

# CHERUBINI



## OPEN WRX



MOTORE DOPPIA RADIO PER AVVOLGIBILI CON  
FINECORSA ELETTRONICO

**IT**

DUAL RADIO MOTOR WITH ELECTRONIC LIMIT SWITCH  
FOR ROLLING SHUTTERS

**EN**

DUAL-FUNKMOTOR FÜR ROLLADEN MIT  
ELEKTRONISCHER ENDLAGENEINSTELLUNG

**DE**

MOTEUR À DOUBLE COMMANDE RADIO POUR VOLET ROULANT  
AVEC FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES

**FR**

MOTOR RADIO DUAL PARA PERSIANA CON  
FIN DE CARRERA ELECTRÓNICO

**ES**



ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN  
INSTRUCCIONES - INSTRUCCIONES



## Índice:

Principales pasos para la instalación .....	p. 112
Preparación del motor .....	p. 113
Conexiones eléctricas .....	p. 114
Emisores compatibles.....	p. 115
Leyenda de símbolos .....	p. 116
Explicación de la secuencias de mando.....	p. 117
Función apertura/cierre programación emisor .....	p. 118-119
Memorización del primer emisor .....	p. 120
Función deshabilitación automática memorización primer emisor .....	p. 120
Regulación de los fines de carrera.....	p. 120
Regulación en modalidad 1 ( <b>manual</b> ) .....	p. 120
Ejemplo n.1: Memorización del punto alto en primer lugar .....	p. 121
Ejemplo n.2: Memorización del punto bajo en primer lugar .....	p. 122
Regulación en modalidad 2 ( <b>semiautomática</b> ) .....	p. 123
Regulación de la posición intermedia .....	p. 124
Cancelación de la posición intermedia .....	p. 124
Regulación de la fuerza de cierre .....	p. 125
Regulación a la máxima fuerza de cierre (100%) .....	p. 125
Cancelación de los fines de carrera .....	p. 126
Memorización de otros emisores .....	p. 126
Cancelación de un emisor .....	p. 126
Cancelación total de la memoria .....	p. 127
<b>Funciones especiales:</b>	
Memorización temporal de un emisor .....	p. 128
Memorización de emisores de bolsillo A530058 .....	p. 129
Conexiones eléctricas para control del motor en la modalidad SUBIDA-BAJADA (2 botones SUBIDA-BAJADA independientes) .....	p. 130
Gestión modalidad de mando del motor con cable blanco SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA-BAJADA con "Hombre Presente" .....	p. 131
Declaración UE de conformidad .....	p. 138

# Índice

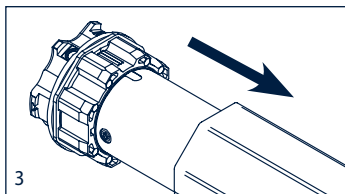
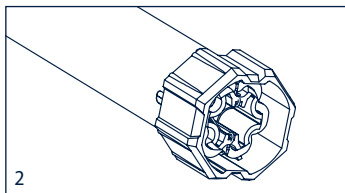
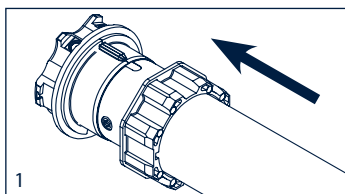
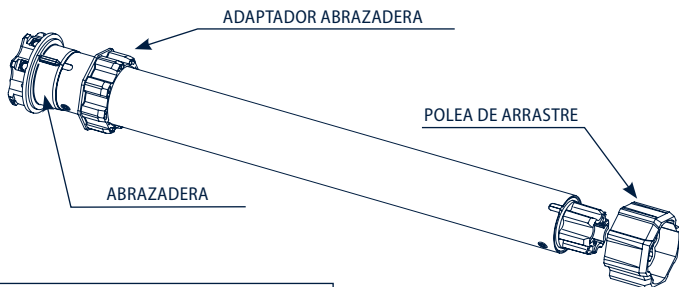
## USO DEL MOTOR EN UNA RED WI-FI

Descripción del dispositivo .....	p. 132
Especificaciones técnicas .....	p. 132
Instalación del dispositivo.....	p. 133
Incluir/excluir el dispositivo en una red Wi-Fi (clásico) .....	p. 133
Inclusión en el gateway METAHome.....	p. 134
Exclusión del gateway METAHome .....	p. 134
Control del dispositivo .....	p. 135
Control del motor con mando a distancia y pulsadores externos.....	p. 135
Vía Wi-Fi con la ayuda de la aplicación .....	p. 136
Restablecimiento de la configuración de fábrica .....	p. 137

## PRINCIPALES PASOS PARA LA INSTALACIÓN

- Instalación del motor en la persiana.....	p. 113
- Conexiones eléctricas .....	p. 114
- Asociación con el mando a distancia .....	p. 120
- Ajuste del fin de carrera.....	p. 121
- Asociación con el sistema Wi-Fi .....	desde p. 132

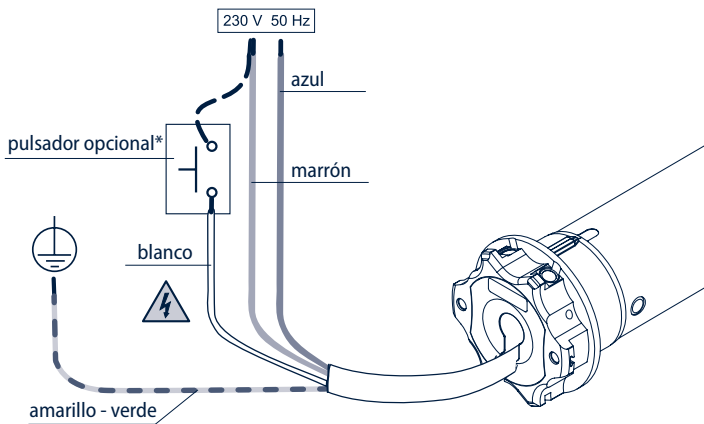
## PREPARACIÓN DEL MOTOR



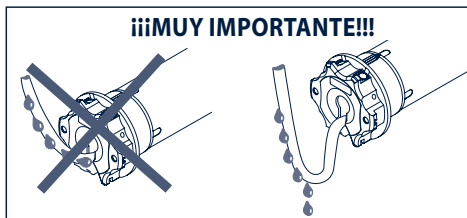
**NOTA:** en caso de tubos con perfil redondo la polea de arrastre se tiene que fijar al tubo, esta operación es a cargo del instalador. Para otros perfiles de tubo, aunque el ajuste es facultativo, es muy recomendable.

## CONEXIONES ELÉCTRICAS

- Para evitar situaciones de peligro o un mal funcionamiento, los elementos eléctricos de mando conectados al motor tienen que ser dimensionados según las características eléctricas del propio motor.
- 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 blanco no es utilizado debe ser aislado siempre. Es peligroso tocar el cable blanco cuando el motor está conectado a corriente.

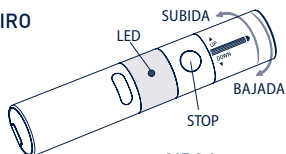


- \* La instalación del pulsador es opcional, conectándose a Fase (cable marrón) o a Neutro (cable azul) indistintamente. Con el pulsador el motor funcionará en modalidad paso a paso (subida, stop, bajada, stop,...).

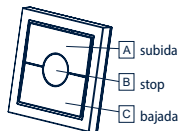


## EMISORES COMPATIBLES

### GIRO

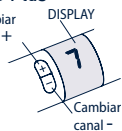


### GIRO Wall



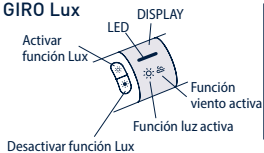
### GIRO Plus

Cambiar canal +



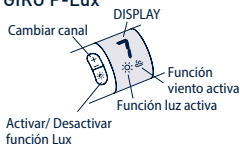
### GIRO Lux

Activar función Lux

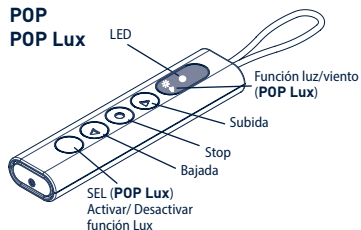


### GIRO P-Lux

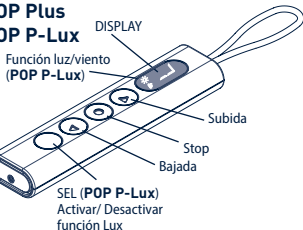
Cambiar canal



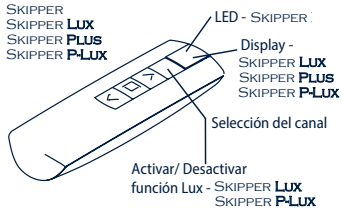
### POP POP Lux



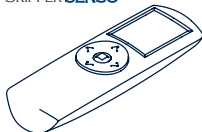
### POP Plus POP P-Lux



SKIPPER  
SKIPPER Lux  
SKIPPER PLUS  
SKIPPER P-LUX



SKIPPER LCD  
SKIPPER SENSO

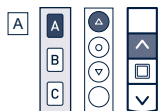
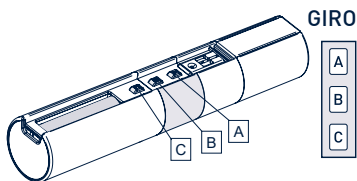
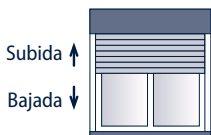


Ver el libro de instrucciones del emisor

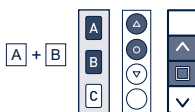
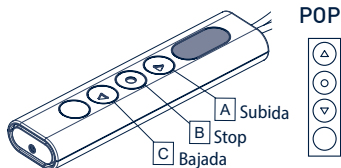
Emisor de 4 canales independientes  
A530058



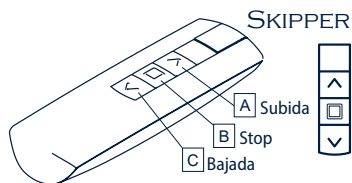
## LEYENDA DE SÍMBOLOS



Pulsar la tecla A



Pulsar las teclas A y B simultáneamente.



pulsar la tecla SUBIDA



pulsar la tecla BAJADA



soltar



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.



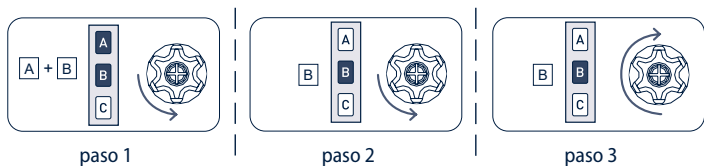
## EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

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.

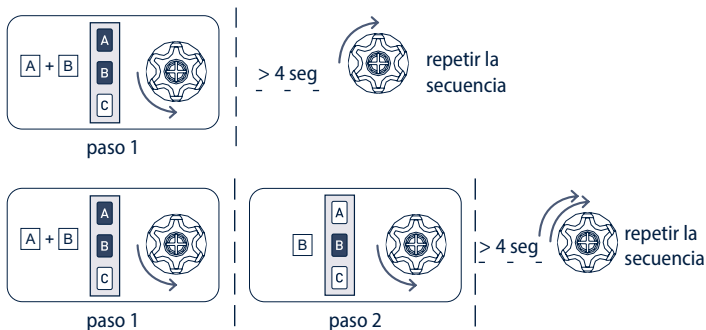
Ejemplo de secuencia de codificación:



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.

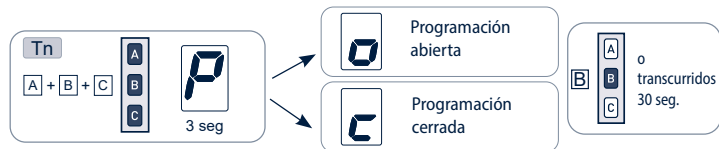
Ejemplos de secuencias incompletas:



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

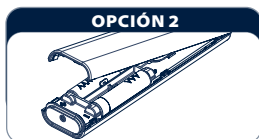
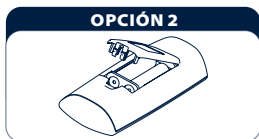
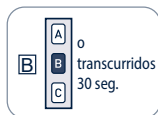
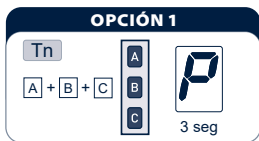
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

### COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



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

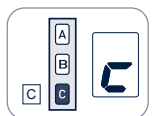
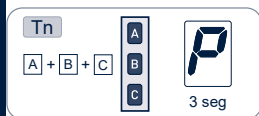
### HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Quitar y poner las pilas

Proceder con la programación según el libro de instrucciones.

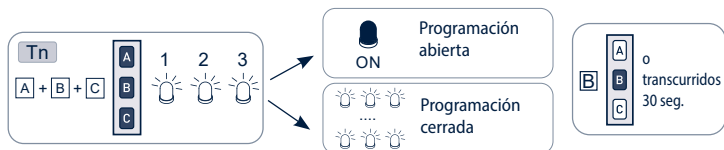
### DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN



## 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

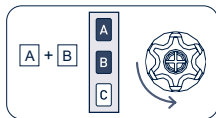


## MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR

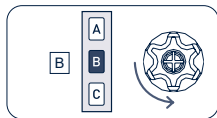
Esta operación se puede realizar solamente cuando el motor es nuevo o se ha realizado una cancelación total de la memoria del motor.

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

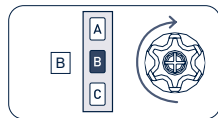
T1: Primer emisor a memorizar.



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 OPEN WRX 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

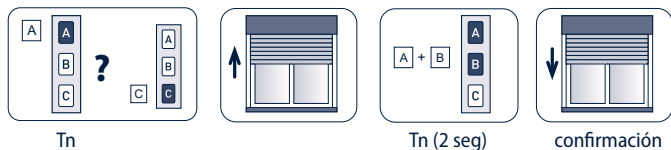
#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

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

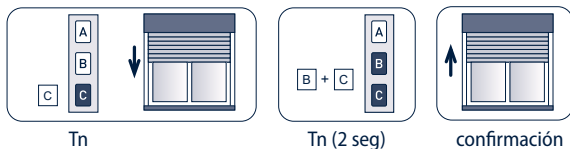


#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

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

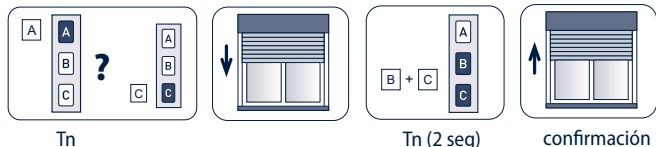
#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

**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

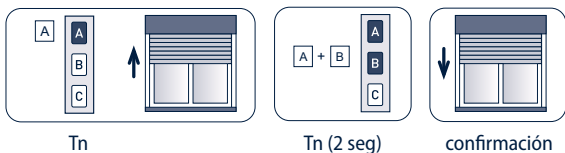


#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

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 solamente 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.

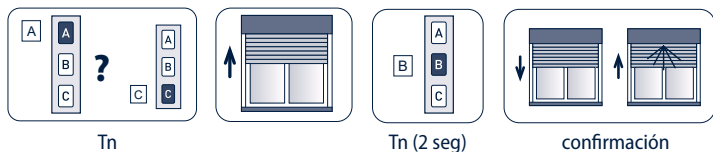
### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

**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



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 que el motor efectúe la señal de confirmación.

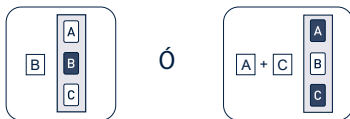
Tn: Emisor memorizado



Tn (4 seg)

### IR A POSICIÓN IDEAL INTERMEDIA

Es posible enviar el motor a posición intermedia de dos formas:



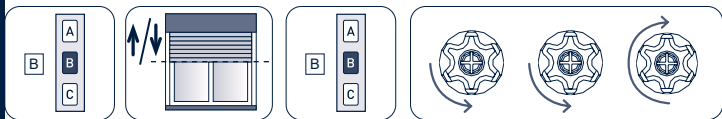
Tn (2 seg)

## 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

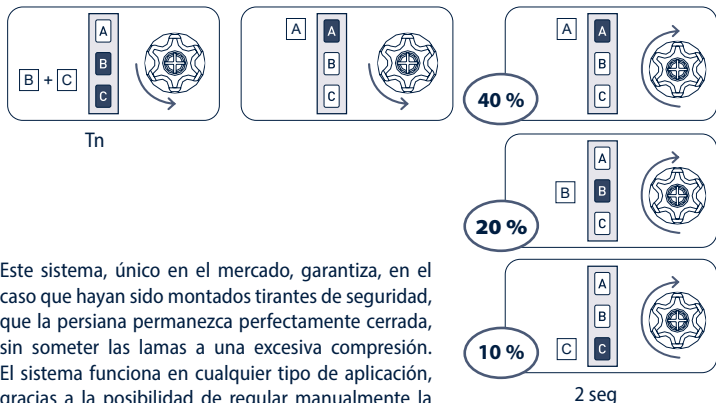


Tn (2 seg)

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.

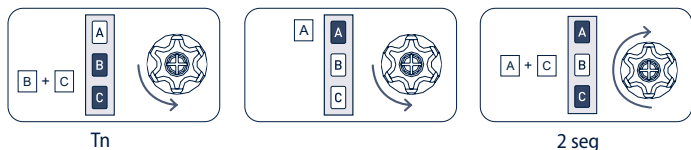
El motor OPEN WRX viene de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de cierre del 20 %. Desde el emisor, es posible cambiar dicho valor, disminuyéndolo al 10 % o aumentándolo al 40 %, según el resultado que se quiera obtener.

## 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.

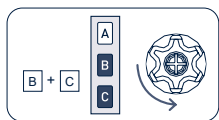
Habilitar esta función significa utilizar el máximo de la fuerza ofrecida por el motor, (ej. 100% de 50 Nm = 50 Nm).

Tn: Emisor ya memorizado

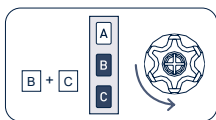


## CANCELACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

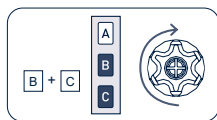
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

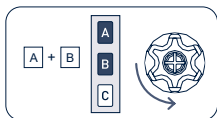
**NOTA:** cancelados los fines de carrera, se mantiene el valor de la regulación de la fuerza de cierre.

## MEMORIZACIÓN DE OTROS EMISORES

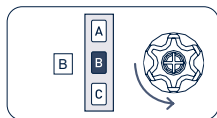
Es posible memorizar hasta 15 emisores.

Tn: Emisor ya memorizado

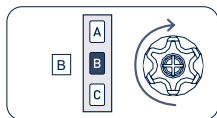
Tx: Emisor a memorizar



Tn



Tn

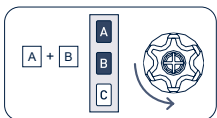


Tx (2 seg)

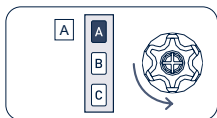
## CANCELACIÓN DE UN EMISOR

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.

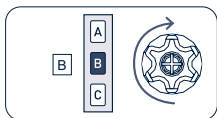
Tn: Emisor a cancelar



Tn



Tn



Tn (2 seg)

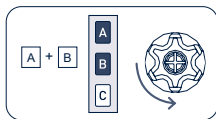
## CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA

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

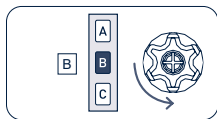
La cancelación total de la memoria se puede realizar de dos modos:

### 1) DESDE EL EMISOR

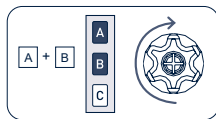
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



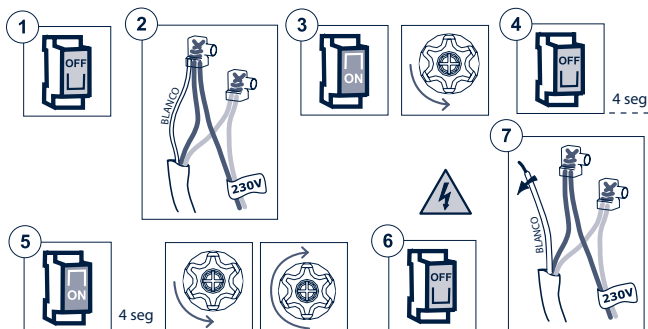
Tn (4 seg)

### 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 blanco 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 blanco del motor al cable marrón (fase) o al cable azul (neutro).
- 3) Alimentar el motor, el motor realizará una breve rotación.
- 4) Volver a desconectar el motor de corriente durante al menos 4 segundos.
- 5) Volver a alimentar el motor, y tras 4 seg. el motor realizará una breve rotación en un sentido, y una rotación más larga en sentido contrario.
- 6) Desconectar el motor de corriente.
- 7) Separar el cable blanco del cable marrón/azul. Aislar debidamente el cable blanco antes de conectar a corriente.

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



## FUNCIONES ESPECIALES

### 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").

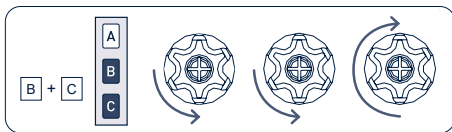
Las operaciones que se indican a continuación solamente se pueden llevar a cabo cuando el motor es nuevo de fábrica, o bien después de una cancelación total de la memoria (ver: "CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA"). Para garantizar que la programación temporal solamente se utiliza en la fase de instalación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

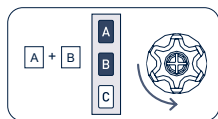
## MEMORIZACIÓN DE EMISORES DE BOLSILLO A530058

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 o POP - emisor a 3 teclas Subida-Bajada-Stop).

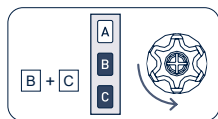
### MEMORIZACIÓN DE UNA TECLA EN EL EMISOR DE BOLSILLO

Tn: Emisor memorizado

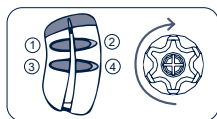
Tx: Emisor de bolsillo a memorizar



Tn



Tn



Tx (2 seg)

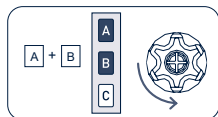
En la última fase de la secuencia, pulsar la tecla deseada en el emisor de bolsillo durante 2 segundos. El emisor puede entonces controlar el motor en la modalidad paso a paso (SUBIDA - STOP - BAJADA - STOP). Para asociar las demás teclas, repetir la secuencia arriba descrita. Cada tecla puede asociarse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

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

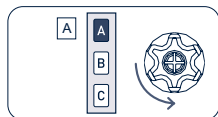
Todas las teclas memorizadas con esta secuencia se pueden borrar individualmente:

Tn: Emisor memorizado

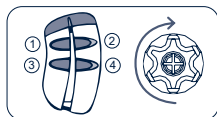
Tx: Emisor de bolsillo con la tecla a borrar



Tn



Tn



Tx (2 seg)

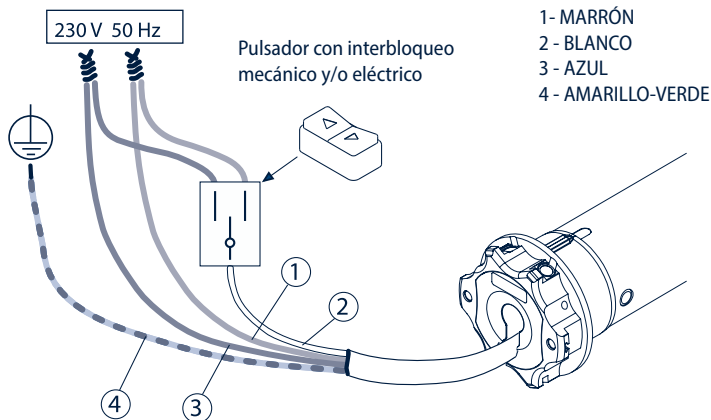
El motor ejecutará un movimiento de confirmación y la función asociada a la tecla que se acaba de pulsar (durante 2 seg.) quedará eliminada.

# CONEXIONES ELÉCTRICAS PARA CONTROL DEL MOTOR EN LA MODALIDAD SUBIDA-BAJADA

## (2 botones SUBIDA-BAJADA independientes)

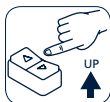
Para la conexión de la botonera, utilizar únicamente pulsador con interbloqueo eléctrico y mecánico para impedir que se puedan pulsar los dos botones a la vez.

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



Desde cable blanco es posible controlar el motor en posición intermedia:

pulsar SUBIDA larga (> 2 s):



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



Utilizando la unidad de botones como se describe en esta página, se puede programar el motor del cable blanco (PROGRAMACIÓN DE HILERA).

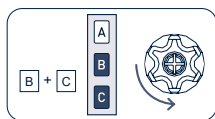
Para conocer el procedimiento, solicite el manual de instrucciones a su distribuidor.

# GESTIÓN MODALIDAD DE MANDO DEL MOTOR CON CABLE BLANCO SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA-BAJADA CON "Hombre Presente"

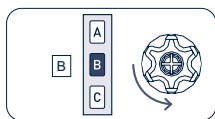
NB: Como valor por defecto, los motores salen de fábrica preparados para la utilización con un sólo botón (funcionamiento SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP). Siempre se puede modificar la configuración de la modalidad de mando a través de la secuencia indicada a continuación.

PROCEDIMIENTO DE CAMBIO DE MODALIDAD DE MANDO:

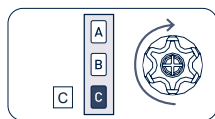
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

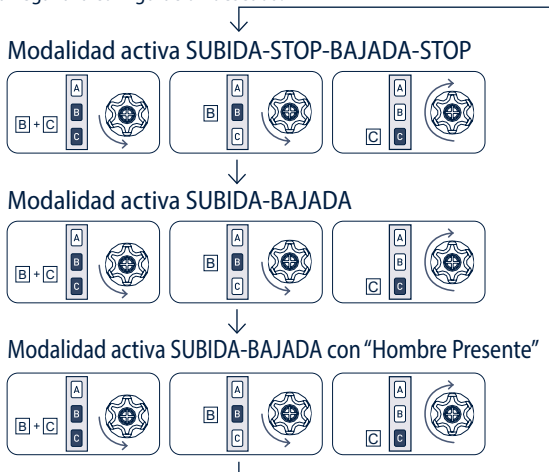
Las configuraciones posibles son 3, y están disponibles en el orden indicado:

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.



# USO DEL MOTOR EN UNA RED WI-FI

## DESCRIPCIÓN DEL DISPOSITIVO

OPEN WRX es un motor para persiana con fin de carrera electrónicos, doble tecnología radio y opcionalmente se pueden accionar desde un pulsador.

La doble tecnología radio nos permite, por un lado, un ajuste sencillo e intuitivo, como hasta ahora, de los fin de carrera y las funciones principales, y por otro lado, se puede integrar en una red Wi-Fi.

La opción del accionamiento desde un pulsador nos permite tanto la programación como el control del motor.

Este producto puede ser utilizado en cualquier red Wi-Fi 2.4 GHz.

## ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

Alimentación eléctrica	230 VAC $\pm$ 10 % 50 Hz
Temperatura de funcionamiento	Desde -10 °C a 40 °C
Consumo de energía en stand-by	< 1 W
Frecuencia de radio Wi-Fi	2.4 GHz
Frecuencia radio CRC	433,92 MHz
Conformidad	CE, Directiva RoHS
Grado de protección eléctrica	IP44



## INSTALACIÓN DEL DISPOSITIVO

- 1) Preparar el motor y realizar la instalación en la persiana
- 2) Realizar las conexiones eléctricas
- 3) Programar los fin de carrera y los reglajes como se describe en el manual de instalación del producto.
- 4) Incluir el dispositivo en la red Wi-Fi.

Se recomienda realizar todas las operaciones de preparación, instalación y reglaje antes de incluir el motor en la red Wi-Fi. Aunque es posible incluir el motor en una red Wi-Fi, la mayoría de las funciones no estarán activas hasta que se configuren las posiciones de los fin de carrera. En particular, no están activos:

- Comandos de movimiento e informes de posición
- Envío de notificaciones

Estas restricciones son necesarias para limitar la posibilidad de dañar la persiana, así como para proteger la seguridad del instalador.

### INCLUIR/EXCLUIR EL DISPOSITIVO EN UNA RED WI-FI (clásico)

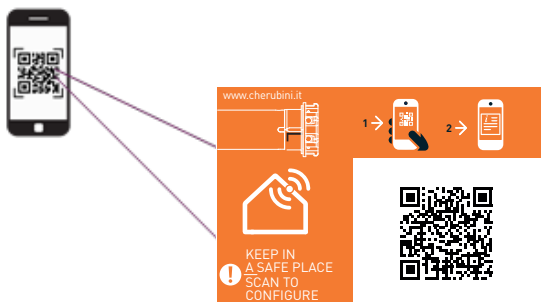
OPEN WRX es compatible con el gateway METAHOME y con todos los router compatibles con Wi-Fi 2.4 GHz.

## INCLUSIÓN EN EL GATEWAY METAHome

Asegúrese que el motor está alimentado. Para efectuar la inclusión, asegurarse que el motor no esté ya incluido en una red Wi-Fi; si ya está incluido, para poderlo incluir nuevamente, primero es necesario realizar un reset siguiendo el procedimiento descrito en el párrafo “Restablecimiento de los valores de fábrica”.

Para incluir el dispositivo acceder al gateway METAHome utilizando la aplicación Meta y seguir los siguientes pasos:

1. Hacer click sobre el icono “+” arriba a la derecha.
2. Seleccionar Wi-Fi y después “Añadir dispositivo”
3. Se abrirá la pantalla de captura del dispositivo a través de sus código QR; si no se posee el código QR hacer click en “No tengo un código QR” y entonces seleccionar el dispositivo de la lista que se mostrará.
4. Tras unos segundos se mostrarán las redes Wi-Fi disponibles, seleccionar entonces la red a la cual desea conectar el dispositivo.
5. Introducir la password de la red Wi-Fi y confirmar.
6. Al término de la inclusión haciendo click sobre es botón “Terminar” será posible volver al panel donde estará presente el dispositivo apenas incluido.



## EXCLUSIÓN DEL GATEWAY METAHome

Para excluir el dispositivo hay que acceder al gateway METAHome utilizando la aplicación Meta y seguir los siguientes pasos:

1. Hacer click en la tecla “+” arriba a la derecha.
2. Seleccionar Wi-Fi e después “quitar dispositivo”
3. Seleccionar de la lista el dispositivo a excluir y confirmar la elección.

## CONTROL DEL DISPOSITIVO

### CONTROL DEL MOTOR CON MANDO A DISTANCIA Y PULSADORES EXTERNOOS

OPEN WRX también puede gestionarse vía radio y mediante pulsador.

El mando a distancia es muy útil durante la instalación del motor en la persiana para ajustar el fin de carrera y realizar todas las funciones de programación. Una vez realizada la instalación inicial, el mando a distancia puede utilizarse como punto de control local. Toda la información sobre los dispositivos compatibles y los métodos de programación se describe en el manual de instalación del producto.

Desde el mando a distancia, puedes ejecutar los comandos básicos:

- Cierre de la persiana: pulse y suelte el botón ABAJO
- Apertura de la persiana: pulse y suelte el botón ARRIBA
- Parada de la persiana: pulse y suelte el botón STOP

OPEN WRX también se puede controlar mediante un pulsador simple o inversor pulsador (subida/bajada).

Con el pulsador de una tecla el funcionamiento es el siguiente:

- Cada vez que se pulsa/suelta el botón, el motor realizará las siguientes operaciones de forma secuencial: Cierre, parada, apertura, parada, etc.

Con el inversor pulsador:

- Cierre de la persiana: pulse y suelte el botón ABAJO
- Apertura de la persiana: pulse y suelte el botón ARRIBA
- Parada de la persiana: presione y suelte el botón ARRIBA o ABAJO mientras el motor está en movimiento.

Ajustes predeterminados en fábrica:

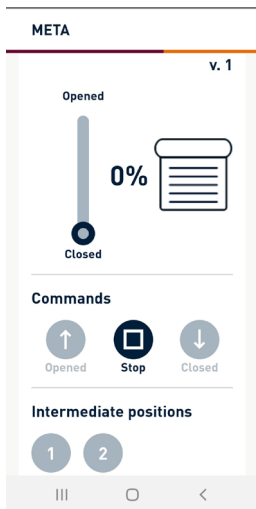
- El motor no lleva asociado ningún mando a distancia. El motor puede controlarse a través de un pulsador, pero mientras los fines de carrera no estén configurados, se mueve en "hombre presente": suelta el botón y el motor se detiene.
- Mientras los fines de carrera no estén configurados, el sentido del movimiento del motor puede invertirse con respecto al mando a distancia y al inversor pulsador. La dirección es identificada correctamente de forma automática por el propio motor, cuando se configuran los fines de carrera, y no se puede cambiar.

Encontrará más información sobre el funcionamiento del mando a distancia y del pulsador en las secciones de instalación del producto.

## VÍA WI-FI CON LA AYUDA DE LA APLICACIÓN

OPEN WRX puede ser incluido en cualquier red Wi-Fi a 2.4 GHz.

La figura siguiente muestra cómo aparecerá el dispositivo una vez incluido en la aplicación META.

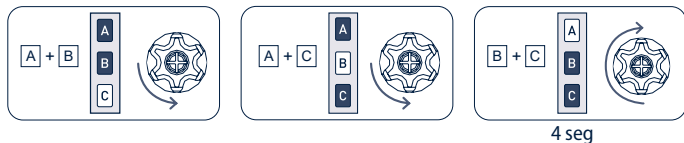


Con los botones ARRIBA/ABAJO/STOP del panel de control, puede cerrar/abrir/parar la persiana. Moviendo el cursor en la barra deslizante, puede ajustar el nivel de apertura de la persiana. El estado del dispositivo se actualiza en caso de cambio.

## RESTABLECIMIENTO DE LA CONFIGURACIÓN DE FÁBRICA

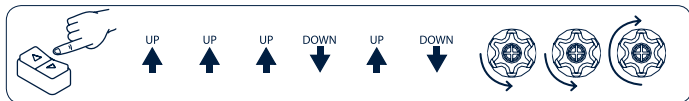
La configuración Wi-Fi del motor se puede restaurar a la configuración original de fábrica con esta secuencia de programación:

- 1) Desde el mando a distancia: AB - AC - BC (4 segundos), espere a que se ejecuten los movimientos de confirmación.

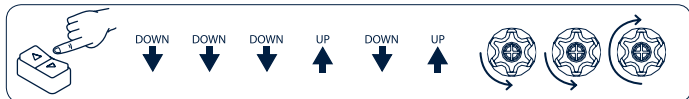


- 2) Desde el pulsador (si los fines de carrera no están ajustados, se puede utilizar cualquier secuencia):

- a. Con el motor en el fin de carrera alto: ARRIBA-ARRIBA-ARRIBA-ABAJO-ARRIBA-ABAJO



- b. Con el motor en el fin de carrera bajo: ABAJO-ABAJO-ABAJO-ARRIBA-ABAJO-ARRIBA



## **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](http://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](http://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](http://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](http://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](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  
info@cherubini.es | www.cherubini.es

**CHERUBINI France SAS**

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

**CHERUBINI Deutschland GmbH**

Rotter Viehtrift 4A - 53842 Troisdorf - Deutschland  
Tel. +49 (0) 224 126 699 74 | Fax +49 (0) 224 126 699 73  
info@cherubini-group.de | www.cherubini-group.de