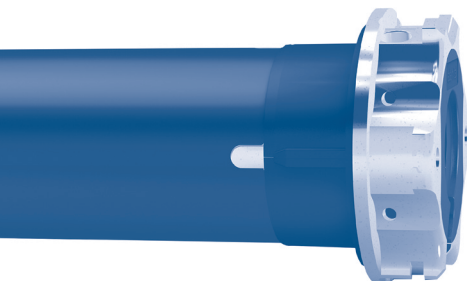


WAVE RX
V25

120 V - 60 Hz



MOTORE TUBOLARE CON FINECORSIA ELETTRONICO PER
TENDE DA SOLE AD AGGANCIO AUTOMATICO

IT

TUBULAR MOTOR WITH ELECTRONIC LIMIT SWITCH
SPECIFIC FOR PERGOLA-AWNINGS WITH AUTOMATIC COUPLING

EN

MARKISEN - ROHRMOTOR MIT ELEKTRONISCHER
ENDLAGENEINSTELLUNG SPEZIELL ZU SENKRECHTMARKISEN
MIT EINHAKE-SYSTEM

DE

MOTEUR TUBULAIRE POUR STORES AVEC
CONTACT DE FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES
SPÉCIFIQUE POUR STORES À ACCROCHAGE AUTOMATIQUE

FR

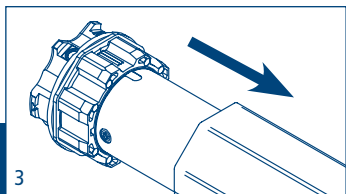
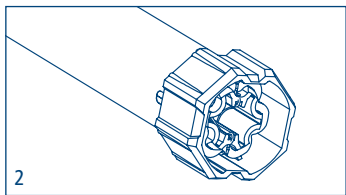
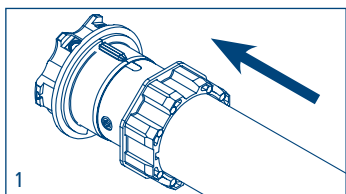
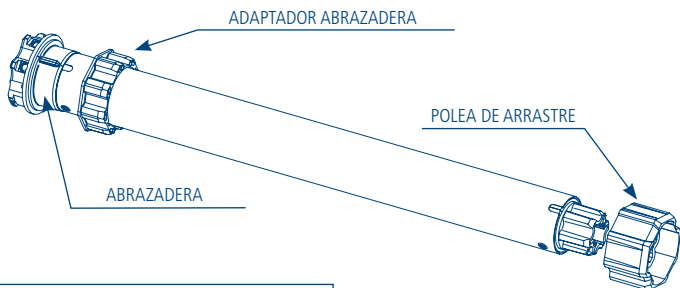
MOTOR TUBULAR PARA TOLDO CON FIN DE CARRERA ELECTRÓNICO
ESPECÍFICO PARA TOLDOS CON ENGANCHE AUTOMÁTICO

ES

Índice:

Preparación del motor	p. 92
Conexiones eléctricas	p. 93
Emisores compatibles	p. 94
Leyenda de símbolos	p. 94-95
Explicación de las secuencias de mando	p. 95
Función apertura/cierre programación emisor	p. 96-97
Memorización del primer emisor	p. 98
Función deshabilitación automática memorización primer emisor	p. 98
Regulación de los fines de carrera	p. 98
Regulación del fin de carrera de cierre	p. 98
Regulación del fin de carrera de apertura	p. 99
Cancelación de los fines de carrera	p. 100
Cancelación del fin de carrera de cierre	p. 100
Cancelación del fin de carrera de apertura	p. 100
Cancelación total de los fines de carrera	p. 100
Regulación de la posición intermedia estándar	p. 101
Cancelación de la posición intermedia estándar	p. 101
Regulación de la fuerza de bloqueo	p. 102
Regulación del valor de supersensibilidad (sólo motores hasta 25 Nm)	p. 102
Desactivación de la función de bloqueo	p. 103
Activación de la función de bloqueo	p. 103
Uso del motor sin el dispositivo de bloqueo/desbloqueo	p. 103
Memorización de otros emisores	p. 104
Cancelación de un emisor	p. 104
Cancelación total de la memoria	p. 105
Funciones especiales: posición intermedia adicional	p. 106
Regulación de la posición intermedia adicional	p. 106
Modificación de la posición intermedia adicional	p. 107
Cancelación de la posición intermedia adicional	p. 107
Ajuste de la posición intermedia con enganche	p. 108
Control de la posición intermedia con enganche	p. 109
Cancelación de la posición intermedia con enganche	p. 109
Memorización temporal de un emisor	p. 109
Memorización de emisores de bolsillo A530058	p. 110
Conexiones eléctricas para control del motor en la modalidad SUBIDA-BAJADA	p. 111
Gestión modalidad de mando del motor con cable rojo	p. 112
Gestión de la super sensibilidad en la detección de obstáculos en bajada (sólo motores hasta 25 Nm)	p. 112
Declaración UE de conformidad	p. 113

PREPARACIÓN DEL MOTOR



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

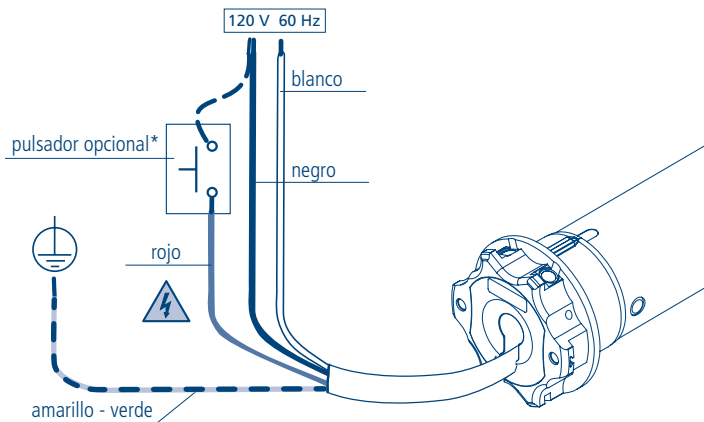
2. Montar la polea de arrastre en el perno del motor hasta el clic del resorte de bloqueo.

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

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

CONEXIONES ELÉCTRICAS

- Para evitar situaciones de peligro o un mal funcionamiento, los elementos eléctricos de mando conectados al motor tienen que ser dimensionados según las características eléctricas del propio motor.
- La desconexión de dispositivos deben ser previstas en la red eléctrica conforme a las reglas de instalación nacionales.
- En el caso de utilización en el exterior, utilizar un cable de alimentación con designación H05RN-F con un contenido mínimo en carbón del 2%.
- Si el cable rojo no es utilizado debe ser aislado siempre. Es peligroso tocar el cable rojo cuando el motor está conectado a corriente.

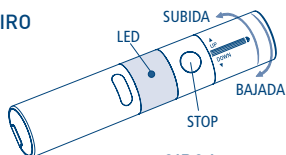


* La instalación del pulsador es opcional, conectándose a Fase (cable negro) o a Neutro (cable blanco) indistintamente. Con el pulsador el motor funcionará en modalidad paso a paso (subida, stop, bajada, stop,...).

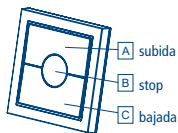


EMISORES COMPATIBLES

GIRO

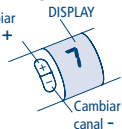


GIRO Wall



GIRO Plus

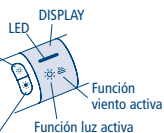
Cambiar canal +



GIRO Lux

Activar función Lux

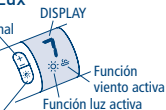
Desactivar función Lux



GIRO P-Lux

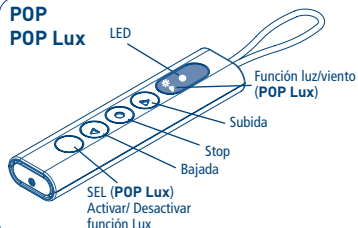
Cambiar canal

Activar/ Desactivar función Lux



POP

POP Lux



POP Plus

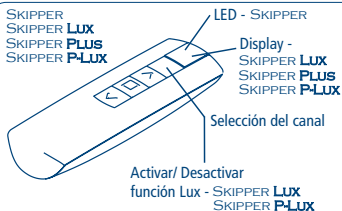
POP P-Lux

Función luz/viento (POP P-Lux)

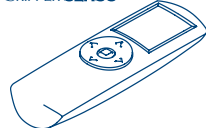
Activar/ Desactivar función Lux



SKIPPER
SKIPPER Lux
SKIPPER PLUS
SKIPPER P-LUX

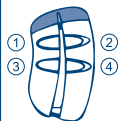


SKIPPER LCD
SKIPPER SENSO

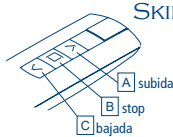
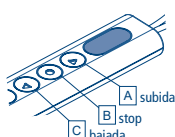
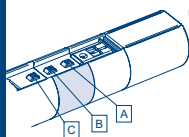


Ver el libro de instrucciones del emisor

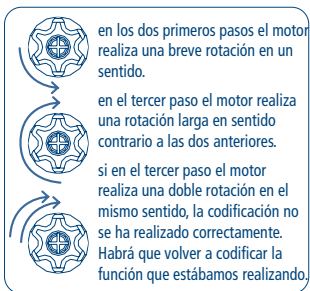
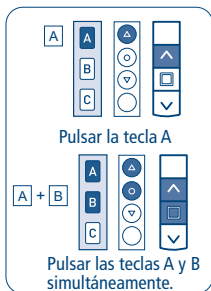
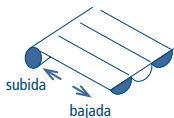
Emisor de 4 canales independientes A530058



LEYENDA DE SÍMBOLOS

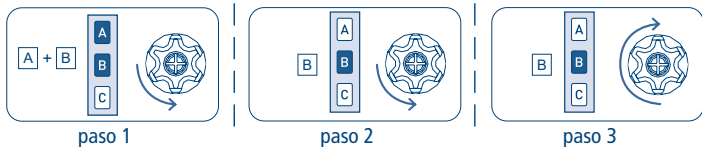


LEYENDA DE SÍMBOLOS

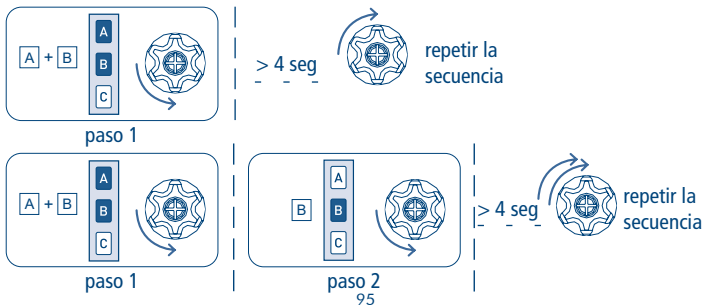


EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

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



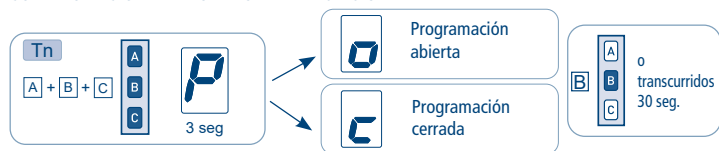
Como se ve en el ejemplo, cuando la secuencia termina de manera positiva el motor vuelve a la posición inicial mediante una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores. De hecho dos breves rotaciones en el mismo sentido corresponden con una rotación larga en el sentido opuesto. El motor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

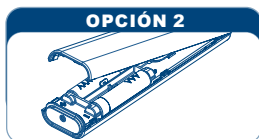
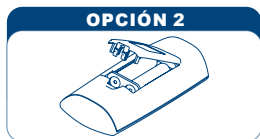
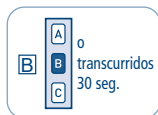
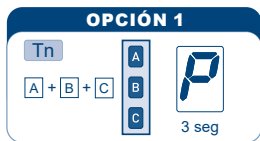
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



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

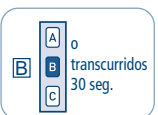
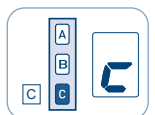
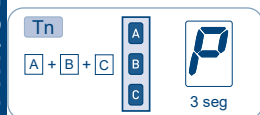
HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Quitar y poner las pilas

Proceder con la programación según el libro de instrucciones.

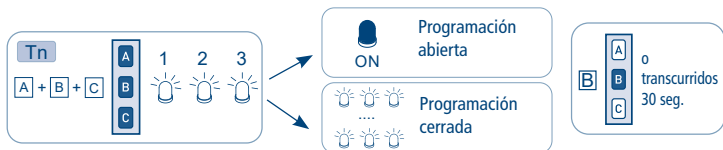
DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN



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

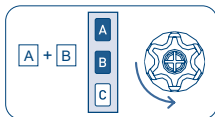


MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR

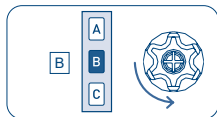
Esta operación se puede realizar solamente cuando el motor es nuevo o se ha realizado una cancelación total de la memoria del motor.

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

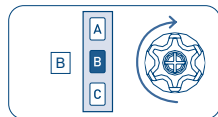
T1: Primer emisor a memorizar



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 Wave RX V25 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 del fin de carrera el motor funcionará manteniendo pulsada la tecla correspondiente, parando cuando se deje de pulsar. Una vez terminado el proceso de regulación de los fines de carrera el modo de funcionamiento será el habitual.

REGULACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE CIERRE

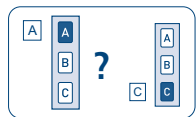
Una vez memorizado el emisor, será obligatorio comenzar por la regulación del fin de carrera de cierre, para que el motor funcione correctamente. Para regular el fin de carrera de cierre recogeremos el toldo hasta la posición de cierre (en los toldos tipo 'cofre' mantendremos pulsado hasta que el motor pare solo).

Nota: - si el toldo está completamente cerrado, primero se deberá bajar unos 20 cm.

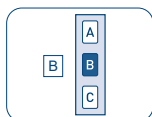
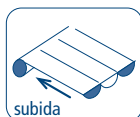
- para bajar el toldo, será, tal vez, necesario utilizar la tecla de subida, porque el sentido correcto de rotación será identificado sólo después de haber memorizado la posición de cierre.

Una vez situado el fin de carrera en la posición correcta, lo fijaremos manteniendo pulsada la tecla de stop hasta que el motor nos realice una rotación en bajada.

Tn: Emisor ya memorizado



Tn

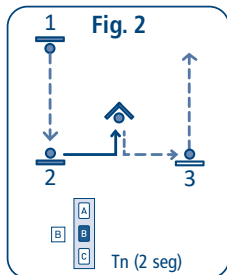
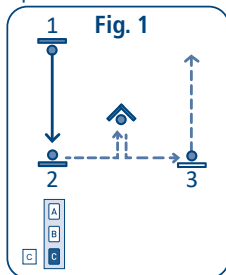


Tn (2 seg)

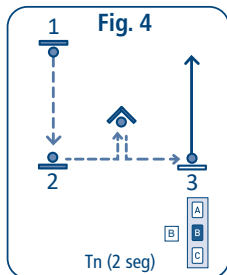
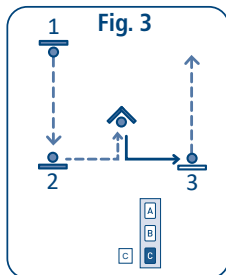


REGULACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE APERTURA

- poner el toldo en la posición "límite inferior pre-bloqueo" (fig. 1);
- apretar el pulsador B (stop) durante unos 2 segundos, hasta que el motor haga subir el toldo hasta la posición de bloqueo (fig. 2);
- apretar el pulsador C (bajada) y poner el toldo en la posición "límite inferior desbloqueo" (fig. 3);
- apretar el pulsador B (stop) durante unos 2 segundos, hasta que el motor haga subir el toldo y se complete el desbloqueo (fig. 4);
- tras estas operaciones, para mover el motor bastará con pulsar brevemente los pulsadores de subida o bajada.



- 1 Toldo cerrado
- 2 Límite inferior pre-bloqueo
- 3 Límite inferior desbloqueo
- Bloqueo

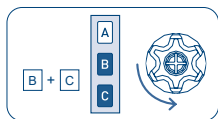


CANCELACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

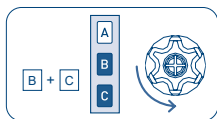
CANCELACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE CIERRE

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

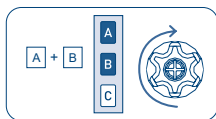
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



Tn



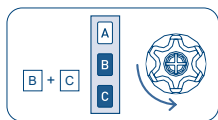
Tn (2 seg)

CANCELACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE APERTURA

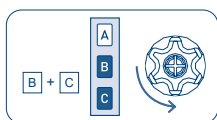
Para cancelar sólo el fin de carrera de apertura y las correspondientes posiciones de bloqueo y desbloqueo, realizar el siguiente procedimiento:

- a - poner el toldo aproximadamente a mitad de carrera;
- b - realizar la secuencia de mando:

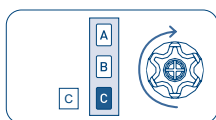
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

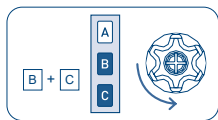
- c - proceder al "REGULACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE APERTURA".

CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA

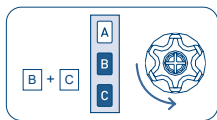
Para cancelar todos los fines de carrera, incluidas las posiciones de bloqueo y desbloqueo:

- a - poner el toldo aproximadamente a mitad de carrera;
- b - realizar la secuencia de mando:

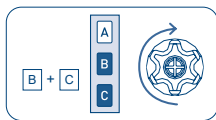
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

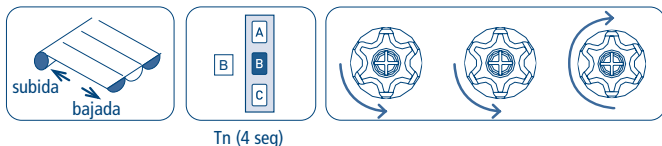
- c - ya es posible llevar a cabo un nuevo ajuste de los fines de carrera (ver pág. 98).

REGULACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA ESTÁNDAR

Esta opción nos permite situar el toldo en una posición intermedia preferida. Una vez memorizada nuestra posición preferida, para llevar el toldo a esta posición simplemente mantendremos pulsada la tecla de stop durante al menos 2 seg.

Para memorizar nuestra posición preferida, situaremos el toldo en la posición intermedia deseada y a continuación pulsaremos la tecla de stop durante al menos 4 seg hasta confirmación del motor.

Tn: Emisor ya memorizado

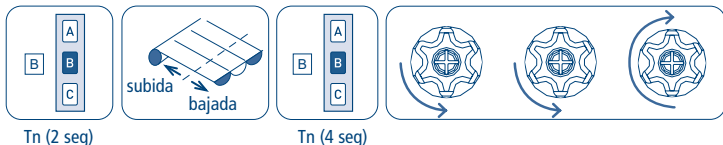


CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA ESTÁNDAR

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

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

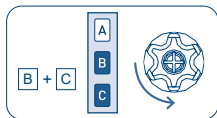
Tn: Emisor ya memorizado



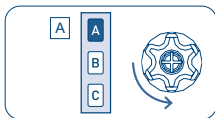
REGULACIÓN DE LA FUERZA DE BLOQUEO

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

- a - poner el toldo aproximadamente a mitad de carrera
- b - realizar una de las siguientes secuencias de mando:



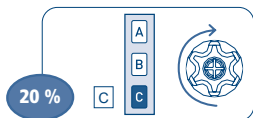
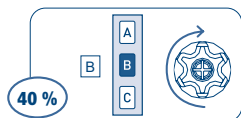
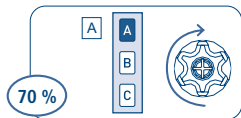
Tn



- c - accionar la bajada y comprobar que la nueva configuración sea satisfactoria.

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

El motor Wave RX V25 está configurado de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de bloqueo del 20% del par nominal (ej. 20% de 50 Nm = 10 Nm). Es posible cambiar dicho valor por medio del mando a distancia, aumentándolo hasta el 40% o el 70% en función del resultado que se desea obtener.



2 seg

REGULACIÓN DEL VALOR DE SUPERSENSIBILIDAD - sólo motores hasta 25 Nm -

En el caso que esté habilitada la función de supersensibilidad en la detección de obstáculos en bajada (pág. 112), las secuencias de regulación de la fuerza de bloqueo sirven para programar el valor de supersensibilidad.

- Ej.: 20% = valor mínimo = máxima sensibilidad en bajada
- 40% = valor medio = media sensibilidad en bajada
- 70% = valor máximo = mínima sensibilidad en bajada

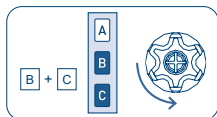
En el caso que se desee regular nuevamente la fuerza de enganche, primero es necesario deshabilitar la función de supersensibilidad sobre obstáculos en bajada (pág. 112).

DESACTIVACIÓN DE LA FUNCIÓN DE BLOQUEO

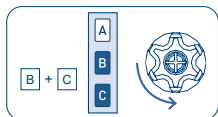
Para desactivar esta función:

a - poner el toldo aproximadamente a mitad de carrera;

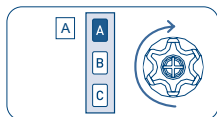
b - realizar la secuencia de mando:



Tn



Tn



Tn (2 seg)

c - los movimientos de bloqueo y desbloqueo automático ya están desactivados. Al apretar el pulsador de bajada, el toldo se detendrá en la posición de "límite inferior de bloqueo".

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

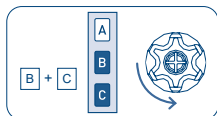
ACTIVACIÓN DE LA FUNCIÓN DE BLOQUEO

Para activar la función:

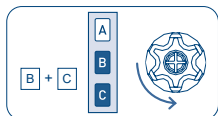
a - poner el toldo aproximadamente a mitad de carrera;

b - realizar la secuencia de mando:

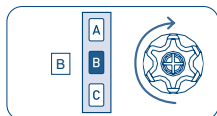
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

USO DEL MOTOR SIN EL DISPOSITIVO DE BLOQUEO/DESBLOQUEO

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

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

b - cancelar y volver a programar el fin de carrera inferior en una posición distinta, de manera que se evite el bloqueo. Para ello, las posiciones "límite inferior pre-bloqueo" y "límite inferior desbloqueo" pueden programarse aproximadamente en la misma posición;

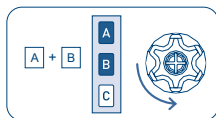
c - desactivar la función de bloqueo.

MEMORIZACIÓN DE OTROS EMISORES

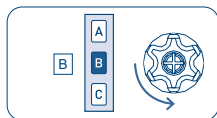
Es posible memorizar hasta 15 emisores incluido el sensor luz/viento.

Tn: Emisor ya memorizado

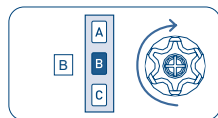
Tx: Emisor a memorizar



Tn



Tn

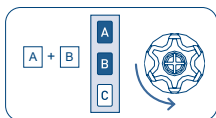


Tx (2 seg)

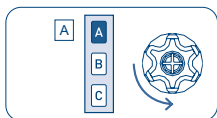
CANCELACIÓN DE UN EMISOR

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.

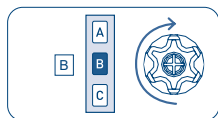
Tn: Emisor a cancelar



Tn



Tn



Tn (2 seg)

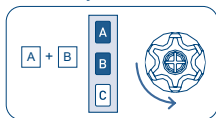
CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA

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

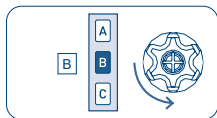
La cancelación total de la memoria se puede realizar de dos modos:

1) DESDE EL EMISOR

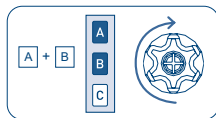
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

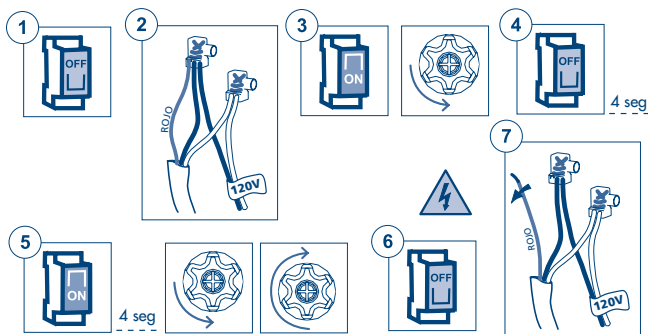
2) DESDE EL CABLE AUXILIAR (ROJO)

Utilizar esta operación en caso de emergencia o cuando los emisores memorizados estén fuera de uso. Para desprogramar la memoria haremos uso del cable auxiliar rojo del motor.

La secuencia de desprogramación será la siguiente:

- 1) Desconectar el motor de corriente por medio del automático de la vivienda.
- 2) Unir el cable rojo del motor al cable negro (fase) o al cable blanco (neutro).
- 3) Alimentar el motor, el motor realizará una breve rotación.
- 4) Volver a desconectar el motor de corriente durante al menos 4 segundos.
- 5) Volver a alimentar el motor, y tras 4 seg el motor realizará una breve rotación en un sentido, y una rotación más larga en sentido contrario.
- 6) Desconectar el motor de corriente.
- 7) Separar el cable rojo del cable negro/blanco. Aislar debidamente el cable rojo antes de conectar a corriente.

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



POSICIÓN INTERMEDIA ADICIONAL

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

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

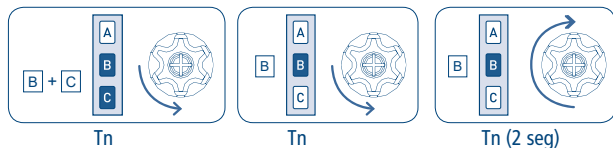
Obviamente, sigue siendo posible programar la actual posición intermedia, que se obtiene con la tecla B (2 seg) (ver pág. 101).

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

REGULACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA ADICIONAL

Una vez memorizados los fines de carrera, ejecutar la secuencia de mando:

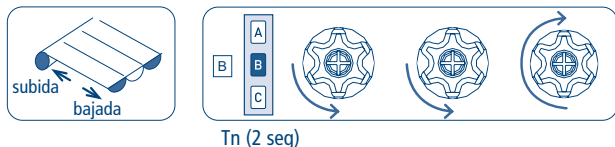
Tn: Emisor ya memorizado



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

Llevar a cabo las operaciones siguientes:

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



Tn (2 seg)

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

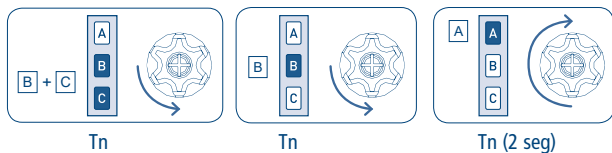
MODIFICACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA ADICIONAL

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

CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA ADICIONAL

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

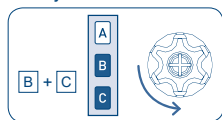
Tn: Emisor ya memorizado



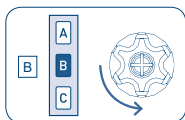
AJUSTE DE LA POSICIÓN INTERMEDIA CON ENGANCHE

Una vez memorizados los fines de carrera ejecute la siguiente secuencia:

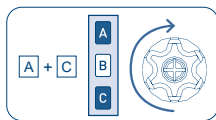
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



Tn

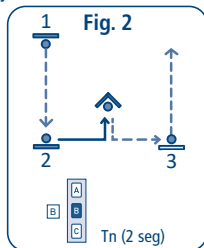
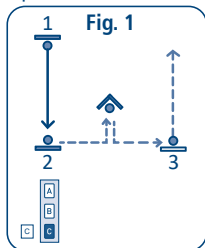


Tn (2 seg)

A partir de este momento el motor se mueve en modo "HOMBRE PRESENTE".

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

- poner el toldo en la posición "límite inferior pre-bloqueo" (fig. 1);
- apretar el pulsador B (stop) durante unos 2 segundos, hasta que el motor haga subir el toldo hasta la posición de bloqueo (fig. 2);
- apretar el pulsador C (bajada) y poner el toldo en la posición "límite inferior desbloqueo" (fig. 3);
- apretar el pulsador B (stop) durante unos 2 segundos, hasta que el motor haga subir el toldo y se complete el desbloqueo (fig. 4);
- tras estas operaciones, para mover el motor bastará con pulsar brevemente los pulsadores de subida o bajada.

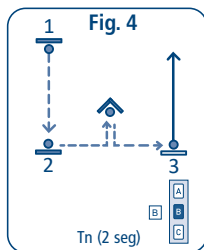
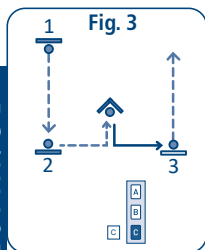


1 Toldo cerrado

2 Límite inferior pre-bloqueo

Bloqueo

3 Límite inferior desbloqueo



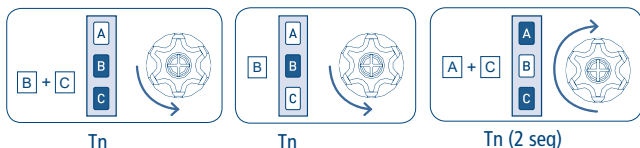
CONTROL DE LA POSICIÓN INTERMEDIA CON ENGANCHE

Esta función opcional permite poner el toldo en una posición intermedia con enganche. Tras haber memorizado la posición intermedia con enganche, para poner el toldo en esa posición basta con pulsar el botón B (parada) durante 2 segundos. La posición intermedia con enganche, al memorizarla, sustituye a la posición intermedia estándar (pág. 101). Para memorizar la posición intermedia estándar (consulte la pág. 101), borre primero la posición intermedia con enganche.

CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA CON ENGANCHE

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

Tn: Emisor ya memorizado



MEMORIZACIÓN TEMPORAL DE UN EMISOR

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

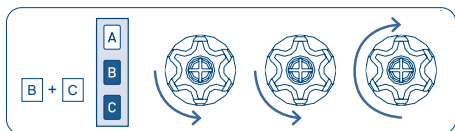
Las operaciones que se indican a continuación solamente se pueden llevar a cabo cuando el motor es nuevo de fábrica, o bien después de una cancelación total de la memoria (ver: "CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA"). Para garantizar que la programación temporal solamente se utiliza en la fase de instalación o de puesta a punto y no durante el uso cotidiano, el motor solamente permite realizar las operaciones siguientes dentro de los límites de tiempo descritos.

Alimentar el motor, comprobar que en el radio de acción del emisor no están presentes otros motores alimentados y/o con la memoria vacía.

Dentro de los 30 segundos posteriores al encendido, pulsar simultáneamente las teclas B y C, hasta que el motor realiza la señal de confirmación.

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

T1: Primer emisor a memorizar



T1

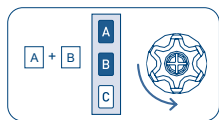
MEMORIZACIÓN DE EMISORES DE BOLSILLO A530058

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

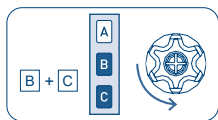
MEMORIZACIÓN DE UNA TECLA EN EL EMISOR DE BOLSILLO

Tn: Emisor ya memorizado

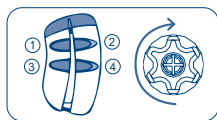
Tx: Emisor de bolsillo a memorizar



Tn



Tn



Tx (2 seg)

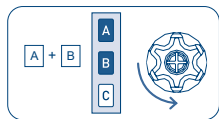
En la última fase de la secuencia, pulsar la tecla deseada en el emisor de bolsillo durante 2 segundos. El emisor puede entonces controlar el motor en la modalidad paso a paso (SUBIDA - STOP - BAJADA - STOP). Para asociar las demás teclas, repetir la secuencia arriba descrita. Cada tecla puede asociarse a un motor Wave RX V25.

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

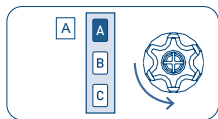
Todas las teclas memorizadas con esta secuencia se pueden borrar individualmente:

Tn: Emisor ya memorizado

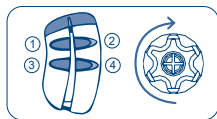
Tx: Emisor de bolsillo con la tecla a borrar



Tn



Tn



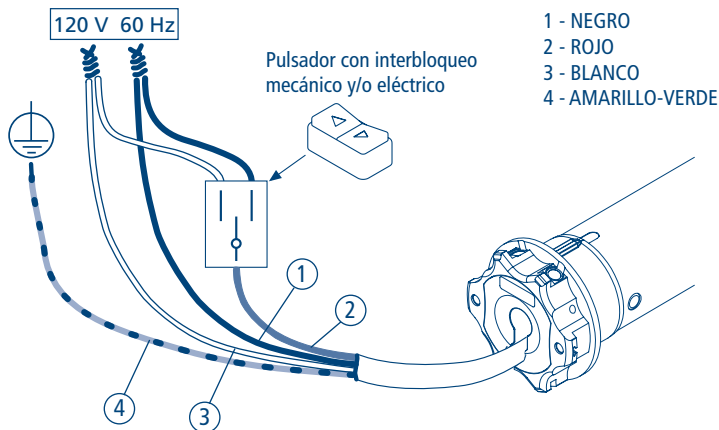
Tx (2 seg)

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

CONEXIONES ELÉCTRICAS PARA CONTROL DEL MOTOR EN LA MODALIDAD SUBIDA-BAJADA (2 botones SUBIDA-BAJADA independientes)

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

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



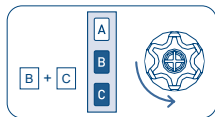
PROGRAMACIÓN DE HILERA

Utilizando la unidad de pulsadores como se describe en esta página, se puede programar el motor del cable rojo (programación de hilera). Para conocer el procedimiento, solicite el manual de instrucciones a su distribuidor.

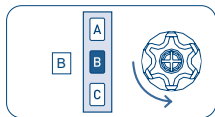
GESTIÓN MODALIDAD DE MANDO DEL MOTOR CON CABLE ROJO SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA SUBIDA-BAJADA CON "HOMBRE PRESENTE"

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

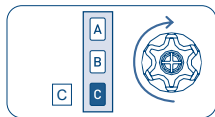
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

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

SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP (por defecto)

SUBIDA-BAJADA (para 2 botones independientes)

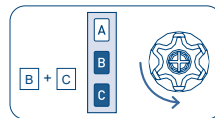
SUBIDA-BAJADA con "HOMBRE PRESENTE" (para 2 botones independientes)

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

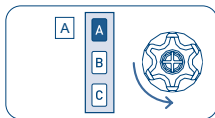
GESTIÓN DE LA SUPER SENSIBILIDAD EN LA DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS EN BAJADA - sólo motores hasta 25 Nm -

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

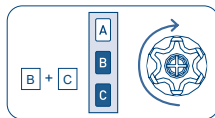
ACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER SENSIBILIDAD



Tn

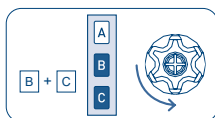


Tn

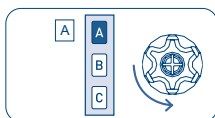


Tn (2 seg)

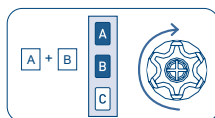
DESACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER SENSIBILIDAD



Tn



Tn



Tn (2 seg)

NOTA: En el caso que la función de supersensibilidad en la detección de obstáculos en bajada esté habilitada, es posible regular un valor de sensibilidad utilizando las secuencias ilustradas en la sección "REGULACIÓN DE LA FUERZA DE BLOQUEO" (pág. 102).

IT DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ UE

CE CHERUBINI S.p.A. dichiara che il prodotto è conforme alle pertinenti normative di armonizzazione dell'Unione:

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

Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile facendone richiesta sul sito: www.cherubini.it.

EN EU DECLARATION OF CONFORMITY

CE CHERUBINI S.p.A. declares that the product is in conformity with the relevant Union harmonisation legislation:

Directive 2014/53/EU, Directive 2011/65/EU.

The full text of the EU declaration of conformity is available upon request at the following website: www.cherubini.it.

DE EU-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG

CE CHERUBINI S.p.A. erklärt der produkt erfüllt die einschlägigen Harmonisierungsrechtsvorschriften der Union:

Richtlinie 2014/53/EU, Richtlinie 2011/65/EU.

Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung kann unter unserer Web-Seite www.cherubini.it, gefragt werden.

FR DÉCLARATION UE DE CONFORMITÉ

CE CHERUBINI S.p.A. déclare que le produit est conforme à la législation d'harmonisation de l'Union applicable:

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

Le texte complet de la déclaration UE de conformité est disponible en faisant requête sur le site internet: www.cherubini.it.

ES 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.

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

