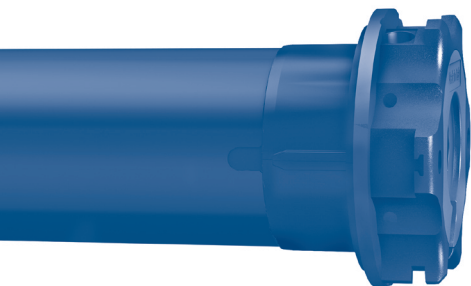


## CLIMA PLUS RX

120 V - 60 Hz



Motore tubolare per tapparelle con meccanismo di basculamento  
*con/senza aggancio* o apertura delle lame

IT

Tubular motor for rolling shutters with tilting mechanism  
*with/without coupling system* or opening of the slats

EN

Motor tubular para persianas con mecanismo de basculación  
*con/sin enganche* o apertura de las lamas

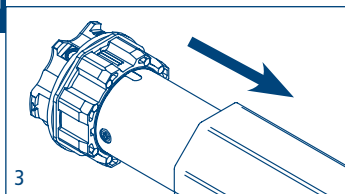
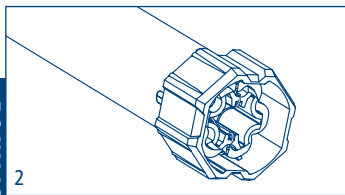
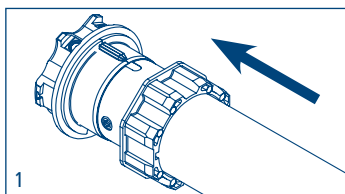
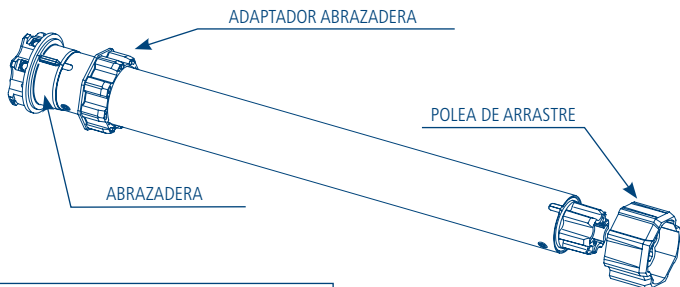
ES



## Índice

Preparación del motor .....	p. 82
Conexiones eléctricas .....	p. 83
<b>ELECCIÓN DE LA MODALIDAD DE PROGRAMACIÓN</b>	
<b>Lea antes de comenzar la programación!</b> .....	p. 84
<b>Programación del motor desde el emisor</b> .....	p. 85
Emisores compatibles / Leyenda de símbolos .....	p. 85
Explicación de las secuencias de mando .....	p. 86
Función apertura/cierre programación emisor .....	p. 87-88
Memorización del primer emisor .....	p. 89
Función deshabilitación automática, memorización primer emisor .....	p. 89
Regulación de los fines de carrera .....	p. 89
Regulación en modalidad 1 ( <b>manual</b> ) .....	p. 89
Ejemplo n.1: memorización del punto alto en primer lugar .....	p. 90
Ejemplo n.2: memorización del punto bajo en primer lugar .....	p. 91
Regulación en modalidad 2 ( <b>semiautomática</b> ) .....	p. 92
Regulación de la posición intermedia / Cancelación de la posición intermedia .....	p. 93
Regulación de la fuerza de cierre / Regulación a la máxima fuerza de cierre (100%) .....	p. 94
Cancelación total de los fines de carrera .....	p. 95
Memorización de otros emisores / Cancelación de un emisor .....	p. 95
Cancelación total de la memoria .....	p. 96
Funciones especiales: Memorización temporal de emisor .....	p. 97
Ajustes del mecanismo de basculación o de apertura de las lamas .....	p. 97
Aclaraciones sobre el funcionamiento .....	p. 97
<b>AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN (Programación radio)</b> .....	p. 98
Modalidad 1 - 2 - 3 - 4 - 5 .....	p. 98-102
Cancelación de las funciones de basculación .....	p. 103
Impulso de regulación de la basculación de las lamas .....	p. 103
Notas para el uso simultáneo de la posición intermedia y de las funciones de basculación /orientación .....	p. 104
<b>Programación del motor desde el pulsador</b> .....	p. 105
Leyenda de símbolos / Explicación de las secuencias de mando .....	p. 105
Programación del motor desde el pulsador .....	p. 106
Regulación de los fines de carrera .....	p. 106
Regulación en modalidad 1 ( <b>manual</b> ) .....	p. 106
Ejemplo n.1 memorización del punto alto en primer lugar .....	p. 107
Ejemplo n.2 memorización del punto bajo en primer lugar .....	p. 108
Regulación en modalidad 2 ( <b>semiautomática</b> ) .....	p. 109
Regulación/ Cancelación de la posición intermedia .....	p. 110
Regulación de la fuerza de cierre .....	p. 111
Cancelación total de los fines de carrera .....	p. 112
Funciones especiales: Ajustes del mecanismo de basculación o de apertura de las lamas .....	p. 112
Aclaraciones sobre el funcionamiento .....	p. 112
<b>AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN (Progr. desde el pulsador)</b> .....	p. 113
Modalidad 1 - 2 - 3 - 4 - 5 .....	p. 113-117
Cancelación de las funciones de basculación .....	p. 118
Impulso de regulación de la basculación de las lamas .....	p. 118
Gestión modalidad de mando del motor con cable rojo con "Hombre presente" .....	p. 119
Declaración de conformidad .....	p. 119

## PREPARACIÓN DEL MOTOR



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

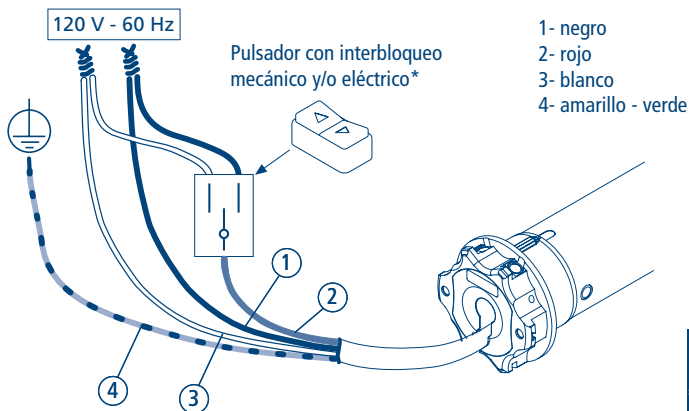
2. Montar la polea de arrastre en el perno del motor hasta el clic del resorte de bloqueo.

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

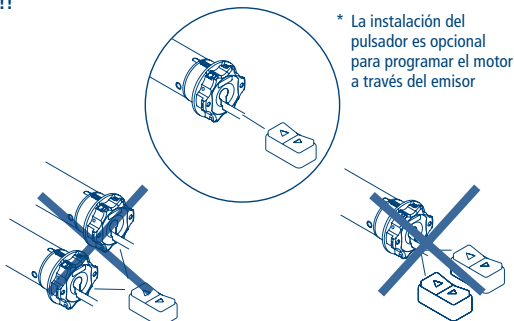
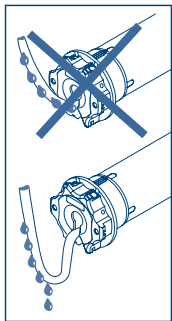
**NOTA:** en caso de tubos con perfil redondo la polea de arrastre se tiene que fijar al tubo, esta operación es a cargo del instalador. Para otros perfiles de tubo, aunque el ajuste es facultativo, es muy recomendable.

## 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.



¡¡¡MUY IMPORTANTE!!!



## ELECCIÓN DE LA MODALIDAD DE PROGRAMACIÓN:

### RADIO - DESDE EL PULSADOR - DESDE EL PULSADOR con Función Radio activada

Se puede programar el motor mediante 3 modos:

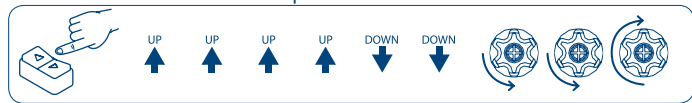
- PROGRAMACIÓN RADIO: Una vez concluida la programación, el motor puede ser utilizado vía radio, desde el pulsador o con ambos modos (radio/pulsador).
- PROGRAMACIÓN DESDE EL PULSADOR:
  - Tras el ajuste de los fines de carrera desde el pulsador, la programación permanece activa durante 5 minutos. Para reactivar la posibilidad de programación, es necesario desconectar el motor de la alimentación y volver a conectarlo.
  - Si se procede al ajuste de los fines de carrera desde el pulsador sin haber memorizado antes un mando, la función Radio se desactivará automáticamente tanto para la programación como para su posterior uso. Para restablecer la función Radio es necesario ejecutar la secuencia de activación indicada en esta página antes de que transcurran 5 minutos desde el ajuste de los fines de carrera (o tras haber quitado y vuelto a dar corriente al motor).
  - Una vez concluida la programación, sólo se permite usar el motor desde el pulsador, salvo que se vuelva a activar la función Radio.
- PROGRAMACIÓN DESDE EL PULSADOR CON FUNCIÓN RADIO ACTIVADA: Para mantener la doble posibilidad de uso (radio y pulsador), es necesario memorizar un mando antes de proceder al ajuste de los fines de carrera desde el pulsador. Una vez concluida la programación, el motor puede ser utilizado vía radio, desde el pulsador o con ambos modos (radio/pulsador).

### ACTIVACIÓN / DESACTIVACIÓN DE LA FUNCIÓN RADIO

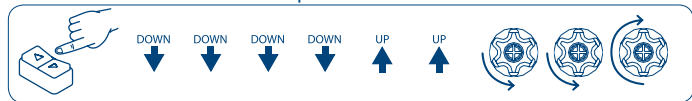
Para activar / desactivar la función radio, seguir con la secuencia aquí descrita:

**NOTA:** Para desactivar la función radio primero es necesario realizar una cancelación total de la memoria de los emisores (pag. 96).

Activación / Desactivación desde la posición de APERTURA:



Activación / Desactivación desde la posición de CIERRE:



Los movimientos de confirmación nos indican que el procedimiento de activación / desactivación de la función radio ha sido efectuada satisfactoriamente.

### PROGRAMACIÓN DEL MOTOR

desde el emisor

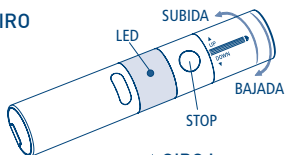
**PROGRAMACIÓN RADIO p. 84-100**

desde el pulsador

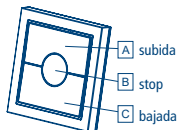
**PROGR. DESDE EL PULSADOR p. 101-115**

# PROGRAMACIÓN DEL MOTOR DESDE EL EMISOR EMISORES COMPATIBLES

## GIRO

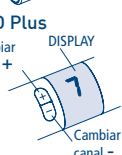


## GIRO Wall



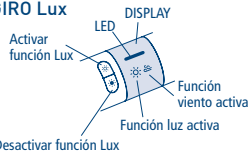
## GIRO Plus

Cambiar canal +  
Cambiar canal -



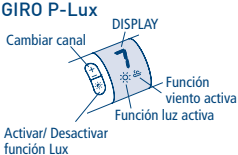
## GIRO Lux

Activar función Lux  
Desactivar función Lux

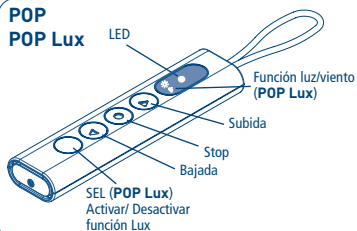


## GIRO P-Lux

Cambiar canal  
Activar/Desactivar función Lux

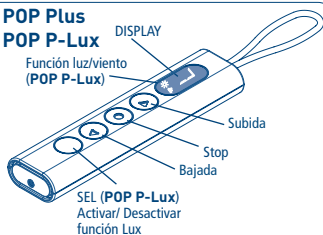


## POP POP Lux

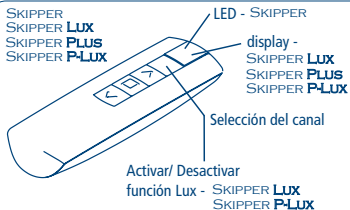


## POP Plus POP P-Lux

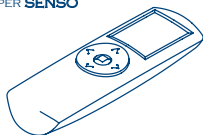
Función luz/viento (POP P-Lux)  
Activar/Desactivar función Lux



SKIPPER  
SKIPPER Lux  
SKIPPER Plus  
SKIPPER P-Lux

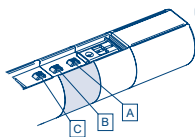


SKIPPER LCD  
SKIPPER SENSO

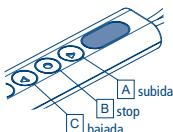


Ver el libro de instrucciones del emisor

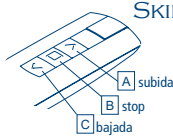
## LEYENDA DE SÍMBOLOS



### GIRO



### POP



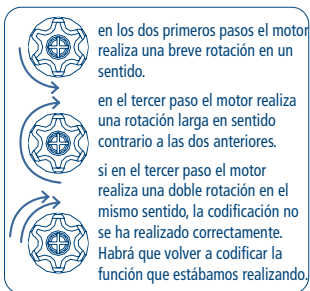
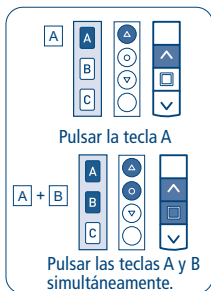
### SKIPPER



## LEYENDA DE SÍMBOLOS

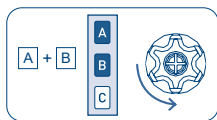
SUBIDA  
(up)

BAJADA  
(down)

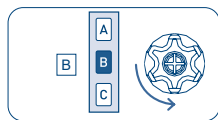


## EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

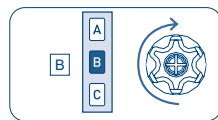
La mayor parte de las secuencias de mando están compuestas por tres pasos bien diferenciados, al término de los mismos el motor realiza una señal, con diversos tipos de rotación, según el paso haya concluido en modo positivo o negativo. El objetivo de este apartado es reconocer las indicaciones del motor. 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, el orden no será aceptada, y se deberá repetir la secuencia. Ejemplo de secuencia de codificación:



paso 1

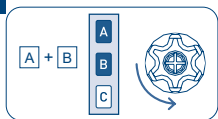


paso 2

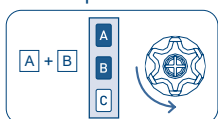


paso 3

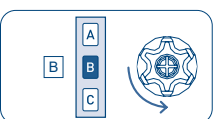
Como se ve en el ejemplo, cuando la secuencia termina de manera positiva el motor vuelve a la posición inicial mediante una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores. De hecho dos breves rotaciones en el mismo sentido corresponden con una rotación larga en el sentido opuesto. El motor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

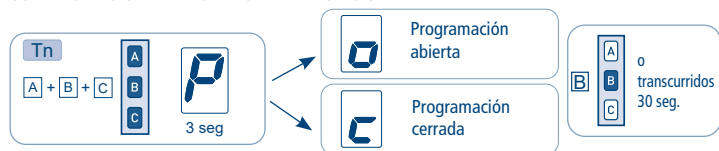




## FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN EMISOR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX EMISOR POP PLUS - POP LUX - POP P-LUX

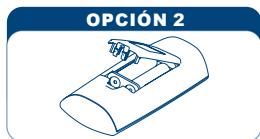
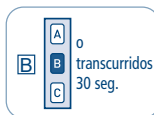
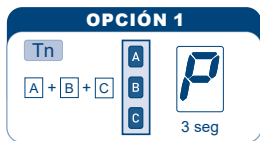
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

### COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



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

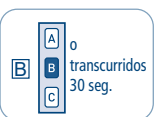
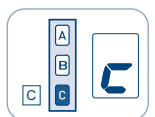
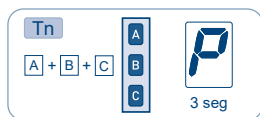
### HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Quitar y poner las pilas

Proceder con la programación según el libro de instrucciones.

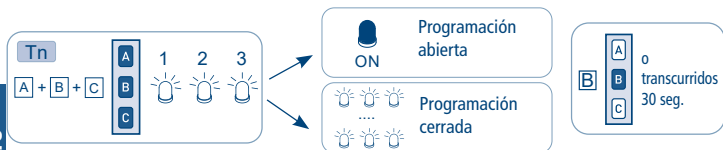
### DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN



## 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

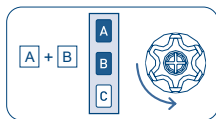


## MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR

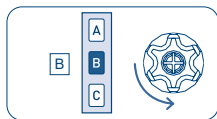
Esta operación se puede realizar solamente cuando el motor es nuevo o se ha realizado una cancelación total de la memoria del motor.

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

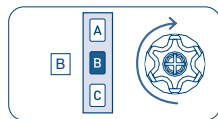
T1: Primer emisor a memorizar



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 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

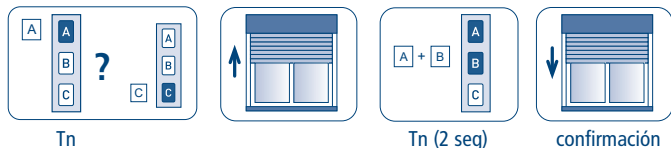
#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

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

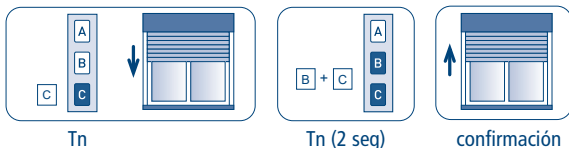


#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

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

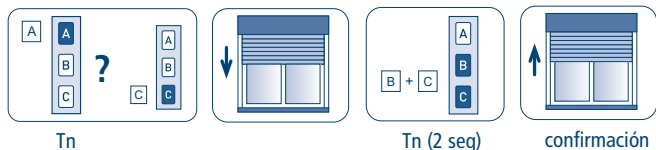
#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

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

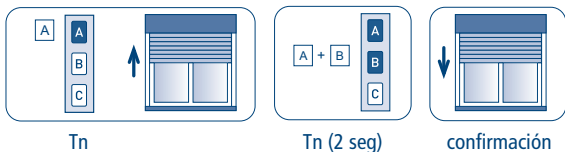


#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

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 sobretodo para la instalación en fábrica, porque sólomente 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.

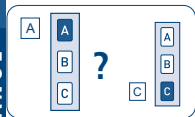
### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

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

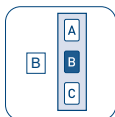
Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

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.

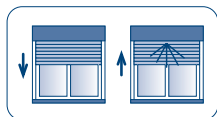
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



Tn (2 seg)



confirmación

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.

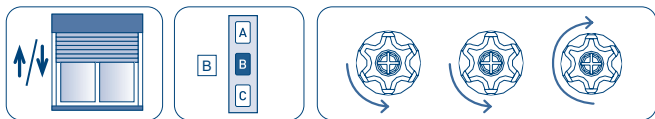
Puesto que el motor realiza una lectura del par en cada ciclo, en el caso que la primera vez el punto bajo del fin de carrera fuese fijado erróneamente a causa de un impedimento mecánico (varilla atascada, guías no paralelas, tornillos salientes, etc...), bastaría con realizar una subida, quitar el impedimento,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

Tn: Emisor memorizado



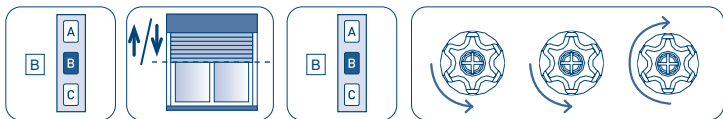
Tn (4 seg)

## 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.

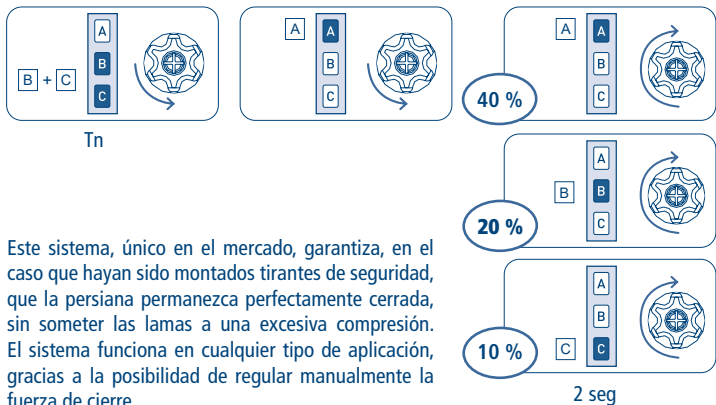
Tn: Emisor memorizado



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.

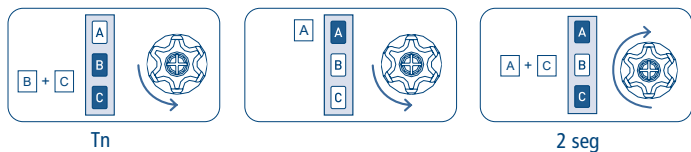
El motor viene de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de cierre del 20 %. Desde el emisor, es posible cambiar dicho valor, disminuyéndolo al 10 % o aumentándolo al 40 %, según el resultado que se quiera obtener.

## 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 el toldo.

Habilitar esta función significa que el motor aplicará el máximo de fuerza disponible, durante el cierre, en batida o en tracción.

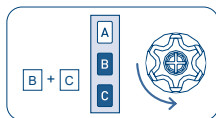
Tn: Emisor ya memorizado



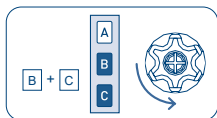


## CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA

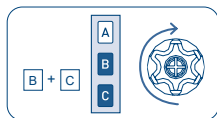
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

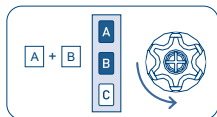
**NOTA:** cancelados los fines de carrera, se mantiene el valor de la regulación de la fuerza de cierre.

## MEMORIZACIÓN DE OTROS EMISORES

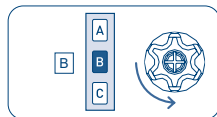
Es posible memorizar hasta 15 emisores.

Tn: Emisor ya memorizado

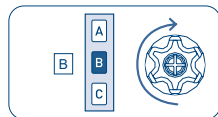
Tx: Emisor a memorizar



Tn



Tn

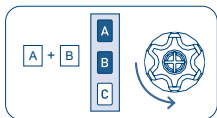


Tx (2 seg)

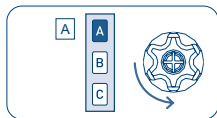
## CANCELACIÓN DE UN EMISOR

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.

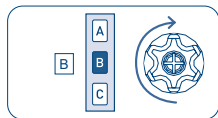
Tn: Emisor a cancelar



Tn



Tn



Tn (2 seg)

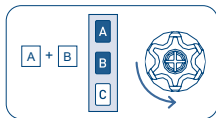
# CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA

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

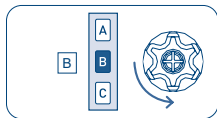
La cancelación total de la memoria se puede realizar de dos modos:

## 1) DESDE EL EMISOR

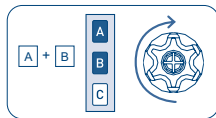
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



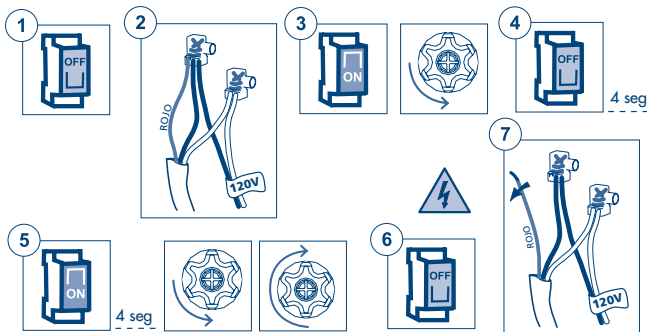
Tn (4 seg)

## 2) DESDE EL CABLE AUXILIAR

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 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").

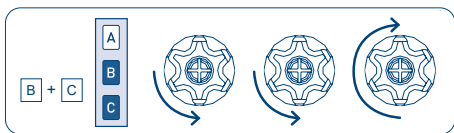
Las operaciones que se indican a continuación sólo se pueden llevar a cabo cuando el motor es nuevo de fábrica, o bien después de una cancelación total de la memoria (ver: "CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA"). Para garantizar que la programación temporal sólo se utiliza en la fase de instalación o de puesta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

## AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN O DE APERTURA DE LAS LAMAS

### ACLARACIONES SOBRE EL FUNCIONAMIENTO

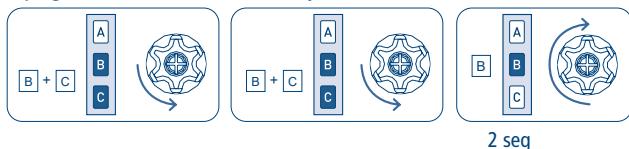
- Por orden breve del emisor se entiende presionar la tecla (A, B, C) por un tiempo menor a 2 segundos. Por orden larga del emisor se entiende presionar la tecla (A, B, C) por un tiempo mayor de 2 segundos.
- Durante la basculación, la regulación de la apertura está limitada entre el mínimo y el máximo de apertura.
- Cuando desee bascular pulse la tecla B del emisor con una orden larga (2 seg.). Para el uso simultáneo de la posición intermedia y de las funciones de basculación, ver la nota de la pág. 104.
- Cuando se ejecuta una orden larga, el motor ejecuta también la orden breve.
- Para detener la persiana cuando está en movimiento, pulse la tecla de parada del emisor.

## AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

### MODALIDAD 1: Persiana orientable con posición de enganche por basculante por encima del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.  
No es posible órdenes centralizadas.

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



2 seg

Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente". Esto permitirá ejecutar la regulación de las posiciones con precisión.

#### Ejecute las operaciones siguientes:

- Suba la persiana hasta entrar en la zona de basculación (primer clic).
- Baje la persiana hasta que las lamas estén orientadas a la máxima apertura.
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida).
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana se moverá secuencialmente a las tres posiciones programadas: entrada en la zona de basculación, apertura máxima y apertura preferida.
- Suba la persiana hasta que salga de la zona de basculación (segundo clic).
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana ejecutará el ciclo de entrada en basculación y abrirá las lamas en la posición preferida.

#### Funciones de las órdenes del emisor\*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
A breve (< 2 seg)	Subida completa	Menos luz
C breve (< 2 seg)	Bajada completa	Más luz
A largo (> 2 seg)	-	Sale de basculación y subida completa
C largo (> 2 seg)	-	Sale de basculación y bajada completa
B largo (> 2 seg)	Entra en basculación	-
B breve (< 2 seg)	Para el motor	-
B largo (> 4 seg)	-	Confirma nueva posición de apertura preferida

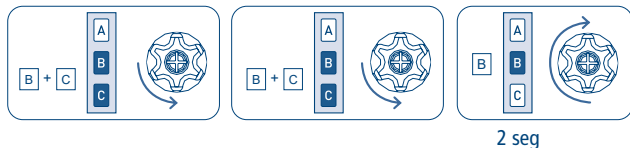
## AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

**MODALIDAD 2:** Persiana orientable sin posición de enganche por basculante, con apertura de lamas regulable por debajo del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Solomatic.

No es posible órdenes centralizadas.

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



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente". Esto permitirá ejecutar la regulación de las posiciones con precisión.

**Ejecute las operaciones siguientes:**

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida);
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana se moverá secuencialmente a las posiciones programadas: cierre, apertura máxima y apertura preferida.

**Funciones de las órdenes del emisor\***

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
A breve (< 2 seg)	Subida completa	Menos luz
C breve (< 2 seg)	Bajada completa	Más luz
A largo (> 2 seg)	-	Sale de basculación y subida completa
C largo (> 2 seg)	-	Sale de basculación y bajada completa
B largo (> 2 seg)	Entra en basculación	-
B breve (< 2 seg)	Para el motor	-
B largo (> 4 seg)	-	Confirma nueva posición de apertura preferida

\*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

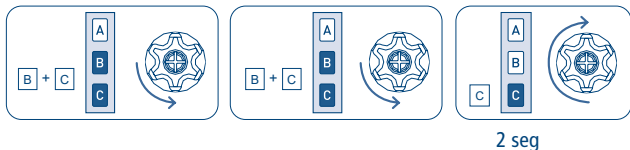
## AJUSTES DEL MECANISMO DE APERTURA DE LAS LAMAS

### MODALIDAD 3: Persiana orientable con posición de apertura por debajo del fin de carrera inferior sin regulación de apertura de lamas.

Sólo para persianas tipo Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Luxor Noon, el cliente no necesita regular la cantidad de lamas abiertas.

No es posible órdenes centralizadas.

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



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente". Esto permitirá ejecutar la regulación de la posición de apertura con precisión.

**Ejecute las operaciones siguientes:**

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana se moverá secuencialmente a las posiciones programadas: cierre y apertura máxima.

### Funciones de las órdenes del emisor\*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
A breve	Subida completa	Cierre de las lamas y subida completa
C breve	Bajada completa	Cierre de las lamas y bajada completa
B largo	Apertura de las lamas	-
B breve	Para el motor	-

\*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

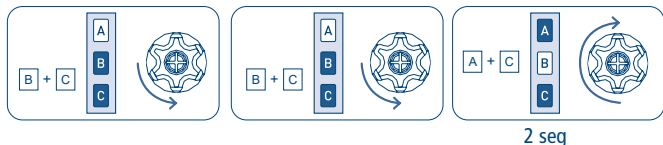
## AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

### MODALIDAD 4: Persiana orientable con posición de enganche por basculante por encima del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Es posible órdenes de cierre y apertura centralizadas.

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



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente". Esto permitirá ejecutar la regulación de las posiciones con precisión.

#### Ejecute las operaciones siguientes:

- Suba la persiana hasta entrar en la zona de basculación (primer clic).
- Baje la persiana hasta que las lamas estén orientadas a la máxima apertura.
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida).
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana se moverá secuencialmente a las tres posiciones programadas: entrada en la zona de basculación, apertura máxima y apertura preferida.
- Suba la persiana hasta que salga de la zona de basculación (segundo clic).
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana ejecutará el ciclo de entrada en basculación y abrirá las lamas en la posición preferida.

#### Funciones de las órdenes del emisor\*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
<b>A breve (&lt; 2 seg)</b>	Subida completa	Menos luz
<b>C breve (&lt; 2 seg)</b>	Bajada completa	Más luz
<b>A largo (&gt; 2 seg)</b>	Subida completa	Sale de basculación y subida completa
<b>C largo (&gt; 2 seg)</b>	Bajada completa	Sale de basculación y bajada completa
<b>B breve</b>	Para el motor	-
<b>B largo (&gt; 2 seg)</b>	Entra en basculación	-
<b>B largo (&gt; 4 seg)</b>	-	Confirma nueva posición de apertura preferida

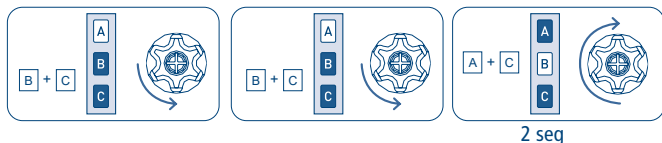
## AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

### MODALIDAD 5: Persiana orientable sin posición de enganche, con apertura de lamas regulable por debajo del fin de carrera inferior.

Específico para persianas tipo Rolltek, puede ser utilizado en persiana Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Alika / Luxor Noon, si el cliente desea poder regular el número de lamas abiertas.

Son posibles las órdenes centralizadas.

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



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente". Esto permitirá ejecutar la regulación de las posiciones con precisión.

#### Ejecute las operaciones siguientes:

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida);
- Pulse la tecla B del emisor durante 2 segundos: la persiana se moverá secuencialmente a las posiciones programadas: cierre, apertura máxima y apertura preferida.

#### Funciones de las órdenes del emisor\*

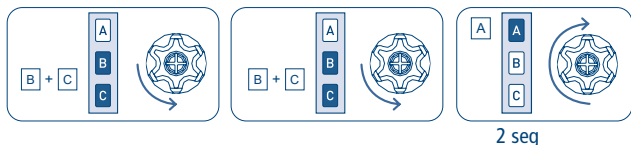
Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
A breve (< 2 seg)	Subida completa	Menos luz
C breve (< 2 seg)	Bajada completa	Más luz
A largo (> 2 seg)	Subida completa	Sale de basculación y subida completa
C largo (> 2 seg)	Bajada completa	Sale de basculación y bajada completa
B breve	Para el motor	-
B largo (> 2 seg)	Entra en basculación	-
B largo (> 4 seg)	-	Confirma nueva posición de apertura preferida

\*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento



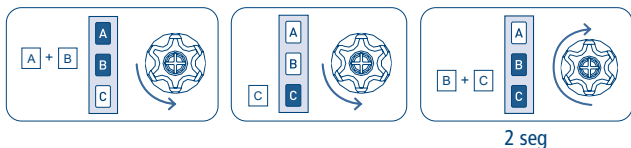
## CANCELACIÓN DE LAS FUNCIONES DE BASCULACIÓN

Para desactivar las funciones de basculación ejecute la secuencia de órdenes:



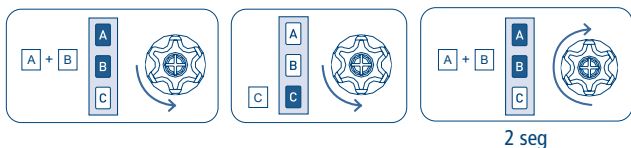
## IMPULSO DE REGULACIÓN DE LA BASCULACIÓN DE LAS LAMAS

Es posible habilitar un impulso de regulación de la basculación de las lamas de doble duración (largo) respecto al configurado de fábrica (corto) mediante la siguiente secuencia:



de este modo, serán necesarios menos impulsos para regular la apertura de las lamas del mínimo al máximo previsto.

Para restablecer la duración del impulso de regulación de la basculación de las lamas configurado de fábrica (corto), realizar la siguiente secuencia:



La cancelación total de los finales de carrera restablece automáticamente el impulso corto de regulación de la basculación de las lamas.

## NOTAS PARA EL USO SIMULTÁNEO DE LA POSICIÓN INTERMEDIA Y DE LAS FUNCIONES DE BASCULACIÓN / ORIENTACIÓN

En las secciones anteriores se han tratado los casos en los que se desea utilizar sólo la posición intermedia o bien sólo la función de basculación/orientación. Si se ha programado sólo una de las dos funciones, los mandos para utilizarlas son los mismos (B del mando con orden larga, ARRIBA/ABAJO o bien ABAJO/ARRIBA en el pulsador).

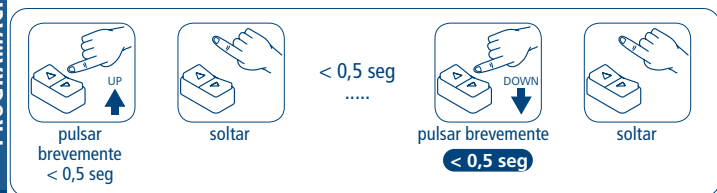
En caso de que se programen tanto la función de posición intermedia como la de basculación/orientación, los mandos para utilizarlas cambian de la siguiente forma:

- Para alcanzar la posición intermedia: en el mando, usar B con orden larga (2 s).
- Puesta en marcha de la basculación/orientación: en el mando serie SKIPPER y serie POP utilizar A+C, mientras que en el emisor serie Giro utilizar la secuencia STOP breve (< 2 s) seguida de un STOP largo (2 s).

### SÓLO MODALIDADES 1-2-3

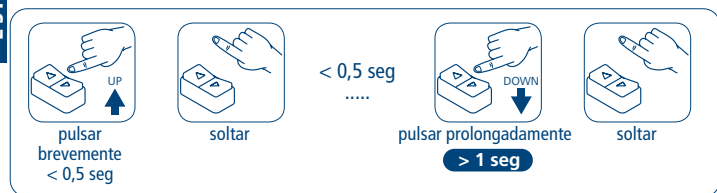
IR A POSICIÓN INTERMEDIA:

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



ENTRA EN BASCULACIÓN/ APERTURA DE LAS LAMAS:

utilizar la secuencia SUBIDA breve (< 0,5 s) - BAJADA larga (> 1 s).



Para MODALIDAD 4 ver pág. 101.

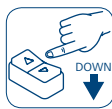
Para MODALIDAD 5 ver pág. 102.

# PROGRAMACIÓN DEL MOTOR DESDE EL PULSADOR

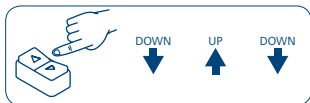
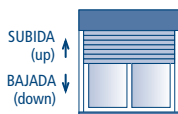
## LEYENDA DE SÍMBOLOS



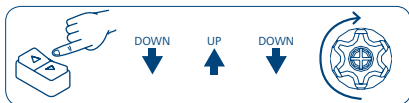
Apertar el botón de subida



Apertar el botón de bajada



Apertar los botones tal como se indica en secuencia rápida



Apertar los botones tal como se indica en secuencia rápida; al final, el motor ejecuta un movimiento de confirmación.



breve rotación en un sentido



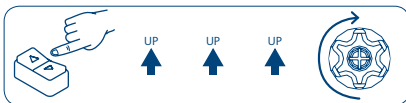
rotación larga en sentido contrario

## EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

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

Los botones deben ser pulsados durante al menos 0,5 segundos tal y como se indica en la secuencia, sin que transcurra más de 1 segundo entre un paso y el otro. Si transcurre más de 1 segundo, el comando no será aceptado, y se deberá repetir la secuencia.

Ejemplo de secuencia de comando:



Como se ve en el ejemplo, cuando la secuencia termina de manera positiva el motor ejecuta una sola rotación larga. Si el motor no ejecuta ninguna rotación, significa que la secuencia no ha finalizado con éxito. En tal caso, se necesita repetir la secuencia desde el principio.

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

## PROGRAMACIÓN DEL MOTOR DESDE EL PULSADOR

NOTA: Si se procede a la programación del motor desde el pulsador sin antes haber memorizado al menos un emisor, la función radio se desactivará automáticamente (para reactivarla ver pág. 84 – ACTIVACIÓN / DESACTIVACIÓN DE LA FUNCIÓN RADIO DEL MOTOR).

La programación del motor desde el pulsador permanece activa hasta que no se han programado los fines de carrera. Una vez programados los fines de carrera, la opción de programar el motor desde el pulsador permanece habilitada durante un tiempo máximo de 5 minutos, para introducir modificaciones como la regulación de la fuerza de cierre, la posición intermedia, etc...

Cada vez que se desconecta la alimentación del motor y se vuelve a conectar, la función de programación desde el pulsador se reactiva (siempre durante un máximo de 5 minutos).

### REGULACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

Durante la regulación, el motor realizará un breve movimiento y una pausa seguido de un movimiento continuo en la dirección deseada. 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). Tras haber programado ambos fines de carrera, es necesario realizar al menos una carrera completa arriba/abajo para que el motor pueda determinar la correcta asociación de la dirección de subida/descenso. Durante este procedimiento, el motor podría efectuar una breve parada y luego volver a accionarse automáticamente. No es posible memorizar la posición intermedia, o una de las regulaciones de basculación (Modalidades 1-2-3-4-5), hasta que el motor no haya completado dicho procedimiento.

### 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 el botón 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

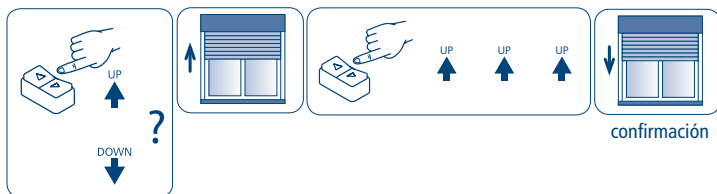
### Memorización del punto alto en primer lugar

#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

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

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

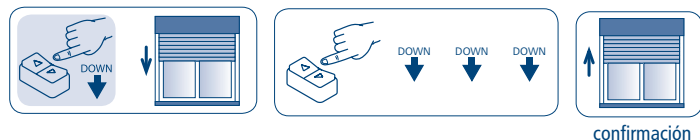
Para memorizar el punto alto del fin de carrera, ejecutar la secuencia de mandos indicada. Al final de la secuencia, el motor ejecuta un movimiento de bajada que confirma la correcta memorización.



#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

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

Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, ejecutar la secuencia de mandos indicada. Al final de la secuencia, el motor ejecuta un movimiento de subida que confirma la correcta memorización.



## EJEMPLO N. 2

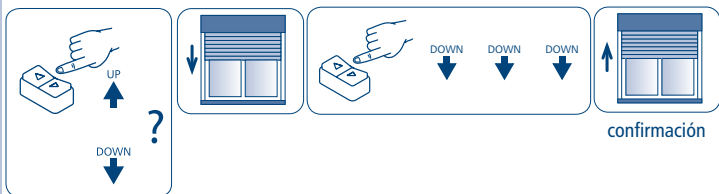
### Memorización del punto bajo en primer lugar

#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

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

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

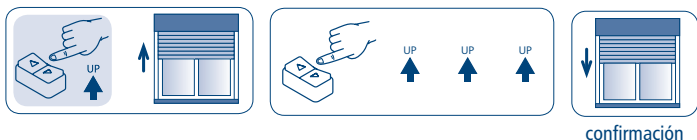
Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, ejecutar la secuencia de mandos indicada. Al final de la secuencia, el motor ejecuta un movimiento de subida que confirma la correcta memorización.



#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

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

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, ejecutar la secuencia de mandos indicada. Al final de la secuencia, el motor ejecuta un movimiento de bajada que confirma la correcta memorización.



## REGULACIÓN EN MODALIDAD 2 (semiautomática)

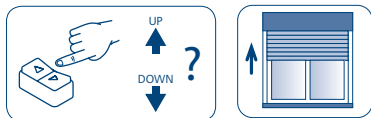
Para realizar la regulación en esta modalidad, la persiana debe de tener montados obligatoriamente dispositivos de bloqueo en bajada (tirantes de seguridad). No es necesario tener montados dispositivos de bloqueo en subida (tapones). Este procedimiento es útil sobretodo para la instalación en fábrica, porque sólomente 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.

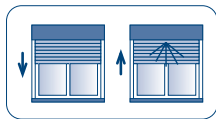
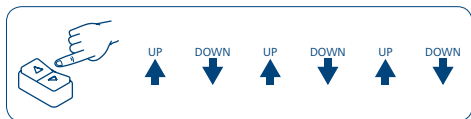
### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

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

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



Para memorizar el punto alto del fin de carrera, ejecutar la secuencia de mandos indicada. Al final de la secuencia, el motor ejecuta un movimiento de bajada que confirma la correcta memorización, entonces se recoge la persiana hasta el punto alto del fin de carrera.



confirma

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.

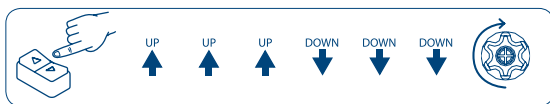
La primera vez que el motor se pare automáticamente en el punto bajo del fin de carrera, esta posición será memorizada automáticamente.

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.

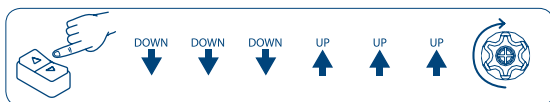
# REGULACIÓN/CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

## REGULACIÓN DE LA POSICIÓN IDEAL INTERMEDIA

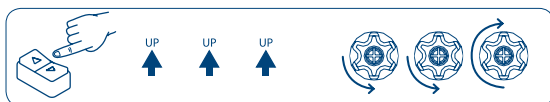
Desde el PUNTO ALTO



Desde el PUNTO BAJO



Esta secuencia prepara el motor para el funcionamiento "Hombre presente" para permitir un ajuste milimétrico de la posición intermedia. Para confirmar la posición intermedia:

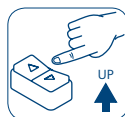


## IR A POSICIÓN IDEAL INTERMEDIA

(Solamente si no está regulada la basculación o en MODALIDD 4 y 5).

Desde el cable rojo es posible enviar el motor a posición intermedia: pulsar subida prolongadamente (>2 seg).

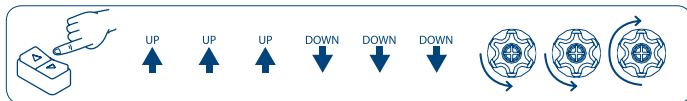
Para las otras MODALIDADES ver pág. 104.



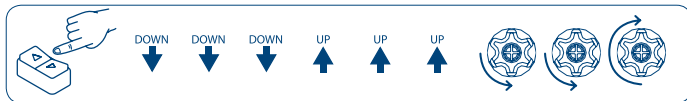
## CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

Utilizar la secuencia indicada correspondiente. El motor confirmará con tres movimientos finales que la posición intermedia está cancelada.

Desde el PUNTO ALTO



Desde el PUNTO BAJO



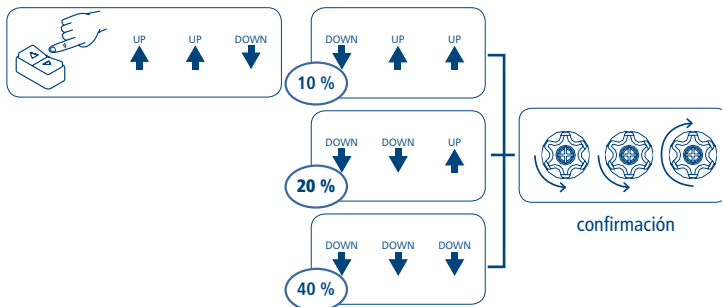


## REGULACIÓN DE LA FUERZA DE CIERRE

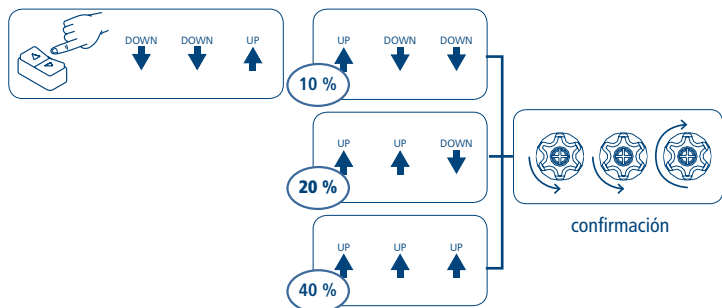
Este sistema, único en el mercado, garantiza, en el caso que hayan sido montados tirantes de seguridad, que la persiana permanezca perfectamente cerrada, sin someter las lamas a una excesiva compresión. El sistema funciona en cualquier tipo de aplicación, gracias a la posibilidad de regular manualmente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

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

### Desde el PUNTO ALTO

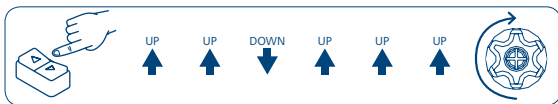


### Desde el PUNTO BAJO

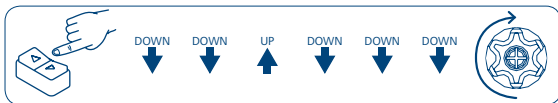


## CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA

Desde el PUNTO ALTO



Desde el PUNTO BAJO



Tras la cancelación de los fines de carrera la función radio vuelve a habilitarse automáticamente.

## FUNCIONES ESPECIALES

### AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN O DE APERTURA DE LAS LAMAS

#### ACLARACIONES SOBRE EL FUNCIONAMIENTO

- PARA MODALIDADES 1-2-3:

Por pulsación *breve* de tecla (SUBIDA/BAJADA) se entiende el presionar la tecla por un tiempo inferior a 2 seg.

Por pulsación *larga* de tecla (SUBIDA/BAJADA) se entiende el presionar la tecla por un tiempo mayor a 2 seg.

- PARA MODALIDADES 4-5:

Por pulsación *breve* de tecla (SUBIDA/BAJADA) se entiende el presionar la tecla por un tiempo inferior a 1 seg.

Por pulsación *larga* de tecla (SUBIDA/BAJADA) se entiende el presionar la tecla por un tiempo mayor a 1 seg.

Por pulsación *muy larga* de tecla (SUBIDA/BAJADA) se entiende el presionar la tecla por un tiempo mayor a 2 seg.

- Durante la basculación, la regulación de la apertura está limitada entre el mínimo y el máximo de apertura.
- Para el uso simultáneo de la posición intermedia y de las funciones de basculación, ver la nota de la pág. 104.
- Cuando se ejecuta una orden larga, el motor ejecuta también la orden breve.
- Para detener la persiana cuando está en movimiento, pulse uno de las teclas del pulsador.

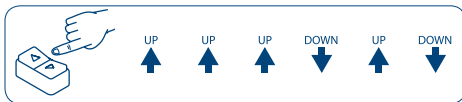
## AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

### MODALIDAD 1: Persiana orientable con posición de enganche por basculante por encima del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

No es posible órdenes centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, lleva la persiana hasta el punto alto del fin de carrera y después ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

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

#### Ejecute las operaciones siguientes:

- Suba la persiana hasta entrar en la zona de basculación (primer clic).
- Baje la persiana hasta que las lamas estén orientadas a la máxima apertura.
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida).
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación: la persiana se moverá secuencialmente a las tres posiciones programadas: entrada en la zona de basculación, apertura máxima y apertura preferida.
- Suba la persiana hasta que salga de la zona de basculación (segundo clic).
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación:



La persiana ejecutará el ciclo de entrada en basculación y abrirá las lamas en la posición preferida.

#### Funciones de las órdenes del pulsador\*

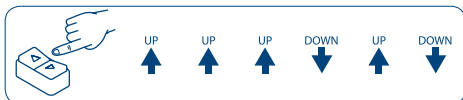
Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
<b>SUBIDA</b> breve	Subida completa	Menos luz
<b>BAJADA</b> breve	Bajada completa	Más luz
<b>SUBIDA</b> larga	Entra en basculación	Sale de basculación y subida completa
<b>BAJADA</b> larga	Entra en basculación	Sale de basculación y bajada completa
secuencia <b>BAJADA/SUBIDA</b> (0,5 seg.)	Entra en basculación	-
secuencia <b>SUBIDA/BAJADA</b> (0,5 seg.)	Entra en basculación	-

## AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

**MODALIDAD 2:** Persiana orientable sin posición de enganche por basculante, con apertura de lamas regulable por debajo del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Solomatic.  
No es posible órdenes centralizadas.

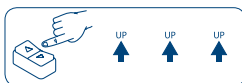
Una vez programados los fines de carrera, lleva la persiana hasta el punto alto del fin de carrera y después ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.  
A partir de este momento el motor se mueve en la modalidad "Hombre presente".

**Ejecute las operaciones siguientes:**

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida);
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación:



La persiana se moverá secuencialmente a las posiciones programadas: cierre, apertura máxima y apertura preferida.

### Funciones de las órdenes del pulsador\*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
SUBIDA breve	Subida completa	Menos luz
BAJADA breve	Bajada completa	Más luz
SUBIDA larga	Entra en basculación	Sale de basculación y subida completa
BAJADA larga	Entra en basculación	Sale de basculación y bajada completa
secuencia BAJADA/ SUBIDA (0,5 seg.)	Entra en basculación	-
secuencia SUBIDA/BAJADA (0,5 seg.)	Entra en basculación	-

\*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

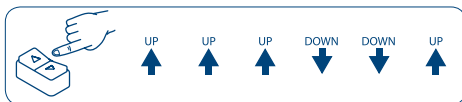
## AJUSTES DEL MECANISMO DE APERTURA DE LAS LAMAS

### MODALIDAD 3: Persiana orientable con posición de apertura por debajo del fin de carrera inferior sin regulación de apertura de lamas.

Sólo para persianas tipo Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Estella / Luxor Noon, el cliente no necesita regular la cantidad de lamas abiertas.

No es posible órdenes centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, lleva la persiana hasta el punto alto del fin de carrera y después ejecute la secuencia de órdenes:

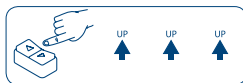


Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

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

#### Ejecute las operaciones siguientes:

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación:



La persiana se moverá secuencialmente a las posiciones programadas: cierre y apertura máxima.

#### Funciones de las órdenes del pulsador\*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
SUBIDA breve	Subida completa	Cierre de las lamas y subida completa
BAJADA breve	Bajada completa	Cierre de las lamas y bajada completa
SUBIDA larga	Apertura de las lamas	Cierre de las lamas y subida completa
BAJADA larga	Apertura de las lamas	Cierre de las lamas y bajada completa
secuencia BAJADA/ SUBIDA (0,5 seg.)	Apertura de las lamas	-
secuencia SUBIDA/BAJADA (0,5 seg.)	Apertura de las lamas	-

\*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

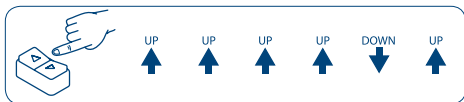
## AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

### MODALIDAD 4: Persiana orientable con posición de enganche por basculante por encima del fin de carrera inferior.

Sólo para persianas tipo Persyroll / Multiroll / Supergradhermetic / Supernova.

Es posible órdenes de cierre y apertura centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, lleva la persiana hasta el punto alto del fin de carrera y después ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

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

#### Ejecute las operaciones siguientes:

- Suba la persiana hasta entrar en la zona de basculación (primer clic).
- Baje la persiana hasta que las lamas estén orientadas a la máxima apertura.
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida).
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación: la persiana se moverá secuencialmente a las tres posiciones programadas: entrada en la zona de basculación, apertura máxima y apertura preferida.
- Suba la persiana hasta que salga de la zona de basculación (segundo clic).
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación:



La persiana se moverá en secuencia a las posiciones memorizadas.



#### Funciones de las órdenes del pulsador\*

Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
SUBIDA breve (< 1 seg)	Breve movimiento en subida	Menos luz
BAJADA breve (< 1 seg)	Breve movimiento en bajada	Más luz
SUBIDA larga (ente 1 y 2 seg)	Subida completa	
BAJADA larga (ente 1 y 2 seg)	Bajada completa	
SUBIDA muy larga (> 2 seg)	Posicion intermedia (si está memorizada)	
BAJADA muy larga (> 2 seg)	Entra en basculación	
secuencia SUBIDA/BAJADA o BAJADA/SUBIDA rapida (0,5 seg)	Posicion intermedia (si está memorizada) o entrada en basculación	

\*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

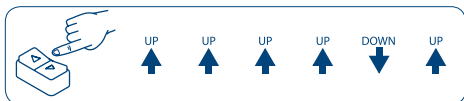
## AJUSTES DEL MECANISMO DE BASCULACIÓN

### MODALIDAD 5: Persiana orientable sin posición de enganche, con apertura de lamas regulable por debajo del fin de carrera inferior.

Específico para persianas tipo Rolltek, puede ser utilizado en persiana Orienta / Rollflap / Biroll / Gelosia / Girasole / Easyroll / Inklina / Alika / Luxor Noon, si el cliente desea poder regular el número de lamas abiertas.

Son posibles las órdenes centralizadas.

Una vez programados los fines de carrera, lleva la persiana hasta el punto alto del fin de carrera y después ejecute la secuencia de órdenes:



Al final de la secuencia espere a que la persiana baje por completo.

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

#### Ejecute las operaciones siguientes:

- Baje la persiana hasta abrir completamente las lamas orientables;
- Si lo desea, suba la persiana hasta que alcance una apertura intermedia de las lamas (posición de apertura preferida);
- Seguir la siguiente secuencia de confirmación:



La persiana se moverá en secuencia a las posiciones memorizadas.

#### Funciones de las órdenes del pulsador\*

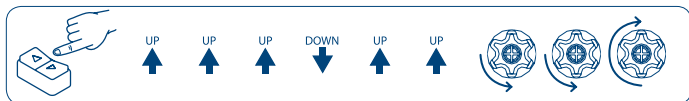
Tipo de orden	Fuera basculación	En basculación
SUBIDA breve (< 1 seg)	Breve movimiento en subida	Menos luz
BAJADA breve (< 1 seg)	Breve movimiento en bajada	Más luz
SUBIDA larga (ente 1 y 2 seg)	Subida completa	
BAJADA larga (ente 1 y 2 seg)	Bajada completa	
SUBIDA muy larga (> 2 seg)	Posición intermedia (si está memorizada)	
BAJADA muy larga (> 2 seg)	Entra en basculación	
secuencia SUBIDA/BAJADA o BAJADA/SUBIDA rápida (0,5 seg)	Posición intermedia (si está memorizada) o entrada en basculación	-
BAJADA breve desde el fin de carrera inferior	Mayor luminosidad y entrada en basculación	-

\*ver leyenda de órdenes y notas de funcionamiento

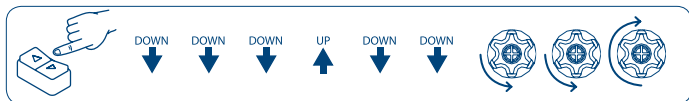
## CANCELACIÓN DE LAS FUNCIONES DE BASCULACIÓN

Para desactivar las funciones de basculación ejecute la secuencia de órdenes:

Desde el PUNTO ALTO



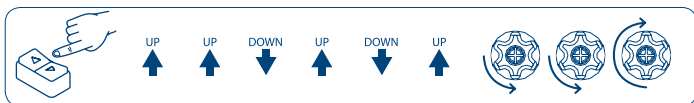
Desde el PUNTO BAJO



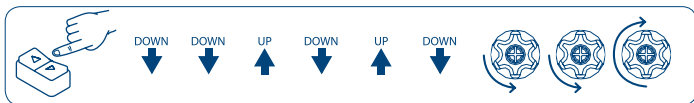
## IMPULSO DE REGULACIÓN DE LA BASCULACIÓN DE LAS LAMAS

Es posible habilitar un impulso de regulación de la basculación de las lamas de doble duración (largo) respecto al configurado de fábrica (corto) mediante la siguiente secuencia:

Desde el PUNTO ALTO



Desde el PUNTO BAJO

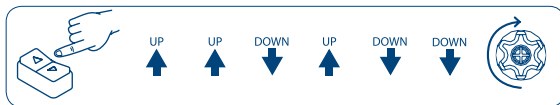


de este modo, serán necesarios menos impulsos para regular la apertura de las lamas del mínimo al máximo previsto.

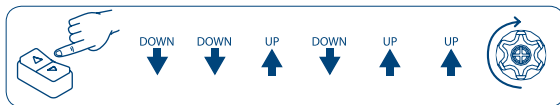


Para restablecer la duración del impulso de regulación de la basculación de las lamas configurado de fábrica (corto), realizar la siguiente secuencia:

Desde el PUNTO ALTO



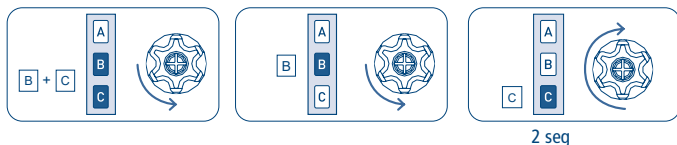
Desde el PUNTO BAJO



La cancelación total de los finales de carrera restablece automáticamente el impulso corto de regulación de la basculación de las lamas.

## GESTIÓN MODALIDAD DE MANDO DEL MOTOR CON CABLE ROJO SUBIDA-BAJADA MOVIMIENTO CONTINUO / SUBIDA-BAJADA HOMBRE PRESENTE

Como valor por defecto, los motores salen de fábrica preparados para la utilización con 2 botones independientes "SUBIDA-BAJADA movimiento continuo". Siempre se puede modificar la configuración de la modalidad de mando de "SUBIDA-BAJADA movimiento continuo" a "SUBIDA-BAJADA Hombre presente" y viceversa a través de la secuencia indicada a continuación.



## DECLARACIÓN UE DE CONFORMIDAD

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

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

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

**CHERUBINI S.p.A.**

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

