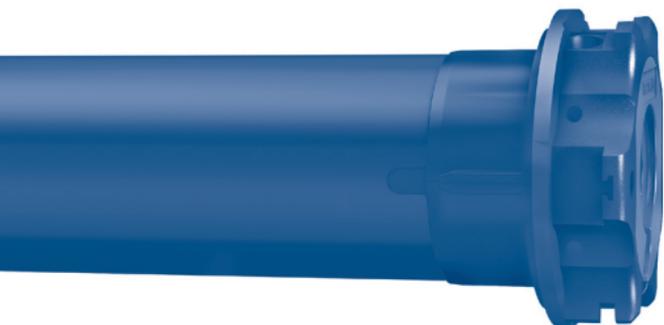


# CHERUBINI

tocco italiano dal 1947



## MODO RX



MOTORE TUBOLARE PER AVVOLGIBILI CON  
FINECORSO ELETTRONICO

**IT**

TUBULAR MOTOR WITH ELECTRONIC LIMIT SWITCH  
FOR ROLLING SHUTTERS

**EN**

ROHRMOTOR FÜR ROLLADEN MIT  
ELEKTRONISCHER ENDLAGENEINSTELLUNG

**DE**

MOTEUR TUBULAIRE POUR VOLET ROULANT  
AVEC FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES

**FR**

MOTOR TUBULAR PARA PERSIANA CON  
FIN DE CARRERA ELECTRÓNICO

**ES**



ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN  
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES



## Índice:

Preparación del motor .....	p. 76
Conexiones eléctricas .....	p. 77
Emisores compatibles / Leyenda de símbolos .....	p. 78-79
Explicación de la secuencias de mando .....	p. 79
Función apertura/cierre programación emisor .....	p. 80-81
Memorización del primer emisor .....	p. 82
Función deshabilitación automática memorización primer emisor .....	p. 82
Regulación de los fines de carrera .....	p. 82
Ejemplo n.1 (memorización del punto alto en primer lugar) .....	p. 83
Ejemplo n.2 (memorización del punto bajo en primer lugar) .....	p. 84
Regulación de la posición intermedia .....	p. 85
Cancelación de la posición intermedia .....	p. 85
Regulación de la fuerza de cierre .....	p. 86
Regulación a la máxima fuerza de cierre (100%).....	p. 86
Cancelación de los fines de carrera .....	p. 87
Cancelación del fin de carrera de apertura .....	p. 87
Cancelación del fin de carrera de cierre .....	p. 87
Cancelación total de los fines de carrera .....	p. 87
Memorización de otros emisores .....	p. 88
Cancelación de un emisor .....	p. 88
Cancelación total de la memoria .....	p. 89
Memorización temporal de un emisor .....	p. 90
Conexiones eléctricas para control del motor en la modalidad SUBIDA-BAJADA (2 botones SUBIDA-BAJADA independientes) .....	p. 91
Gestión modalidad de mando del motor con cable blanco SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA-BAJADA con "Hombre Presente" .....	p. 92

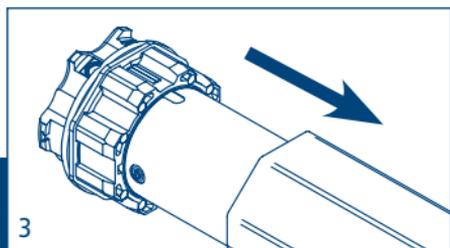
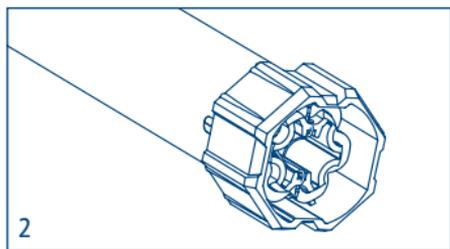
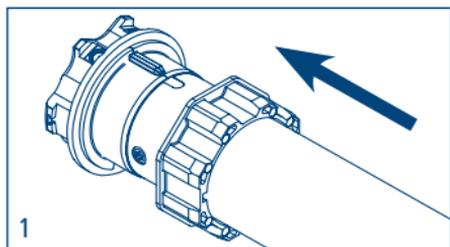
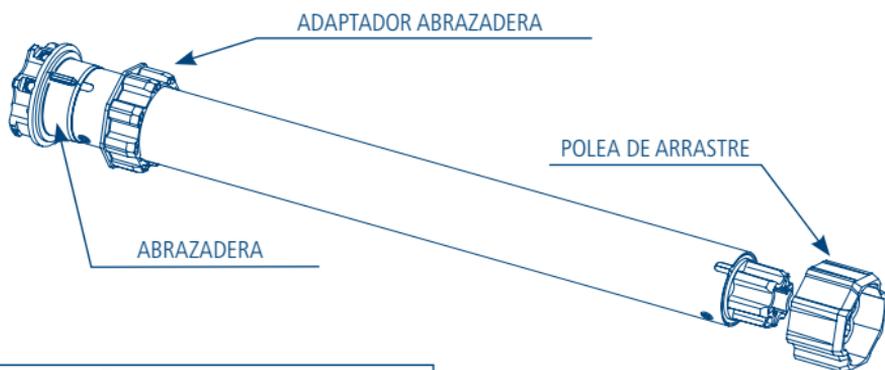
## DECLARACIÓN UE DE CONFORMIDAD

**CE** CHERUBINI S.p.A. declara que el producto es conforme con la legislación de armonización pertinente de la Unión:

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

El texto completo de la declaración UE de conformidad puede ser solicitado en:  
[www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).

## PREPARACIÓN DEL MOTOR



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

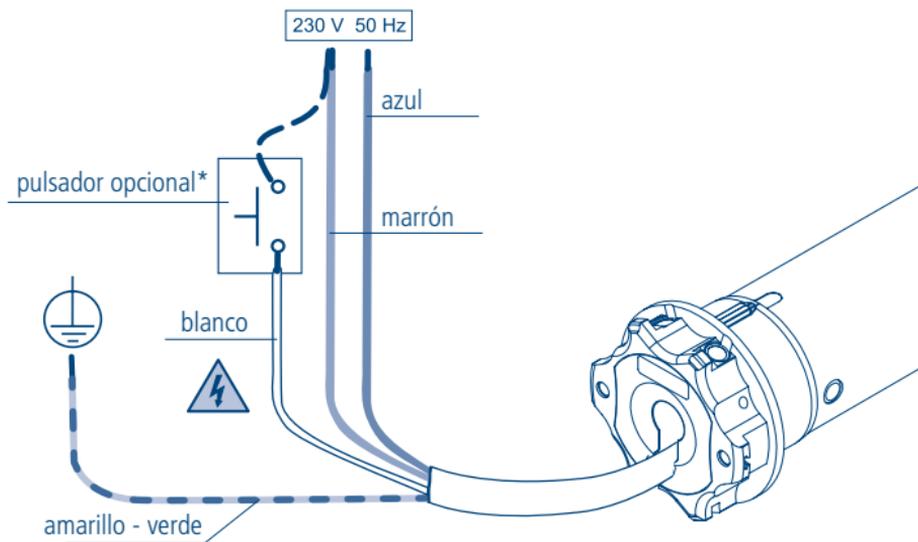
2. Montar la polea de arrastre en el perno del motor hasta el clic del resorte de bloqueo.

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

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

## CONEXIONES ELÉCTRICAS

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

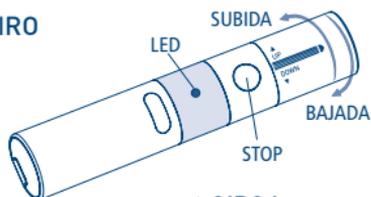


\* La instalación del pulsador es opcional, conectándose a Fase (cable marrón) o a Neutro (cable azul) indistintamente. Con el pulsador el motor funcionará en modalidad paso a paso (subida, stop, bajada, stop,...).

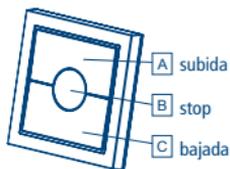


# EMISORES COMPATIBLES

## GIRO

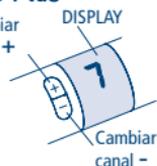


## GIRO Wall



## GIRO Plus

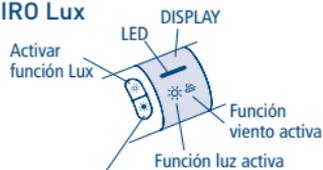
Cambiar canal +



## GIRO Lux

Activar función Lux

Desactivar función Lux



## GIRO P-Lux

Cambiar canal

Activar/ Desactivar función Lux



## POP

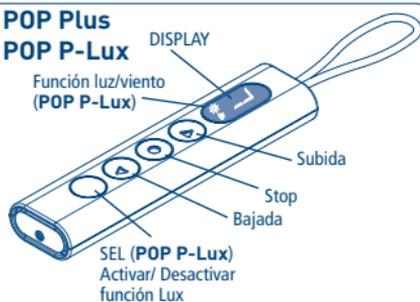
### POP Lux



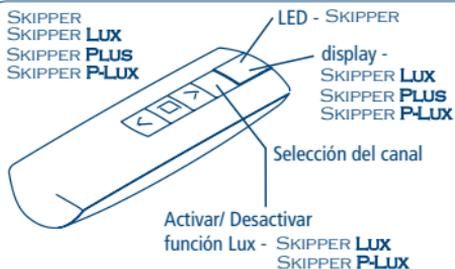
## POP Plus

### POP P-Lux

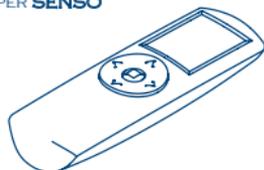
Función luz/viento (POP P-Lux)



SKIPPER  
SKIPPER Lux  
SKIPPER Plus  
SKIPPER P-Lux

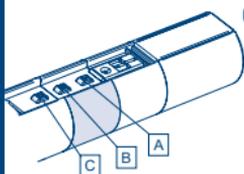


SKIPPER LCD  
SKIPPER SENSO

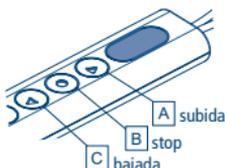


Ver el libro de instrucciones del emisor

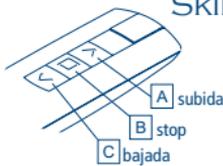
## LEYENDA DE SÍMBOLOS



## GIRO



## POP



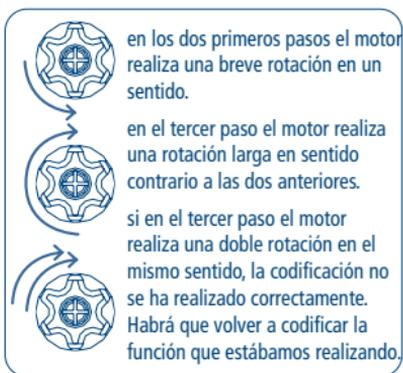
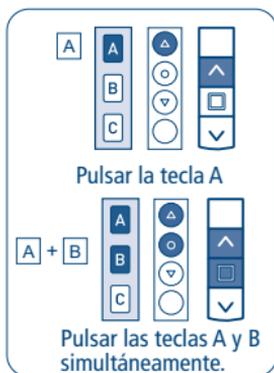
## SKIPPER



## LEYENDA DE SÍMBOLOS

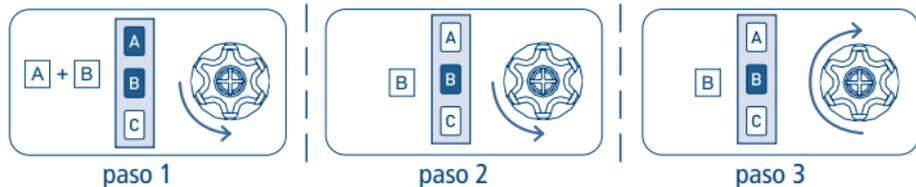
SUBIDA  
(up)

BAJADA  
(down)

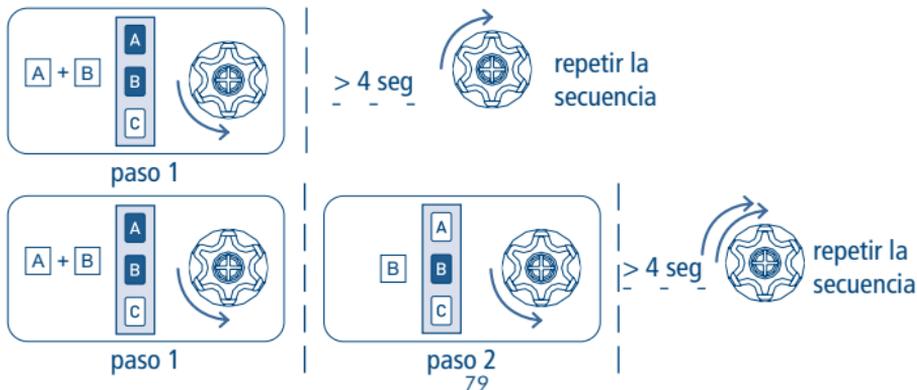


## EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

La mayor parte de las secuencias de mando están compuestas por tres pasos bien diferenciados, al término de los mismos el motor realiza una señal, con diversos tipos de rotación, según el paso haya concluido en modo positivo o negativo. El objetivo de este apartado es reconocer las indicaciones del motor. Las teclas deben ser pulsadas tal y como se nos indica en la secuencia, sin que transcurran más de 4 segundos entre un paso y el otro. Si transcurren más de 4 segundos, el orden no será aceptada, y se deberá repetir la secuencia. Ejemplo de secuencia de codificación:



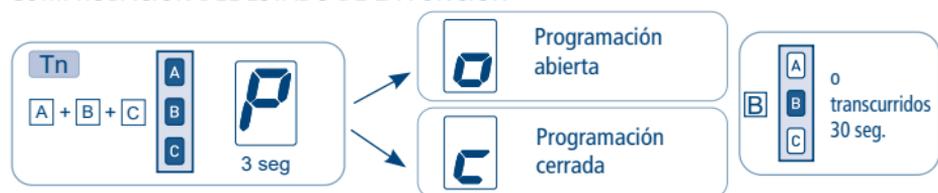
Como se ve en el ejemplo, cuando la secuencia termina de manera positiva el motor vuelve a la posición inicial mediante una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores. De hecho dos breves rotaciones en el mismo sentido corresponden con una rotación larga en el sentido opuesto. El motor también vuelve a la posición inicial aunque la secuencia no haya sido correctamente completada, en este caso realizando una o dos breves rotaciones en sentido opuesto. Ejemplos de secuencias incompletas:



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

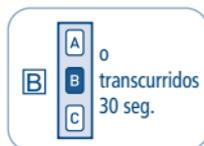
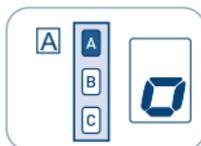
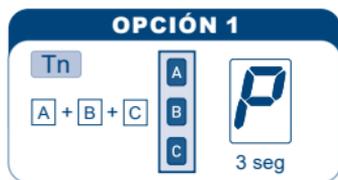
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

### COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



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

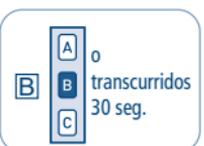
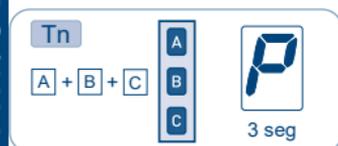
### HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Quitar y poner las pilas

Proceder con la programación según el libro de instrucciones.

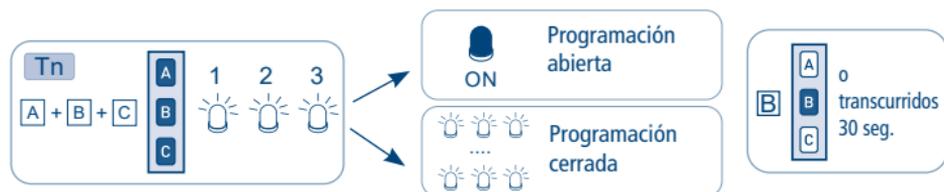
### DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN



## FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN EMISOR SKIPPER - SERIE GIRO - EMISOR POP

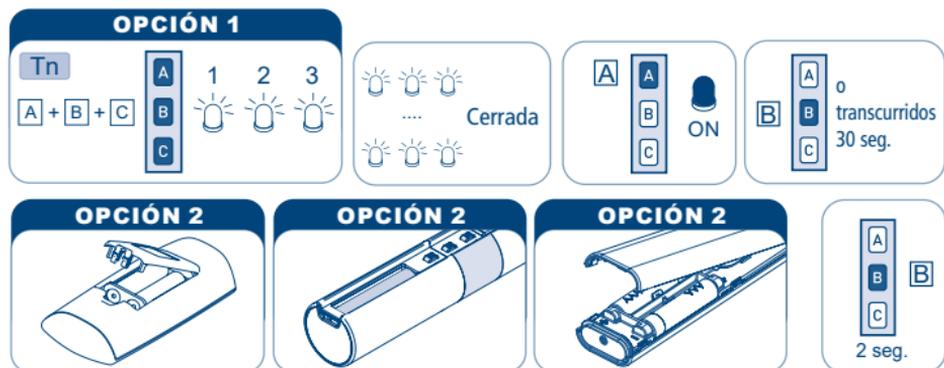
Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

### COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



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

### HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Quitar una pila y esperar al menos 5 segundos o bien pulsar una tecla cualquiera.

Proceder con la programación según el libro de instrucciones

### DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN

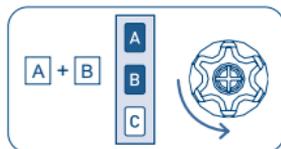


## MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR

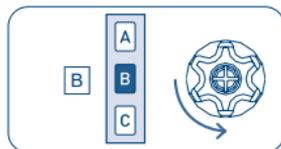
Esta operación se puede realizar solamente cuando el motor es nuevo o se ha realizado una cancelación total de la memoria del motor.

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

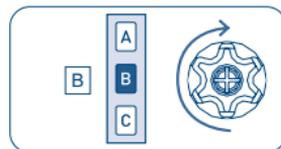
T1: Primer emisor a memorizar.



T1



T1



T1 (2 seg)

## FUNCIÓN DESHABILITACIÓN AUTOMÁTICA MEMORIZACIÓN PRIMER EMISOR

Cada vez que damos corriente al motor se dispone de tres horas para la memorización del primer emisor. Una vez transcurrido este tiempo, la posibilidad de memorizar el primer emisor queda deshabilitada. Para reestablecer nuevamente el tiempo de la función es suficiente quitar corriente y dar nuevamente corriente al motor.

## REGULACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

Los motores tubulares disponen de un sistema de fin de carrera electrónico por encoder. Este sistema dota al motor de una gran fiabilidad y seguridad en la fijación de los fines de carrera. La regulación de los fines de carrera se realiza cómodamente desde el emisor. Durante la regulación, el motor funcionará manteniendo pulsada la tecla correspondiente, parando cuando se deje de pulsar. Una vez terminada la regulación, para accionar el motor bastará con una breve pulsación de la tecla de subida o bajada.

La persiana puede tener uno, ambos o ningún dispositivo de bloqueo montado (tapones y/o tirantes de seguridad).

La secuencia de memorización puede partir, indistintamente, del punto alto del fin de carrera o del punto bajo.

Durante la regulación de la primera posición, puede ser necesario usar la tecla de bajada para subir la persiana, y viceversa, porque la identificación del sentido de rotación será correctamente identificado una vez haya sido memorizada la primera posición.

## EJEMPLO N.1

### Memorización del punto alto en primer lugar

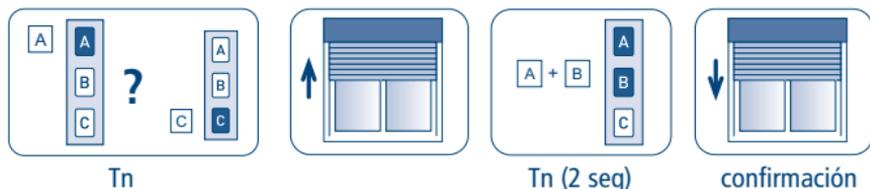
#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Si la persiana estuviese completamente subida, primero se deberá bajar unos 20 cm.

Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas A (subida) y B (stop) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de bajada que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado

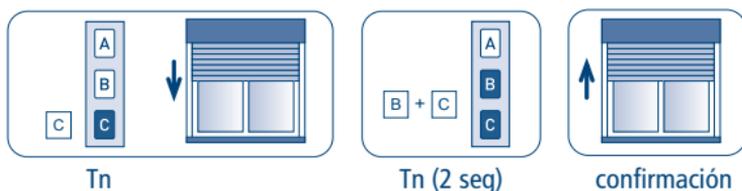


#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

Con la tecla de bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto bajo del fin de carrera. Si se han montado tirantes de seguridad, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto bajo del fin de carrera.

Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas B (stop) y C (bajada) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de subida que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado



## EJEMPLO N.2

### Memorización del punto bajo en primer lugar

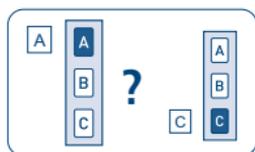
#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

Si la persiana estuviese completamente bajada, primero se deberá subir unos 20 cm.

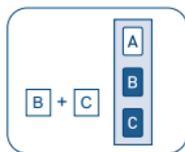
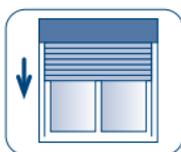
Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto bajo del fin de carrera. Si se han montado tirantes de seguridad, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto bajo del fin de carrera.

Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas B (stop) y C (bajada) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de subida que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn (2 seg)



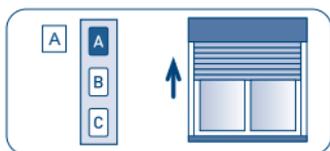
confirmación

#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

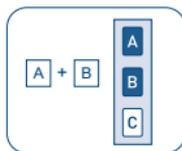
Con la tecla de subida del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas A (subida) y B (stop) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de bajada que confirme la correcta memorización.

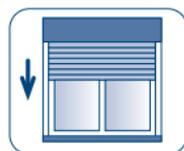
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn (2 seg)



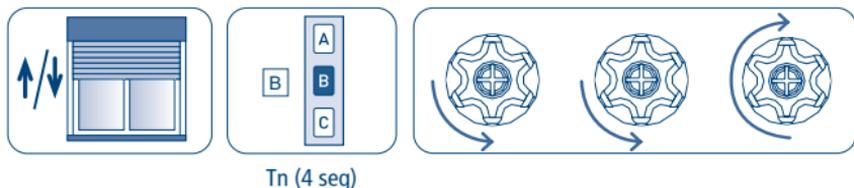
confirmación

## REGULACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

Esta función nos permite situar la persiana en una posición intermedia preferida. Una vez memorizada nuestra posición preferida, para llevar la persiana a esta posición simplemente mantener pulsada la tecla B (stop) durante al menos 2 segundos.

Para memorizar nuestra posición preferida, situar la persiana en la posición intermedia deseada y a continuación pulsar la tecla B (stop) (4 seg aprox.) hasta que el motor efectúe la señal de confirmación.

Tn: Emisor memorizado

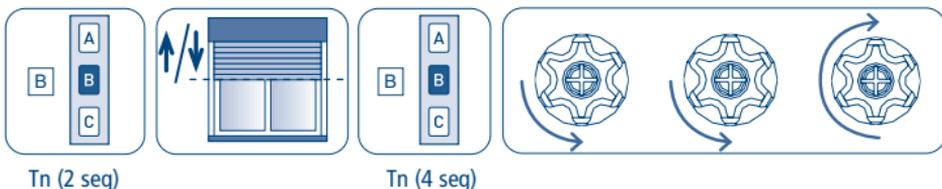


## CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

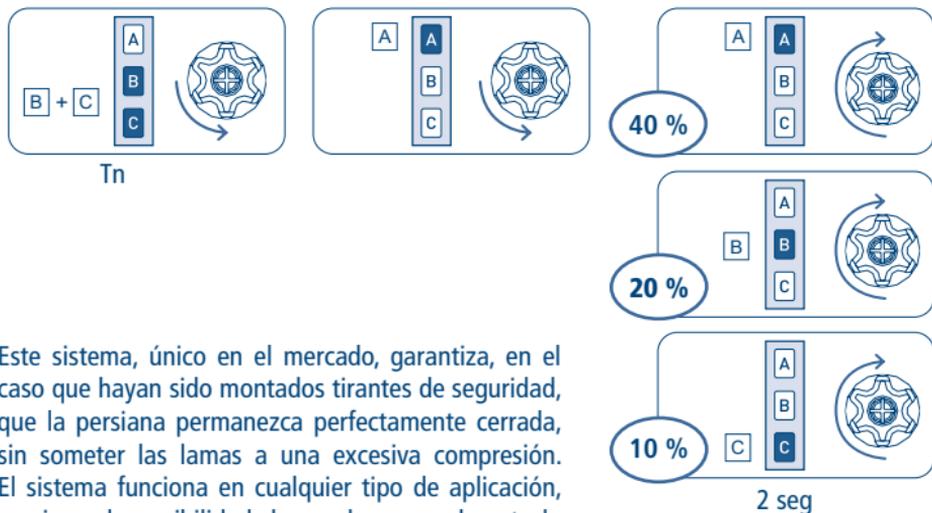
La cancelación de la posición intermedia se puede efectuar si no se desea disponer de tal función, y es necesaria en el caso de desear modificar la posición intermedia ya memorizada.

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

Tn: Emisor memorizado



## REGULACIÓN DE LA FUERZA DE CIERRE



Este sistema, único en el mercado, garantiza, en el caso que hayan sido montados tirantes de seguridad, que la persiana permanezca perfectamente cerrada, sin someter las lamas a una excesiva compresión. El sistema funciona en cualquier tipo de aplicación, gracias a la posibilidad de regular manualmente la fuerza de cierre.

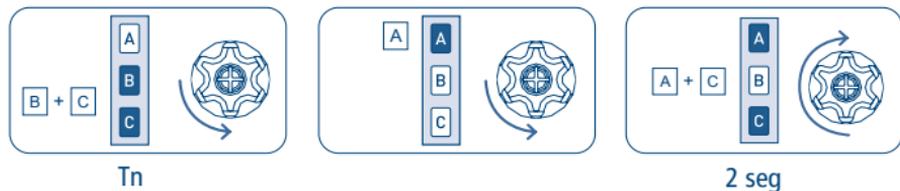
El motor viene de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de cierre del 20 %. Desde el emisor, es posible cambiar dicho valor, disminuyéndolo al 10 % o aumentándolo al 40 %, según el resultado que se quiera obtener.

## REGULACIÓN A LA MÁXIMA FUERZA DE CIERRE (100%)

Se recomienda prestar mucha atención cuando se utilice esta función, una fuerza de cierre excesiva podría dañar el toldo.

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

Tn: Emisor ya memorizado

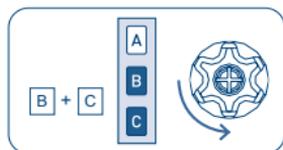


## CANCELACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

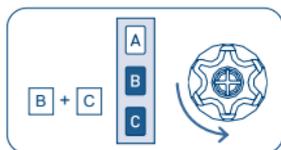
### CANCELACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE APERTURA

Para cancelar sólomente el fin de carrera de apertura realizar la siguiente secuencia y proceder nuevamente con la "MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO".

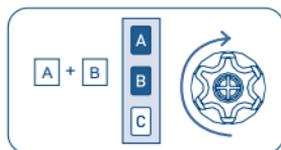
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



Tn

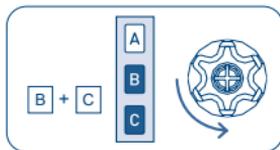


Tn (2 seg)

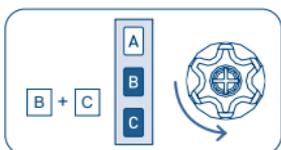
### CANCELACIÓN DEL FIN DE CARRERA DE CIERRE

Para cancelar sólomente el fin de carrera de cierre realizar la siguiente secuencia y proceder nuevamente con la "MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO".

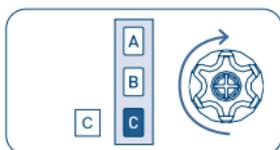
Tn: Emisor ya memorizado



Tn



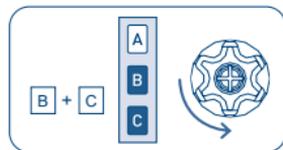
Tn



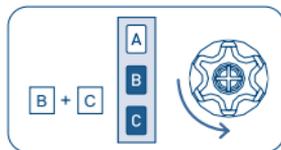
Tn (2 seg)

### CANCELACIÓN TOTAL DE LOS FINES DE CARRERA

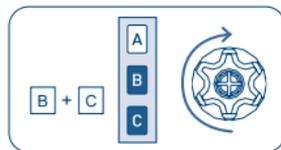
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (4 seg)

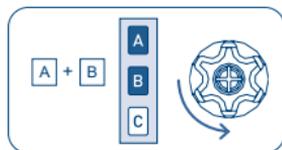
**NOTA:** cancelados los fines de carrera, se mantiene el valor de la regulación de la fuerza de cierre.

## MEMORIZACIÓN DE OTROS EMISORES

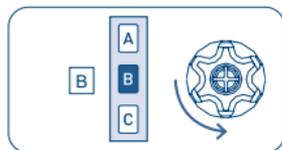
Es posible memorizar hasta 15 emisores.

Tn: Emisor ya memorizado

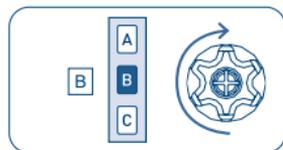
Tx: Emisor a memorizar



Tn



Tn

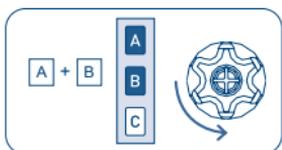


Tx (2 seg)

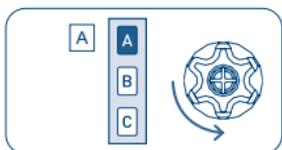
## CANCELACIÓN DE UN EMISOR

Es posible cancelar individualmente todos los emisores memorizados. En el momento en que se cancela el último el motor vuelve a las condiciones iniciales. Lo mismo vale para los canales individuales del emisor multicanal, basta seleccionar el canal a cancelar antes de seguir la secuencia.

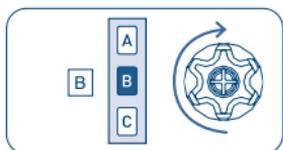
Tn: Emisor a cancelar



Tn



Tn



Tn (2 seg)

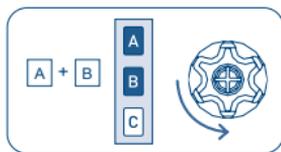
## CANCELACIÓN TOTAL DE EMISORES

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

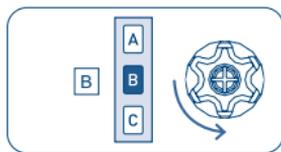
La cancelación total de la memoria se puede realizar de dos modos:

### 1) DESDE EL EMISOR

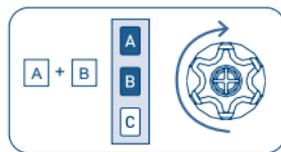
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



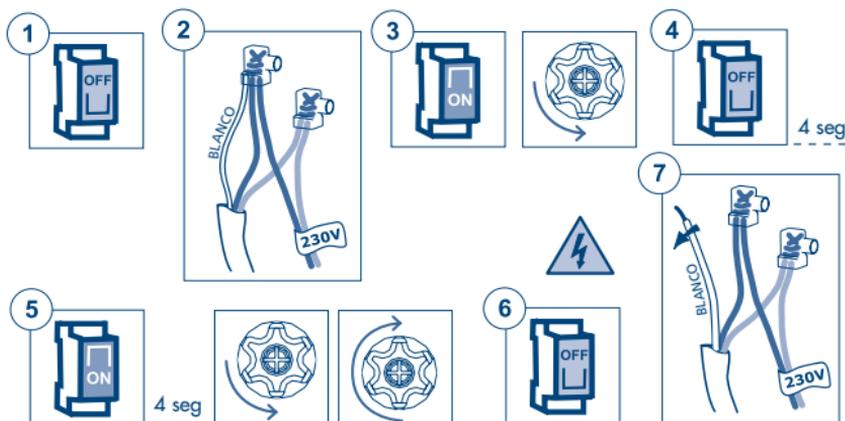
Tn (4 seg)

### 2) DESDE EL CABLE AUXILIAR

Utilizar esta operación en caso de emergencia o cuando los emisores memorizados estén fuera de uso. Para desprogramar la memoria haremos uso del cable auxiliar blanco del motor. La secuencia de desprogramación será la siguiente:

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

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



## MEMORIZACIÓN TEMPORAL DE UN EMISOR

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

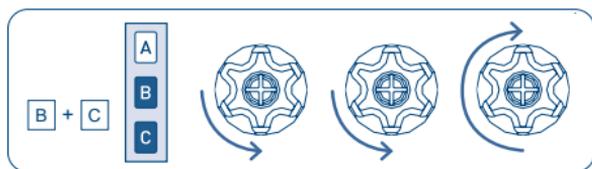
Las operaciones que se indican a continuación solamente se pueden llevar a cabo cuando el motor es nuevo de fábrica, o bien después de una cancelación total de la memoria (ver: "CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA"). Para garantizar que la programación temporal solamente se utiliza en la fase de instalación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

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

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

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

T1: Primer emisor a memorizar



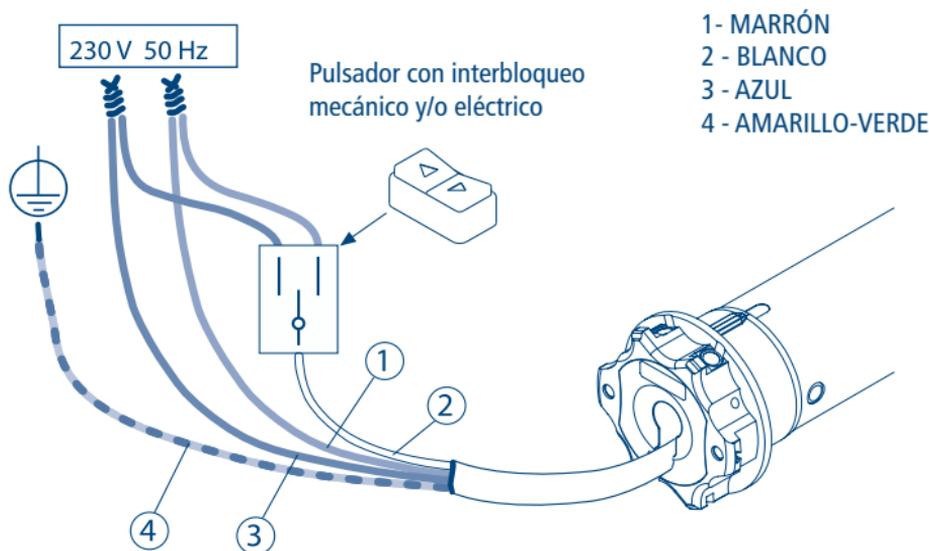
T1

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

## (2 botones SUBIDA-BAJADA independientes)

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

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

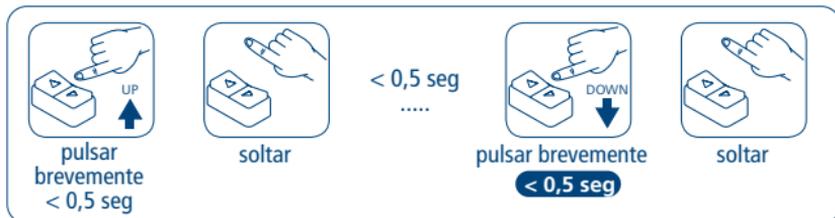


Desde cable blanco es posible controlar el motor en posición intermedia:

pulsar BAJADA larga (> 2 s):



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

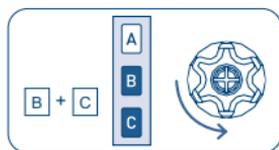


# GESTIÓN MODALIDAD DE MANDO DEL MOTOR CON CABLE BLANCO SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA-BAJADA con "Hombre Presente"

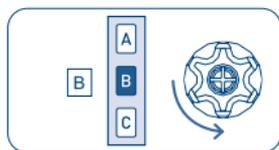
Nota: Como valor por defecto, los motores salen de fábrica preparados para la utilización con un sólo botón (funcionamiento SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP). Siempre se puede modificar la configuración de la modalidad de mando a través de la secuencia indicada a continuación.

PROCEDIMIENTO DE CAMBIO DE MODALIDAD DE MANDO:

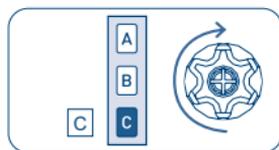
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

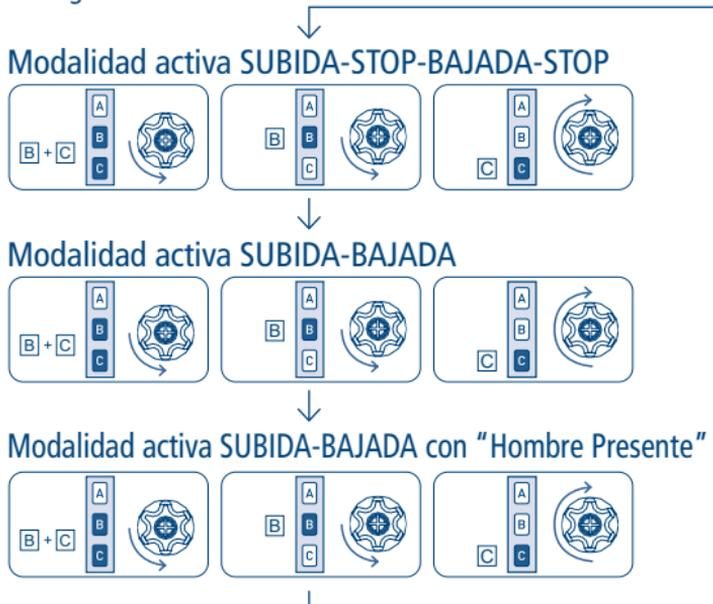
Las configuraciones posibles son 3, y están disponibles en el orden indicado:

SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP (por defecto)

SUBIDA-BAJADA (para 2 botones independientes)

SUBIDA-BAJADA con "Hombre Presente" (para 2 botones independientes)

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





**CHERUBINI S.p.A.**

Via Adige 55  
25081 Bedizzole (BS) - Italy  
Tel. +39 030 6872.039 | Fax +39 030 6872.040  
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 S.a.r.l.**

ZI Du Mas Barbet  
165 Impasse Ampère  
30600 Vauvert - France  
Tél. +33 (0) 466 77 88 58 | Fax +33 (0) 466 77 92 32  
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

