

CHERUBINI



TRONIC RX

120 V - 60 Hz



MOTOR TUBULAR PARA PERSIANAS
COM FIM DE CURSO ELECTRÓNICO

PT

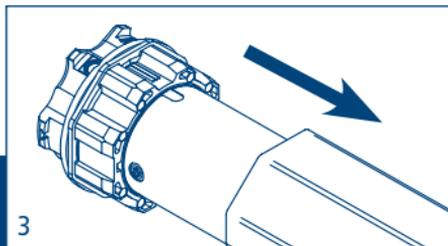
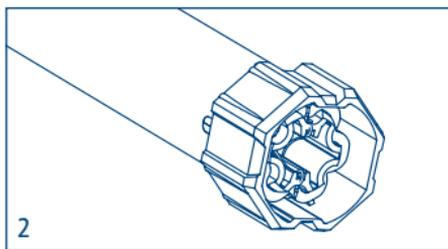
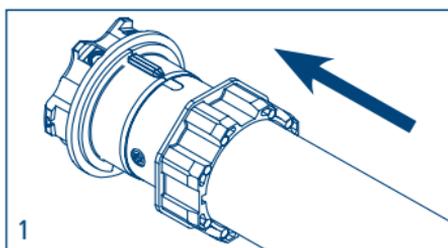
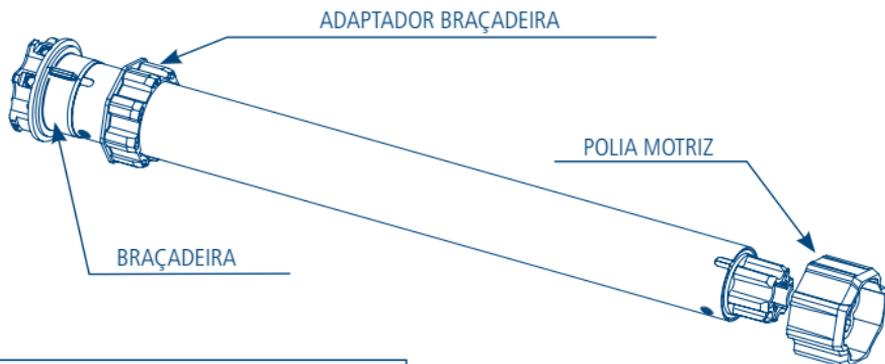


INSTRUÇÕES DE PROGRAMAÇÃO

Índice:

Preparação do motor	p. 4
Ligações elétricas	p. 5
Emissores compatíveis	p. 6
Legenda dos símbolos	p. 7
Explicação das sequências de comando	p. 8
Função abertura/fecho programação emissor	p. 9-10
Memorização do primeiro emissor	p. 11
Função desabilitação automática memorização primeiro emissor	p. 11
Regulação dos fins de curso	p. 11
Regulação na modalidade 1 (manual)	p. 11
Exemplo n.1 (memorização do ponto alto em primeiro lugar)	p. 12
Exemplo n.2 (Memorização do ponto baixo em primeiro lugar)	p. 13
Regulação na modalidade 2 (semiautomática)	p. 14
Regulação da posição intermédia	p. 15
Cancelamento da posição intermédia	p. 15
Regulação da força de fecho	p. 16
Regulação da máxima força de fecho (100%)	p. 16
Cancelamento dos fins de curso	p. 17
Cancelamento do fim de curso de fecho	p. 17
Cancelamento do fim de curso de abertura	p. 17
Cancelamento total dos fins de curso	p. 17
Memorização de outros emissores	p. 18
Cancelamento de um emissor	p. 18
Cancelamento total da memória	p. 19
Funções especiais	
Memorização temporária de um emissor	p. 20
Memorização de emissores de bolso A530058	p. 21
Ligações elétricas para controlo do motor na modalidade subida-descida (2 botões SUBIDA-DESCIDA independentes)	p. 22
Gestão modalidade de comando do motor com cabo vermelho SUBIDA-STOP-DESCIDA-STOP / SUBIDA-DESCIDA SUBIDA-DESCIDA com "HOMEM PRESENTE"	p. 23
Gestão da super sensibilidade na deteção de obstáculos na descida - so para motores Ø 35 -	p. 24
Restabelecimento forçoso do emissor, com função obstáculos ativa	p. 25
Declaração de conformidade	p. 25

PREPARAÇÃO DO MOTOR



1. Inserir o adaptador na braçadeira fazendo coincidir a estria com a ranhura de deferência e pressionar até encaixar bem.

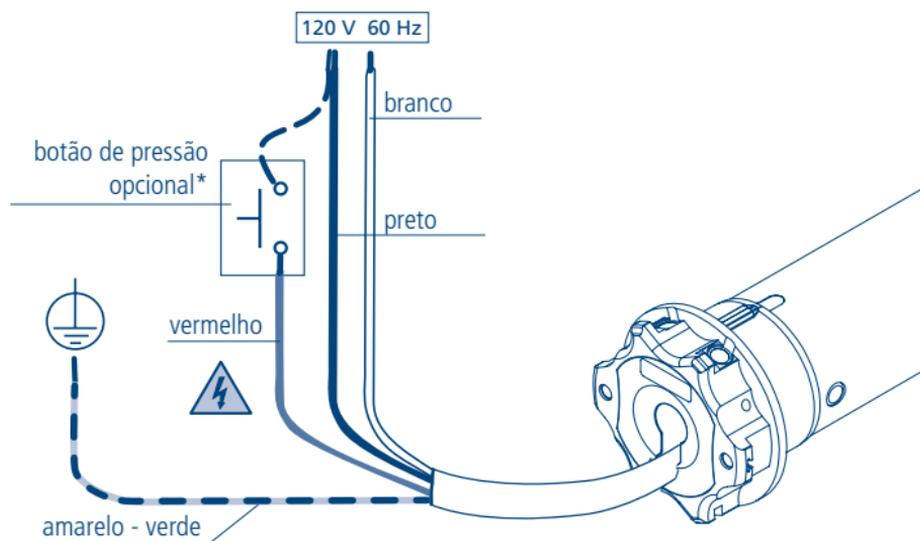
2. Montar a polia motriz na cavilha do motor até o clic da mola de bloqueio.

3. Inserir completamente o motor no tubo de enrolamento.

NB: no caso de tubos com perfil redondo a polia matriz deve ser fixada ao tubo, esta operação é responsabilidade do instalador. Para outros perfis de tubo, embora o ajuste seja facultativo, é muito recomendável.

LIGAÇÕES ELÉTRICAS

- Para evitar situações de perigo ou um mau funcionamento, os elementos elétricos de comando ligados ao motor devem ser dimensionados conforme as características elétricas do próprio.
- A ligação de dispositivos devem ser previstas na rede elétrica conforme as regras de instalação nacionais.
- No caso de utilização no exterior, utilizar um cabo de alimentação com designação H05RN-F com um conteúdo mínimo de carvão de 2%.
- Se o cabo vermelho não é utilizado deve ser isolado sempre. É perigoso tocar no cabo vermelho quando o motor está ligado à corrente.

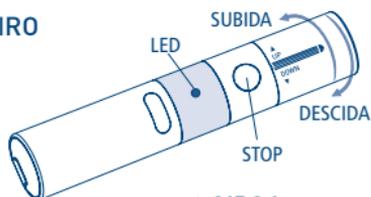


* A instalação do botão de pressão é opcional, sendo ligado à Fase (cabo preto) ou ao Neutro (cabo branco) indistintamente. Com o botão de pressão o motor funcionará na modalidade passo a passo (subida, stop, descida, stop,...).

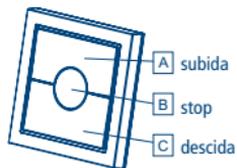


EMISSORES COMPATÍVEIS

GIRO

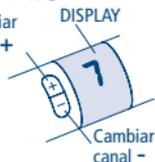


GIRO Wall



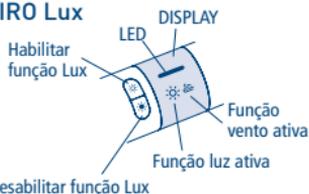
GIRO Plus

Cambiar canal +
Cambiar canal -



GIRO Lux

Habilitar função Lux
Desabilitar função Lux

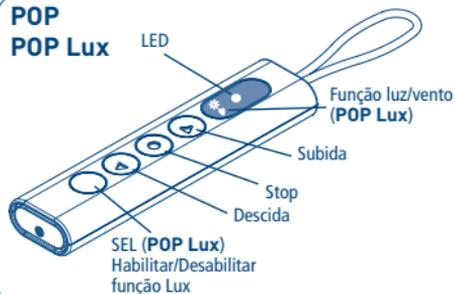


GIRO P-Lux

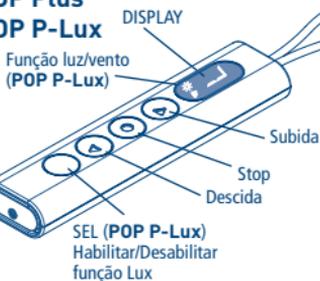
Cambiar canal



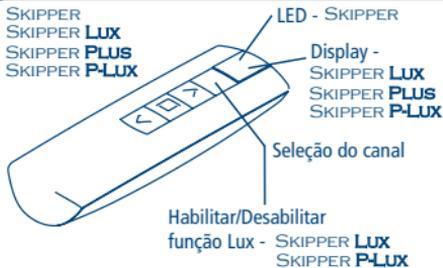
POP POP Lux



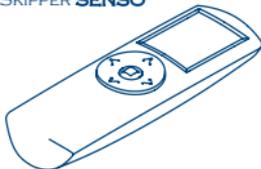
POP Plus POP P-Lux



SKIPPER
SKIPPER **Lux**
SKIPPER **PLUS**
SKIPPER **P-Lux**



SKIPPER LCD
SKIPPER **SENDO**

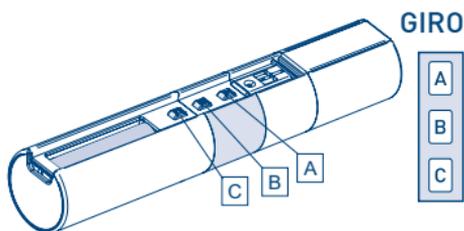
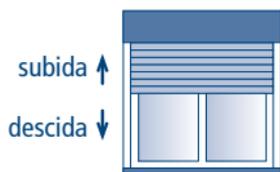


ver o livro de instruções do emissor

Transmissor de 4 canais independentes A530058



LEGENDA DOS SÍMBOLOS

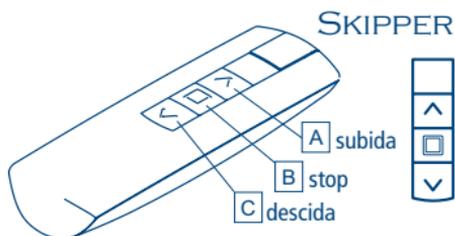
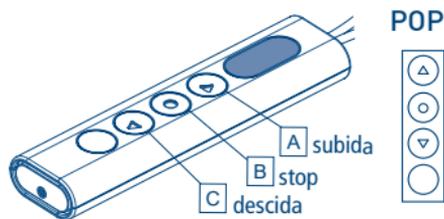


A

Premir a tecla A

A + B

Premir as teclas A e B simultaneamente.



↑ premir a tecla para CIMA

↓ premir a tecla para BAIXO

soltar

Para confirmar os passos de codificação:

Nos dois primeiros passos o motor realiza uma breve rotação num sentido.

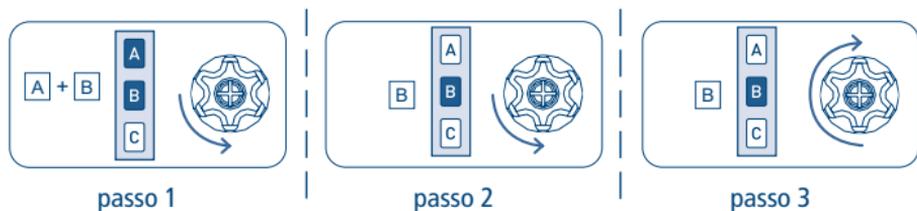
No terceiro passo o motor realiza uma rotação longa no sentido oposto às duas anteriores.

Se no terceiro passo o motor realiza uma dupla rotação no mesmo sentido, a codificação não foi realizada corretamente. Será necessário voltar a codificar a função que estava a ser realizada.

EXPLICAÇÃO DAS SEQUÊNCIAS DE COMANDO

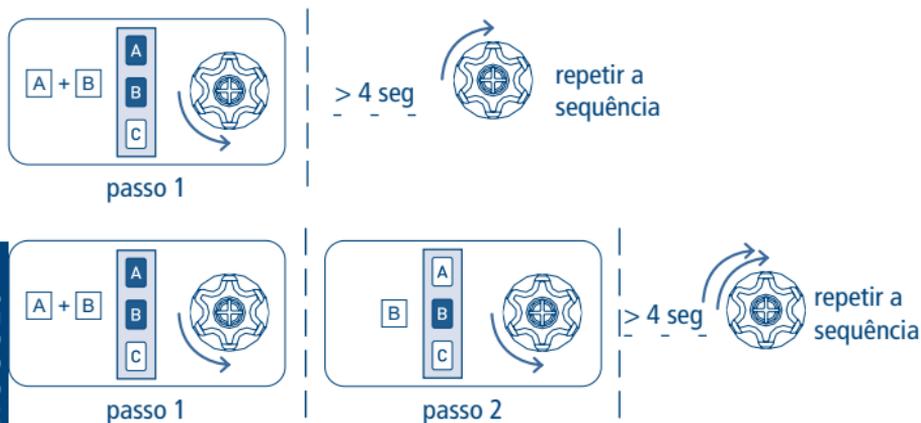
A maior parte das seqüências de comando estão compostas por três passos bem diferenciados, no termo dos quais, o motor realiza um sinal, com diversos tipos de rotação, conforme o passo tenha concluído no modo positivo ou negativo. O objetivo desta secção é reconhecer as indicações do motor. As teclas devem ser premidas tal como nos é indicado pela seqüência, sem terem transcorrido mais de 4 segundos entre um passo e o seguinte. Se transcorrem mais de 4 segundos, a ordem não será aceite, e será necessário repetir a seqüência.

Exemplo de seqüência de codificação:



Como se pode observar no exemplo, quando a seqüência acaba de forma positiva o motor volta para a posição inicial mediante uma rotação longa no sentido oposto às anteriores. De facto, duas rotações breves no mesmo sentido correspondem a uma rotação longa no sentido oposto. O motor também volta para a posição inicial apesar da seqüência não ter sido completada corretamente, neste caso realizando uma ou duas breves rotações no sentido oposto.

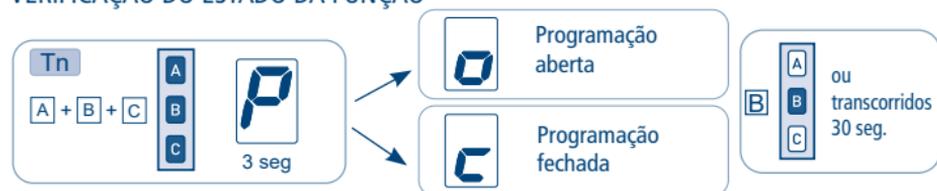
Exemplos de seqüências incompletas:



FUNÇÃO ABERTURA/FECHO PROGRAMAÇÃO EMISSOR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX EMISSOR POP PLUS - POP LUX - POP P-LUX

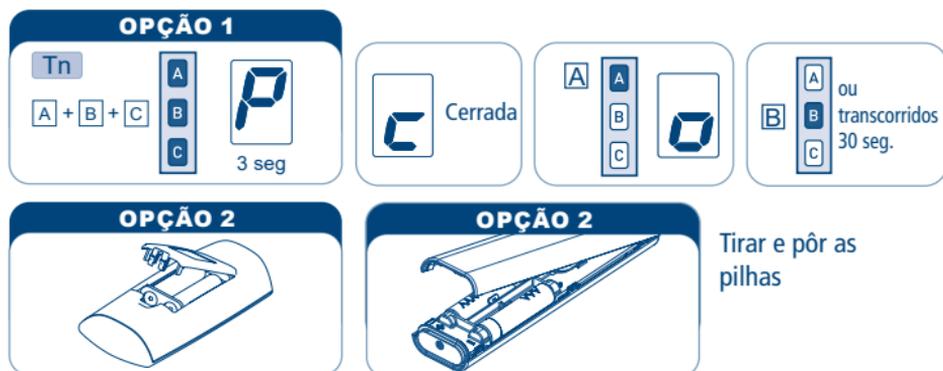
Para evitar alterações acidentais na programação do motor durante o uso quotidiano do emissor, a possibilidade de realizar programações será desabilitada automaticamente transcorridas 8 horas após o envio da última sequência.

VERIFICAÇÃO DO ESTADO DA FUNÇÃO



Para alterar o estado da função ver as sequências HABILITAR/DESABILITAR

HABILITAR A PROGRAMAÇÃO



Efetuar a programação conforme o livro de instruções

DESABILITAR A PROGRAMAÇÃO

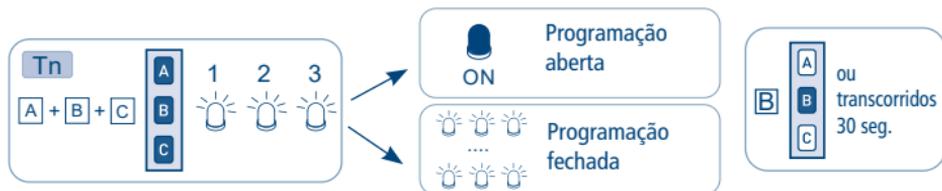


FUNÇÃO ABERTURA/FECHO PROGRAMAÇÃO

EMISSOR SKIPPER - SÉRIE GIRO - EMISSOR POP

Para evitar alterações acidentais na programação do motor durante o uso quotidiano do emissor, a possibilidade de realizar programações será desabilitada automaticamente transcorridas 8 horas após o envio da última sequência.

VERIFICAÇÃO DO ESTADO DA FUNÇÃO



Para alterar o estado da função ver as sequências HABILITAR/DESABILITAR.

HABILITAR A PROGRAMAÇÃO



Retirar uma pilha e aguardar pelo menos 5 segundos ou premir qualquer tecla.

Efetuar a programação conforme o livro de instruções

DESABILITAR A PROGRAMAÇÃO

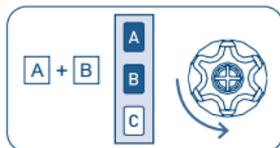


MEMORIZAÇÃO DO PRIMEIRO EMISSOR

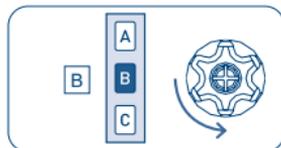
Esta operação pode ser realizada apenas quando o motor é novo ou foi realizado um cancelamento total da memória do motor.

Durante esta fase, para evitar interferências, ligar um único motor.

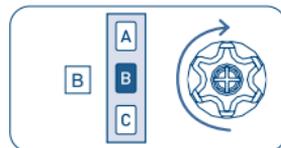
T1: Primeiro emissor a memorizar



T1



T1



T1 (2 seg)

FUNÇÃO DESABILITAÇÃO AUTOMÁTICA MEMORIZAÇÃO PRIMEIRO EMISSOR

Cada vez que ligamos corrente ao motor dispomos de três horas para a memorização do primeiro emissor. Uma vez transcorrido este prazo de tempo, a possibilidade de memorizar o primeiro emissor fica desabilitada. Para restabelecer novamente o prazo de tempo da função é suficiente desligar a corrente e voltar a ligar novamente a corrente ao motor.

REGULAÇÃO DOS FINS DE CURSO

Os motores tubulares Blue Tronic Rx dispõem de um sistema de fim de curso eletrônico por encoder. Este sistema dota o motor de uma grande fiabilidade e segurança na fixação dos fins de curso. A regulação dos fins de curso é realizada confortavelmente a partir do emissor. Durante a regulação, o motor funcionará mantendo premida a tecla correspondente, parando quando deixar de premir. Quando a regulação acabar, para acionar o motor será suficiente premir brevemente a tecla de subida ou descida. A regulação dos fins de curso pode ser efetuada de diversas formas, em função dos dispositivos de bloqueio montados na persiana (tampões e tirantes de segurança) e do tipo de instalação (na fábrica ou na obra).

REGULAÇÃO NA MODALIDADE 1 (manual)

Nesta modalidade a persiana pode ter um, ambos ou nenhum dispositivo de bloqueio montado. A sequência de memorização pode partir, indistintamente, do ponto alto do fim de curso ou do ponto baixo.

Durante a regulação da primeira posição, pode ser necessário usar a tecla de descida para subir a persiana, e vice-versa, porque a identificação do sentido de rotação será corretamente identificado após ter sido memorizada a primeira posição.

EXEMPLO N.1

Memorização do ponto alto em primeiro lugar

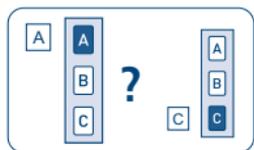
MEMORIZAÇÃO DO PONTO ALTO

Se a persiana estivesse completamente subida, em primeiro lugar será necessário descer 20 cm aproximadamente.

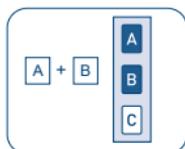
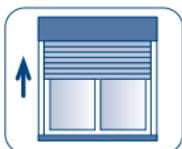
Com a tecla de subida ou descida do emissor, levar a persiana até o ponto alto do fim de curso. Se os topos tiverem sido montados, manter premida até o motor parar automaticamente. Caso contrário, usar as teclas do emissor para regular com precisão o ponto alto do fim de curso.

Para memorizar o ponto alto do fim de curso, manter premidas simultaneamente as teclas A (subida) e B (stop) durante aproximadamente 2 segundos, até o motor iniciar um movimento de descida confirmativo da correta memorização.

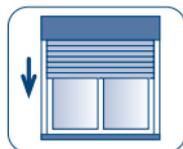
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn (2 seg)



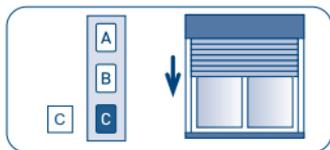
confirmação

MEMORIZAÇÃO DO PONTO BAIXO

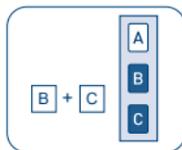
Com a tecla de descida do emissor, levar a persiana até o ponto baixo do fim de curso. Se os tirantes de segurança tiverem sido montados, manter premida até o motor parar automaticamente. Caso contrário, usar as teclas do emissor para regular com precisão o ponto baixo do fim de curso.

Para memorizar o ponto baixo do fim de curso, manter premidas simultaneamente as teclas B (stop) e C (descida) aproximadamente durante 2 segundos, até o motor iniciar um movimento de subida confirmativo da correta memorização.

Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn (2 seg)



confirmação

EXEMPLO N.2

Memorização do ponto baixo em primeiro lugar

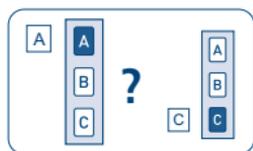
MEMORIZAÇÃO DO PONTO BAIXO

Se a persiana estivesse completamente descida, em primeiro lugar será necessário subir 20 cm aproximadamente.

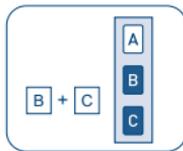
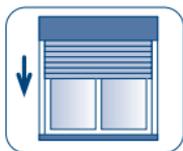
Com a tecla de subida ou descida do emissor, levar a persiana até o ponto baixo do fim de curso. Se os tirantes de segurança tiverem sido montados, manter premida até o motor parar automaticamente. Caso contrário, usar as teclas do emissor para regular com precisão o ponto baixo do fim de curso.

Para memorizar o ponto baixo do fim de curso, manter premidas simultaneamente as teclas B (stop) e C (descida) aproximadamente durante 2 segundos, até o motor iniciar um movimento de subida confirmativo da correta memorização.

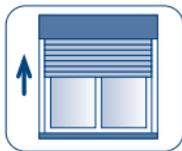
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn (2 seg)



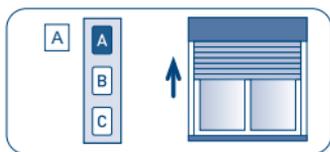
confirmação

MEMORIZAÇÃO DO PONTO ALTO

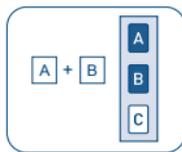
Com a tecla de subida do emissor, levar a persiana até o ponto alto do fim de curso. Se os topos tiverem sido montados, manter premida até o motor parar automaticamente. Caso contrário, usar as teclas do emissor para regular com precisão o ponto alto do fim de curso.

Para memorizar o ponto alto do fim de curso, manter premidas simultaneamente as teclas A (subida) e B (stop) durante aproximadamente 2 segundos, até o motor iniciar um movimento de descida confirmativo da correta memorização.

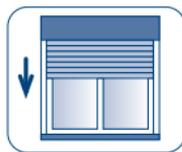
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn (2 seg)



confirmação

REGULAÇÃO NA MODALIDADE 2 (semiautomática)

Para realizar a regulação nesta modalidade, a persiana deve ter montados obrigatoriamente dispositivos de bloqueio durante a descida (tirantes de segurança). Não é necessário ter montados dispositivos de bloqueio durante a subida (tampões). Este procedimento é útil sobretudo para a instalação na fábrica, porque apenas é necessário memorizar o ponto alto do fim de curso. O ponto baixo do fim de curso será determinado automaticamente durante o uso normal da persiana.

A sequência de memorização deve de começar, OBRIGATORIAMENTE, a partir do ponto alto.

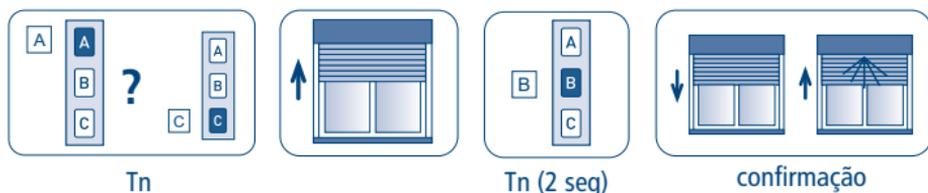
MEMORIZAÇÃO DO PONTO ALTO

Se a persiana estivesse completamente subida, em primeiro lugar será necessário descer 20 cm aproximadamente.

Com a tecla de subida ou descida do emissor, levar a persiana até o ponto alto do fim de curso. Se os topos tiverem sido montados, manter premida até o motor parar automaticamente. Caso contrário, usar as teclas do emissor para regular com precisão o ponto alto do fim de curso.

Para memorizar o ponto alto do fim de curso, manter premida a tecla B (stop) durante aproximadamente 2 segundos. O motor efetua um breve movimento de descida, e nessa altura, enrolar a persiana até o ponto alto do fim de curso.

Tn: Emissor já memorizado



Neste ponto, o sentido de rotação está identificado corretamente no emissor. É possível desligar o motor e concluir a memorização na obra. Voltando a ligar a corrente, o motor funciona normalmente, sem ser necessário manter premidas as teclas. A primeira vez que o motor parar automaticamente no ponto baixo do fim de curso, esta posição será memorizada automaticamente.

Posto que o motor realiza uma leitura do binário em cada ciclo, caso a primeira vez o ponto baixo do fim de curso fosse fixado erroneamente devido a um impedimento mecânico (haste emperrada, trilhos não paralelos, parafusos mal apertados, etc...), bastaria realizar uma subida, remover o impedimento, e efetuar uma nova descida.

REGULAÇÃO DA POSIÇÃO INTERMÉDIA

Esta função permite-nos situar a persiana numa posição intermédia preferida. Uma vez memorizada a nossa posição preferida, para levar a persiana até esta posição será necessário simplesmente manter premida a tecla B (stop) durante 2 segundos no mínimo.

Para memorizar a nossa posição preferida, situar a persiana na posição intermédia desejada e, seguidamente, premir a tecla B (stop) (4 seg. aprox.) até o motor efetuar o sinal de confirmação.

Tn: Emissor já memorizado



Tn (4 seg)

IR PARA A POSIÇÃO INTERMÉDIA IDEAL

É possível enviar o motor para a posição intermédia de duas formas:



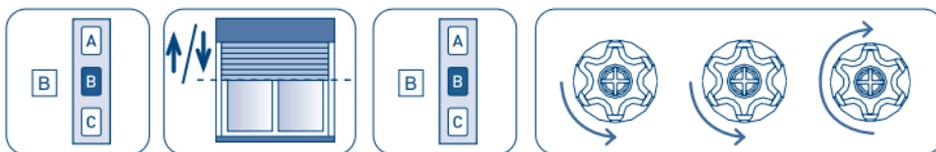
Tn (2 seg)

CANCELAMENTO DA POSIÇÃO INTERMÉDIA

O cancelamento da posição intermédia pode ser efetuado quando não se deseja dispor dessa função, e é necessário caso deseje alterar a posição intermédia já memorizada.

Antes do cancelamento da posição intermédia é necessário levar a persiana até essa posição intermédia premindo a tecla B (stop) durante 2 segundos, seguidamente, voltar a premir a tecla B (stop) (4 seg. aprox.) até o motor efetuar o sinal de confirmação.

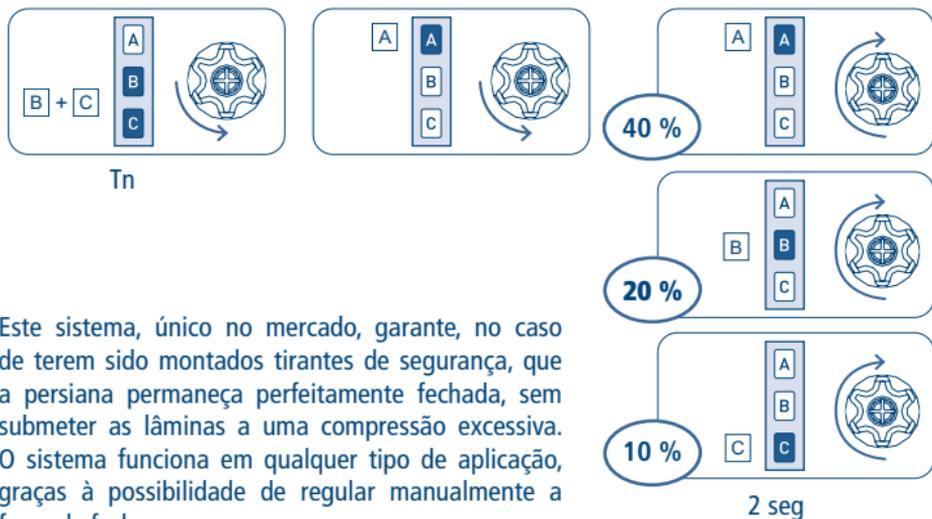
Tn: Emissor já memorizado



Tn (2 seg)

Tn (4 seg)

REGULAÇÃO DA FORÇA DE FECHO



Este sistema, único no mercado, garante, no caso de terem sido montados tirantes de segurança, que a persiana permaneça perfeitamente fechada, sem submeter as lâminas a uma compressão excessiva. O sistema funciona em qualquer tipo de aplicação, graças à possibilidade de regular manualmente a força de fecho.

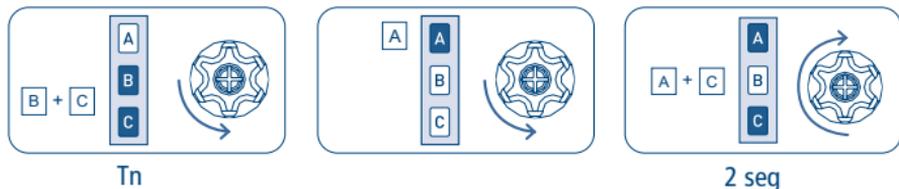
O motor Tronic RX sai da fábrica com um valor predeterminado de força de fecho de 20%. No emissor, é possível mudar este valor, diminuindo em 10% ou aumentando em 40%, conforme o resultado que se deseja obter.

REGULAÇÃO DA MÁXIMA FORÇA DE FECHO (100%)

Recomenda-se que se preste atenção quando se utilize esta função, uma força de fecho bruta poderia estragar o persiana.

Por esta função significa usar o máximo da força oferecida por o motor (ej. 100% do 50 Nm = 50 Nm).

Tn: Emissor já memorizado

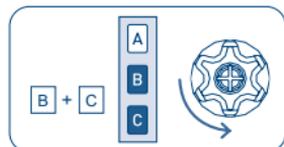


CANCELAMENTO DOS FINS DE CURSO

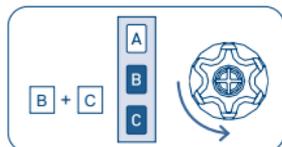
CANCELAMENTO DO FIM DE CURSO DE FECHO

Para cancelar apenas o fim de curso de fecho realizar a seguinte sequência e proceder novamente com a "REGULAÇÃO DO FIM DE CURSO DE FECHO".

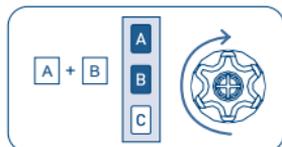
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn

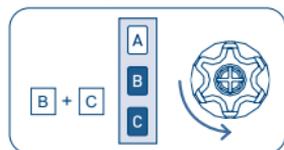


Tn (2 seg)

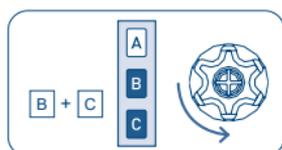
CANCELAMENTO DO FIM DE CURSO DE ABERTURA

Para cancelar apenas o fim de curso de abertura realizar a seguinte sequência e proceder novamente com a "REGULAÇÃO DO FIM DE CURSO DE ABERTURA".

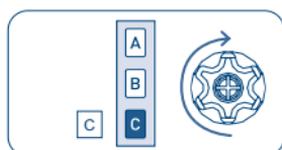
Tn: Emissor já memorizado



Tn



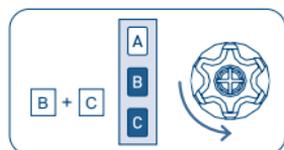
Tn



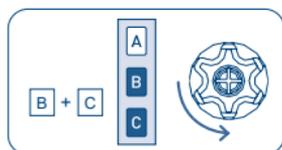
Tn (2 seg)

CANCELAMENTO TOTAL DOS FINS DE CURSO

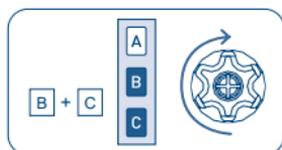
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

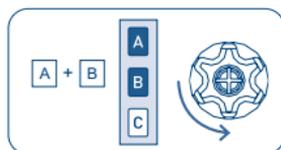
NOTA: Cancelados os fins de curso, se mantém o valor da regulação da força do fecho.

MEMORIZAÇÃO DE OUTROS EMISSORES

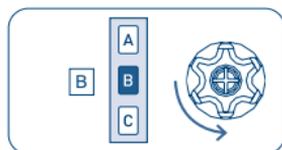
É possível memorizar até 15 emissores.

Tn: Emissor já memorizado

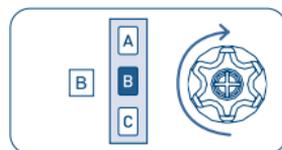
Tx: Emissor a memorizar



Tn



Tn

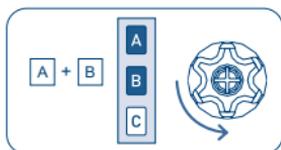


Tx (2 seg)

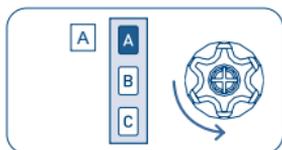
CANCELAMENTO DE UM EMISSOR

É possível cancelar individualmente todos os emissores memorizados. Na altura do cancelamento do último o motor volta para as condições iniciais. O mesmo procedimento é válido para os canais individuais do emissor multicanal, basta selecionar o canal a cancelar antes de continuar a sequência.

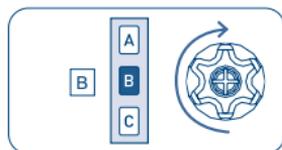
Tn: Emissor a cancelar



Tn



Tn



Tn (2 seg)

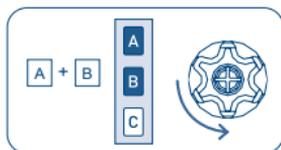
CANCELAMENTO TOTAL DA MEMÓRIA

O cancelamento total da memória não apaga os fins de curso.

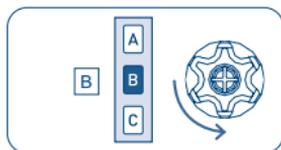
O cancelamento total da memória pode ser efetuado de duas formas:

1) NO EMISSOR

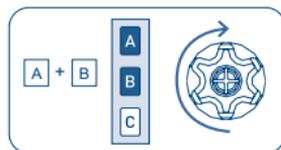
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn



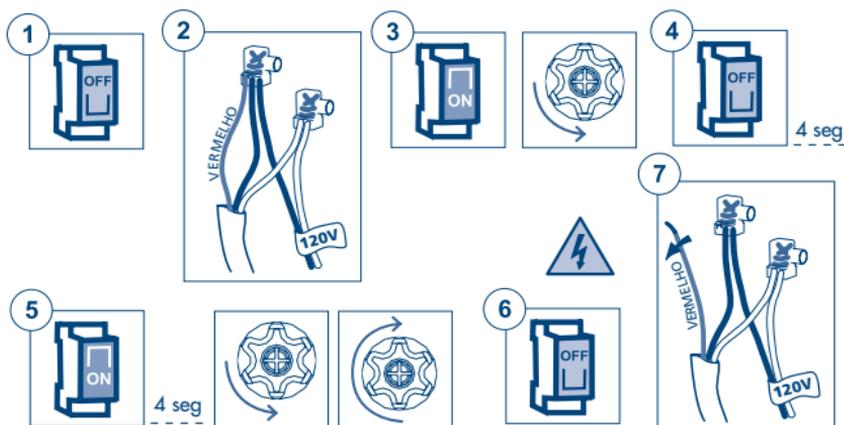
Tn (4 seg)

2) NO CABO AUXILIAR (VERMELHO)

Utilizar esta operação em caso de emergência ou quando os emissores memorizados estiverem fora de uso. Para desprogramar a memória utilizaremos o cabo auxiliar vermelho do motor. A sequência de desprogramação será a seguinte:

- 1) Desligar o motor da corrente através do quadro automático da habitação.
- 2) Unir o cabo vermelho do motor ao cabo preto (fase) ou ao cabo branco (neutro).
- 3) Ligar o motor, o motor realizará uma breve rotação.
- 4) Voltar a desligar o motor da corrente durante pelo menos 4 segundos.
- 5) Voltar a ligar o motor, e, após 4 seg. o motor realizará uma breve rotação num sentido, e uma rotação mais longa no sentido oposto.
- 6) Desligar o motor da corrente.
- 7) Separar o cabo vermelho do cabo preto/branco. Isolar adequadamente o cabo vermelho antes de ligar a corrente.

Neste ponto, é possível prosseguir com a memorização do primeiro emissor.



FUNÇÕES ESPECIAIS

MEMORIZAÇÃO TEMPORÁRIA DE UM EMISSOR

Esta função permite memorizar um emissor de forma temporária, por exemplo, para permitir a revisão dos fins de curso durante a montagem na fábrica. O emissor definitivo poderá ser memorizado posteriormente utilizando a sequência de comando correspondente (ver: "MEMORIZAÇÃO DO PRIMEIRO EMISSOR").

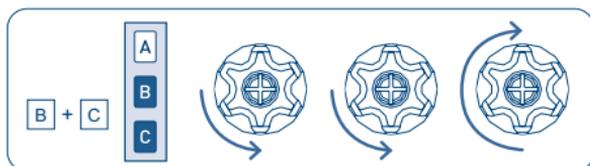
As operações indicadas a seguir podem ser levadas a cabo apenas quando o motor é novo a estrear e acaba de sair da fábrica, ou bem depois de um cancelamento total da memória (ver: "CANCELAMENTO TOTAL DA MEMÓRIA"). Para garantir que a programação temporária é utilizada apenas na fase de instalação ou de revisão e não durante o uso quotidiano, o motor permite realizar apenas as operações seguintes dentro dos limites de tempo descritos.

Alimentar o motor, verificar se dentro do raio de ação do emissor não estão presentes outros motores alimentados e/ou com a memória vazia.

Dentro dos 30 segundos posteriores à ligação, premir simultaneamente as teclas B e C, até o motor realizar o sinal de confirmação.

O emissor permanecerá memorizado 5 minutos, enquanto o motor estiver alimentado. Transcorridos 5 minutos ou quando o motor deixar de receber tensão, o emissor emissor é apagado.

T1: Primeiro emissor a memorizar



T1

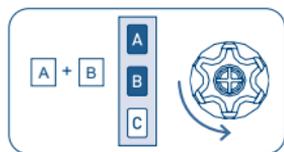
MEMORIZAÇÃO DE EMISSORES DE BOLSO A530058

N.B. o emissor de bolso pode ser utilizado apenas como emissor secundário. Antes de proceder à memorização, é necessário, portanto, ter completado a aprendizagem do motor com um emissor Cherubini (Skipper, Giro ou POP emissor de 3 teclas Subida-Descida-Stop).

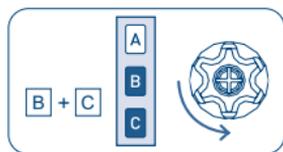
MEMORIZAÇÃO DE UMA TECLA NO EMISSOR DE BOLSO

Tn: Emissor já memorizado

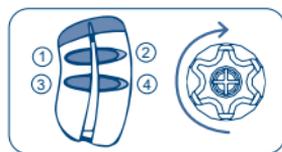
Tx: Emissor de bolso a memorizar



Tn



Tn



Tx (2 seg)

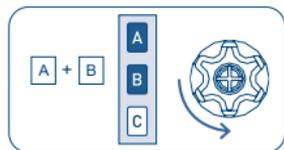
Na última fase da sequência, premir a tecla desejada no emissor de bolso durante 2 segundos. Nessa altura, o emissor pode controlar o motor na modalidade passo a passo (SUBIDA - STOP - DESCIDA - STOP). Para associar as outras teclas, repetir a sequência supra descrita. Cada tecla pode ser associada a um motor.

ELIMINAÇÃO DA CODIFICAÇÃO DE UMA TECLA NO EMISSOR DE BOLSO

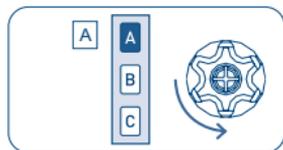
Todas as teclas memorizadas com esta sequência podem ser apagadas individualmente:

Tn: Emissor já memorizado

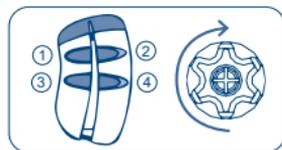
Tx: Emissor de bolso com a tecla a apagar



Tn



Tn

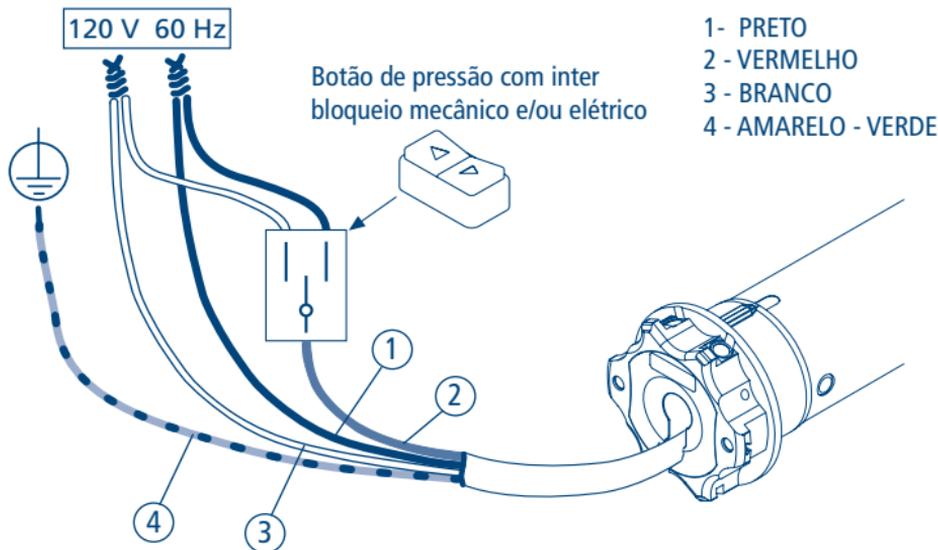


Tx (2 seg)

O motor executará um movimento de confirmação e a função associada à tecla que acaba de ser premida (durante 2 seg.) ficará eliminada.

LIGAÇÕES ELÉTRICAS PARA CONTROLO DO MOTOR NA MODALIDADE SUBIDA-DESCIDA (2 botões SUBIDA-DESCIDA independentes)

Para a ligação da botoneira, utilizar apenas o botão de pressão com inter bloqueio elétrico e mecânico para impedir a possibilidade de premir dois botões ao mesmo tempo. O motor reconhece automaticamente o tipo de botão de pressão (de 1 ou 2 botões) e ajusta a modalidade adequada de funcionamento que corresponda.

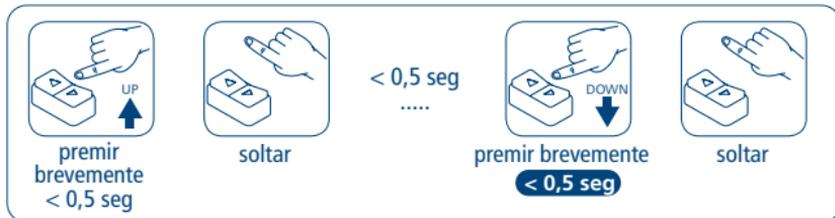


A partir do cabo vermelho, é possível controlar o motor na posição intermédia:

prima SUBIDA durante um período de tempo (> 2 s):



ou utilizar a sequência SUBIDA curta (< 0,5 s) - ABAIXO curta (< 0,5 s)



Utilizando a unidade de botões descrita nesta página é possível programar o motor do cabo vermelho (PROGRAMAÇÃO EM LINHA).

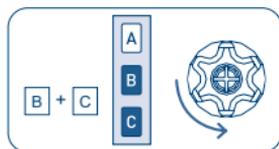
Para conhecer o procedimento, peça o manual de instruções ao seu distribuidor.

GESTÃO MODALIDADE DE COMANDO DO MOTOR COM CABO VERMELHO SUBIDA-STOP-DESCIDA-STOP / SUBIDA-DESCIDA SUBIDA-DESCIDA COM "HOMEM PRESENTE"

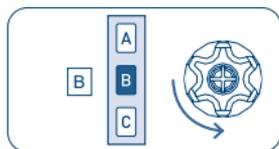
NB: Como valor por defeito, os motores saem da fábrica preparados para a utilização com um único botão (funcionamento SUBIDA-STOP-DESCIDA-STOP). Sempre é possível alterar a configuração da modalidade de comando através da sequência indicada a seguir.

PROCEDIMENTO DE MUDANÇA DA MODALIDADE DE COMANDO

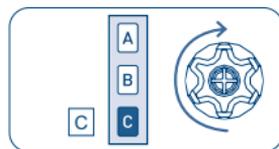
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

As configurações possíveis são 3, e estão disponíveis na ordem indicada:

SUBIDA-STOP-DESCIDA-STOP (por defeito)

SUBIDA-DESCIDA (para 2 botões independentes)

SUBIDA-DESCIDA com "HOMEM PRESENTE" (para 2 botões independentes)

Para passar de uma configuração para outra, repetir a sequência o número de vezes necessário para chegar à configuração desejada.



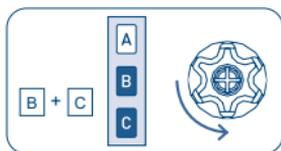
GESTÃO DA SUPER SENSIBILIDADE NA DETEÇÃO DE OBSTÁCULOS NA DESCIDA

- apenas para motores Ø 35 -

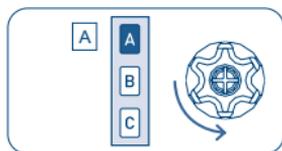
Se for necessário é possível ativar/desativar uma sensibilidade muito elevada para a deteção de obstáculos na descida. A super sensibilidade é desabilitada automaticamente quando as lâminas da persiana começam a fechar-se.

ATIVAR A FUNÇÃO DE SUPER SENSIBILIDADE

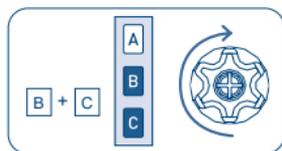
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn

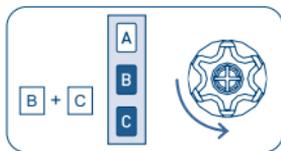


Tn (2 seg)

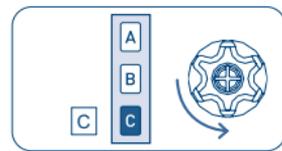
ATIVAÇÃO DA FUNÇÃO "OBSTÁCULOS"

A função "Obstáculos" está destinada a aplicações especiais no setor dos móveis. Esta função, ao contrário do que acontece estando sózinho ativa a super sensibilidade, não sendo desabilitada quando o fecho está à chegar à posição do fim de curso de fecho e pode ser utilizada se e apenas se está ativa a função de super sensibilidade.

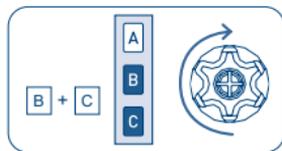
Tn: Emissor já memorizado



Tn



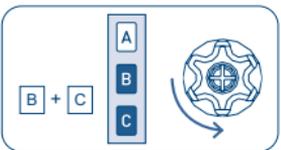
Tn



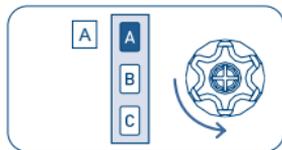
Tn (2 seg)

DESATIVAR A FUNÇÃO DE SUPER SENSIBILIDADE

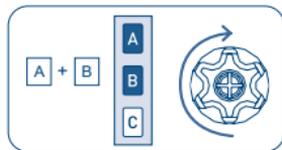
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

ATENÇÃO

Ao desativar a função super sensibilidade, desativa-se automaticamente a função "Obstáculos".

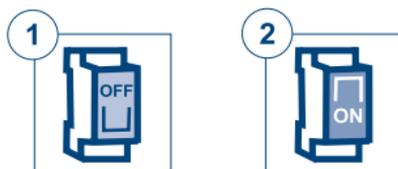
RESTABELECIMENTO FORÇOSO DO EMISSOR, COM FUNÇÃO OBSTÁCULOS ATIVA

No caso da função "Obstáculos" estar habilitada, é possível forçar a memorização de um novo emissor dentro do 1º minuto seguinte a uma religação, para substituir a memorização anterior, na eventualidade de perda.

A memorização forçada é ativada durante um único minuto depois de ligar o motor à tensão da rede. Esta função cancela todos os emissores memorizados anteriormente.

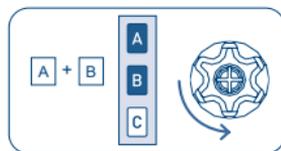
A sequência de desprogramação será a seguinte:

- Desligar o motor da corrente por medio do quadro automático da habitação.
- Ligar o motor.

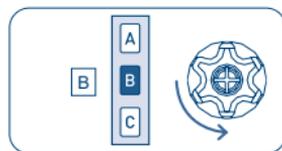


Agora é possível memorizar o primeiro emissor (durante 1 minuto).

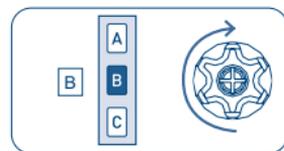
T1: Novo primeiro emissor a memorizar.



T1



T1



T1 (2 seg)

Declaração UE de conformidade

Pela presente, a Cherubini S.p.A. declara que os motores estão em conformidade com as Diretivas: Diretiva 2014/53/UE, Diretiva 2011/65/UE.

O texto completo da declaração UE de conformidade está disponível no sítio: 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

