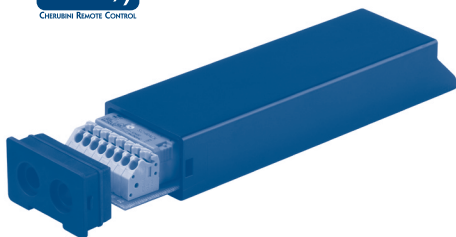


CHERUBINI

tocco italiano dal 1947



A510037
COMPACT ROLL



A510039
OPTIME

A510040
OPTIME EASY

CENTRALINE PER AVVOLGIBILI

IT

CONTROL UNITS FOR ROLLING SHUTTERS

EN

ROLLLADEN FUNKEMPFÄNGER

DE

RÉCEPTEURS RADIO POUR VOLETS ROULANTS

FR

CENTRALITAS PARA PERSIANAS

ES



ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES

Índice

Características técnicas	p. 88
Garantía / Declaración UE de conformidad	p. 88
Instrucciones de seguridad	p. 89
Conexiones eléctricas	p. 89-90
Emisores compatibles	p. 91
Leyenda de símbolos	p. 92
Explicación de las secuencias de mando	p. 93
Función apertura/cierre programación emisor	p. 94-95
Modos de funcionamiento	p. 96
Notas sobre la regulación de los fines de carrera	p. 96
Accionamiento de motores con maniobra de emergencia	p. 96
Memorización del primer emisor y cambio de sentido de rotación del motor.....	p. 97
Función deshabilitación automática memorización primer emisor	p. 97
Fin de carrera y detección de obstáculos (motores con fin de carrera mecánico)...	p. 98
Regulación de la fuerza de cierre (motores con fin de carrera mecánico)	p. 98
Gestión de la super-sensibilidad en la detección de obstáculos en bajada (motores con fin de carrera mecánico).....	p. 99
Primera posición intermedia	p. 100
Segunda posición intermedia	p. 101
Salida para inversor pulsador (2 teclas)	p. 102
Gestión modalidad de accionamiento del motor con cable blanco SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA-BAJADA con "HOMBRE PRESENTE"	p. 103
Funcionamiento en modalidad SUBIDA-BAJADA (para 2 teclas independientes)..	p. 104
Cancelación total de los fines de carrera	p. 104
Memorización de otros emisores (serie Skipper, Giro o POP)	p. 104
Memorización de emisor de 4 canales independientes A530058.....	p. 105
Cancelación de un emisor	p. 105
Cancelación total de la memoria de emisores	p. 106
Funciones especiales: memorización temporal de un emisor y cambio del sentido de rotación del motor	p. 107

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

MODELO	A510039 - A510040	A510037
- Alimentación	230 V / 50 Hz	230 V / 50 Hz
- Potencia absorbida	0,5 W	0,5 W
- Frecuencia radio	433,92 MHz	433,92 MHz
- Codificación	Rolling code	Rolling code
- Modulación	AM/ASK	AM/ASK
- Núm. máx. emisores	15	15
- Potencia máx. motor	300 W	600 W
- Temperatura de funcionamiento	-10°C +70°C	-10°C +70°C
- Dimensiones	114 x 35 x 20 mm	120 x 35 x 20 mm
- Peso	250 g	65 g
- Grado de protección	IP44	IP55

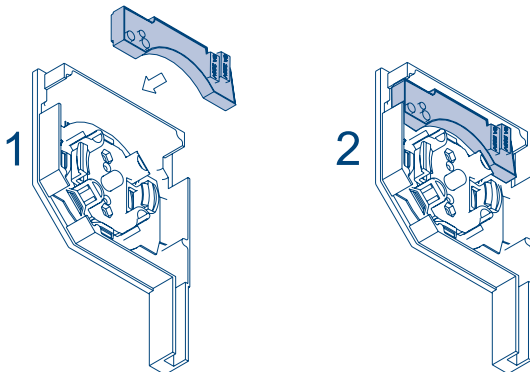
GARANTÍA

El incumplimiento de estas instrucciones anula la responsabilidad y la garantía de CHERUBINI.

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.

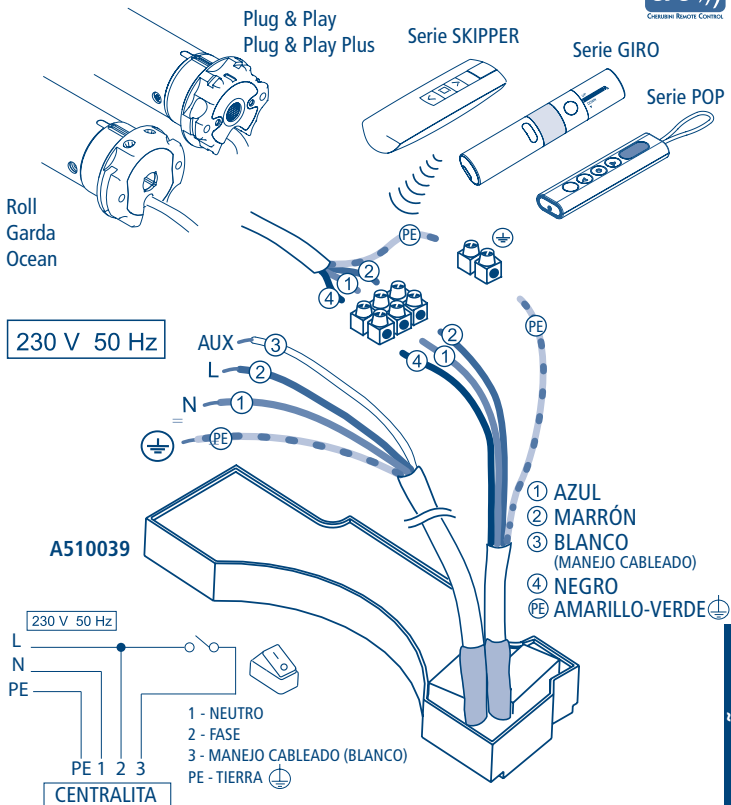
El texto completo de la declaración UE de conformidad puede ser solicitado en: www.cherubini.it.



INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD

- La instalación deber ser ejecutada por personal técnico con pleno respeto de las normas de seguridad, sobre todo en lo que concierne a las conexiones eléctricas.
- En la parte alta del circuito es necesario prever un seccionador bipolar con distancia de apertura de los contactos de al menos 3 mm.
- Si el cable blanco no es utilizado debe ser aislado siempre. Es peligroso tocar el cable blanco cuando el motor está conectado a corriente.

CONEXIONES ELÉCTRICAS A510039



CONEXIONES ELÉCTRICAS

Motores con conector

Serie SKIPPER


Serie GIRO

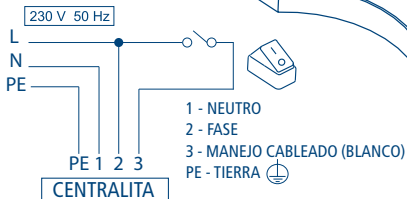
Serie POP

230 V 50 Hz



A510040

- ① AZUL
- ② MARRÓN
- ③ BLANCO (MANEJO CABLEADO)
- PE AMARILLO-VERDE 

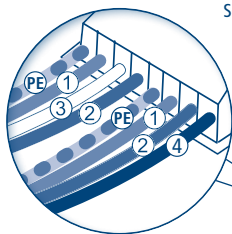


Serie GIRO

Serie POP


Serie SKIPPER

A510037




230 V 50 Hz

CONEXIÓN LADO DE ALIMENTACIÓN

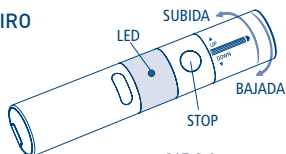
- 1 - AZUL - NEUTRO
- 2 - MARRÓN - FASE
- 3 - BLANCO - MANEJO CABLEADO OPCIONAL
- PE - AMARILLO/VERDE - TIERRA 

CONEXIÓN LADO DEL MOTOR

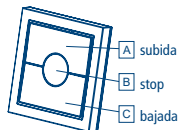
- 1 - AZUL - COMÚN
- 2 - MARRÓN - SUBIDA (O BAJADA)
- 4 - NEGRO - BAJADA (O SUBIDA)
- PE - AMARILLO/VERDE - TIERRA 

EMISORES COMPATIBLES

GIRO

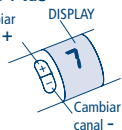


GIRO Wall

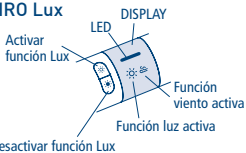


GIRO Plus

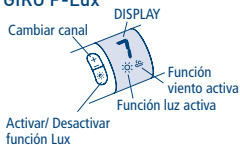
Cambiar canal +



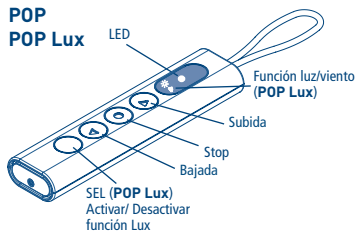
GIRO Lux



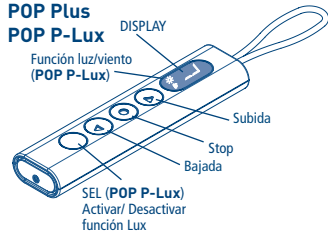
GIRO P-Lux



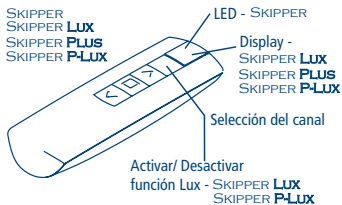
POP POP Lux



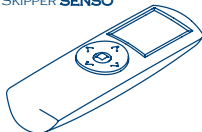
POP Plus POP P-Lux



SKIPPER
SKIPPER **LUX**
SKIPPER **PLUS**
SKIPPER **P-LUX**

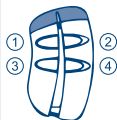


SKIPPER **LCD**
SKIPPER **SENSO**



Ver el libro de instrucciones del emisor

Emisor de 4 canales independientes
A530058

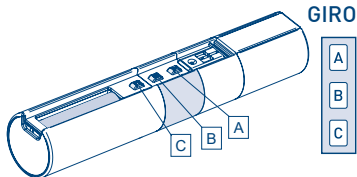


LEYENDA DE SÍMBOLOS

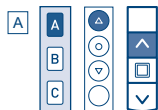
SUBIDA
(UP)



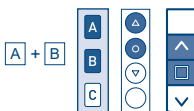
BAJADA
(DOWN)



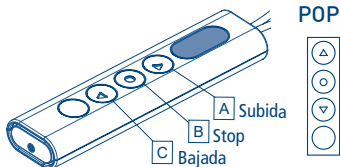
GIRO



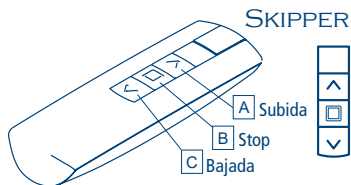
Pulsar la tecla A



Pulsar las teclas A y B
simultáneamente.



POP



SKIPPER



pulsar la tecla
BAJADA del
inversor pulsador



pulsar la tecla
SUBIDA del
inversor pulsador



soltar la tecla
pulsada del
inversor pulsador



en los dos primeros pasos el motor realiza una breve rotación en un sentido.



en el tercer paso el motor realiza una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores.



si en el tercer paso el motor realiza una doble rotación en el mismo sentido, la codificación no se ha realizado correctamente. Habrá que volver a codificar la función que estábamos realizando.

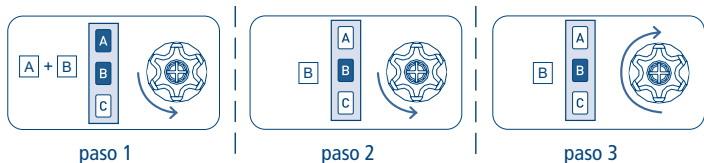
EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

La mayor parte de las secuencias de mando están compuestas por tres pasos bien diferenciados, al término de los mismos el motor realiza una señal, con diversos tipos de rotación, según el paso haya concluido en modo positivo o negativo.

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

Las teclas deben ser pulsadas tal y como se nos indica en la secuencia, sin que transcurran más de 4 segundos entre un paso y el otro. Si transcurren más de 4 segundos, la orden no será aceptada, y se deberá repetir la secuencia.

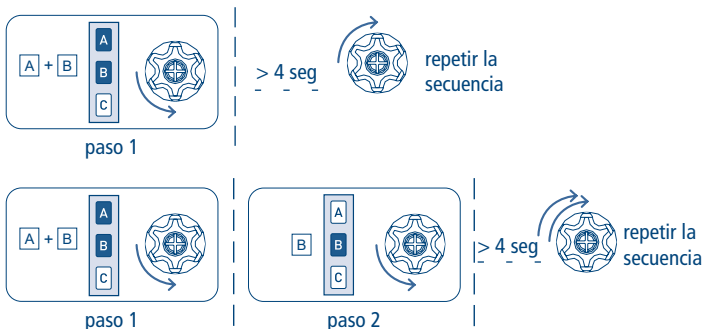
Ejemplo de secuencia de codificación:



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.

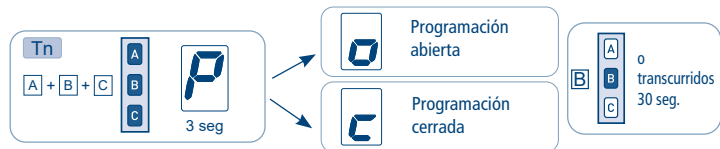
Ejemplos de secuencias incompletas:



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

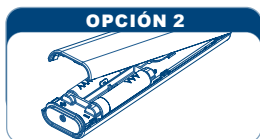
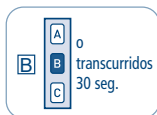
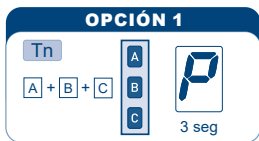
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



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

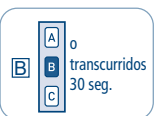
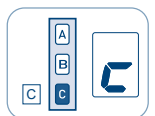
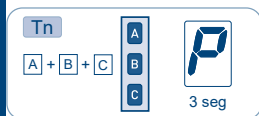
HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Quitar y poner las pilas

Proceder con la programación según el libro de instrucciones.

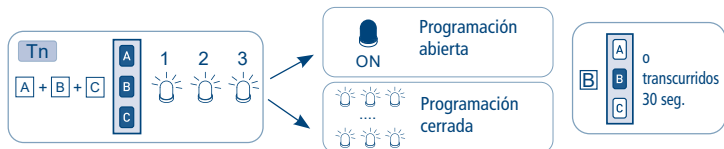
DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN



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

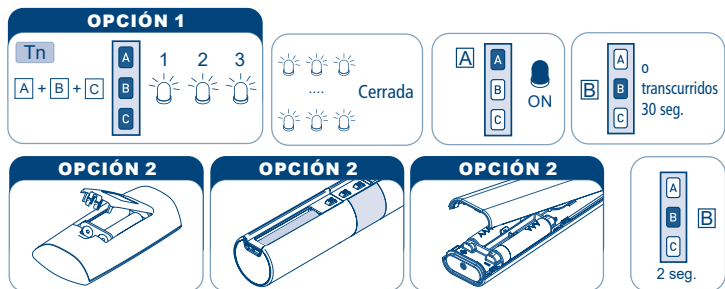
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

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



MODOS DE FUNCIONAMIENTO

Las centralitas pueden conectarse tanto a motores con fin de carrera mecánico como a motores con fin de carrera electrónico.

NOTAS SOBRE LA REGULACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

Para la regulación de los fines de carrera, consultar los manuales del motor.

- FIN DE CARRERA MECÁNICO SIN DISPOSITIVOS DE SEGURIDAD

Conectar la centralita, accionar el motor en la dirección deseada y, por medio de los tornillos de ajuste del motor, llevar la persiana a la posición deseada.

- FIN DE CARRERA MECÁNICO CON DISPOSITIVOS DE SEGURIDAD (ajuste en posición tope)

En presencia de dispositivos de seguridad (tirantes rígidos/antirrobo o tapones de seguridad fijos/amovibles en las guías), es posible ajustar los fines de carrera en posición tope. Conectar la centralita, accionar el motor en la dirección deseada y, por medio de los tornillos de ajuste del motor, llevar la persiana a una posición cercana al tope mecánico. Parar el motor y girar los tornillos de ajuste del motor 3 vueltas en dirección + para ajustar la posición de fin de carrera más allá del tope mecánico.

- FIN DE CARRERA ELECTRÓNICO (pulsador)

Algunos motores con fin de carrera electrónico (ej. Plug & Play Plus) pueden requerir el ajuste de los fines de carrera mediante pulsador. En tal caso, efectuar en primer lugar el ajuste de los fines de carrera y, a continuación, conectar la centralita.

Los motores Plug & Play no requieren ningún ajuste de los fines de carrera, por lo que es posible conectar inmediatamente la centralita.

ACCIONAMIENTO DE MOTORES CON MANIOBRA DE EMERGENCIA

Esta centralita está especialmente adaptada para el accionamiento de motores con fin de carrera mecánico con maniobra de emergencia (Ocean).

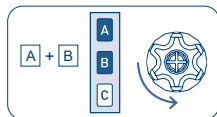
Tras un movimiento de la persiana mediante maniobra de emergencia, la centralita reestablece las posiciones correctas al alcanzarse una posición válida de fin de carrera.

MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR Y CAMBIO DE SENTIDO DE ROTACIÓN DEL MOTOR

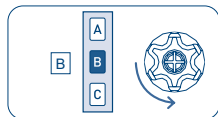
Esta operación se puede realizar solamente cuando la centralita es nueva o se ha realizado una cancelación total de la memoria de la centralita.

Durante esta fase, para evitar interferencias, alimentar una sólo centralita.

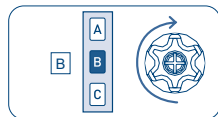
T1: primer emisor a memorizar



T1

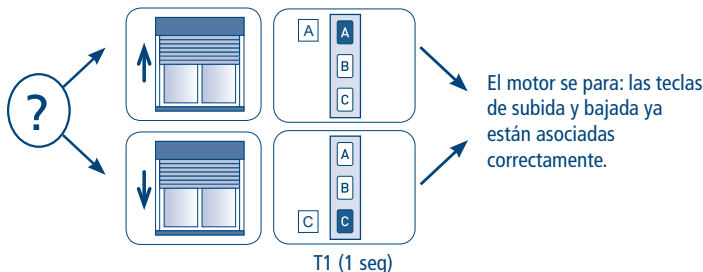


T1



T1 (2 seg)

Tras el último movimiento de confirmación, el motor realiza una serie de movimientos en dirección ARRIBA y ABAJO, el primero de una duración de 2 segundos y los siguientes hasta las posiciones de fin de carrera (motores con fin de carrera mecánico) o de una duración de 10 segundos como máximo (motores con fin de carrera electrónico). Para asociar correctamente las teclas de subida y bajada, pulsar durante un segundo la tecla correspondiente al movimiento del motor como en el siguiente esquema:



FUNCIÓN DESHABILITACIÓN AUTOMÁTICA MEMORIZACIÓN PRIMER EMISOR

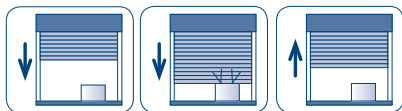
Cada vez que damos corriente a la centralita se dispone de tres horas para la memorización del primer emisor. Una vez transcurrido este tiempo, la posibilidad de memorizar el primer emisor queda deshabilitada. Para reestablecer nuevamente el tiempo de la función es suficiente quitar corriente y dar nuevamente corriente a la centralita.

FIN DE CARRERA Y DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS (Motores con fin de carrera mecánico)

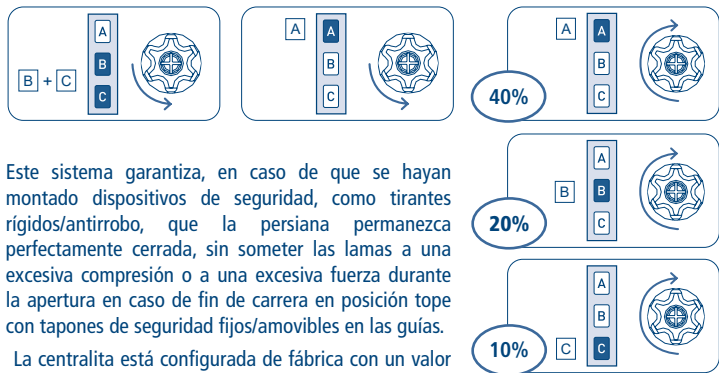
Una vez memorizado el primer emisor y asignado correctamente el sentido de rotación, la centralita estará lista para el funcionamiento.

Realice dos ciclos completos de subida y bajada mediante las teclas A y C del emisor para memorizar los tiempos de trabajo y habilitar la detección de obstáculos.

En caso de detección de obstáculos, la centralita realiza un movimiento de seguridad contrario de $\frac{1}{4}$ del recorrido de la persiana.



REGULACIÓN DE LA FUERZA DE CIERRE (Motores con fin de carrera mecánico)



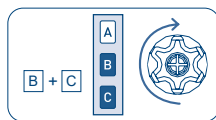
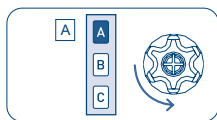
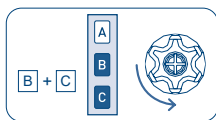
Este sistema garantiza, en caso de que se hayan montado dispositivos de seguridad, como tirantes rígidos/antirrobo, que la persiana permanezca perfectamente cerrada, sin someter las lamas a una excesiva compresión o a una excesiva fuerza durante la apertura en caso de fin de carrera en posición tope con tapones de seguridad fijos/amovibles en las guías.

La centralita está configurada de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de cierre del 20% del par nominal. Mediante el emisor es posible cambiar dicho valor, disminuyéndolo al 10% o aumentándolo al 40%, según el resultado que se quiera obtener. Al aproximarse a las posiciones de fin de carrera, se realiza un breve movimiento de relax con el fin de reducir la fuerza/presión ejercida sobre las lamas.

GESTIÓN DE LA SUPER-SENSIBILIDAD EN LA DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS EN BAJADA (Motores con fin de carrera mecánico)

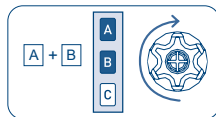
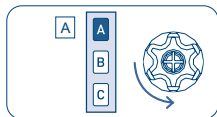
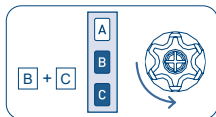
Si es necesario, incluso en las aplicaciones sin tirantes rígidos/antirrobo anti-intrusión, se puede activar/desactivar una sensibilidad muy elevada para la detección de obstáculos en bajada. La super-sensibilidad se deshabilita automáticamente cuando las lamas de la persiana empiezan a cerrarse.

ACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER-SENSIBILIDAD



2 seg

DESACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER-SENSIBILIDAD



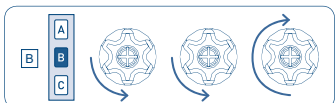


2 seg


PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA

Esta función opcional permite situar la persiana en una primera posición intermedia preferida. La primera posición intermedia se memoriza como tiempo de bajada a partir del fin de carrera superior.

REGULACIÓN DE LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA

Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p>1) Pulsar las teclas A+B durante al menos 2 s.</p> <p><i>El motor efectúa inmediatamente un primer movimiento breve de confirmación y tras 2 s empieza la subida.</i></p>	 <p>2 seg</p>
<p>2) Esperar hasta que la persiana se eleve completamente.</p> <p><i>Ahora el motor se mueve en modalidad "hombre presente" permitiendo una fina regulación de la primera posición intermedia.</i></p>	 <p>Regulación</p>
<p>3) Confirmar la posición pulsando B durante 2 s.</p> <p><i>El motor realiza los 3 movimientos de confirmación.</i></p>	 <p>2 seg</p>

IR A LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA

Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p>1) Dar un impulso largo (>2 s) de stop con el motor parado.</p> <p><i>El motor, tras 2 segundos, realiza el posicionamiento.</i></p> <p>Nota: en los motores con fin de carrera electrónico, para garantizar el correcto posicionamiento, la persiana debe partir de la posición de fin de carrera superior.</p>	 <p>2 seg posicionamiento</p>

CANCELACIÓN DE LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA


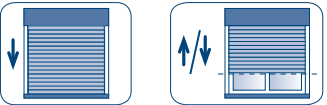


4 seg


SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA

Esta función opcional permite situar la persiana en una segunda posición intermedia preferida, que puede utilizarse, por ejemplo, como posición de ventilación. La segunda posición intermedia se memoriza como tiempo de subida a partir del fin de carrera inferior.

REGULACIÓN DE LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA

Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p>1) Pulsar las teclas B+C durante al menos 2 s.</p> <p><i>El motor realiza un primer movimiento breve de confirmación y tras 2 s empieza la bajada.</i></p>	 <p>2 seg</p>
<p>2) Esperar hasta que la persiana se baje completamente.</p> <p><i>Ahora el motor se mueve en modalidad "hombre presente" permitiendo una fina regulación de la segunda posición intermedia.</i></p>	 <p>Regulación</p>
<p>3) Confirmar la posición pulsando B durante 2 s.</p> <p><i>El motor realiza los 3 movimientos de confirmación.</i></p>	 <p>2 seg</p>

IR A LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA

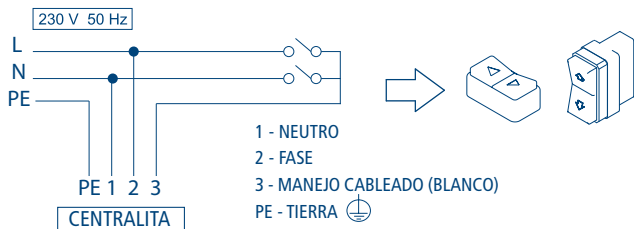
Procedimiento de ejecución	Secuencia de codificación
<p>1) Pulsar las teclas A+C con el motor parado.</p> <p><i>El motor realiza el posicionamiento.</i></p> <p>Nota: en los motores con fin de carrera electrónico, para garantizar el correcto posicionamiento, la persiana debe partir de la posición de fin de carrera inferior.</p>	 <p>posicionamiento</p>

CANCELACIÓN DE LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA



SALIDA PARA INVERSOR PULSADOR (2 TECLAS)

Es posible accionar el motor a través de un inversor pulsador conectado a la centralita con tres hilos (subida, bajada y común). **El inversor pulsador debe de ser mecánicamente o eléctricamente interbloqueado** para evitar que subida y bajada entren a la vez. **Además el accionamiento debe de ser de tipo inestable (inversor pulsador)**, es decir, de posición momentánea.

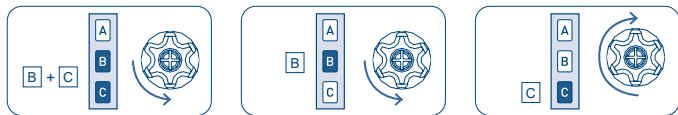


El motor reconoce automáticamente el tipo de interruptor (de 1 o 2 teclas) y ajusta la modalidad adecuada de funcionamiento que corresponda.

GESTIÓN MODALIDAD DE ACCIONAMIENTO 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 una sólo tecla (funcionamiento SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP). Siempre se puede modificar la configuración de la modalidad de accionamiento a través de la secuencia indicada a continuación.

PROCEDIMIENTO DE CAMBIO DE MODALIDAD DE ACCIONAMIENTO:



2 seg

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

- SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP (por defecto)
 - SUBIDA-BAJADA (para 2 teclas independientes)
 - SUBIDA-BAJADA con "HOMBRE PRESENTE" (para 2 teclas independientes)
- Para pasar de una configuración a otra, se repite la secuencia el número de veces necesario para llegar a la configuración deseada.

FUNCIONAMIENTO EN MODALIDAD SUBIDA-BAJADA (para 2 teclas independientes)



Pulsando una de las dos teclas y soltando, el motor se mueve en la dirección deseada hasta alcanzar el fin de carrera.

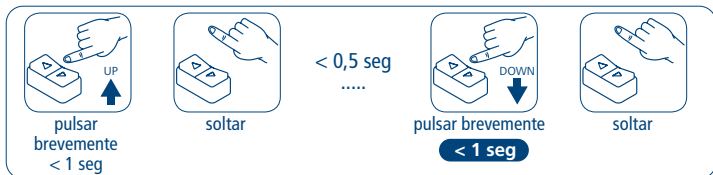


Para parar el motor antes del fin de carrera habrá que volver a pulsar la misma tecla.

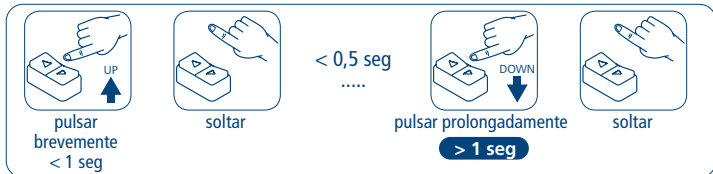


Si durante el movimiento se pulsa la tecla de la dirección contraria, el motor invierte la rotación.

IR A LA PRIMERA POSICIÓN INTERMEDIA



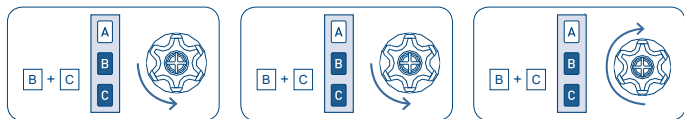
IR A LA SEGUNDA POSICIÓN INTERMEDIA



En modo "HOMBRE PRESENTE" no es posible accionar la posición intermedia por medio del pulsador.

CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA

Durante el funcionamiento, la centralita obtiene automáticamente las posiciones de los fines de carrera mecánicos configurados en el motor. En caso de que haya que cambiar la longitud o la posición de los fines de carrera mecánicos, deben cancelarse de la centralita las posiciones obtenidas.



4 seg

Al terminar la secuencia, la centralita está lista para obtener automáticamente las nuevas posiciones de los fines de carrera.

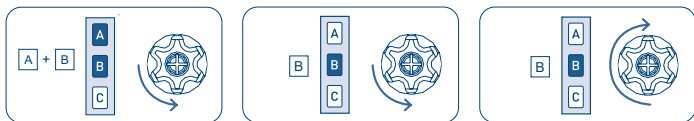
¡ATENCIÓN! Esta operación cancela todas las posiciones intermedias memorizadas.

MEMORIZACIÓN DE OTROS EMISORES (serie Skipper, Giro o POP)

Es posible memorizar hasta 15 emisores.

Tn: emisor memorizado

Tx: emisor a memorizar



Tn

Tn

Tx (2 seg)

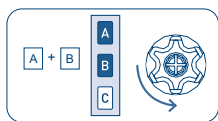
MEMORIZACIÓN DE EMISOR DE 4 CANALES INDEPENDIENTES A530058

El emisor A530058 debe ser memorizado por otro emisor serie Skipper, serie Giro o serie POP ya memorizado.

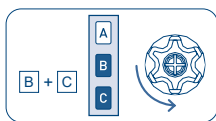
- Pulsar las teclas A y B al mismo tiempo.
- El motor se mueve con un movimiento breve.
- Pulsar las teclas B y C al mismo tiempo.
- El motor se mueve nuevamente con un movimiento breve.
- Pulsar la tecla del emisor A530058 que se desee y mantenerla pulsada durante al menos 2 seg.
- El motor se mueve con un movimiento largo.

Tn: emisor memorizado

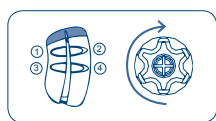
Tx: emisor a memorizar



Tn



Tn

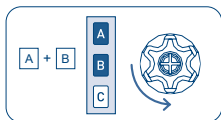


Tx (2 seg)

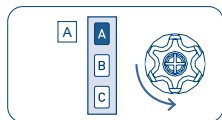
CANCELACIÓN DE UN EMISOR

Es posible cancelar individualmente cada emisor memorizado. Una vez cancelado el último, la centralita queda en las condiciones iniciales. Lo mismo vale para los canales individuales del emisor multicanal, basta seleccionar el canal a cancelar antes de empezar la secuencia.

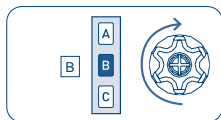
Tn: emisor a cancelar



Tn



Tn



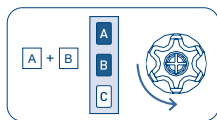
Tn (2 seg)

CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA DE EMISORES

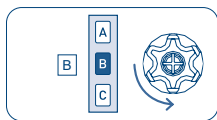
La cancelación total de la memoria se puede realizar de dos modos:

1) DESDE EL EMISOR

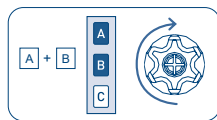
Tn: emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

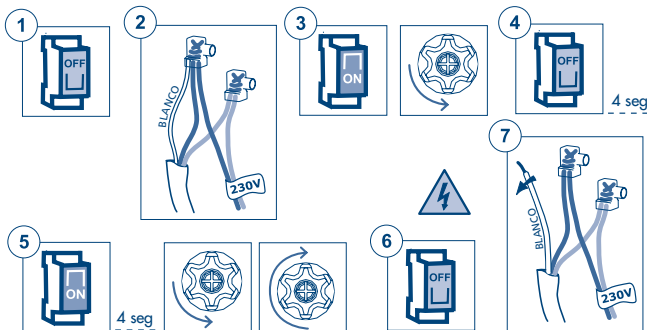
2) DESDE EL CABLE AUXILIAR (BLANCO)

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 blanco de la central de corriente.

La secuencia de desprogramación será la siguiente:

- 1) Desconectar la centralita de corriente por medio del automático de la vivienda.
- 2) Unir el cable blanco de la centralita al cable marrón (fase) o al cable azul (neutro) de corriente.
- 3) Conectar la alimentación de la centralita; el motor efectuará una breve rotación en un sentido.
- 4) Volver a desconectar la centralita de corriente durante al menos 4 segundos.
- 5) Volver a alimentar la centralita: tras 4 seg el motor realizará una breve rotación en un sentido, y una rotación más larga en sentido contrario.
- 6) Desconectar la centralita 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 emisor.



FUNCIONES ESPECIALES

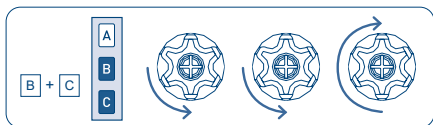
MEMORIZACIÓN TEMPORAL DE UN EMISOR y CAMBIO DEL SENTIDO DE ROTACIÓN DEL MOTOR

Esta función permite memorizar un emisor de forma temporal, por ejemplo, para permitir la puesta a punto de los fines de carrera durante el montaje en fábrica. El emisor definitivo se podrá memorizar más adelante utilizando la secuencia de mando correspondiente (ver: "MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR"). Las operaciones que se indican a continuación solamente se pueden llevar a cabo cuando la centralita es nueva 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, la centralita solamente permite realizar las operaciones siguientes dentro de los límites de tiempo descritos.

Alimentar la centralita, comprobar que en el radio de acción del emisor no están presentes otras centralitas alimentadas 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 conectado realiza la señal de confirmación.

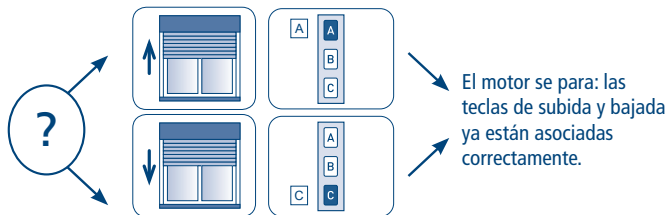
T1: primer emisor a memorizar



T1

Tras el último movimiento de confirmación, el motor realiza una serie de movimientos en dirección ARRIBA y ABAJO, el primero de una duración de 2 segundos y los siguientes hasta las posiciones de fin de carrera (motores con fin de carrera mecánico) o de una duración de 10 segundos como máximo (motores con fin de carrera electrónico).

Para asociar correctamente las teclas de subida y bajada, pulsar durante un segundo la tecla correspondiente al movimiento del motor como en el siguiente esquema:



T1 (1 seg)

El emisor permanecerá memorizado 5 minutos, mientras la centralita esté alimentada. Transcurridos 5 minutos o cuando se quite tensión a la centralita, el emisor se borrará.

CHERUBINI S.p.A.

Via Adige 55
25081 Bedizzole (BS) - Italy
Tel. +39 030 6872.039 | Fax +39 030 6872.040
info@cherubini.it | www.cherubini.it

CHERUBINI Iberia S.L.

Avda. Unión Europea 11-H
Apdo. 283 - P. I. El Castillo
03630 Sax Alicante - Spain
Tel. +34 (0) 966 967 504 | Fax +34 (0) 966 967 505
info@cherubini.es | www.cherubini.es

CHERUBINI France S.a.r.l.

ZI Du Mas Barbet
165 Impasse Ampère
30600 Vauvert - France
Tél. +33 (0) 466 77 88 58 | Fax +33 (0) 466 77 92 32
info@cherubini.fr | www.cherubini.fr

CHERUBINI Deutschland GmbH

Siemensstrasse, 40 - 53121 Bonn - Deutschland
Tel. +49 (0) 228 962 976 34 / 35 | Fax +49 (0) 228 962 976 36
info@cherubini-group.de | www.cherubini-group.de

