mueve en modalidad "Hombre presente". Esto permite ejecutar con precisión la puesta a punto de la posición intermedia adicional.

Ejecute las operaciones siguientes:

- Mover el toldo hasta la posición de apertura deseada.
- Mantener pulsada la tecla B del mando a distancia durante 2 segundos, hasta que el motor emita la señal de confirmación.



A partir de este momento, cuando el WindTec Lux accione la apertura del toldo con el automatismo luz (si está habilitado), el toldo se colocará en la posición intermedia adicional.

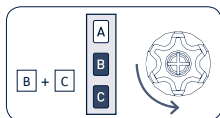
MODIFICACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA ADICIONAL

Para modificar la posición intermedia adicional, repetir la secuencia descrita anteriormente.

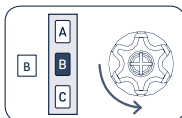
CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA ADICIONAL

Para cancelar la posición intermedia adicional, ejecutar la secuencia de mando:

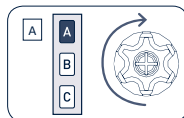
Tn: Mando a distancia ya memorizado



Tn



Tn

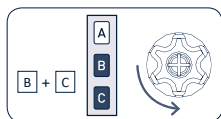


Tn (2 seg)

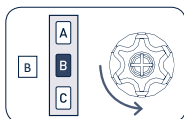
REGULACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA CON ENGANCHE

Una vez programados los fines de carrera, ejecute la secuencia de órdenes:

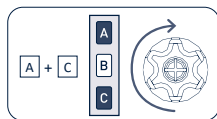
Tn: Mando a distancia ya memorizado



Tn



Tn

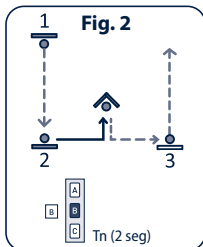
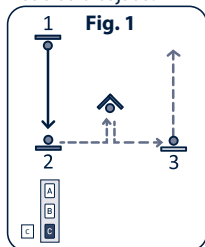


Tn (2 seg)

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente".

Enrollar completamente el toldo hasta alcanzar la posición de cierre (en caso de tratarse de un toldo de cofre, se deberá mantener pulsado el botón hasta que el motor se detenga automáticamente en el tope). A continuación, llevar a cabo esta secuencia:

- Poner la lona en la posición "límite inferior de enganche" (fig. 1);
- Pulsar la tecla B (stop) durante unos 2 segundos, hasta que el motor haga subir la lona hasta la posición de enganche (fig. 2);
- Pulsar la tecla C (bajada) y poner la lona en la posición "límite inferior de desenganche" (fig. 3);
- Pulsar la tecla B (stop) durante unos 2 segundos, hasta que el motor haga subir la lona y se complete el desenganche (fig. 4);
- Tras estas operaciones, para mover el motor bastará con pulsar brevemente la tecla de subida o bajada.

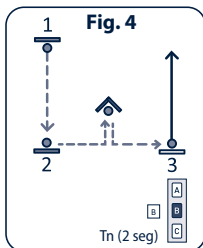
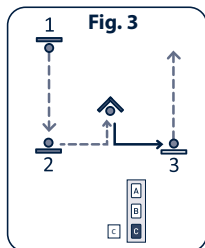


1 Toldo cerrado

2 Límite inferior de enganche

Enganche

3 Límite inferior de desenganche



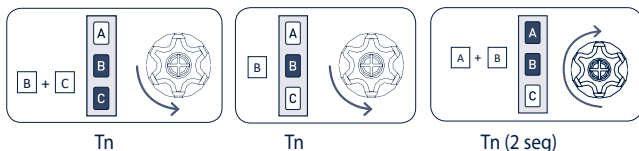
CONTROL DE LA POSICIÓN INTERMEDIA CON ENGANCHE

Esta función opcional permite poner el toldo en una posición intermedia con enganche. Tras haber memorizado la posición intermedia con enganche, para poner el toldo en esa posición basta con pulsar la tecla B (stop) durante 2 segundos. La posición intermedia con enganche, al memorizarla, sustituye a la posición intermedia estándar (pág. 13). Para memorizar la posición intermedia estándar (ver pág. 13), borrar primero la posición intermedia con enganche.

CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA CON ENGANCHE

Para borrar la posición intermedia con enganche, llevar a cabo esta secuencia de mandos:

Tn: Mando a distancia ya memorizado



MEMORIZACIÓN TEMPORAL DE UN MANDO A DISTANCIA

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

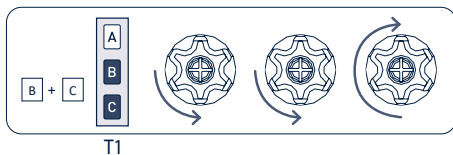
Las operaciones que se indican a continuación solamente se pueden llevar a cabo cuando el motor es nuevo de fábrica, o bien después de una cancelación total de la memoria (ver: "CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA"). Para garantizar que la programación temporal solamente se utiliza en la fase de instalación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

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

T1: Primer mando a distancia a memorizar



MEMORIZACIÓN DE MANDOS A DISTANCIA DE BOLSILLO

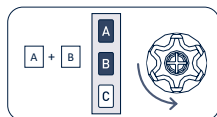
A530058

NB: El mando a distancia de bolsillo solamente se puede utilizar como mando secundario. Antes de proceder con la memorización, es necesario por lo tanto haber completado el aprendizaje del motor con un mando a distancia Cherubini (Skipper, GIRO o POP - mando a distancia de 3 teclas SUBIDA-BAJADA-STOP).

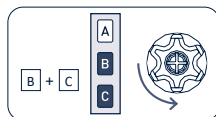
MEMORIZACIÓN DE UNA TECLA EN EL MANDO A DISTANCIA DE BOLSILLO

Tn: Mando a distancia ya memorizado

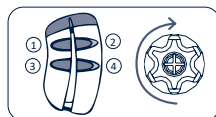
Tx: Mando a distancia de bolsillo a memorizar



Tn



Tn



Tx (2 seg)

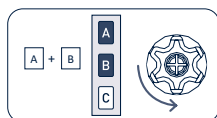
En la última fase de la secuencia, pulsar la tecla deseada en el mando a distancia de bolsillo durante 2 segundos. El mando a distancia puede entonces controlar el motor en la modalidad paso a paso (SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP). Para asociar las demás teclas, repetir la secuencia arriba descrita. Cada tecla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

ELIMINACIÓN DE LA CODIFICACIÓN DE UNA TECLA EN EL MANDO A DISTANCIA DE BOLSILLO

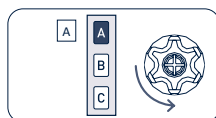
Todas las teclas memorizadas con esta secuencia se pueden borrar individualmente:

Tn: Mando a distancia ya memorizado

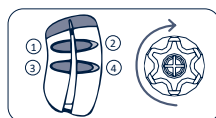
Tx: Mando a distancia de bolsillo con tecla asociada a borrar



Tn



Tn



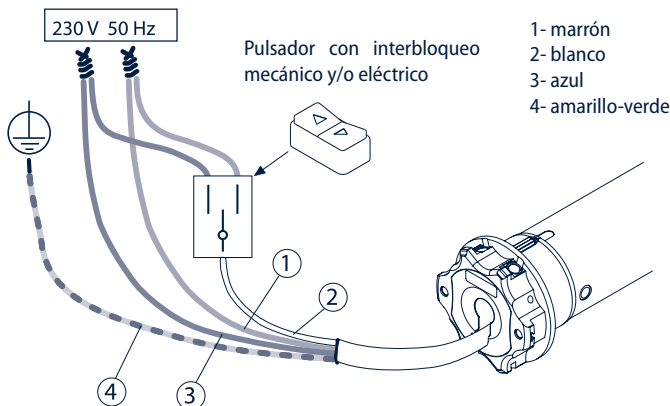
Tx (2 seg)

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.



PROGRAMACIÓN CABLEADA

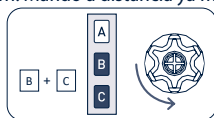
Utilizando la unidad de botones como se describe en esta página, se puede programar el motor desde el cable blanco (programación con pulsador). Para conocer el procedimiento, solicite el manual de instrucciones a su distribuidor.

GESTIÓN MODALIDAD DE MANDO DEL MOTOR CON CABLE BLANCO SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA- BAJADA con “Hombre Presente”

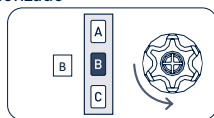
NB: Como valor por defecto, los motores salen de fábrica preparados para la utilización con un solo botón (funcionamiento SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP). Siempre se puede modificar la configuración de la modalidad de mando a través de la secuencia indicada a continuación.

PROCEDIMIENTO DE CAMBIO DE MODALIDAD DE MANDO

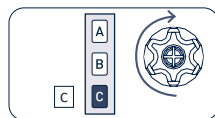
Tn: Mando a distancia ya memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

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

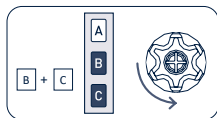
- SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP (por defecto)
- SUBIDA-BAJADA (para 2 botones independientes)
- SUBIDA-BAJADA con “Hombre Presente” (para 2 botones independientes)

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

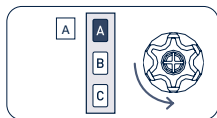
GESTIÓN DE LA SUPERSENSIBILIDAD EN LA DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS EN BAJADA - SÓLO MOTORES HASTA 25 NM -

Si fuera necesario, por ejemplo, para toldo vertical con una pesa de tensado fijada, se puede activar/desactivar una sensibilidad muy elevada en la detección de obstáculos en bajada.

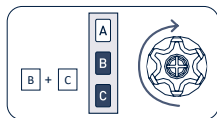
ACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPERSENSIBILIDAD



Tn

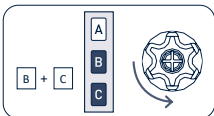


Tn

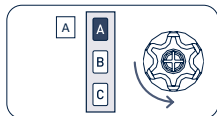


Tn (2 seg)

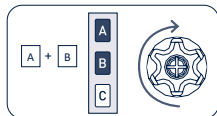
DESACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPERSENSIBILIDAD



Tn



Tn



Tn (2 seg)

NB: En el caso que la función de supersensibilidad en la detección de obstáculos en bajada esté habilitada, es posible regular un valor de sensibilidad utilizando las secuencias ilustradas en la sección "REGULACIÓN DE LA FUERZA DE ENGANCHE" (pág. 14).



DECLARACIÓN UE DE CONFORMIDAD

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

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

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





**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
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