

ES Motor conectado de persiana premium
Traducción de las instrucciones originales alemanas de servicio y de montaje

Válido para las series: Motor conectado de persiana premium s10 / m10 / m20 / m30 / m40
Referencias: 10234010 / 10236010 / 10236020 / 10236030 / 10236040



Tenga en cuenta:

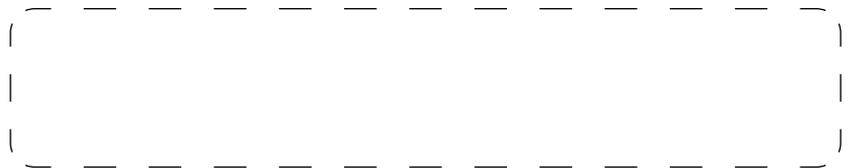
Lugar de montaje:

.....

Número de serie:

.....

Pegue aquí la etiqueta suministrada con el código de radio DuoFern:



1. Estas instrucciones.....	3		
2. Símbolos de peligro	3		
2.1 Niveles de peligro y expresiones clave ..	3		
2.2 Gráficos y símbolos utilizados.....	3		
3. Indicaciones de seguridad.....	4		
3.1 Uso debido / condiciones de uso	5		
3.2 Uso indebido	5		
3.3 Conocimiento especializado del instalador.....	5		
3.4 Glosario - Aclaración de conceptos.....	6		
4. Volumen de suministro del Motor conecta- do de persiana premium Small/Medium	7		
5. Vista completa del Motor conectado de persiana premium para Small/Medium.....	8		
6. Descripción de funciones	9		
6.1 Funcionamiento de la detección de bloqueo.....	9		
6.2 Funcionamiento de la detección de obstáculos	10		
6.3 Funcionamiento de la compensación de la longitud de colgadura.....	10		
6.4 Funcionamiento cuando el talón de arrastre está montado sin rodada libre.....	10		
6.5 Servicio de pulsación con un pulsador de persianas.....	10		
6.6 Servicio con un interruptor de persianas.....	11		
6.7 Servicio de pulsación con un pulsador de 1 polo	11		
6.8 Activación de la protección de puerta con mosquitera.....	11		
6.9 Activación del modo de registro con ayuda del código de radio DuoFern ...	11		
7. Indicaciones importantes para el montaje	12		
7.1 Montaje del motor tubular.....	12		
7.2 Montaje del soporte	13		
7.3 Cálculo de la longitud del eje enrollador (5).....	13		
7.4 Montaje/desmontaje del adaptador (10).....	14		
7.5 Desmontaje del talón de arrastre (8).....	14		
7.6 Montaje del talón de arrastre (8) con rodada libre	15		
7.7 Montaje del talón de arrastre (8) sin rodada libre.....	15		
7.8 Introducción del motor tubular (9) en el eje enrollador	16		
7.9 Preparativos en caso de utilizar tubos de precisión	16		
7.9 Preparativos en caso de utilizar tubos de precisión.....	17		
7.10 Montaje de la cápsula cilíndrica (4).....	18		
7.11 Montaje del motor en el soporte.....	18		
7.11.1 Montaje en el soporte de accionamiento como soporte de clic (13)	18		
7.11.2 Montaje en otras variantes de soporte de accionamiento	18		
7.11.3 Montaje en el contrasoste (1).....	19		
7.12 Montaje de la persiana (17).....	19		
7.12.1 Montaje de la persiana con conectores ondulados rígidos ..	19		
7.12.2 Montaje de la persiana con flejes	20		
7.12.3 Montaje de topes de persiana o de una guía final	20		
8. Indicaciones de seguridad para la conexión eléctrica.....	21		
8.1 Conexión del cable del motor (15).....	21		
8.2 Conexión eléctrica del motor tubular.....	22		
8.2.1 Control del motor tubular mediante radio	22		
8.2.2 Control del motor tubular con un interruptor o pulsador de persianas	22		
8.2.3 Control del motor tubular con un pulsador de 1 polo (contacto normalmente abierto)	23		
8.2.4 Conmutación paralela de varios motores.....	23		
8.3 Conexión de un cable de ajuste universal para el ajuste manual de los puntos finales.....	24		
9. Servicio autónomo con tope suave	25		
10. Ajuste manual de los puntos finales.....	25		
10.1 Recorrido de prueba / modificación de los puntos finales.....	27		
11. Carga de los ajustes de fábrica.....	28		
12. ¿Qué hacer cuando... ?	29		
13. Datos técnicos	30		
14. Parametrización de actuadores de persianas venecianas KNX/EIB para motores tubulares de HOMEPILOT	30		
15. Declaración de conformidad UE simplificada	31		
16. Registro / anulación de aparatos DuoFern	32		
16.1 Registro / anulación de un aparato DuoFern mediante la tecla de configuración	32		
16.2 Registro/anulación de un aparato DuoFern con un interruptor/ pulsador de persianas o un cable de ajuste universal.....	33		
16.3 Activación del modo de registro con ayuda del código de radio DuoFern.....	34		

i 1. Estas instrucciones...



- ◆ ...describen el montaje, la conexión eléctrica y el manejo de los motores tubulares HOMEPILOT de las series de Motor conectado de persiana premium Small y Medium.
- ◆ Lea las presentes instrucciones hasta el final y observe todas las indicaciones de seguridad, así como todas las indicaciones para el montaje, antes de comenzar a trabajar.
- ◆ Estas instrucciones son parte del producto. Guarde estas instrucciones en un lugar accesible.

- ◆ En caso de transferir el motor tubular a un nuevo propietario, adjunte estas instrucciones.
- ◆ Si se producen daños derivados de la inobservancia de estas instrucciones y de las indicaciones de seguridad, la garantía pierde su validez. No nos hacemos responsables de los daños derivados de dicha inobservancia.

i 2. Símbolos de peligro

En estas instrucciones se utilizan los siguientes símbolos de peligro:



Peligro de muerte por electrocución



Zona de peligro / situación de peligro

i 2.1 Niveles de peligro y expresiones clave

PELIGRO

Esta situación de peligro ocasionará lesiones graves e incluso mortales si no se evita.

ADVERTENCIA

Esta situación de peligro puede ocasionar lesiones graves e incluso mortales si no se evita.

PRECAUCIÓN

Esta situación de peligro puede provocar lesiones leves y moderadas si no se evita.

ATENCIÓN

Esta situación de peligro puede ocasionar daños materiales.

i 2.2 Gráficos y símbolos utilizados

Gráfico / Descripción

1. Pasos
- 2.

- ◆ Enumeración

- (1) Lista

 Capítulo de montaje

 Capítulo con ajustes y pulsación de teclas



Otra información útil



Lea las instrucciones correspondientes



Acción o disposición inadecuada



3. Indicaciones de seguridad



Peligro de muerte por electrocución al tocar componentes eléctricos.

- ◆ La conexión de red del motor tubular y todos los trabajos en instalaciones eléctricas deben ser realizados por un electricista autorizado teniendo en cuenta los esquemas de conexión de estas instrucciones, v. páginas 21 a 23.
- ◆ Efectúe todos los trabajos de montaje y conexión sin tensión.



Peligro de muerte por electrocución a causa de la instalación incorrecta en espacios húmedos.

- ◆ Si utiliza el producto en espacios húmedos, tenga especialmente en cuenta la norma DIN VDE 0100, partes 701 y 702. Estas prescripciones contienen las medidas de protección obligatorias.



El uso de aparatos defectuosos puede suponer un peligro para las personas y causar daños materiales (electrocución, cortocircuito).

- ◆ No utilice nunca aparatos dañados o defectuosos.
- ◆ Compruebe que el accionamiento y el cable de red estén íntegros.
- ◆ Si detecta irregularidades en el aparato, póngase en contacto con nuestro servicio técnico.

Según la norma DIN EN 13659, es necesario garantizar el cumplimiento de las condiciones para el desplazamiento de las colgaduras conforme a EN 12045.

- ◆ En posición desplegada, si se aplica una fuerza de 150 N dirigida hacia arriba en el borde inferior, el desplazamiento debe ser de 40 mm como mínimo.
- ◆ A tal efecto, debe observarse especialmente que la velocidad de salida de la colgadura en los últimos 0,4 m sea inferior a 0,15 m/s.



La puesta en marcha descontrolada del accionamiento puede provocar la muerte por aplastamiento.

- ◆ No intente bajo ningún concepto parar manualmente el motor o la colgadura si se mueven descontroladamente.
- ◆ Si esto sucede, desenchufe de la corriente el accionamiento y asegúrelo contra la puesta en marcha.
- ◆ Es imprescindible que un electricista revise la instalación.



Si se supera el tiempo de servicio máximo admisible (KB = servicio de corta duración), el motor tubular puede resultar sobrecargado.

- ◆ El tiempo de servicio máximo admisible de una marcha no debe superarse. El motor tubular dispone para ello de una limitación de tiempo de servicio (KB = servicio de corta duración) de cuatro minutos.
- ◆ Si se rebasa la limitación de tiempo de servicio, es necesario que el motor tubular se enfríe durante al menos 20 minutos.



El uso inadecuado conlleva un alto riesgo de lesiones.

- ◆ Instruya a todas las personas sobre el uso seguro del motor tubular.
- ◆ Prohíba a los niños jugar con los mandos fijos y mantenga los mandos a distancia fuera del alcance de los niños.
- ◆ La limpieza y el mantenimiento propios del usuario no deben ser llevados a cabo por niños en ausencia de un supervisor.

En caso de persianas:

- ◆ Vigile la persiana durante los ajustes y procure que no haya nadie cerca debido al peligro de lesiones por descenso repentino.
- ◆ Observe las persianas en movimiento y procure que no haya nadie cerca hasta que el movimiento haya finalizado.
- ◆ Efectúe todos los trabajos de limpieza de las persianas en ausencia de tensión.

En caso de instalaciones de toldo que se pueden accionar fuera del alcance de la vista:

- ◆ No accione los toldos cuando se estén realizando trabajos cerca de ellos (p. ej. limpieza de las ventanas).

En caso de toldos de accionamiento automático:

- ◆ Desconecte los toldos de la red de suministro cuando se estén realizando trabajos cerca de ellos.



Un mantenimiento inadecuado puede poner en peligro la integridad de las personas y de la instalación de toldo o la persiana a causa de daños en el motor tubular:

- ◆ Compruebe regularmente la existencia de daños en cada uno de los componentes de la instalación de persiana.
- ◆ Compruebe regularmente el correcto funcionamiento de la instalación de persiana.
- ◆ La colgadura no debe estar dañada.
- ◆ Encargue en un comercio autorizado la sustitución de los componentes deteriorados.

En caso de instalaciones de toldo:

- ◆ Controle con regularidad si el toldo está desequilibrado o si presenta líneas y resortes dañados.
- ◆ Los toldos dañados deben ser reparados por una empresa especializada.



Peligro de quemaduras al tocar la carcasa del accionamiento.

- ◆ El motor tubular se calienta durante el funcionamiento. Deje enfriar el motor antes de realizar cualquier trabajo en él.
- ◆ No toque la carcasa del accionamiento si está caliente.

i 3.1 Uso debido / condiciones de uso

Utilice los motores tubulares exclusivamente para abrir y cerrar persianas lisas y toldos convencionales.



El uso de motores tubulares o componentes incorrectos puede dar lugar a daños materiales.



- ◆ Si se usa en exteriores, el cable del motor debe colocarse dentro de un tubo adecuado y tenderse hasta la caja de derivación conforme a las prescripciones locales de electricidad.
- ◆ Utilice únicamente componentes y accesorios originales del fabricante.
- ◆ Utilice únicamente motores tubulares cuya potencia cumpla con las exigencias locales. El uso de motores tubulares de dimensiones incorrectas puede provocar daños:
 - > Un motor tubular demasiado pequeño puede resultar dañado debido a una sobrecarga.
 - > Un motor tubular demasiado grande puede dañar la persiana o la caja de persiana, por ejemplo durante el servicio autónomo.
- ◆ Para seleccionar el motor tubular adecuado, pida asesoramiento en un establecimiento especializado y observe las indicaciones de fuerza de tracción de nuestra página web: www.homepilot-smarthome.com

Condiciones de uso

- ◆ Para la conexión eléctrica, el lugar de montaje debe disponer de una conexión de corriente permanente de 230 V / 50 Hz con un dispositivo de activación provisto por el cliente (fusible).
- ◆ La persiana debe subir y bajar con suavidad. No debe bloquearse.
- ◆ El montaje y el uso del Motor conectado de persiana premium solo está permitido en equipos y aparatos en los que una avería de funcionamiento del emisor o del receptor no suponga un riesgo para las personas ni bienes materiales, a menos que dicho riesgo esté cubierto por otros dispositivos de seguridad.



Las instalaciones de radio con la misma frecuencia de envío pueden dar lugar a problemas de recepción.

Condiciones de uso para el servicio autónomo

- ◆ La persiana debe tener montados topes o una guía final, v. página 20.
- ◆ De lo contrario, los puntos finales deben ajustarse manualmente de la forma convencional, v. página 25 y sig.

i 3.2 Uso indebido

No está permitido el uso del Motor conectado de persiana premium para fines distintos a los mencionados.



No utilice el motor tubular en equipos con requisitos de seguridad técnica más exigentes o con mayor peligro de accidente.

- ◆ En este caso serán necesarios dispositivos de seguridad adicionales. Tenga en cuenta los reglamentos legales pertinentes para el montaje de estos equipos.



No utilice el motor tubular en servicio de larga duración. Esto podría ocasionar una avería irreparable.



No utilice el motor tubular con colgaduras cuyos diámetros de abertura sean ≥ 50 mm.



No utilice nunca el sistema de radio DuoFern ni sus componentes para el control remoto de equipos y aparatos con requisitos de seguridad técnica más exigentes o con mayor riesgo de accidentes.

- ◆ En este caso serán necesarios dispositivos de seguridad adicionales. Tenga en cuenta los reglamentos legales pertinentes para el montaje de estos equipos.

i 3.3 Conocimiento especializado del instalador

Únicamente un profesional cualificado con la formación pertinente o bien una empresa especializada en persianas pueden efectuar el montaje, la conexión eléctrica y el mantenimiento, siguiendo las instrucciones del presente manual.

Colgadura

Persiana / persiana veneciana o similar.

Detección de bloqueo / detección de obstáculos

Funciones de seguridad del motor tubular.

Si la persiana se bloquea o se encuentra con un obstáculo, el motor tubular se detiene y retrocede brevemente de forma automática.

Compensación de la longitud de colgadura

Corrección automática de la trayectoria durante el funcionamiento.

DIN EN 13659

"Dispositivos de cierre externos; requisitos de potencia y seguridad."

Esta norma establece los requisitos de potencia que deben satisfacer los dispositivos de cierre externos de instalación permanente en edificios. Contempla también riesgos importantes de la construcción, el transporte, la instalación, el servicio y el mantenimiento de los dispositivos de cierre.

DIN VDE 0100, partes 701 y 702

"Instalaciones de baja tensión, partes 7-701 y 7-702"

Esta norma define los requisitos de los establecimientos, salas e instalaciones especiales, habitaciones con bañera o ducha / lavabo etc.

Supervisión del par de torsión

La supervisión del par de torsión evita que se produzcan daños personales, así como daños en la persiana y el sistema completo. También se utiliza para identificar los puntos finales.

DuoFern

Radiotécnica HOMEPILOT para el control de productos compatibles.

Puntos finales

Para cada sentido de la marcha, la persiana cuenta con un punto final definido que desconecta el motor tubular y detiene la persiana en caso de ser alcanzado.

Pasarela premium

La Pasarela premium de HOMEPILOT es una unidad de control central para productos de radio HOMEPILOT.

Servicio de corta duración (KB)

Los motores tubulares no han sido concebidos para el servicio de larga duración. El servicio de corta duración define el tiempo de servicio máximo permitido.

Anillo magnético

El anillo magnético **(18)** se encuentra en la zona de la cabeza de accionamiento **(12)**. Es accionado por el eje enrollador **(5)** y el adaptador **(10)** y se utiliza para identificar los puntos finales, así como para supervisar/controlar la rotación del eje en el servicio normal.

Parametrización de actuadores de persianas venecianas KNX/EIB

- ◆ Los actuadores de persianas venecianas KNX/EIB se utilizan para controlar persianas, persianas venecianas de accionamiento eléctrico etc.
- ◆ Para garantizar un funcionamiento impecable es necesario ajustar varios parámetros antes de la puesta en marcha.

Caja de persiana

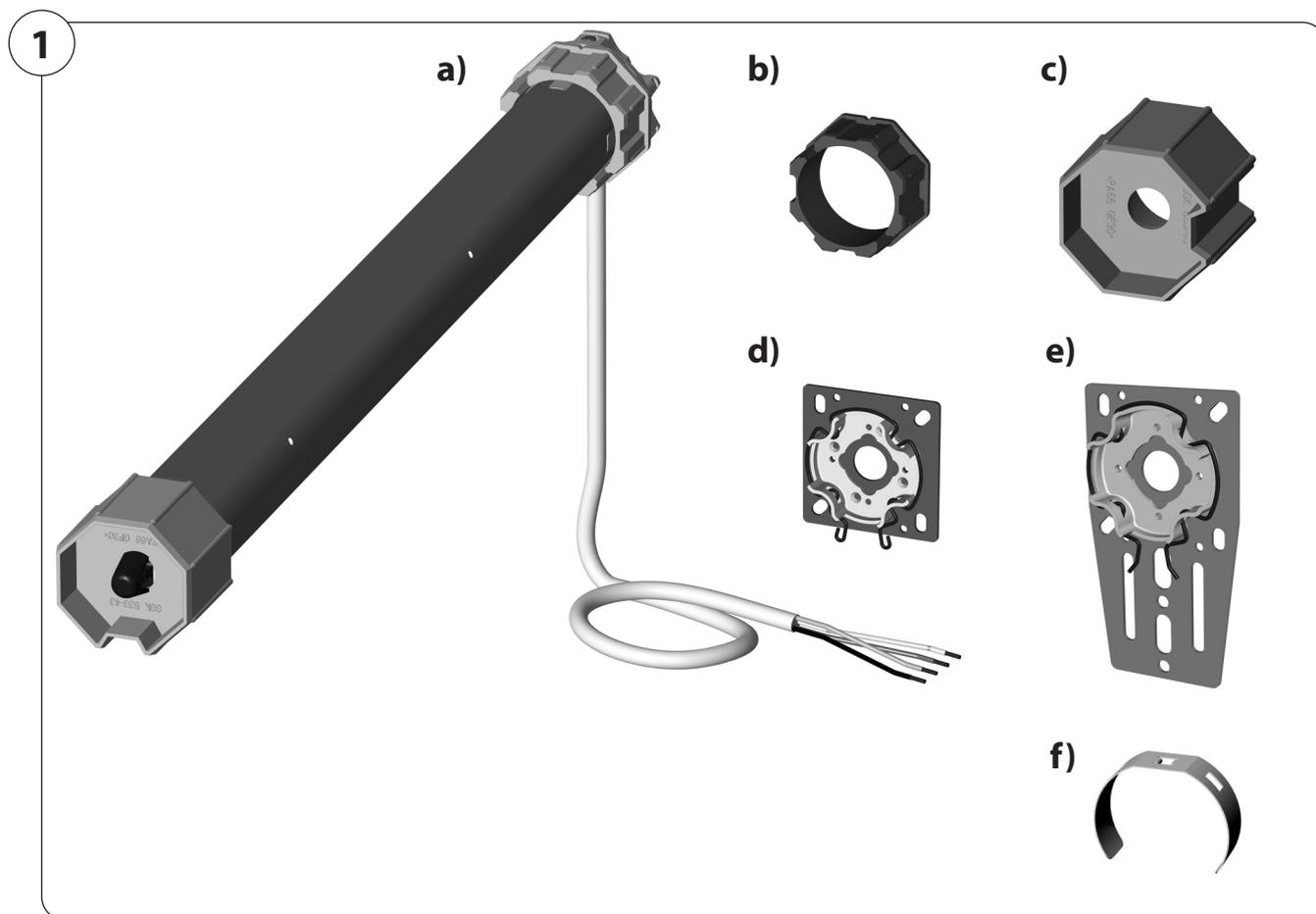
El motor tubular se monta encima de la ventana en una caja de persiana existente o de nueva instalación.

Cable de ajuste universal

Accesorios para el comercio autorizado para el ajuste de los puntos finales.

Conectores ondulados rígidos / flejes

Ayuda para el montaje para la fijación de la persiana al eje enrollador. Hay que diferenciar entre conectores ondulados rígidos o dispositivos antielevación y flejes flexibles (metálicos).



Volumen de suministro

Motor conectado de persiana premium smart	Small	Medium
(a) Motor tubular, incl. cable de conexión (2,5 m)	1 x	1 x
(b) Adaptador	1 x	1 x
(c) Talón de arrastre	1 x	1 x
(d) Soporte de accionamiento universal de clic	1 x	-
(e) Soporte para cajas acabadas de clic	-	1 x
(f) Abrazaderas	3 x	-

Tenga en cuenta que:

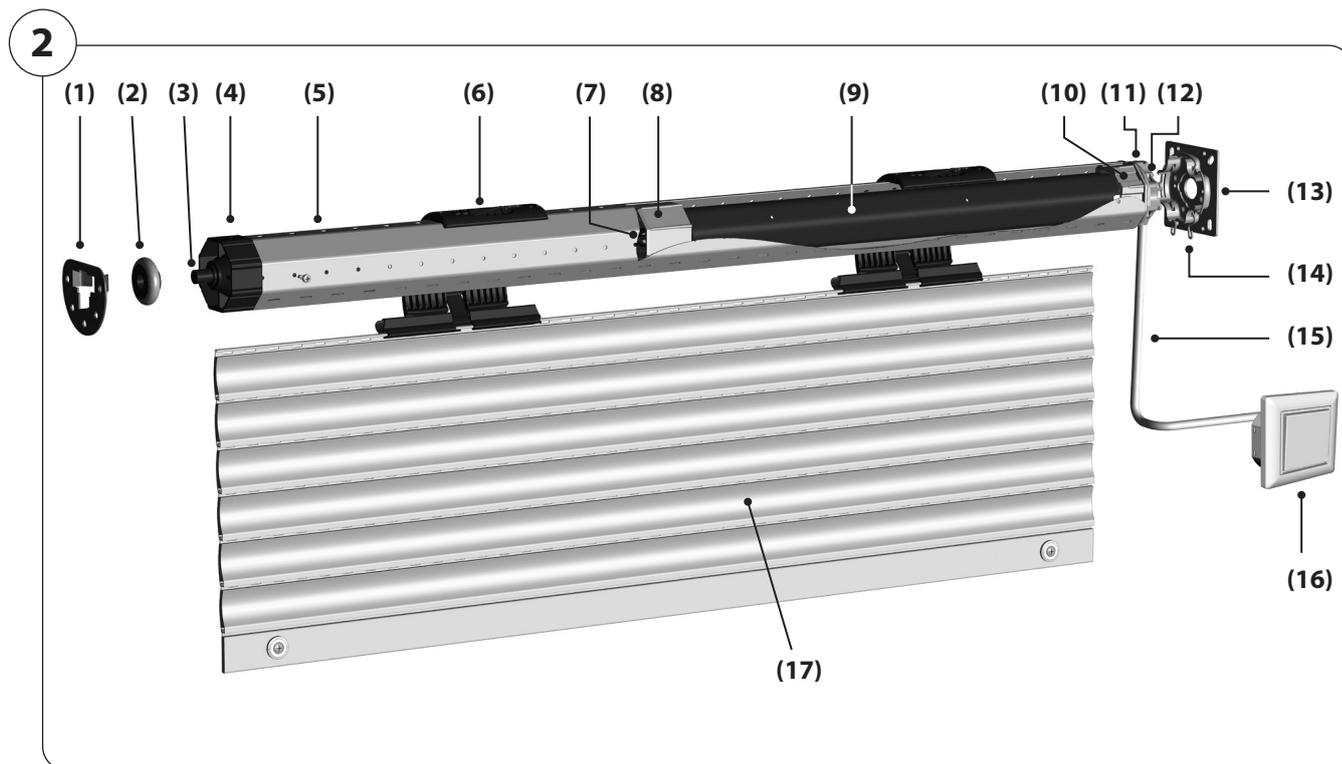
Volumen de suministro específico del cliente

Tras retirar el embalaje, debe comprobar:

El contenido del paquete con los datos del volumen de suministro del embalaje.

Compruebe los datos de la placa de características

- ◆ Compruebe los datos del tipo de motor.
- ◆ Compare los datos de tensión/frecuencia con los de la red local.



Leyenda de la vista completa

- (1) Contrasoprote *
- (2) Cojinete *
- (3) Perno axial de la cápsula cilíndrica
- (4) Cápsula cilíndrica *
- (5) Eje enrollador *
- (6) Conectores ondulados rígidos o flejes*
- (7) Abrazadera de fijación
- (8) Talón de arrastre *
- (9) Motor tubular
- (10) Adaptador *
- (11) Tecla de configuración
- (12) Cabeza de accionamiento
- (13) Soporte de accionamiento de clic *
- (14) Arandela elástica *
- (15) Cable del motor
- (16) Mando (p. ej. pulsador o interruptor de persianas externo) *
- (17) Persiana *



* El accesorio necesario y todos los mandos de este tipo de motor tubular incl. la información técnica y las instrucciones se encuentran en nuestra página de Internet.
www.homepilot-smarthome.com

Los motores tubulares por radio de HOMEPILOT Motor conectado de persiana premium se utilizan para abrir y cerrar persianas y toldos.

Los Motor conectado de persiana premium son motores autónomos con tope suave en ambas posiciones finales. Las posiciones finales del tope suave se memorizan automáticamente durante los primeros ciclos de desplazamiento. De esta forma se omite el ajuste de puntos finales o la realización de un trayecto de memorización.

Los puntos finales también pueden ajustarse manualmente, v. página 25.

Para el uso como accionamiento de toldo es necesario ajustar manualmente el punto final inferior, v. página 25.

La estructura compacta y el tope suave de ajuste automático hacen posible un montaje rápido y sencillo.

Durante el servicio diario, el Motor conectado de persiana premium destaca por su detección de bloqueo en ambos sentidos de la marcha, lo cual garantiza una seguridad máxima y protege la colgadura.



Para el uso del Motor conectado de persiana premium en el servicio autónomo, es preciso instalar topes o una guía final en la persiana, v. página 19 / 20.

Uso en la red DuoFern

Al integrar el Motor conectado de persiana premium en una red de radio DuoFern, podrá ajustar y disfrutar de múltiples funciones automáticas con ayuda de los mandos DuoFern, como la Pasarela premium de HOMEPILOT.

Los mandos y actuadores DuoFern deben estar conectados con la red DuoFern.

Resumen de las funciones:

- ◆ Servicio autónomo con tope suave en ambas posiciones finales, v. página 25.
- ◆ Supervisión del par de torsión
- ◆ Detección de bloqueo en ambos sentidos de la marcha, incl. inversión de movimiento
- ◆ Detección de obstáculos con inversión de movimiento
- ◆ Compensación de la longitud de colgadura
- ◆ Montaje sencillo y rápido gracias a su diseño compacto
- ◆ El ajuste manual de uno o ambos puntos finales es posible en caso necesario. También en combinación con el servicio autónomo.
- ◆ Servicio de pulsación con un pulsador de persianas
- ◆ Servicio con un interruptor de persianas
- ◆ Control con un pulsador de 1 polo
- ◆ Protección de puerta con mosquitera
- ◆ Código de radio DuoFern para la activación del modo de registro en combinación con la Pasarela premium.

6.1 Funcionamiento de la detección de bloqueo

El motor tubular se detiene y marcha automáticamente durante un tiempo breve en sentido contrario (inversa) si un obstáculo bloquea la subida o la bajada de la persiana (p. ej. la persiana está congelada o atascada).



El desplazamiento de una persiana bloqueada (p. ej. congelada o atascada) puede sobrecargar y dañar el motor tubular y la instalación de persiana.

- ◆ No mueva las persianas congeladas/atascadas y elimine la avería o el obstáculo.

Condiciones para el correcto funcionamiento de la detección de bloqueo:

- ◆ La persiana debe desplazarse verticalmente y de manera fluida por la guía de la ventana.

i 6.2 Funcionamiento de la detección de obstáculos

El motor tubular se detiene y marcha automáticamente durante un tiempo breve en sentido contrario (inversa) si la persiana deja de bajar por un obstáculo.

Condiciones para el correcto funcionamiento de la detección de obstáculos:

- ◆ El talón de arrastre debe montarse con rodada libre (v. fig. 8, página 15), estado de suministro de fábrica.
- ◆ La persiana se debe instalar con flejes o con conectores ondulados rígidos en el eje enrollador.

- ◆ La persiana debe desplazarse verticalmente y de manera fluida por la guía de la ventana.
- ◆ La detección de obstáculos puede activarse/desactivarse mediante Pasarela premium.

Indicación sobre las instalaciones de varios participantes



Al utilizar un motor tubular con detección de obstáculos en instalaciones de varios participantes (varias colgaduras accionadas por un eje enrollador), es posible que la detección de obstáculos no reaccione o lo haga con retraso.

i 6.3 Funcionamiento de la compensación de la longitud de colgadura

Después de memorizar automáticamente el punto final superior, la compensación de la longitud de colgadura está activada. A continuación, el motor tubular no se desplaza hasta el punto final superior, protegiendo así la persiana.

Con el tiempo, las trayectorias de la persiana memorizadas automáticamente pueden sufrir modificaciones. Para compensar dicha modificación, el motor tubular marcha a intervalos regulares (el ciclo se ajusta de fábrica) automáticamente hacia el punto final superior.

- ◆ La compensación de la longitud de colgadura se realiza automáticamente durante el servicio normal, por lo que habitualmente no será consciente del procedimiento.
- ◆ Si el punto final superior se ajusta de forma manual, la compensación de la longitud de colgadura se desactiva.
- ◆ La compensación de la longitud de colgadura puede activarse/desactivarse mediante Pasarela premium.

i 6.4 Funcionamiento cuando el talón de arrastre está montado sin rodada libre

Si se ha montado un talón de arrastre **sin rodada libre**, v. página 15, es preciso tener en cuenta las siguientes condiciones.

Condiciones para el correcto funcionamiento del motor cuando el talón de arrastre está montado sin rodada libre:

- ◆ La detección de obstáculos no está activa.
- ◆ **El servicio autónomo solo es posible con conectores ondulados rígidos:**
 - > La persiana se debe montar con conectores ondulados rígidos en el eje enrollador.
 - > La persiana debe tener montados topes o una guía final, v. página 19 / 20.

- ◆ **Ajuste del punto final con flejes:**
 - > El punto final inferior debe ajustarse manualmente.

i 6.5 Servicio de pulsación con un pulsador de persianas

El Motor conectado de persiana premium puede controlarse in situ con un pulsador de persianas en el servicio de pulsación.

Pulsando brevemente la tecla Subir o Bajar, la colgadura se desplaza completamente hacia arriba o hacia abajo hasta el punto final ajustado. Pulsando de nuevo la tecla correspondiente o de sentido contrario, el motor se detiene.

Si mantiene pulsada la tecla Subir o Bajar (durante más de 1 segundo aprox.), el motor se detiene al soltar la tecla.

i 6.6 Servicio con un interruptor de persianas

El Motor conectado de persiana premium puede controlarse in situ con un interruptor de persianas.

Pulsando Subir o Bajar en el interruptor, la colgadura se desplaza completamente hacia arriba o hacia abajo hasta el punto final ajustado. Desconectando el sentido de marcha preestablecido, es posible detener el motor en la posición que se desee.

i 6.7 Servicio de pulsación con un pulsador de 1 polo

El Motor conectado de persiana premium puede controlarse in situ con un pulsador de 1 polo.

Activación de la función

La función viene desactivada de fábrica; tras la conexión del pulsador es necesario activarla en primer lugar en el motor tubular, véase la página 23.

En caso necesario puede volver a desactivar la función.

Secuencia de conmutación del pulsador

Subir / Parar / Bajar / Parar ...

i 6.8 Activación de la protección de puerta con mosquitera

Para proteger p. ej. una puerta con mosquitera previamente montada que se abre hacia fuera, puede activar adicionalmente la función "Protección de puerta con mosquitera".

El motor tubular se detiene y marcha automáticamente durante un tiempo breve en sentido contrario (inversa) si la persiana choca contra la puerta de mosquitera al bajar.

Condición para el correcto funcionamiento:

El talón de arrastre debe montarse con rodada libre (v. fig. 8, página 15), estado de suministro de fábrica.

Activación de la función mediante Pasarela premium

La función viene desactivada de fábrica y es posible activarla con ayuda de Pasarela premium.

i 6.9 Activación del modo de registro con ayuda del código de radio DuoFern

Si se utiliza Pasarela premium, es posible configurar el Motor conectado de persiana premium en el modo de registro introduciendo el código de radio, lo cual permite registrar otros aparatos DuoFern (p. ej. el Motor conectado de persiana premium).

Intervalo de activación mediante código de radio DuoFern

Tras conectar la corriente eléctrica, el código de radio permanece activo durante un máx. de 2 horas. Una vez transcurrido este tiempo, la activación mediante código de radio ya no es posible. Desconecte brevemente de la red el Motor conectado de persiana premium para reiniciar el intervalo.

El código de radio DuoFern se encuentra en la etiqueta adjunta



Ejemplo



Conserve la etiqueta adjunta en un lugar seguro, por ejemplo pegándola en la portada de estas instrucciones.

Esto le facilita el acceso futuro al modo de registro del Motor conectado de persiana premium sin necesidad de abrir la instalación de persiana.



7. Indicaciones importantes para el montaje

ES

Preparativos para el montaje

- ◆ Antes del montaje, compare los datos de tensión/frecuencia de la placa de características con los de la red local.
- ◆ Antes de montar el motor tubular, desmonte o ponga fuera de servicio todos los cables y dispositivos que no sean necesarios para el funcionamiento.
- ◆ Es necesario proteger las piezas móviles de los accionamientos que vayan a accionarse a una altura inferior a 2,5 m del suelo.
- ◆ Si el motor tubular se controla con un interruptor que dispone de preajuste OFF, dicho interruptor debe colocarse dentro del campo de visión del motor tubular, pero alejado de las piezas móviles, como mínimo a 1,5 m de altura.
- ◆ La tapa de la caja de persiana debe estar accesible y poder desmontarse sin resultar dañada.
- ◆ No desmonte nunca los topes de la última lama de la persiana.
Si lo hace, la persiana puede deslizarse hasta la caja y resultar dañada.



Peligro de muerte por aplastamiento en caso de funcionamiento sin puntos finales ajustados.

- ◆ Para garantizar un funcionamiento seguro es imprescindible ajustar los puntos finales. Lea el capítulo correspondiente de estas instrucciones en la página 25.



Un montaje incorrecto puede provocar lesiones (por impacto).

- ◆ Si el motor no está correctamente montado o asegurado podría desprenderse de los soportes de accionamiento. Asegure el motor tubular con los dispositivos suministrados a tal efecto.



Si el motor tubular se monta desnivelado, el motor tubular y la persiana pueden resultar dañados. Por ejemplo, una persiana enrollada de manera desigual puede bloquear y romper el accionamiento.

- ◆ Monte el motor tubular y el soporte siempre nivelados.
- ◆ Una vez finalizado el montaje, compruebe que el eje enrollador (5) y la persiana (17) pueden bajar sin problema.
- ◆ Durante el funcionamiento, la persiana (17) no debe arrastrarse por el soporte, la cápsula cilíndrica (4) o la cabeza de accionamiento (12).
- ◆ El eje enrollador (5) y los conectores ondulados rígidos (6) no deben entrar en contacto con el accionamiento (9). Durante el funcionamiento no deben rozar el motor tubular (9).



En caso de toldos de accionamiento automático:

- ◆ En el caso de los toldos hay que respetar una distancia mínima de 0,4 m respecto a las piezas del entorno con el toldo totalmente desplegado.
- ◆ En instalaciones de toldo, el punto más bajo del toldo debe tener una altura de 1,8 m como mínimo.



El uso de soportes de accionamiento y de contrasoportes de dimensiones incorrectas puede deteriorar la instalación de persiana.

- ◆ Emplee únicamente los soportes originales suministrados por el fabricante. En caso de utilizar soportes de accionamiento y contrasoportes de otros fabricantes, estos deberán elegirse en función del par de torsión del motor tubular que se vaya a utilizar.



7.1 Montaje del motor tubular

Las siguientes indicaciones de montaje son válidas para situaciones de montaje estándar relativas a los motores tubulares y accesorios de HOMEPILOT.

La cabeza de accionamiento (12) del motor puede montarse en el lado izquierdo o derecho de la caja de persiana. En estas instrucciones se representa el montaje para el lado derecho.

Anchura mínima necesaria de la caja de persiana:

Tipo de motor tubular:	Small	Medium
Anchura mínima aprox.:	56 cm	67 cm



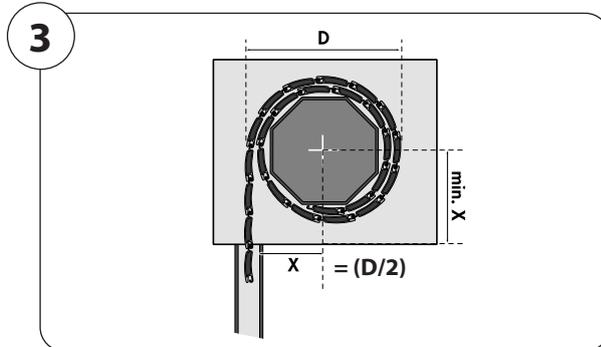
7.2 Montaje del soporte

ES

⚠ ATENCIÓN

Si la persiana se enrolla de forma desnivelada, el accionamiento puede bloquearse y resultar dañado.

♦ Monte el soporte lo más horizontalmente posible.



1. Determine en primer lugar la posición del soporte de accionamiento (13) y del contrasoporte (1) en la caja de persiana.
2. Enrolle por completo el recogedor de persiana en el eje enrollador y mida el diámetro [D] (véase la figura 3) para determinar la posición del centro del soporte respecto a la guía.



Cuando está montada, la persiana enrollada debe deslizarse verticalmente por la guía de la ventana.

3. Fije el soporte según el tipo de soporte y las necesidades del cliente.
4. Monte el soporte de accionamiento (13) de forma que la tecla de configuración (11) se ubique en un lugar accesible y el cable del motor (15) se pueda tender sin pliegues.



7.3 Cálculo de la longitud del eje enrollador (5)

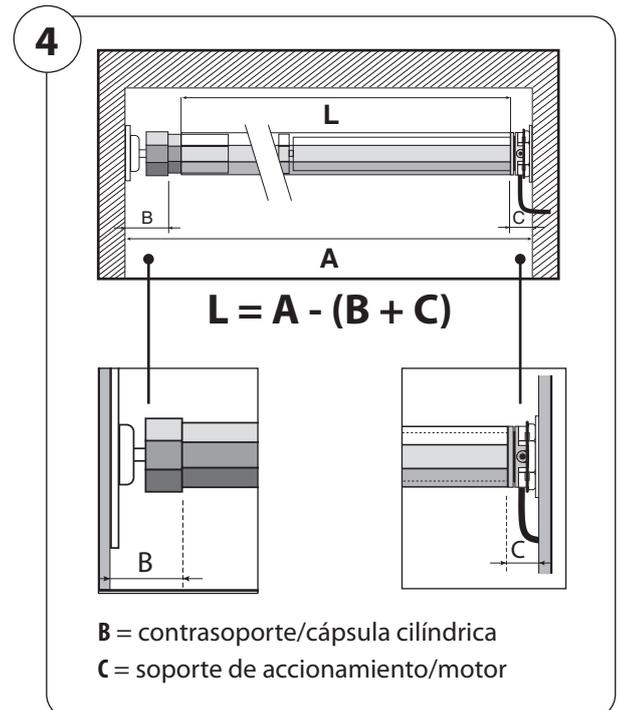
1. Mida la distancia a la pared del soporte de accionamiento (13) y del contrasoporte (1) tal y como se representa.
2. Mida la caja de persiana y calcule la longitud necesaria del eje [L].
3. Longitud del eje enrollador: $L = A - (B + C)$.

Recomendación

Reduzca **L** aprox. **5 mm** respecto al valor calculado para garantizar una holgura suficiente de entre 2 y 3 mm de la longitud total al introducir la cápsula cilíndrica (4).

4. Reduzca la longitud del eje enrollador (5) a la medida necesaria.

Corte el eje perpendicularmente con una sierra de hierro. Desbarbe el interior y el exterior del eje con una lima.



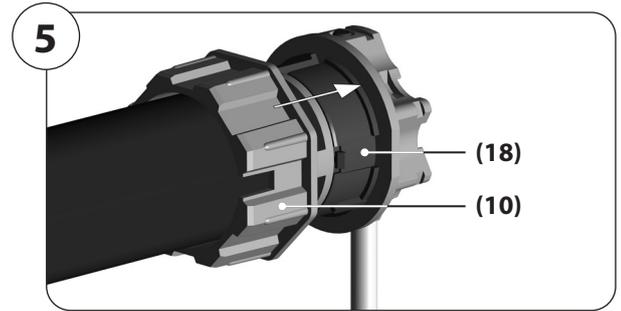


7.4 Montaje/desmontaje del adaptador (10)

ES

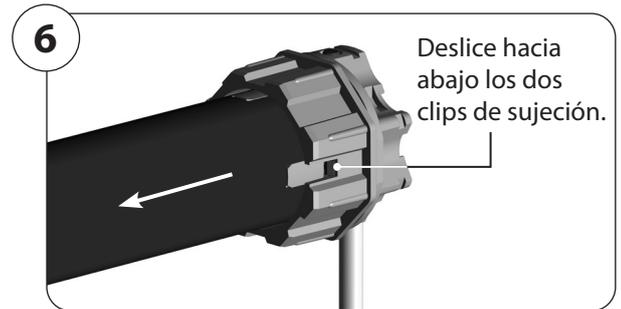
Montaje del adaptador (10)

1. Encaje el adaptador (10) en el anillo magnético (18) de la cabeza de accionamiento. Tenga en cuenta la posición correcta de la ranura del adaptador (10) (estado de suministro).



Desmontaje del adaptador (10)

1. Deslice hacia abajo los dos clips de sujeción del anillo magnético (18) y retire el adaptador (10) del anillo magnético (18).

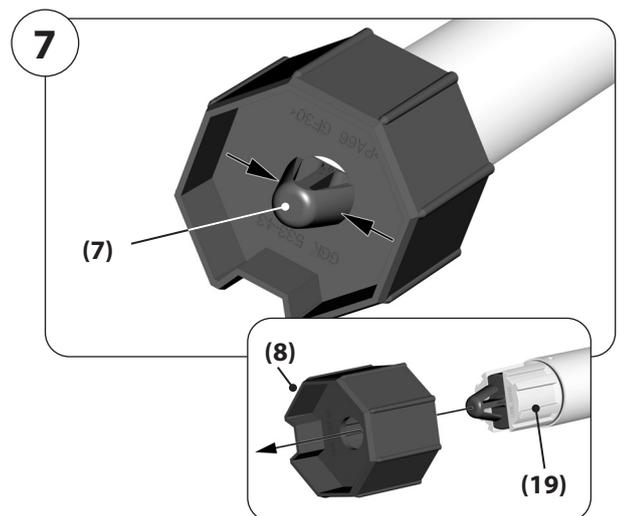


7.5 Desmontaje del talón de arrastre (8)

El talón de arrastre (8) puede montarse con o sin rodada libre.

- ◆ El talón de arrastre se suministra de fábrica "con rodada libre".
- ◆ Antes de cambiar el tipo de montaje, es necesario desmontar el talón de arrastre (8) en primer lugar.

1. Presione las piezas laterales de la abrazadera de fijación (7) y retire el talón de arrastre (8) del adaptador de salida (19).





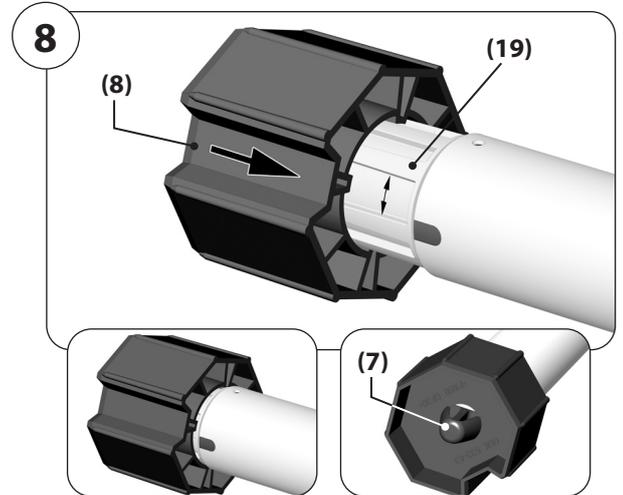
7.6 Montaje del talón de arrastre (8) con rodada libre

ES

i

Si desea que el motor tubular funcione con el ajuste autónomo de puntos finales y con la detección de obstáculos, monte el talón de arrastre (8) con rodada libre (**estado de suministro**).

1. Deslice el talón de arrastre (8) hasta el adaptador de salida (19) de forma que tenga rodada libre y encaje tras la abrazadera de fijación (7).
Si tiene rodada libre, el talón de arrastre (8) se puede girar en ambas direcciones fácilmente.



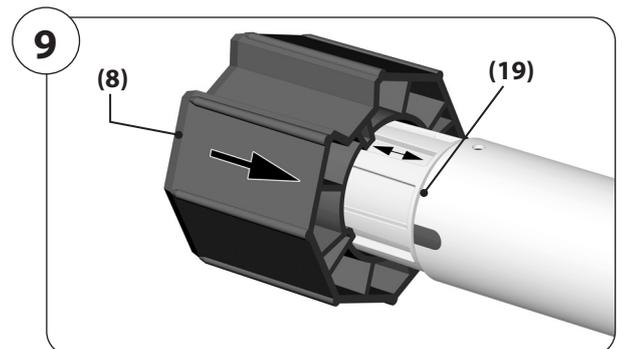
7.7 Montaje del talón de arrastre (8) sin rodada libre

i

Si el talón de arrastre (8) está montado sin rodada libre, el motor tubular funciona sin detección de obstáculos. Para la detección autónoma del punto final inferior se requieren a continuación conectores ondulados rígidos.

Puede ser necesario montar el talón de arrastre (8) sin rodada libre para evitar una desconexión antes de tiempo en caso de persianas extremadamente ligeras o con mala caída.

1. Deslice el talón de arrastre (8) hasta el adaptador de salida (19) de forma que no tenga rodada libre y encaje tras la abrazadera de fijación (7).

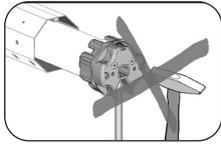




7.8 Introducción del motor tubular (9) en el eje enrollador

ES

⚠ ATENCIÓN



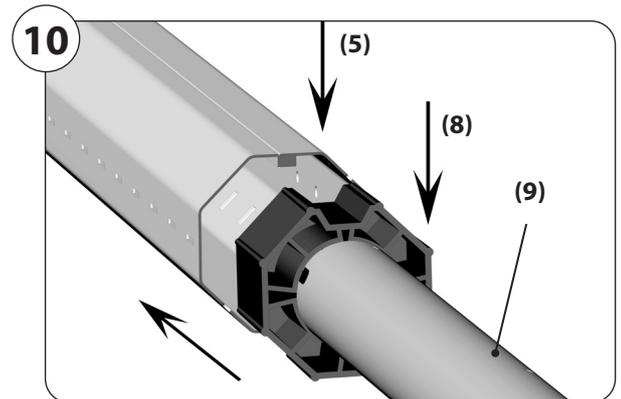
La introducción del motor tubular (9) en el eje enrollador (5) utilizando la fuerza provoca daños materiales.

◆ No introduzca el motor tubular (9) en el eje enrollador (5) utilizando la fuerza.

1. En primer lugar, deslice el talón de arrastre (8) por el eje enrollador (5).



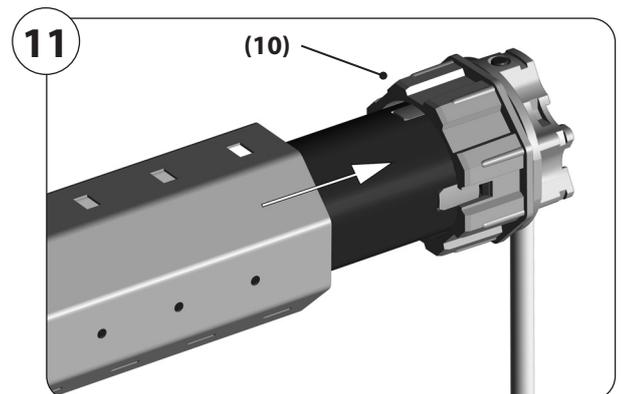
El motor (9) debe disponer de espacio suficiente en caso de ejes enrolladores con ranura interior.



2. A continuación, presione el eje enrollador (5) hasta que encaje completamente en el adaptador (10).

⚠ ATENCIÓN

- ◆ Compruebe durante el montaje que el adaptador (10) y el anillo magnético (18) de la cabeza de accionamiento (12) no se separan. De lo contrario, podrían producirse fallos en el funcionamiento, v. página 29.
- ◆ El motor debe introducirse completamente en el eje enrollador. La compensación de longitud o la corrección se ajusta con la posición de la cápsula cilíndrica, v. página 19.



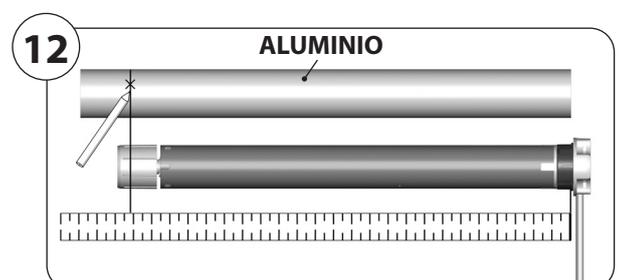
7.9 Preparativos en caso de utilizar tubos de precisión



Utilice únicamente tubos de precisión de aluminio.

- ◆ Si se utilizan tubos octogonales de acero, no es necesario realizar los siguientes pasos.

1. Mida la distancia entre el adaptador (10) y el tercio posterior del talón de arrastre (8); marque esta distancia sobre el tubo de precisión.



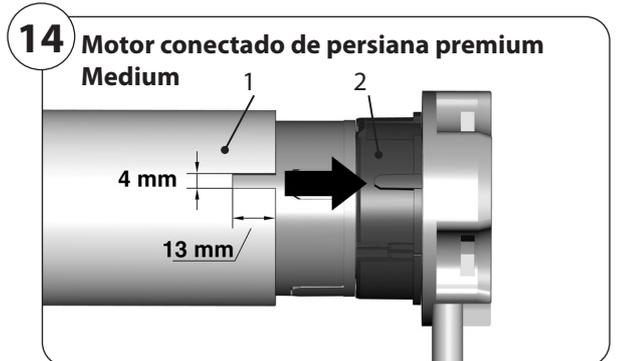
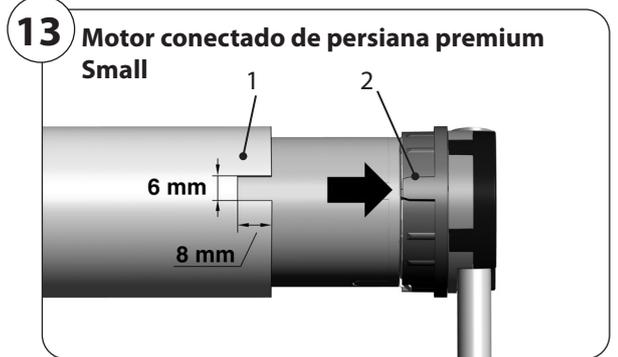


7.9 Preparativos en caso de utilizar tubos de precisión

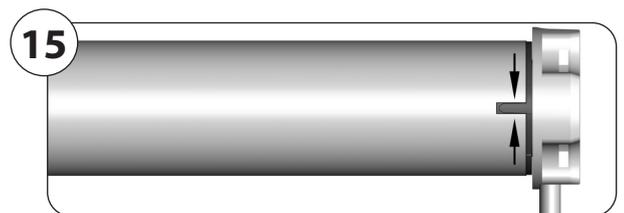
ES

2. En el extremo del tubo de precisión, practique una ranura 1 utilizando una sierra para poder introducir por completo la leva 2 del adaptador (10) en el tubo.

- ◆ Entre la ranura 1 y la leva 2 no debe haber holgura.
- ◆ Las dimensiones de la ranura 1 dependen del tipo de motor tubular, v. figuras.



3. Introduzca el motor tubular en el tubo de precisión.



4. Marque cuatro orificios de fijación y practique los taladros a través del tubo de precisión en el talón de arrastre (8).

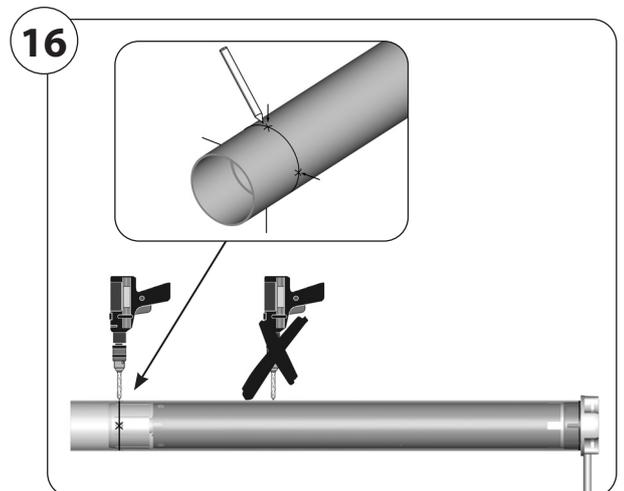
⚠ ATENCIÓN

Perforar a una profundidad excesiva puede impedir la rodada libre.

- ◆ No perforo el talón de arrastre (8) más de 10 mm.

Perforar en la zona del accionamiento da lugar a daños materiales.

- ◆ No perforo nunca en la zona del accionamiento (9).

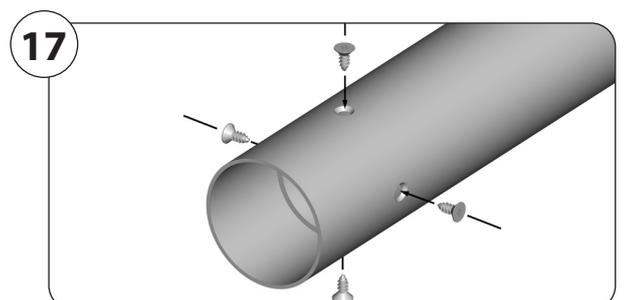


5. Atornille o remache el tubo de precisión en el talón de arrastre (8). Utilice cuatro tornillos para chapa autorroscantes o cuatro remaches ciegos.

⚠ ATENCIÓN

Los tornillos o remaches demasiado largos impiden la rodada libre.

- ◆ Utilice tornillos o remaches de 10 mm como máximo.

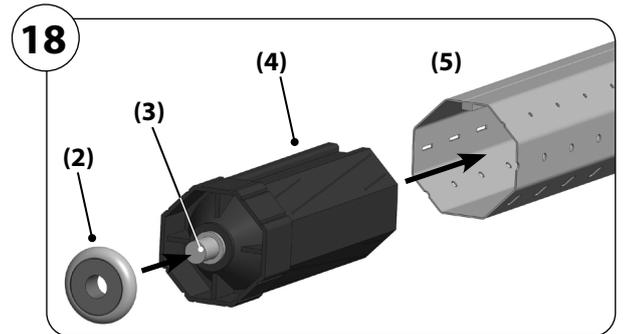




7.10 Montaje de la cápsula cilíndrica (4)

ES

1. Deslice la cápsula cilíndrica (4) por el eje enrollador (5) e introduzca el cojinete (2) en el perno axial (3) de la cápsula cilíndrica.



7.11 Montaje del motor en el soporte

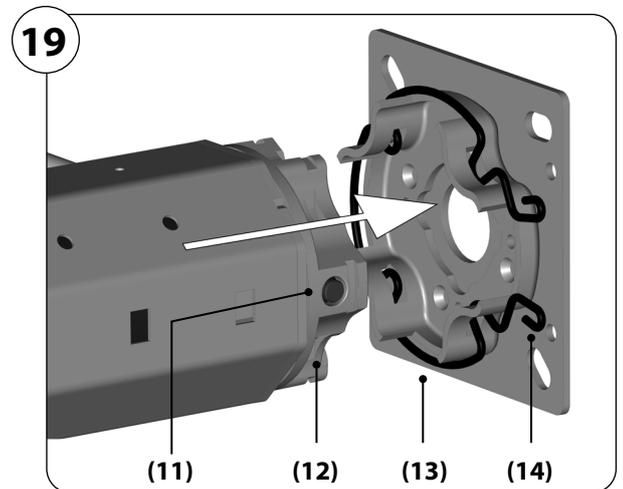
7.11.1 Montaje en el soporte de accionamiento como soporte de clic (13)

1. Presione suavemente la cabeza de accionamiento (12) en el soporte de clic (13) hasta que encaje. La tecla de configuración (11) debe ubicarse en un lugar accesible.



Los motores tubulares pueden montarse en el soporte de clic (13) en 4 posiciones.

- ◆ Abriendo la arandela elástica (14) puede soltar en cualquier momento los motores del soporte de clic (13).

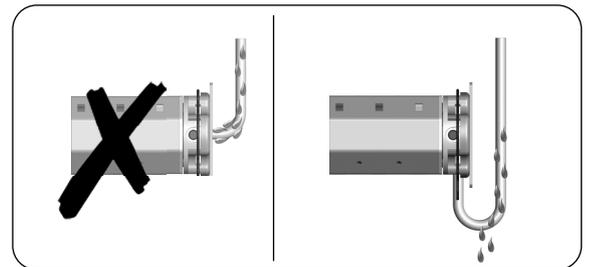


⚠ ADVERTENCIA



Peligro de cortocircuito por la presencia de agua debido a un tendido incorrecto del cable.

- ◆ No oriente el cable del motor (15) directamente hacia arriba, ya que a través de este podría entrar agua en el motor y dañarlo.
- ◆ Disponga el cable formando una onda. La onda recoge y escurre el agua en el punto más bajo del cable.



7.11.2 Montaje en otras variantes de soporte de accionamiento

Suspenda la cabeza de accionamiento (12) en el soporte de accionamiento correspondiente y asegúrela correctamente, p. ej. mediante un pasador.



7.11 Montaje del motor en el soporte

ES

7.11.3 Montaje en el contrasoporte (1)

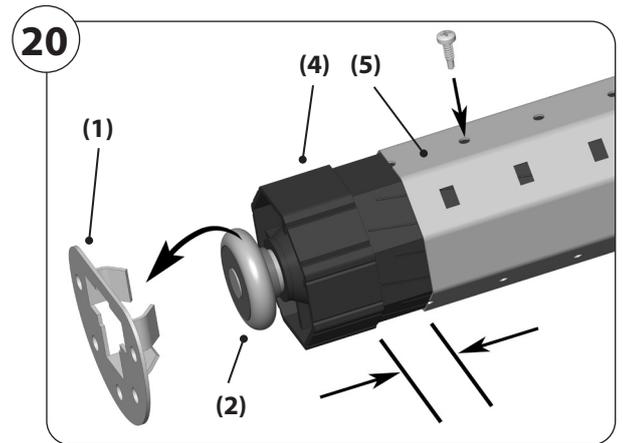
1. Introduzca el extremo opuesto del eje enrollador (5) con el cojinete (2) en el contrasoporte (1).
2. Si utiliza un soporte de accionamiento diferente al soporte de clic (13) de HOMEPILOT, en caso necesario deberá asegurar el accionamiento utilizando un segundo pasador.
3. Introduzca o retire la cápsula cilíndrica para corregir las pequeñas imprecisiones de medida (4).



La cápsula cilíndrica (4) debe entrar con $\frac{2}{3}$ de su longitud como mínimo en el eje enrollador (5).

Para garantizar la fluidez de desplazamiento, proporcione una holgura suficiente en la longitud del eje.

4. Para finalizar, asegure la cápsula cilíndrica (4) con un tornillo.



7.12 Montaje de la persiana (17)

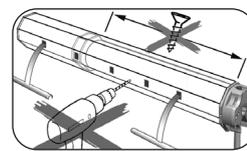
La persiana se puede montar tanto con conectores ondulados rígidos como con flejes.

⚠ ATENCIÓN

Sin topes ni guía final, durante el servicio autónomo la persiana puede desplazarse hasta la caja de persiana y resultar dañada.

- ◆ Monte siempre dos topes o una guía final en la persiana (17).

⚠ ATENCIÓN



El taladro y el enroscamiento de tornillos en la zona del accionamiento dan lugar a daños materiales.

- ◆ No taladre ni atornille la zona del accionamiento (9) para fijar la persiana (17).

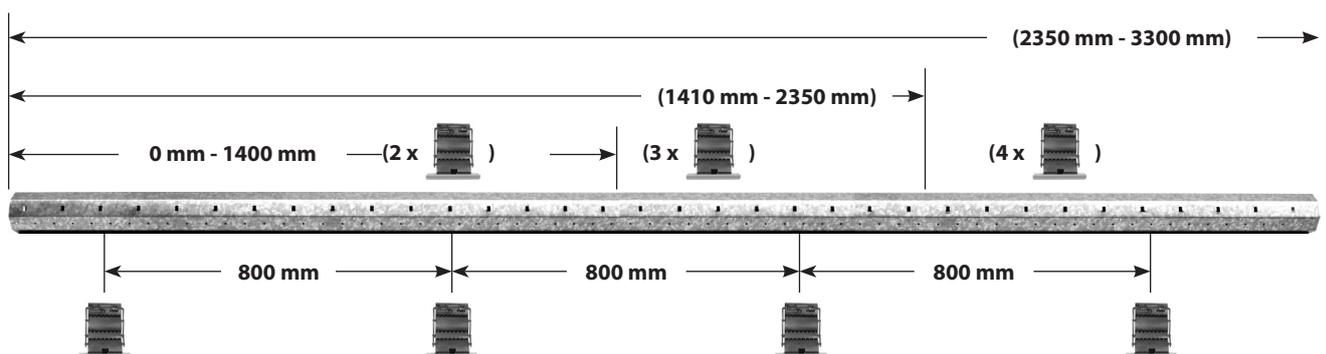
7.12.1 Montaje de la persiana con conectores ondulados rígidos

Cálculo del número de conectores ondulados rígidos que son necesarios



Monte al menos dos conectores ondulados rígidos por persiana en ambos extremos del tubo octogonal correspondiente. Dependiendo de las condiciones de uso, el tipo y la cantidad de conectores ondulados rígidos pueden diferir de las siguientes recomendaciones.

Anchura de la persiana / cantidad mínima:



Recomendación: Monte un conector ondulado rígido cada 800 mm.



7.12 Montaje de la persiana (17)

ES

1. Seleccione el tipo de conector ondulado necesario para la situación de montaje y defina la longitud correcta. *

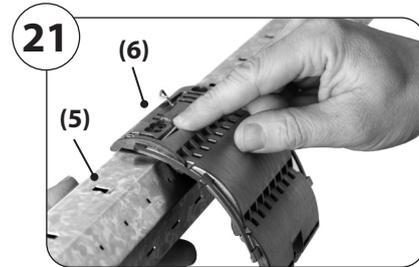
⚠ ATENCIÓN

Los errores de longitud pueden provocar fallos en el funcionamiento. *

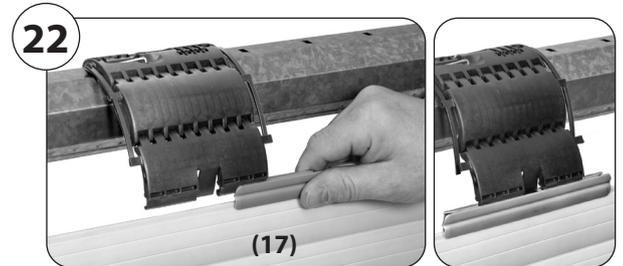
2. Monte el conector ondulado (6) en el eje enrollador (5) *.



* Lea los datos de los conectores ondulados en las instrucciones de montaje.

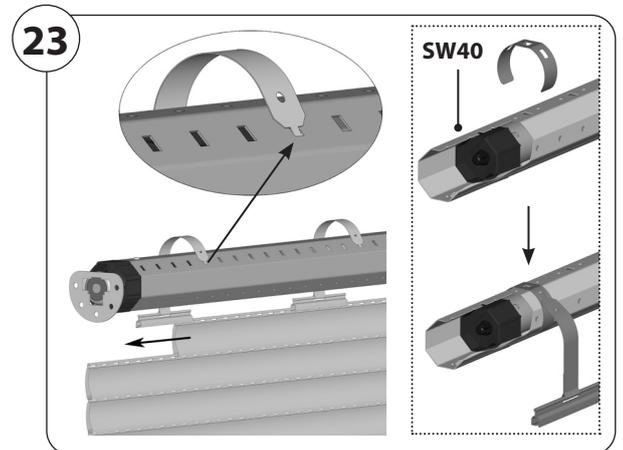


3. Inserte el perfil de alojamiento de cada conector ondulado (6) en la lama superior de la persiana (17).
4. A continuación, inserte cada uno de los perfiles de alojamiento en un conector ondulado (6).



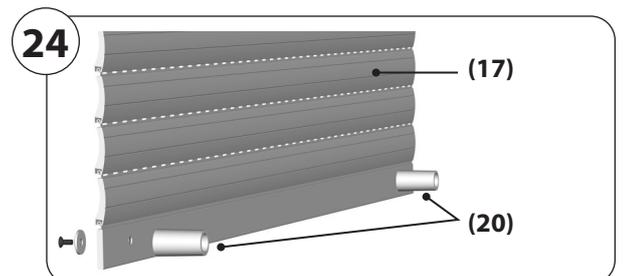
7.12.2 Montaje de la persiana con flejes

1. Inserte los flejes en la lama superior de la persiana. Coloque cada 40 cm un fleje en un agujero rectangular del eje enrollador. En los **ejes enrolladores SW40** (con ranura exterior), utilice abrazaderas para el montaje de los flejes.



7.12.3 Montaje de topes de persiana o de una guía final

1. Para utilizar el servicio autónomo, monte al finalizar dos topes de persiana (20) o una guía final en la lama inferior o guía de la persiana (17). De lo contrario, el punto final superior deberá ajustarse manualmente.





8. Indicaciones de seguridad para la conexión eléctrica

ES



PELIGRO



Peligro de muerte por electrocución al tocar componentes eléctricos.

- ◆ Efectúe todos los trabajos de montaje y conexión sin tensión.
- ◆ Desconecte de la red todos los polos de los cables de alimentación y asegúrese de que no se produzca una conexión involuntaria.
- ◆ Compruebe que la instalación esté libre de tensión.

Con aparatos de instalación fija...

...conforme a DIN VDE 0700, la instalación debe disponer de un dispositivo separador para cada fase. Como dispositivo separador son válidos los interruptores con una apertura mínima de contacto de 3 mm (p. ej. interruptor diferencial, fusible o interruptor de corriente de defecto).



ADVERTENCIA



Peligro de cortocircuito por cable dañado.

- ◆ Coloque todos los cables en la caja de persiana de manera que las partes móviles no puedan dañarlos.
- ◆ La línea de conexión de red de este accionamiento solo se puede conectar con el mismo tipo de línea. En caso necesario, póngase en contacto con nuestro servicio técnico.

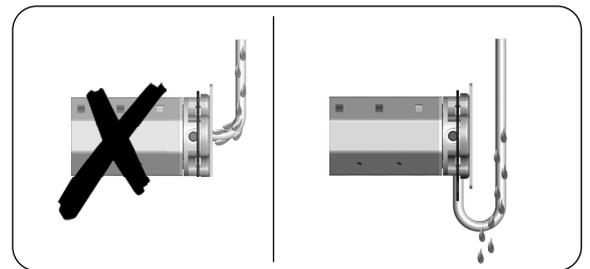


ADVERTENCIA



Peligro de cortocircuito por la presencia de agua debido a un tendido incorrecto del cable.

- ◆ No oriente el cable del motor (15) directamente hacia arriba, ya que a través de este podría entrar agua en el motor y dañarlo.
- ◆ Disponga el cable formando una onda. La onda recoge y escurre el agua en el punto más bajo del cable.



8.1 Conexión del cable del motor (15)

1. Efectúe la conexión del cable del motor (15) teniendo en cuenta la siguiente asignación de hilos.

Escala de colores del cable del motor (15)

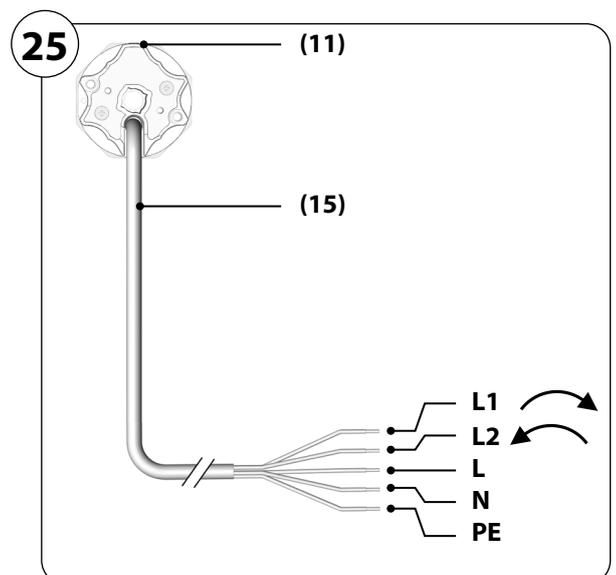
L1	=		(negro) *
L2	=		(marrón) *
N	=	conductor neutro	(azul)
L	=	fase continua	(gris)
PE	=	toma de tierra	(verde/amarillo)
(11)	=	tecla de configuración del motor tubular	



* El sentido de marcha real del motor tubular y de la colgadura dependen de la instalación y del cableado del motor tubular.



Acortar el cable del motor (15) puede limitar el alcance de la radiofrecuencia. La antena está integrada en el cable del motor.





8.2.1 Control del motor tubular mediante radio

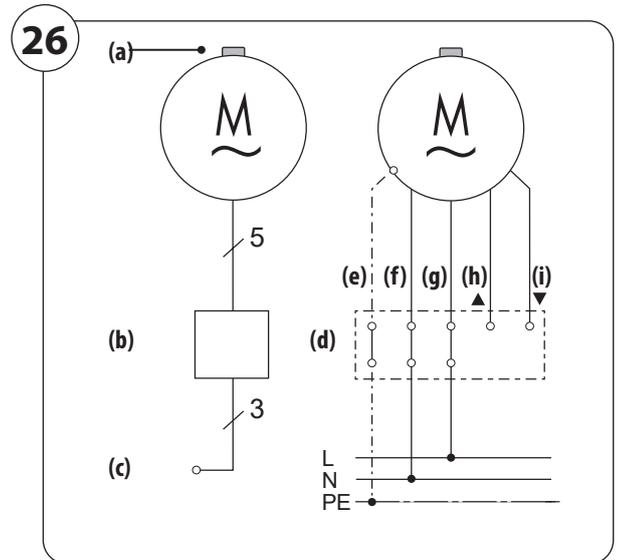
Leyenda:

- (a) = tecla de configuración (11)
- (b/d) = caja de interruptores
- (c) = red de 230 V/50 Hz

Disposición de los cables:

- (e) = PE verde/amarillo
- (f) = N azul
- (g) = L gris (fase continua)
- (h) = negro (sentido de marcha 1) *
- (i) = marrón (sentido de marcha 2) *

* Los hilos de color negro y marrón (sentido de marcha 1 y 2) no son necesarios para el servicio de radiofrecuencia, por lo que no se conectan.



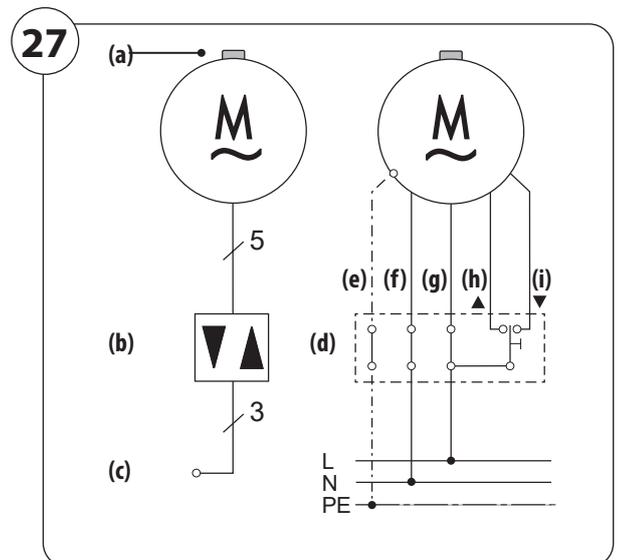
8.2.2 Control del motor tubular con un interruptor o pulsador de persianas

Leyenda:

- (a) = tecla de configuración (11)
- (b) = interruptor o pulsador de persianas
- (c) = red de 230 V/50 Hz
- (d) = caja de interruptores

Disposición de los cables:

- (e) = PE verde/amarillo
- (f) = N azul
- (g) = L gris (fase continua)
- (h) = negro (sentido de marcha 1)
- (i) = marrón (sentido de marcha 2)



Ejemplo: Esquema de conmutación con un pulsador de persianas



Al utilizar un interruptor es recomendable eliminar la tensión del motor (interruptor en posición cero) tras alcanzar los puntos finales. De esta forma se mantienen alejadas del motor las fuentes de avería o sobretensiones.



8.2 Conexión eléctrica del motor tubular

ES

8.2.3 Control del motor tubular con un pulsador de 1 polo (contacto normalmente abierto)

Leyenda:

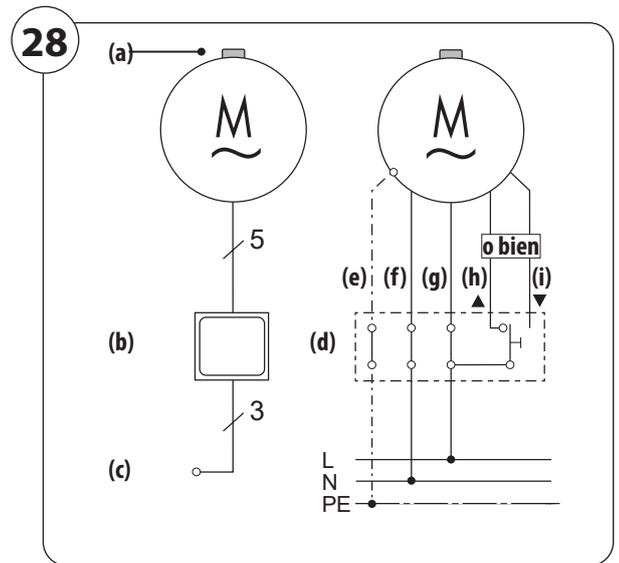
- (a) = tecla de configuración (11)
- (b) = pulsador de 1 polo
- (c) = red de 230 V/50 Hz
- (d) = caja de interruptores

Disposición de los cables:

- (e) = PE verde/amarillo
- (f) = N azul
- (g) = L gris (fase continua)
- (h) = negro (sentido de marcha 1)
- (i) = marrón (sentido de marcha 2)



Tras conectar el pulsador, es necesario activar la función en el Motor conectado de persiana premium.



Activación de la función "pulsador de 1 polo"

1. Presione brevemente el pulsador 4 veces y a continuación manténgalo presionado.
2. El motor tubular se pone en marcha brevemente a modo de confirmación. La función está activa.

La secuencia de conmutación es la siguiente:

Subir / Parar / Bajar / Parar ...

Desactivación de la función "pulsador"

Repita los pasos 1 y 2.

8.2.4 Conmutación paralela de varios motores

Es posible la conmutación paralela de varios motores tubulares de HOMEPILOT. El número de motores de conmutación paralela depende de la capacidad de carga del punto de conmutación y del fusible.



Antes de la conmutación paralela, es necesario ajustar los puntos finales de cada uno de los motores. Lea las instrucciones de manejo correspondientes.



Con la conmutación paralela ya no es posible el control individual de los motores.

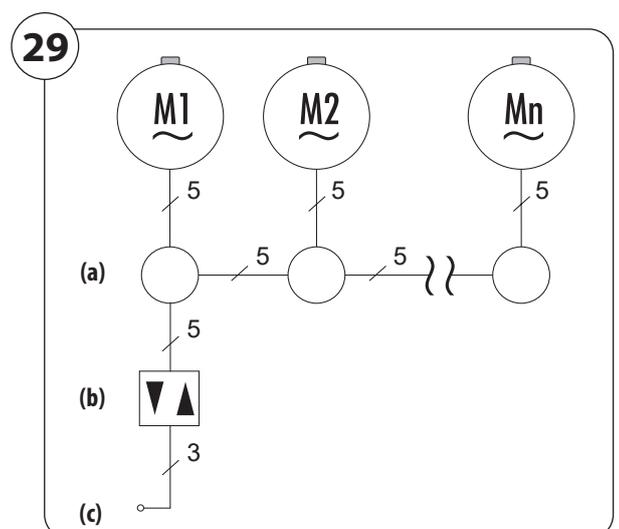
Conmutación paralela con interruptores o pulsadores de persianas

Con los interruptores o pulsadores de persianas de HOMEPILOT es posible conmutar paralelamente un máximo de cinco motores.

Conmutación paralela con mandos HOMEPILOT (p. ej. reloj conmutador premium)

Número de motores tubulares con conmutación paralela, v. Datos técnicos.

Ejemplo de instalación

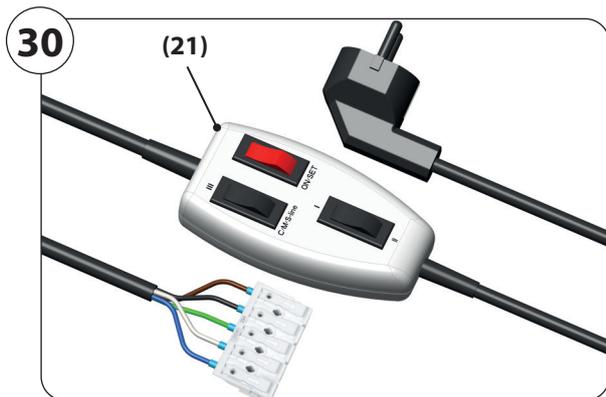


Leyenda

- (a) = caja de derivación
- (b) = aparato de mando p. ej. interruptor/pulsador de 1 polo
- (c) = red de 230 V / 50 Hz



8.3 Conexión de un cable de ajuste universal para el ajuste manual de los puntos finales



1. Abra los contactos de la regleta de bornes presionando la palanca y conecte todos los hilos del cable del motor (15) teniendo en cuenta los colores y las respectivas funciones, véase la figura [25]:

Disposición de los cables:

La conexión se efectúa teniendo en cuenta los colores del cable de conexión de motor del Motor conectado de persiana premium, véase la figura [25].

Disposición del teclado del Motor conectado de persiana premium:

Tecla 2

Tecla 3

Tecla 1

Tecla 1 = sentido de marcha 1 / 2

Tecla 2 = tecla de configuración

Tecla 3 = fase continua



9. Servicio autónomo con tope suave

ES

El Motor conectado de persiana premium se suministra de fábrica con el ajuste del servicio autónomo con tope suave y puede ponerse en marcha inmediatamente después de la conexión eléctrica.

ATENCIÓN



Sin topes ni guía final, durante el servicio autónomo la persiana puede desplazarse hasta la caja de persiana y resultar dañada.

- ◆ Monte siempre dos topes o una guía final en la persiana (17), v. página 19 / 20.
- ◆ No desmonte nunca los topes mecánicos o la guía final de la última lama de la persiana.

1. Conecte la tensión de red.

El Motor conectado de persiana premium está listo para el servicio.



Suba y baje la persiana.

Las posiciones finales del tope suave se memorizan automáticamente durante los primeros ciclos de desplazamiento.

3. A continuación, compruebe el sentido de marcha si maneja el Motor conectado de persiana premium con un interruptor o pulsador.

Si el sentido de marcha es incorrecto, cambie los cables de sentido de giro, véase el esquema de conexiones [27/28] de la página 22 / 23.



10. Ajuste manual de los puntos finales

En caso necesario puede ajustar manualmente los puntos finales:

- ◆ Ajuste manual de los puntos finales superior e inferior, p. ej. durante la primera instalación.
- ◆ Ajuste manual de un punto final en combinación con el servicio autónomo.

En caso de utilizarse como accionamiento de toldo:

Si utiliza el Motor conectado de persiana premium como accionamiento de toldo, deberá ajustar manualmente el punto final inferior.

La posición final superior puede efectuarse inmediatamente después en el servicio autónomo.

Primera instalación

Al realizar la primera instalación, el montador de la persiana puede realizar el ajuste de los puntos finales mediante la **tecla de configuración (11)** del motor o bien mediante un **cable de ajuste universal (21)** a la venta en establecimientos especializados.



Para más información, consulte las instrucciones de manejo del accesorio correspondiente.

Modificación posterior de los puntos finales con mandos externos

Si desea modificar posteriormente los puntos finales del motor tubular, puede hacerlo con su mando de persiana (p. ej. con el reloj conmutador premium).

ADVERTENCIA



Peligro de muerte (electrocución) por desgarro del cable del motor (15).

- ◆ Evite que el cable del motor (15) se enganche en el eje enrollador (5) y resulte dañado durante la realización de los ajustes.



Condiciones esenciales para el ajuste de los puntos finales y el servicio seguro

- ◆ Es necesario ajustar los puntos finales de los dos sentidos de marcha, Subir (▲)/Bajar (▼), para que el motor se detenga al alcanzarlos.
- ◆ El motor tubular debe estar totalmente montado.
- ◆ La zona del punto final inferior debe contar con un limitador fijo (p. ej. alféizar) para que el ajuste del punto final se pueda realizar de forma automática.

PRECAUCIÓN

Con la caja de persiana abierta existe peligro de lesiones por aplastamiento de la mano.

- ◆ No toque nunca la zona del eje enrollador con el motor en funcionamiento.

ATENCIÓN

La persiana puede resultar dañada en caso de un ajuste manual incorrecto de los puntos finales.

- ◆ No desmonte nunca los topes mecánicos o la guía final de la última lama de la persiana.
- ◆ No desplace la persiana hasta los topes mecánicos y mantenga una distancia de seguridad de 2 a 3 cm.



10. Ajuste manual de los puntos finales

1. En primer lugar, conecte la tensión de red o la fase continua en el cable de ajuste universal.

2. Desplace la persiana en el sentido que desee.
Recomendación
Realice el primer desplazamiento hacia arriba.

ATENCIÓN

La combinación del ajuste de los puntos finales y un control remoto por radio DuoFern puede dar lugar a fallos de funcionamiento.

3. Pulse adicionalmente la tecla de configuración del motor tubular.

4. Vuelva a soltar la tecla cuando alcance el punto final deseado.

5. Con breves pulsaciones de tecla puede corregir el punto final gradualmente.

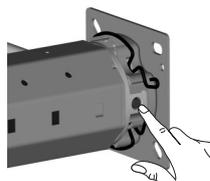
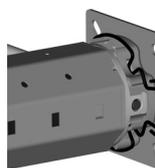
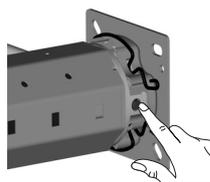
6. Una vez efectuado con éxito el ajuste de los puntos finales, desconecte la tensión del sentido de marcha especificado.
Desplace brevemente el motor en sentido contrario para guardar el punto final.

7. A continuación, desconecte la fase continua en el cable de ajuste universal.

Con la tecla de configuración del motor tubular

Con el cable de ajuste universal

O BIEN



Ajuste la posición neutra del interruptor de persianas y suelte la tecla de configuración.



III Conmútela/púlsela brevemente dos veces y a continuación manténgala presionada.



I Coloque el balancín interruptor en la posición central.
II





10. Ajuste manual de los puntos finales

ES

Restablezca la conexión original de acuerdo con los esquemas de conexión [26 a 28] de las páginas 22 y 23 si ha efectuado el ajuste con el cable de ajuste universal.



Si durante los ajustes se produce un error de funcionamiento, p. ej. el motor tubular solo efectúa un giro incluso al mantener pulsada la tecla de configuración, es posible que el adaptador (10) se haya soltado de la cabeza de accionamiento (12).

◆ Compruebe y corrija en caso necesario el ajuste adecuado del adaptador (10), v. página 29.



10.1 Recorrido de prueba / modificación de los puntos finales

Recorrido de prueba

1. A continuación, compruebe el sentido de marcha si maneja el Motor conectado de persiana premium con un interruptor o pulsador.
Si el sentido de marcha es incorrecto, cambie los cables de sentido de giro, véase el esquema de conexiones [27 / 28] de la página 22 / 23.
2. Compruebe los ajustes y mueva la persiana en ambos sentidos hasta que los puntos finales desconecten el motor.

ATENCIÓN



Los motores tubulares están diseñados para un servicio de corta duración (aprox. 4 min.).

Si se sobrepasa este tiempo o se efectúan conmutaciones con mucha frecuencia, el motor se calienta y la protección térmica lo desconecta.

◆ En ese caso, deje que el motor se enfríe durante 20 minutos.

Modificación de los puntos finales

Mueva la persiana hasta la posición intermedia y empiece de nuevo.



11. Carga de los ajustes de fábrica

ES

Después de cargar los ajustes de fábrica, el servicio autónomo con tope suave vuelve a estar activo.

Notas sobre la realización

- ◆ Utilice un cable de ajuste universal nuevo a la venta en establecimientos especializados (21).
- ◆ El motor tubular no debe estar en funcionamiento.

Ajustes de fábrica:

Puntos finales:	no hay memorizados puntos finales
Servicio autónomo con tope suave:	activada
Detección de bloqueo:	activada
Detección de obstáculos:	activada
Compensación de la longitud de coladura:	activada
Servicio de pulsación con un pulsador de 1 polo:	desactivado
Protección de puerta con mosquitera:	desactivado

Si se utiliza el cable de ajuste universal (21)

1. Tecla 3 - ON/SET

En primer lugar, conecte la fase continua.



2. Pulse la **tecla 1** para conmutar un sentido de marcha cualquiera (I o II) > y al mismo tiempo (en menos de un segundo) mantenga pulsada la **tecla 2** (tecla de configuración) hasta que el motor tubular suba y baje brevemente (aprox. 5 segundos) a modo de confirmación.



Inmediatamente después se cargan los ajustes de fábrica.

A continuación:

- ◆ Suelte la tecla 2 (tecla de configuración)
 - ◆ Ajuste la tecla 1 (I/II) en la posición intermedia
 - ◆ Pulse la tecla 3 (ON/SET) para proceder a la desconexión
3. Desconecte la corriente y restablezca la conexión original de acuerdo con los esquemas de conexiones [26 a 28] de las páginas 22 y 23 si ha efectuado el ajuste con el cable de ajuste universal.

...el motor no funciona?**Posible causa:**

- ◆ No hay tensión de red.

Solución:

- ◆ Compruebe con un voltímetro la presencia de tensión de alimentación (230 V) y revise el cableado.
- ◆ Tenga especialmente en cuenta las indicaciones relativas a los tipos de conexión.

...el sentido de giro es incorrecto?**Posible causa:**

- ◆ Las líneas de mando están intercambiadas.

Solución:

- ◆ Desconecte el cable de alimentación de la red e intercambie los hilos de L1  .

...el motor tubular se detiene tras un breve desplazamiento en los trabajos de ajuste y en el recorrido de prueba?**Posible causa:**

- ◆ Es posible que el adaptador (10) se haya soltado del anillo magnético (18) de la cabeza de accionamiento (12).

Solución:

- ◆ Compruebe si el adaptador (10) coincide con la cabeza de accionamiento (12) y está completamente insertado en el eje enrollador (5).
- ◆ Vuelva a colocar el adaptador (10) junto a la cabeza de accionamiento (12) y encaje el eje enrollador (5) en el adaptador (10), v. figuras [5 / 11]. Vuelva a ajustar los puntos finales en caso necesario, v. página 25.

...el motor tubular se detiene entre los dos puntos finales durante el servicio normal?**Posible causa 1:**

- ◆ Es posible que la cápsula cilíndrica (4) no esté fijada con un tornillo al eje enrollador (5) (v. figura [20]), por lo que el eje enrollador (5) puede desconectarse del motor y provocar la separación del adaptador (10) y el anillo magnético (18).

Solución 1:

- ◆ Compruebe la unión adecuada de la cápsula cilíndrica (4) y el adaptador (10). En caso necesario, atornille la cápsula cilíndrica (4) al eje enrollador (5) con un tornillo de fijación y monte de nuevo el motor siguiendo las indicaciones de las páginas 12 - 19.

Posible causa 2:

- ◆ La protección térmica se ha disparado.

Solución 2:

- ◆ Deje que el motor se enfríe durante aprox. 20 minutos.

...la persiana se detiene al subir o bajar?**Posible causa:**

- ◆ La persiana está congelada/atascada o hay un obstáculo en la guía.

Solución:

- ◆ Mueva la persiana manualmente en sentido contrario.
- ◆ Elimine el hielo o el obstáculo.

...la persiana tropieza/se detiene al bajar aunque no haya ningún obstáculo?**Posible causa 1:**

- ◆ Puede que la persiana sea demasiado ligera. Debe desplazarse de forma fluida y contar con un peso que permita el descenso.

Solución 1:

- ◆ Aumente el peso de la lama inferior de la persiana (p. ej. con una plancha plana de metal).

Posible causa 2:

- ◆ Es posible que el eje enrollador se haya montado con demasiada tensión.

Solución 2:

- ◆ Suelte la cápsula cilíndrica e introdúzcala aprox. 2-3 mm más en el eje enrollador; vuelva a fijar la cápsula con un tornillo.

Serie del motor:		SLDS xx/xx PZ		SLDM xx/xx PZ				
Par de giro nominal:	Nm	6	10	10	20	30	40	50
Revoluciones de la marcha en vacío	R.p.m.	28	16	16	16	16	16	12
Tensión nominal	V	230	230	230	230	230	230	230
Frecuencia	Hz	50	50	50	50	50	50	50
Potencia nominal	W	121	121	112	145	191	198	205
Consumo de corriente	A	0,53	0,53	0,49	0,64	0,83	0,86	0,89
Tiempo de conexión (KB)	Min.	4	4	4	4	4	4	4
Número de hilos		5	5	5	5	5	5	5
Sección transversal de los hilos	mm ²	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75
Cable de conexión	m	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5
Zona del interruptor de fin de carrera: (Número de revoluciones.)	Rev.	112	64	64	64	64	64	48
Clase de aislamiento		H	H	H	H	H	H	H
Clase de protección		I	I	I	I	I	I	I
Tipo de protección n. VDE 700		IP 44	IP 44	IP 44	IP 44	IP 44	IP 44	IP 44
Longitud del motor sin soporte	mm	485	485	487	487	546	546	546
Diámetro del tubo	mm	35	35	45	45	45	45	45
Nivel de ruido (LpA)	dB(A)	≤ 70	≤ 70	≤ 70	≤ 70	≤ 70	≤ 70	≤ 70
Frecuencia de emisión	MHz	434,5	434,5	434,5	434,5	434,5	434,5	434,5
Potencia de emisión máx.	mW	10	10	10	10	10	10	10
Alcance aprox.								
- En edificios (según la estructura del edificio)	m	30	30	30	30	30	30	30
- En exteriores	m	100	100	100	100	100	100	100
Número de motores tubulares con conmutación paralela (al utilizar el mando de HOMEPILOT, p. ej. el reloj conmutador premium)		3	3	2	2	2	2	2

14. Parametrización de actuadores de persianas venecianas KNX/EIB para motores tubulares de HOMEPILOT

Para garantizar un funcionamiento impecable de los motores tubulares de HOMEPILOT con actuadores de persianas venecianas KNX/EIB, es necesario ajustar los siguientes parámetros antes de la puesta en marcha:

Servicio de corta duración

Si es posible, se recomienda desconectar el servicio de corta duración (ajuste de lamas).

P. ej. Modo para servicio de corta duración

Tiempo: = 0 ms

Si el servicio de corta duración no puede desconectarse en la aplicación de software utilizada,...

..debe asegurarse de que el tiempo entre el servicio de corta y larga duración en el sensor táctil es inferior al tiempo entre el servicio de corta y larga duración en el actuador.

De esta forma se evita la desconexión breve del actuador al mantener pulsada la tecla del sensor.

Servicio de larga duración

El motor **debe** desconectarse después de 180 segundos como mucho.

P. ej. Base para el servicio de larga duración

Base: = 2,1 s

Factor: = 86

= (2,1 s x 86 = 180,6 s)

CE Por la presente, la empresa DELTA DORE RADEMACHER GmbH declara que los motores tubulares de la serie de Motor conectado de persiana premium Small y Medium satisfacen las directivas **2006/42/CE (Directiva de máquinas)** y **2014/53/UE (Directiva de equipos radioeléctricos)**.

El texto completo de la declaración de conformidad UE se entrega junto con el producto y ha sido archivado por el fabricante.

DELTA DORE RADEMACHER GmbH
Buschkamp 7
46414 Rhede (Alemania)

Condiciones de garantía

La información sobre las condiciones de garantía se entrega con el producto.



16. Registro / anulación de aparatos DuoFern

ES

Para poder manejar el Motor conectado de persiana premium con Pasarela premium o con un emisor DuoFern, es necesario vincular **todos** los aparatos DuoFern con el Motor conectado de persiana premium.

Es posible vincular un máx. de 20 aparatos DuoFern, p. ej. Pasarela premium, Motor conectado de persiana premium etc., con el Motor conectado de persiana premium.

Hay varias formas de registrar / anular un aparato DuoFern en el Motor conectado de persiana premium:

- ◆ Pulsando la tecla de configuración del motor tubular.
- ◆ Mediante un pulsador o interruptor de persianas.
- ◆ Con un código de radio.



16.1 Registro / anulación de un aparato DuoFern mediante la tecla de configuración

Condición

El motor tubular debe estar parado.

1. Conecte la tensión de red.



El sentido de marcha no debe recibir corriente constante de un interruptor o pulsador de persianas.

2. Active el modo de registro/anulación del motor tubular **pulsando brevemente** la tecla de configuración (**11**).

El motor tubular sube y baja brevemente a modo de confirmación.

3. Active el modo de registro o anulación en el aparato DuoFern.

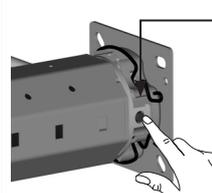


Lea también las instrucciones de manejo del aparato DuoFern correspondiente.

4. El motor tubular confirma el registro o la anulación con un breve arranque.

5. Registre o anule el siguiente aparato DuoFern o finalice el proceso.

Con la tecla de configuración del motor tubular



Tecla de configuración (**11**)
120 segundos
El modo de registro/anulación permanece activo durante aprox. 120 segundos.



Tenga en cuenta el tiempo restante para el registro o la anulación del aparato.



16.2 Registro/anulación de un aparato DuoFern con un interruptor/pulsador de persianas o un cable de ajuste universal

ES

Condición

El motor tubular debe estar parado.

1. Conecte la tensión de red.

2. Active el modo de registro o anulación del motor tubular de la siguiente forma.



120 segundos

El modo de registro/anulación permanece activo durante aprox. 120 segundos.

3. Active el modo de registro o anulación en el aparato DuoFern.



Lea también las instrucciones de manejo del aparato DuoFern correspondiente.

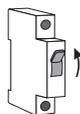
4. El motor tubular confirma el registro o la anulación con un breve arranque.

5. Registre o anule el siguiente aparato DuoFern o finalice el proceso.

Con un interruptor/pulsador de persianas

Con el cable de ajuste universal

O BIEN

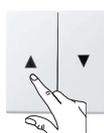


ACTIVADO



ON/SET

El LED de la tecla 3 debe iluminarse de forma permanente.



Cualquier sentido de marcha
Púlsela 2 veces y a continuación manténgala pulsada hasta que el motor tubular arranque brevemente.
Posteriormente, vuelva a soltar o desconectar la tecla.

I

Sentido de marcha 1
o bien

II

Sentido de marcha 2
Conmútelas brevemente 2 veces y a continuación manténgala pulsada hasta que el motor tubular arranque brevemente.

I

Posteriormente, coloque el balancín interruptor en la posición central.

II



Tenga en cuenta el tiempo restante para el registro o la anulación del aparato DuoFern.

ON/SET

Para finalizar el proceso, desconecte la tecla 3 (fase continua).



Si se utiliza Pasarela premium, es posible configurar el Motor conectado de persiana premium en el modo de registro introduciendo el código de radio, lo cual permite registrar otros aparatos DuoFern (p. ej. el Mando a distancia conectado de 6 grupos).

Intervalo de activación mediante código de radio DuoFern

Tras conectar la corriente eléctrica, el código de radio permanece activo durante un máx. de 2 horas. Una vez transcurrido este tiempo, la activación mediante código de radio ya no es posible. Desconecte brevemente de la red el Motor conectado de persiana premium para reiniciar el intervalo.

El código de radio DuoFern se encuentra en la etiqueta adjunta



Ejemplo:



Conserve la etiqueta adjunta en un lugar seguro, por ejemplo pegándola en la portada de estas instrucciones.

Esto le facilita el acceso futuro al modo de registro del Motor conectado de persiana premium sin necesidad de abrir la instalación de persiana.

