

## PLUG&PLAY PLUS



MOTORE TUBOLARE CON REGOLAZIONE MANUALE  
O AUTOMATICA DEL FINECORSO ELETTRONICO

**IT**

TUBULAR MOTOR WITH MANUAL OR AUTOMATIC  
ADJUSTMENT OF THE ELECTRONIC LIMIT SWITCH

**EN**

ROHRMOTOR MIT MANUELLER ODER AUTOMATISCHER  
EINSTELLUNG DER ELEKTRONISCHEN ENDLAGEN

**DE**

MOTEUR TUBULAIRE AVEC RÉGLAGE MANUEL  
OU AUTOMATIQUE DES FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES

**FR**

MOTOR TUBULAR CON REGULACIÓN MANUAL  
O AUTOMÁTICA DEL FIN DE CARRERA ELECTRONICO

**ES**



## Índice:

Conexiones eléctricas .....	p. 40
Preparación del motor .....	p. 41
Leyenda de símbolos .....	p. 42
Explicación de las secuencias de mando .....	p. 42
Memorización de los fines de carrera .....	p. 43
Memorización de los fines de carrera en modalidad automática .....	p. 43
Memorización de los fines de carrera en modalidad manual .....	p. 44
Procedimiento de memorización de los fines de carrera en modalidad manual .....	p. 44
Ejemplo 1: Memorización del fin de carrera superior como primera posición .....	p. 44
Ejemplo 2: Memorización del fin de carrera inferior como primera posición .....	p. 45
Memorización de los fines de carrera en modalidad mixta .....	p. 45
Modificación de los fines de carrera .....	p. 46
Cancelación individual de las posiciones de fin de carrera .....	p. 46
Cancelación total de las posiciones de fin de carrera .....	p. 46
Comportamiento del motor en presencia de topes y ante la detección de un obstáculo .....	p. 47
Restablecimiento de la configuración de origen .....	p. 47

### DECLARACIÓN UE DE CONFORMIDAD



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

Directiva 2014/35/UE

Directiva 2014/30/UE

Directiva 2011/65/UE

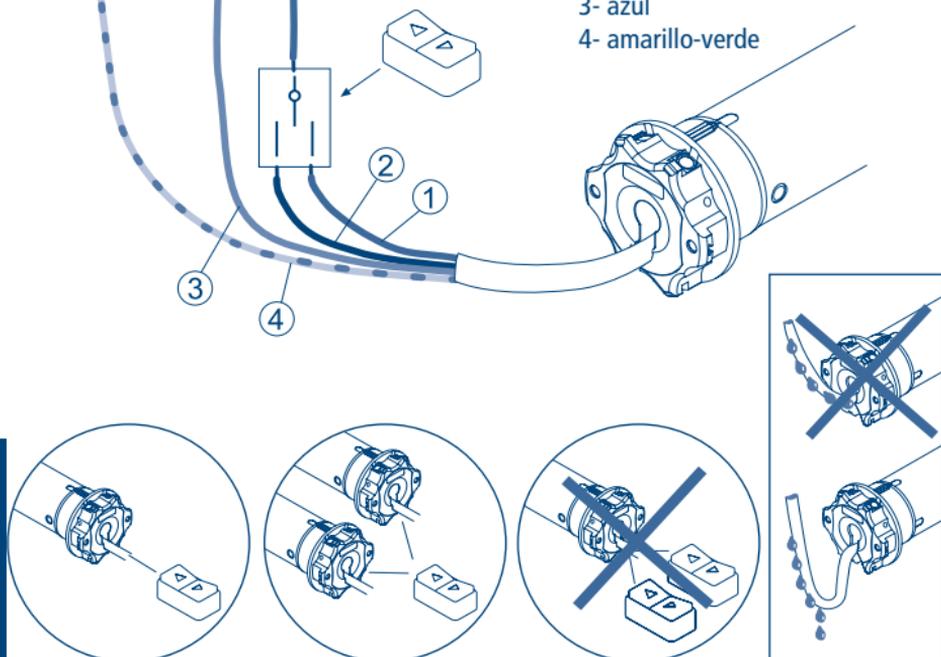
El texto completo de la declaración UE de conformidad puede ser solicitado en:  
[www.cherubini.it](http://www.cherubini.it)

## CONEXIONES ELÉCTRICAS

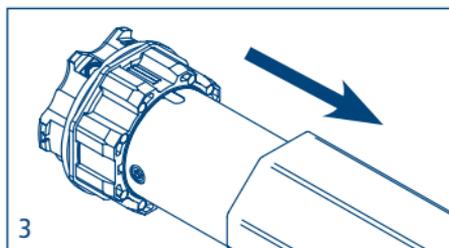
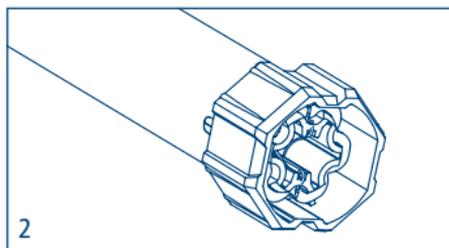
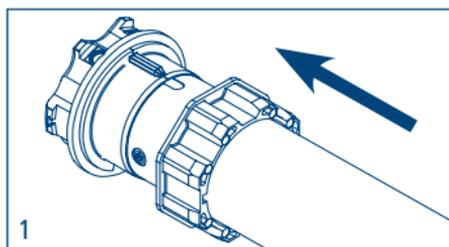
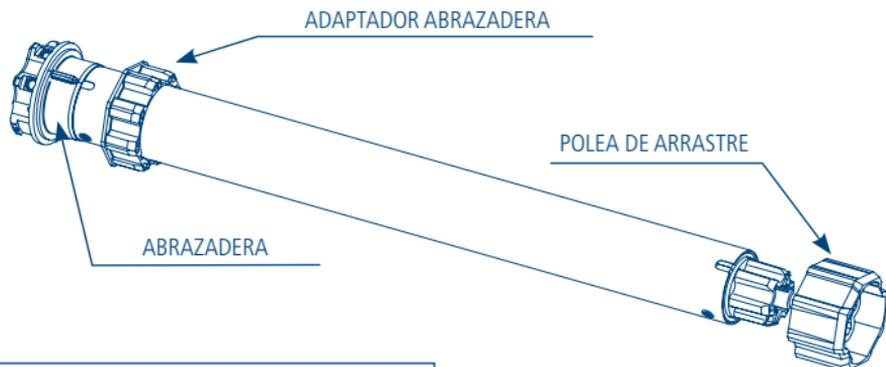
- Para evitar situaciones de peligro o un mal funcionamiento, los elementos eléctricos de mando conectados al motor tienen que ser dimensionados según las características eléctricas del propio motor.
- La desconexión de dispositivos deben ser previstas en la red eléctrica conforme a las reglas de instalación nacionales.
- Los selectores para la inversión del sentido de rotación del motor tienen que estar provistos de interbloqueo mecánico.
- Para modificar el sentido de rotación, invertir los conductores marrón y negro.
- **NO** conectar más de un selector en el mismo motor.
- En el caso de utilización en el exterior, utilizar un cable de alimentación con designación H05RN-F con un contenido mínimo en carbón del 2%.
- No realizar cableados entre el interruptor y el motor de longitud mayor a 50 m.  
En el caso que sea necesario accionar el motor desde esta distancia interponer un relé de aislamiento.

230 V 50 Hz

- 1- marrón (SUBIDA)
- 2- negro (BAJADA)
- 3- azul
- 4- amarillo-verde



## PREPARACIÓN DEL MOTOR



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

## LEYENDA DE SÍMBOLOS

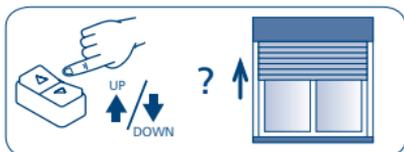


Apretar el pulsador de subida



Apretar el pulsador de bajada

subida (up) ↑  
bajada (down) ↓



apretar el pulsador de subida o bajada para subir la persiana



rotación del motor para confirmación



apretar los pulsadores indicados en secuencia rápida y, en el paso señalado con "HOLD", mantener apretado el pulsador para comprobar que se produce el movimiento de confirmación del motor

## EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

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

Los pulsadores deben pulsarse brevemente (< 0,5 seg) con arreglo a lo indicado en la secuencia.

El intervalo de tiempo entre un paso y otro no debe ser superior a 1 seg; de lo contrario, la secuencia de mando se cancelará.

Para obtener la confirmación de que la secuencia ha sido aceptada por el motor, es necesario mantener apretado el pulsador en el último paso, señalado con HOLD.

Ejemplo de secuencia de mando en 3 pasos:



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

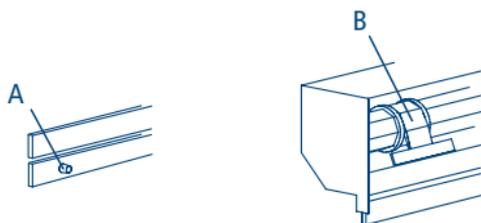
## MEMORIZACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

El motor puede memorizar los fines de carrera de distintas formas: automática, manual o mixta. Se recomienda comprobar la robustez de la persiana, de los dispositivos de enganche y de los eventuales topes de seguridad.

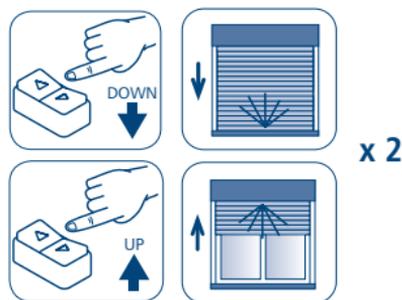
**Hasta que no se hayan memorizado las dos posiciones de fin de carrera, el motor se moverá brevemente, hará una pausa y luego reanudará el movimiento.**

### MEMORIZACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA EN MODALIDAD AUTOMÁTICA

Para la memorización de los fines de carrera en modalidad automática, la persiana debe estar dotada de topes de seguridad internos o externos (A).



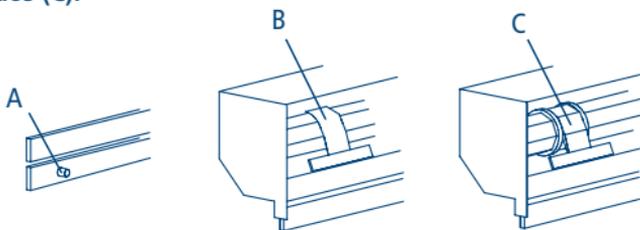
Realizar dos ciclos completos de subida y bajada hasta el completo bloqueo del motor y su correspondiente relajación de la presión.



## MEMORIZACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA EN MODALIDAD MANUAL

La memorización de los fines de carrera en modalidad manual es necesaria para las persianas desprovistas de topes de seguridad internos o externos (A).

Para unir la persiana al tubo se pueden usar indistintamente cintas flexibles (B) o flejes rígidos (C).



### PROCEDIMIENTO DE MEMORIZACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA EN MODALIDAD MANUAL

En función de las exigencias, es posible memorizar en primer lugar el fin de carrera alto o el bajo.

#### EJEMPLO 1: MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO EN PRIMER LUGAR

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

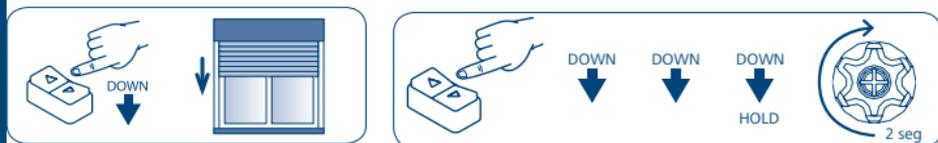
Mediante el inversor llevar la persiana al punto alto deseado.

Para memorizar el punto alto, realizar la secuencia de mando indicada (UP-UP-UP) con el pulsador que se desea asociar a la subida.



Mediante el pulsador de bajada, llevar la persiana al punto bajo deseado.

Para memorizar el punto bajo, realizar la secuencia de mandos indicada (DOWN-DOWN-DOWN).



## EJEMPLO 2: MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO EN PRIMER LUGAR

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

Mediante un inversor, llevar la persiana al punto bajo deseado.

Para memorizar la posición inferior, realizar la secuencia de mando indicada (DOWN-DOWN-DOWN) con el pulsador que se desea asociar a la bajada.



Mediante el pulsador de subida, llevar la persiana al punto alto deseado.

Para memorizar la posición de apertura, realizar la secuencia de mandos indicada (UP-UP-UP).



## MEMORIZACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA EN MODALIDAD MIXTA

Donde esté previsto es posible realizar memorizaciones mixtas de las posiciones de fin de carrera.

### EJEMPLO:

## MEMORIZACIÓN COMO PRIMER FIN DE CARRERA DEL PUNTO ALTO EN MODALIDAD MANUAL Y DEL PUNTO BAJO EN MODALIDAD AUTOMÁTICA

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

Mediante el inversor, llevar la persiana al punto alto deseado.

Para memorizar el punto alto, realizar la secuencia de mando indicada (UP-UP-UP) con el pulsador que se desea asociar a la subida.



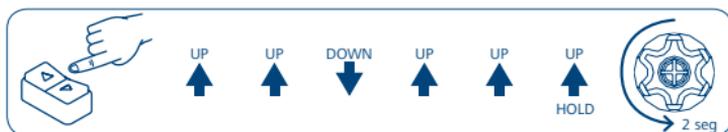
Mediante el pulsador de bajada, llevar dos veces la persiana a la posición de cierre dejando que el motor detecte automáticamente el fin de carrera.

## MODIFICACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

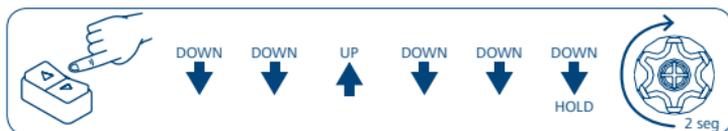
Las siguientes secuencias de mando sólo pueden llevarse a cabo tras haber memorizado los fines de carrera y únicamente cuando el motor se encuentre en una de las dos posiciones, punto alto o punto bajo.

### CANCELACIÓN INDIVIDUAL DE LAS POSICIONES DE FIN DE CARRERA

Cancelación del fin de carrera SUPERIOR desde el PUNTO ALTO



Cancelación del fin de carrera INFERIOR desde el PUNTO BAJO



### CANCELACIÓN TOTAL DE LAS POSICIONES DE FIN DE CARRERA

Cancelación del fin de carrera desde el PUNTO ALTO



Cancelación del fin de carrera desde el PUNTO BAJO



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

## COMPORTAMIENTO DEL MOTOR EN PRESENCIA DE TOPES Y ANTE LA DETECCIÓN DE UN OBSTÁCULO.

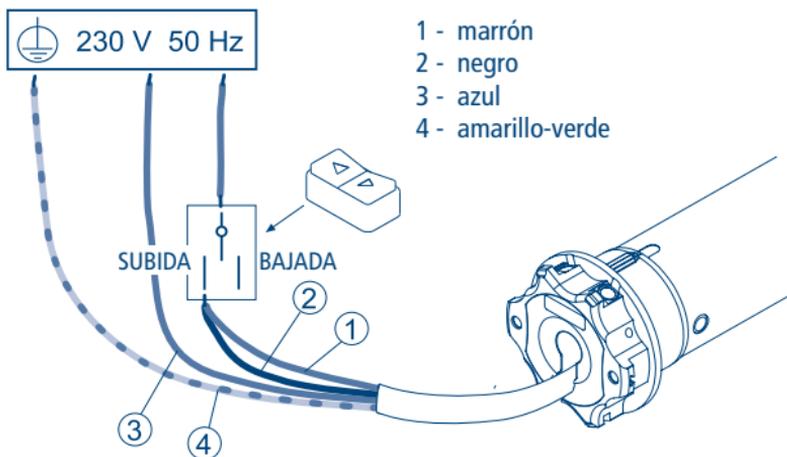
	FIN DE CARRERA SUPERIOR PROVISTO DE TOPES (persiana provista de topes y/o flejes)	DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS DURANTE LA SUBIDA Y LA BAJADA (en bajada sólo persianas provistas de flejes rígidos).
<b>Plug&amp;Play Plus</b>	Normalmente se cierra unos mm antes del tope. Periódicamente, llega hasta el tope y efectúa el movimiento contrario de relajación.	Se detiene y efectúa un movimiento en sentido contrario de relajación.

### RESTABLECIMIENTO DE LA CONFIGURACIÓN DE ORIGEN

**NOTA:** el restablecimiento de la configuración de origen conlleva la cancelación de los fines de carrera y la deshabilitación de la supersensibilidad.

Para restablecer la configuración de origen del motor seguir el procedimiento indicado abajo:

- conectar los hilos del motor Marrón y Negro en el mismo pulsador, por ejemplo en SUBIDA;



- pulsar el pulsador de SUBIDA durante al menos 10 segundos hasta el movimiento de confirmación de reset:



- desconectar y restablecer la conexión eléctrica del inversor (ver pág. 40).

**CHERUBINI S.p.A.**

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

**CHERUBINI Iberia S.L.**

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

**CHERUBINI France SAS**

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

**CHERUBINI Deutschland GmbH**

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

