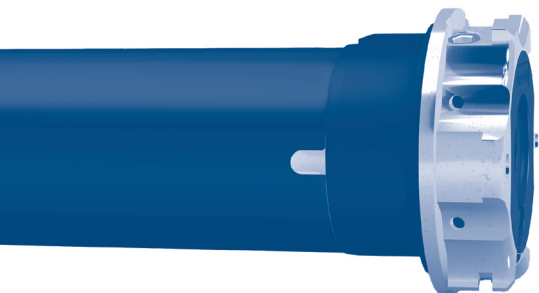


CHERUBINI



WAVE RX

120 V - 60 Hz



MOTOR TUBULAR PARA TOLDOS
COM FIM DE CURSO ELECTRÓNICO

PT

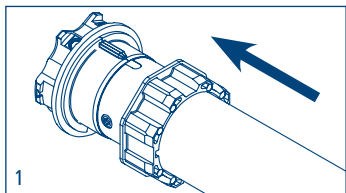
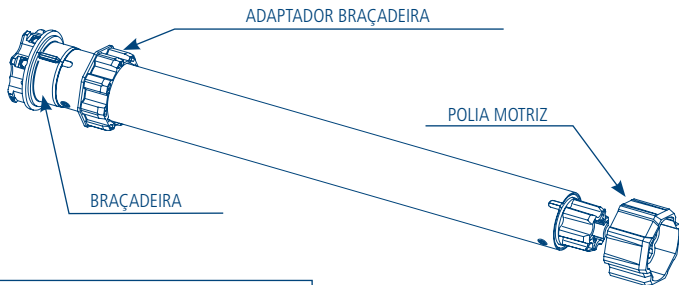


INSTRUÇÕES DE PROGRAMAÇÃO

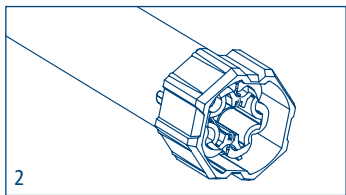
Índice:

Preparação do motor	p. 4
Ligações elétricas	p. 5
Emissores compatíveis	p. 6
Legenda dos símbolos	p. 6-7
Explicação das sequências de comando	p. 7
Função abertura/fecho programação emissor	p. 8-9
Memorização do primeiro emissor	p. 10
Função desabilitação automática memorização primeiro emissor	p. 10
Regulação dos fins de curso	p. 11
Regulação do fim de curso de fecho	p. 11
Regulação do fim de curso de abertura	p. 11
Cancelamento dos fins de curso	p. 12
Cancelamento do fim de curso de fecho	p. 12
Cancelamento do fim de curso de abertura	p. 12
Cancelamento total dos fins de curso	p. 12
Regulação da posição ideal intermédia	p. 13
Cancelamento da posição intermédia	p. 13
Regulação da força de fecho	p. 14
Regulação da máxima força de fecho (100%) - so para motores desde 32 Nm - ...	p. 14
Memorização de outros emissores	p. 15
Cancelamento de um emissor	p. 15
Cancelamento total da memória	p. 16
Funções especiais	
Posição intermédia adicional	p. 17
Regulação da posição intermédia adicional	p. 17
Alteração da posição intermédia adicional	p. 18
Cancelamento da posição intermédia adicional	p. 18
Memorização temporária de um emissor	p. 18
Memorização de emissores de bolso A530058	p. 19
Posição opcional de tensionamento da lona	p. 20
Ligações elétricas para controlo do motor na modalidade subida-descida (2 botões SUBIDA-DESCIDA independentes)	p. 21
Gestão modalidade de comando do motor com cabo branco SUBIDA-STOP-DESCIDA-STOP / SUBIDA-DESCIDA SUBIDA-DESCIDA com "HOMEM PRESENTE"	p. 22
Gestão da super sensibilidade na deteção de obstáculos na descida - so para motores de 25 Nm -	p. 23
Declaração de conformidade	p. 23

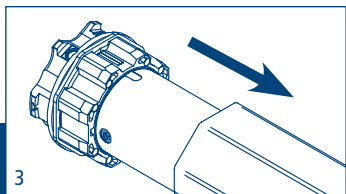
PREPARAÇÃO DO MOTOR



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



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

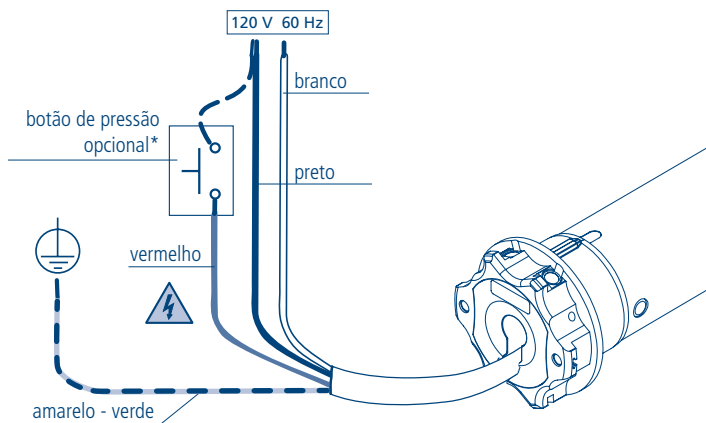


3. Inserir completamente o motor no tubo de enrolamento.

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.

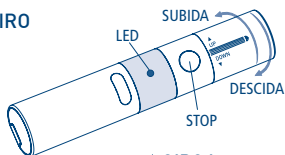


* A instalação do botão de pressão é opcional, sendo ligado à Fase (cabo preto) ou ao Neutro (cabo branco) indistintamente. Com o botão de pressão o motor funcionará na modalidade passo a passo (subida, stop, descida, stop,...).

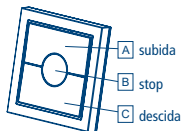


EMISSORES COMPATÍVEIS

GIRO

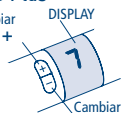


GIRO Wall



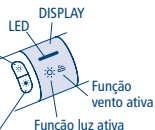
GIRO Plus

Cambiar canal +
Cambiar canal -



GIRO Lux

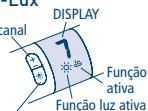
Habilitar função Lux
Desabilitar função Lux



GIRO P-Lux

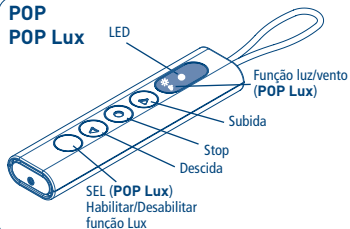
Cambiar canal

Habilitar/Desabilitar função Lux



POP

POP Lux

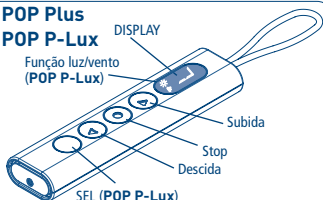


POP Plus

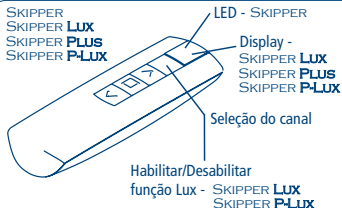
POP P-Lux

Função luz/vento (POP P-Lux)

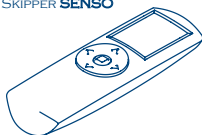
Habilitar/Desabilitar função Lux



SKIPPER
SKIPPER Lux
SKIPPER PLUS
SKIPPER P-LUX

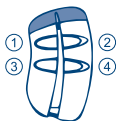


SKIPPER LCD
SKIPPER SENSO

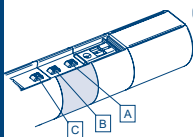


ver o livro de instruções do emissor

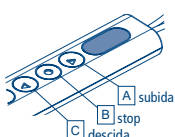
Transmissor de 4 canais independentes A530058



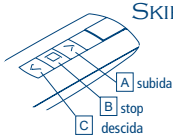
LEGENDA DOS SÍMBOLOS



GIRO



POP

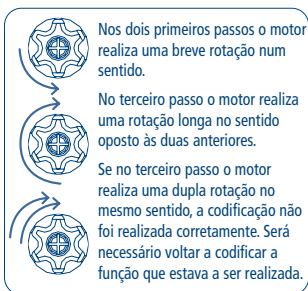
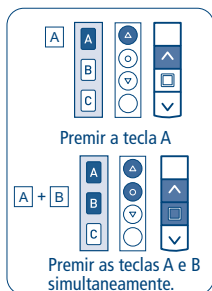
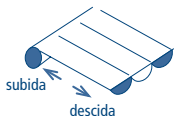


SKIPPER



CRISTIAN ROCHA CONTOS

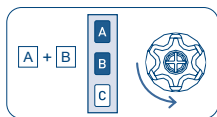
LEGENDA DOS SÍMBOLOS



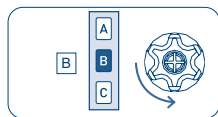
EXPLICAÇÃO DAS SEQUÊNCIAS DE COMANDO

A maior parte das sequências 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 sequência, 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 sequência.

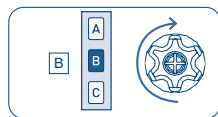
Exemplo de sequência de codificação:



passo 1



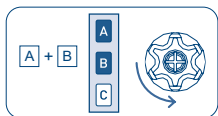
passo 2



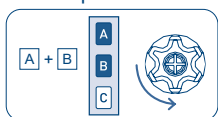
passo 3

Como se pode observar no exemplo, quando a sequência 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 sequência não ter sido completada corretamente, neste caso realizando uma ou duas breves rotações no sentido oposto.

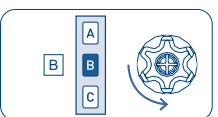
Exemplos de sequências incompletas:



passo 1



passo 1



passo 2



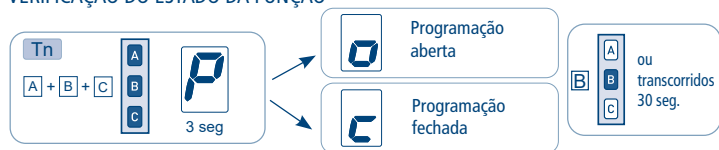
FUNÇÃO ABERTURA/FECHO PROGRAMAÇÃO

EMISSOR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

EMISSOR POP PLUS - POP LUX - POP P-LUX

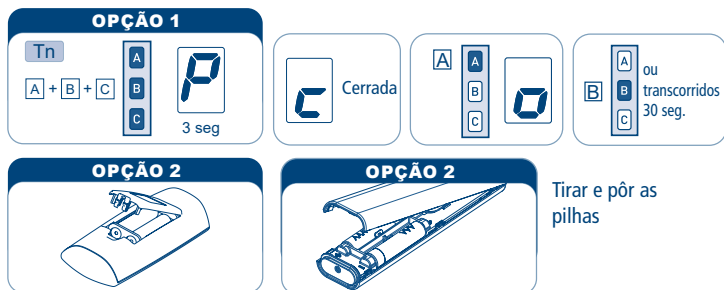
Para evitar alterações acidentais na programação do motor durante o uso quotidiano do emissor, a possibilidade de realizar programações será desabilitada automaticamente transcorridas 8 horas após o envio da última sequência.

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

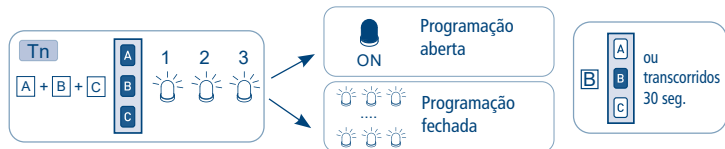
DESABILITAR A PROGRAMAÇÃO



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

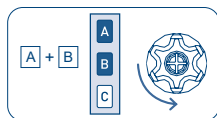


MEMORIZAÇÃO DO PRIMEIRO EMISSOR

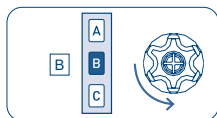
Esta operação pode ser realizada apenas quando o motor é novo ou foi realizado um cancelamento total da memória do motor.

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

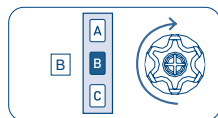
T1: Primeiro emissor a memorizar



T1



T1



T1 (2 seg)

FUNÇÃO DESABILITAÇÃO AUTOMÁTICA MEMORIZAÇÃO PRIMEIRO EMISSOR

Cada vez que damos 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 Wave 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 do fim de curso o motor funcionará mantendo premida a tecla correspondente, parando quando se deixe de premir. Uma vez concluído o processo de regulação dos fins de curso o modo de funcionamento será o habitual.

REGULAÇÃO DO FIM DE CURSO DE FECHO

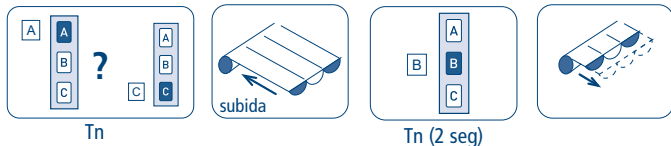
Uma vez memorizado o emissor, será obrigatório começar pela regulação do fim de curso de fecho, para que o motor funcione corretamente. Para regular o fim de curso de fecho enrolaremos o toldo até à posição de fecho (nos toldos tipo 'cofre' manteremos premido até o motor parar).

Nota: - se o toldo está completamente fechado, em primeiro lugar será necessário descer 20 cm aproximadamente.

- para descer o toldo, será, talvez, necessário utilizar a tecla de subida, porque o sentido correto de rotação apenas será identificado depois de ter memorizado a posição de fecho.

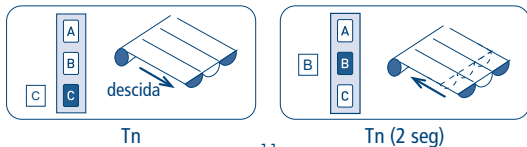
Uma vez situado o fim de curso na posição correta, efetuaremos a sua fixação mantendo premida a tecla de stop até o motor realizar uma rotação na descida.

Tn: Emissor já memorizado



REGULAÇÃO DO FIM DE CURSO DE ABERTURA

Uma vez regulado o fim de curso de fecho, levaremos o toldo até à posição de abertura, mantendo premida a tecla de descida do emissor. É possível usar a tecla subida/descida para regular com precisão a posição de abertura (na aplicação em pergulas onde esta previsto, se devesse por carregado o botão até que o motore pare automaticamente na maxima abertura). Uma vez situado o toldo no fim de curso de abertura, fixaremos a posição mantendo premida a tecla de stop (2 seg. aprox...) até o motor realizar uma rotação na subida.

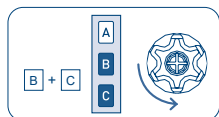


CANCELAMENTO DOS FINS DE CURSO

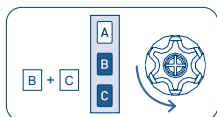
CANCELAMENTO DO FIM DE CURSO DE FECHO

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" (ver pág. 11).

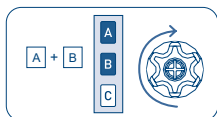
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn

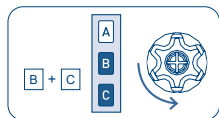


Tn (2 seg)

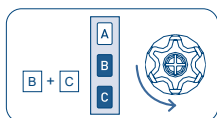
CANCELAMENTO DO FIM DE CURSO DE ABERTURA

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" (ver pág. 11).

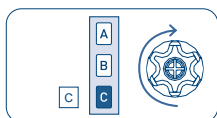
Tn: Emissor já memorizado



Tn



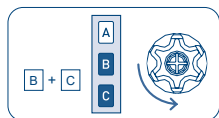
Tn



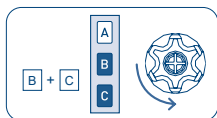
Tn (2 seg)

CANCELAMENTO TOTAL DOS FINS DE CURSO

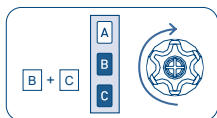
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

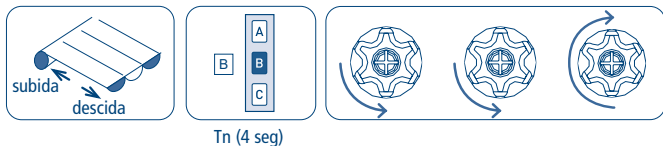
NOTA: anulados os fins de curso, se mantém o valor da regulação da força do fecho (ver pág.14).

REGULAÇÃO DA POSIÇÃO IDEAL INTERMÉDIA

Esta opção permite situar o toldo numa posição intermédia preferida. Uma vez memorizada a nossa posição preferida, para levar o toldo até esta posição, simplesmente manteremos premida a tecla de stop durante pelos menos 2 seg.

Para memorizar a nossa posição preferida, situaremos o toldo na posição intermédia desejada e, seguidamente, premiremos a tecla de stop durante pelo menos 4 seg. até confirmação do motor.

Tn: Emissor já memorizado

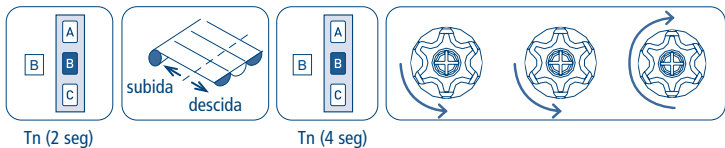


CANCELAMENTO DA POSIÇÃO INTERMÉDIA

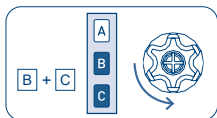
O cancelamento da posição intermédia pode ser efetuado quando não se deseja dispor desta função, e também é necessário no caso de desejar alterar a posição intermédia já memorizada.

Antes de cancelar a posição intermédia é necessário levar o toldo até essa posição intermédia premendo a tecla de stop durante 2 seg., seguidamente voltaremos a premir a tecla de stop (4 seg. aprox.) até o motor efetuar o sinal de confirmação.

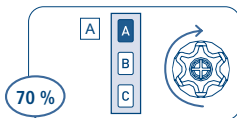
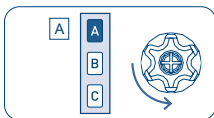
Tn: Emissor já memorizado



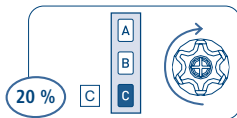
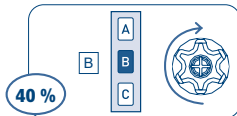
REGULAÇÃO DA FORÇA DE FECHO



Tn



Este sistema único no mercado garante que os toldos tipo 'cofre' fiquem perfeitamente fechados em todas as suas aplicações, graças à possibilidade de regular manualmente a força de fecho. Evitando também o perigo de submeter a lona a uma tração excessiva. O motor Blue Wave RX sai da fábrica com um valor predeterminado de força de fecho de 40 %, (p. ex. 40 % de 50 Nm = 20 Nm) este valor poderá variar conforme as condições da instalação. É possível diminuir em 20 % ou aumentar em 70 %.



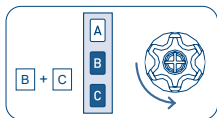
2 seg

REGULAÇÃO DA MAXIMA FORÇA DE FECHO (100%) - so para motores desde 32 Nm -

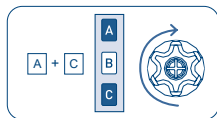
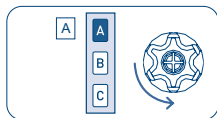
Se recomenda prestar muita atenção quando se utilize esta função, uma força de fecho bruta poderia estragar o toldo.

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

Tn: Emissor já memorizado



Tn



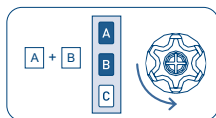
2 seg

MEMORIZAÇÃO DE OUTROS EMISSORES

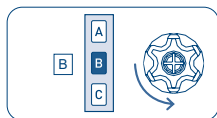
É possível memorizar até 15 emissores incluindo o sensor luz/vento.

Tn: Emissor já memorizado

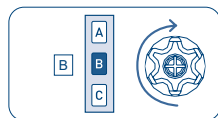
Tx: Emissor a memorizar



Tn



Tn

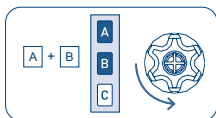


Tx (2 seg)

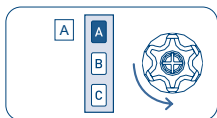
CANCELAMENTO DE UM EMISSOR

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 seleccionar o canal a cancelar antes de continuar a sequência.

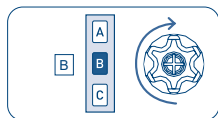
Tn: Emissor a cancelar



Tn



Tn



Tn (2 seg)

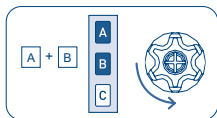
CANCELAMENTO TOTAL DA MEMÓRIA

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

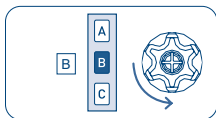
O cancelamento total da memória pode ser efetuado de duas formas:

1) NO EMISSOR

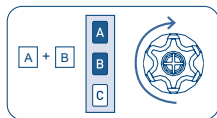
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn



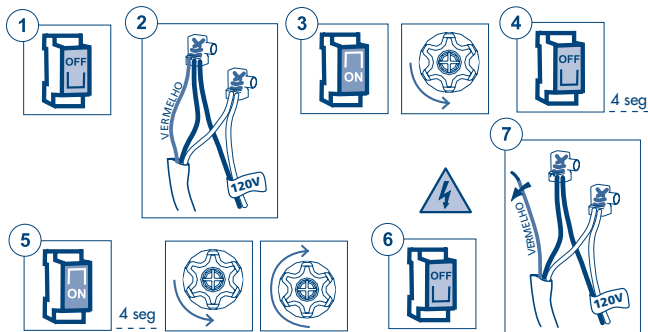
Tn (4 seg)

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) Alimentar o motor, o motor realizará uma breve rotação.
- 4) Voltar a desligar o motor da corrente durante pelo menos 4 segundos.
- 5) Voltar a alimentar 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

POSIÇÃO INTERMÉDIA ADICIONAL

A posição intermédia adicional é útil para conseguir que o toldo abra de forma automática, através do sensor WindTec Lux, até uma posição intermédia quando a luz ambiente ultrapassar o limiar programado. A posição intermédia adicional foi prevista apenas para ser utilizada em combinação com o automatismo luz incorporado no sensor WindTec Lux.

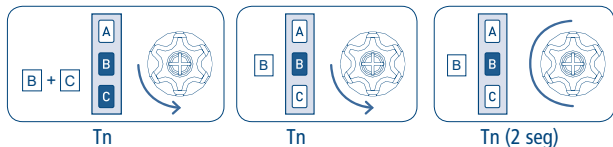
Não se dispõe de comandos manuais para levar o toldo até esta posição.

Obviamente, continua a ser possível programar a atual posição intermédia, a qual é obtida com a tecla B (2 seg.). Se a posição intermédia adicional não está programada, o automatismo luz do sensor WindTec Lux (se estiver habilitado) faz abrir o toldo completamente. Quando o teste do sensor WindTec Lux (botão Set) é levado a cabo, os movimentos do motor não têm em conta a hipótese de uma posição intermédia adicional: o toldo fica situado sempre a metade do percurso, e, em caso de luz acima do limiar abre completamente.

REGULAÇÃO DA POSIÇÃO INTERMÉDIA ADICIONAL

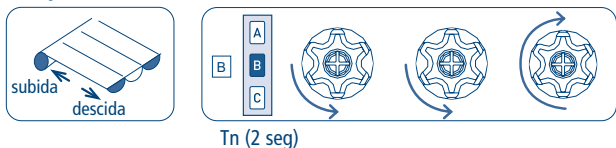
Uma vez memorizados os fins de curso, executar a sequência de comando:

Tn: Emissor já memorizado



A partir deste momento, a deslocação do motor é efetuada na modalidade "HOMEM PRESENTE". Isso permite executar com precisão a revisão da posição intermédia adicional. Levar a cabo as operações seguintes:

- Deslocar o toldo até à posição de abertura desejada.
- Manter premida a tecla B do emissor durante 2 segundos, até o motor emitir o sinal de confirmação.



A partir deste momento, quando o WindTec Lux acione a abertura do toldo com o automatismo luz (se estiver habilitado), o toldo posicionar-se-á na posição intermédia adicional.

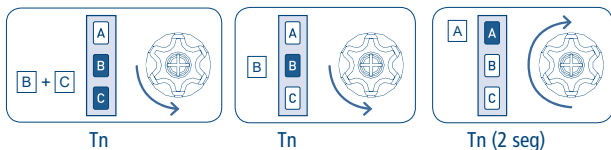
ALTERAÇÃO DA POSIÇÃO INTERMÉDIA ADICIONAL

Para alterar a posição intermédia adicional, repetir a sequência descrita anteriormente.

CANCELAMENTO DA POSIÇÃO INTERMÉDIA ADICIONAL

Para cancelar a posição intermédia adicional, executar a sequência de comando:

Tn: Emissor já memorizado



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").

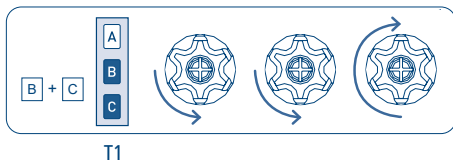
As operações indicadas a seguir podem ser levadas a cabo apenas quando o motor é novo a estrear e acaba de sair da fábrica, ou bem depois de um cancelamento total da memória (ver: "CANCELAMENTO TOTAL DA MEMÓRIA"). Para garantir que a programação temporária é utilizada apenas na fase de instalação ou 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 é apagado.

T1: Primeiro emissor a memorizar



T1

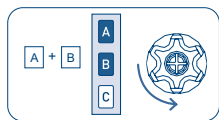
MEMORIZAÇÃO DE EMISSORES DE BOLSO A530058

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).

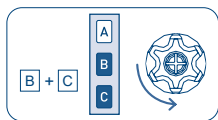
MEMORIZAÇÃO DE UMA TECLA NO EMISSOR DE BOLSO

Tn: Emissor já memorizado

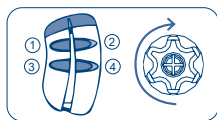
Tx: Emissor de bolso a memorizar



Tn



Tn



Tx (2 seg)

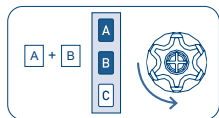
Na última fase da sequência, premir a tecla desejada no emissor de bolso durante 2 segundos. Nessa altura, o emissor pode controlar o motor na modalidade passo a passo (SUBIDA - STOP - DESCIDA - STOP). Para associar as outras teclas, repetir a sequência supra descrita. Cada tecla pode ser associada a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

ELIMINAÇÃO DA CODIFICAÇÃO DE UMA TECLA NO EMISSOR DE BOLSO

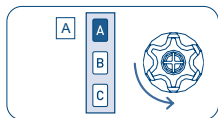
Todas as teclas memorizadas com esta sequência podem ser apagadas individualmente:

Tn: Emissor já memorizado

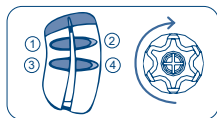
Tx: Emissor de bolso com a tecla a apagar



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.

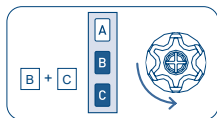
POSIÇÃO OPCIONAL DE TENSIONAMENTO DA LONA

Com esta função habilitada, quando se atinge a posição de abertura, o motor realiza um retrocesso automático, com uma amplitude programada, de tensionamento da lona. Especialmente útil nos sistemas varanda.

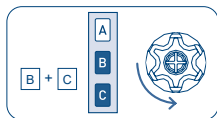
NOTA: A posição opcional de tensionamento da lona pode ser programada apenas depois de ter memorizado as posições de fim de curso.

INÍCIO DO PROCEDIMENTO DE MEMORIZAÇÃO DA POSIÇÃO OPCIONAL

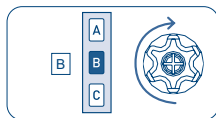
Tn: Emissor já memorizado



Tn



Tn

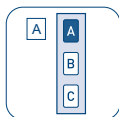


Tn (2 seg)

Esta sequência leva o toldo até à abertura máxima e prepara o motor para o funcionamento "HOMEM PRESENTE" para permitir um ajuste milimétrico do tensionamento da lona.

AJUSTE E CONVALIDAÇÃO DA POSIÇÃO OPCIONAL

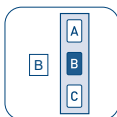
Tn: Emissor já memorizado



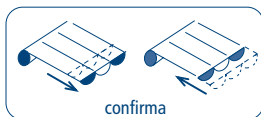
Tn



ajustada



Tn (2 seg)

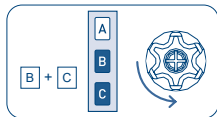


confirma

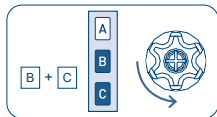
Uma vez ajustada e confirmada a posição de tensionamento, o toldo leva a cabo uma abertura até à posição máxima e um retorno para a nova posição de tensionamento que acaba de ser confirmada. A partir desse momento, todos os comandos até à abertura máxima do toldo concluirão com o seu tensionamento no sentido inverso.

APAGAMENTO DA POSIÇÃO OPCIONAL

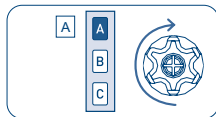
Tn: Emissor já memorizado



Tn



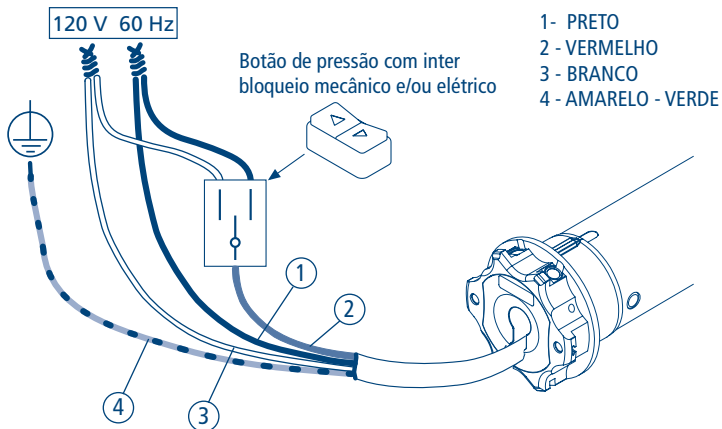
Tn



Tn (2 seg)

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.



PROGRAMAÇÃO EM LINHA

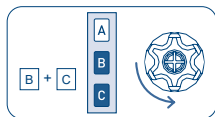
Utilizando a unidade de botões descrita nesta página é possível programar o motor do cabo vermelho (programação em linha). Para conhecer o procedimento, peça o manual de instruções ao seu distribuidor.

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

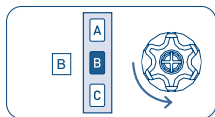
NB: Como valor por defeito, os motores saem da fábrica preparados para a utilização com um único botão (funcionamento SUBIDA-STOP-DESCIDA-STOP). Sempre é possível alterar a configuração da modalidade de comando através da sequência indicada a seguir.

PROCEDIMENTO DE MUDANÇA DA MODALIDADE DE COMANDO

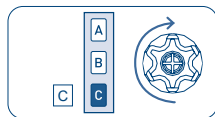
Tn: Emissor já memorizado



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)

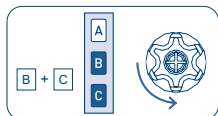
Para passar de uma configuração para outra, repetir a sequência o número de vezes necessário para chegar à configuração desejada.



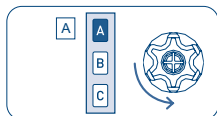
GESTÃO DA SUPER SENSIBILIDADE NA DETEÇÃO DE OBSTÁCULOS NA DESCIDA - so para motores de 25 Nm -

Se for necessário (por exemplo, para mosquiteiros ou toldos screen com um peso de tensionamento fixo), é possível ativar/desativar uma sensibilidade muito elevada na deteção de obstáculos na descida.

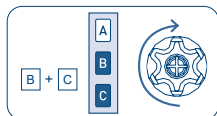
ATIVAR A FUNÇÃO DE SUPER SENSIBILIDADE



Tn

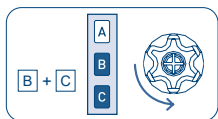


Tn

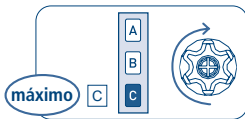
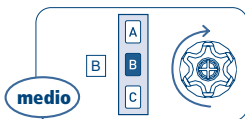
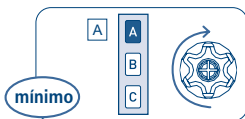
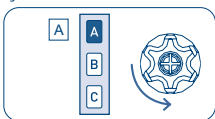


Tn (2 seg)

CONFIGURE E REGULE A FUNÇÃO DE SUPERSENSIBILIDADE EM TRÊS NÍVEIS

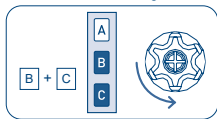


Tn

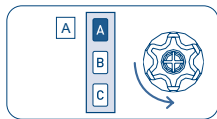


2 seg

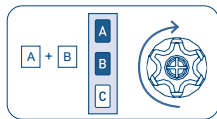
DESATIVAR A FUNÇÃO DE SUPER SENSIBILIDADE



Tn



Tn



Tn (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

