

## Wave Wire Senso Wire

MOTORE TUBOLARE CON REGOLAZIONE MANUALE  
DEL FINECORSO ELETTRONICO PER  
SCREEN E TENDE A RULLO

I

TUBULAR MOTOR WITH MANUAL ADJUSTMENT  
OF THE ELECTRONIC LIMIT SWITCH FOR  
SCREEN AND ROLLER BLINDS

GB

ROHRMOTOR MIT MANUELLER EINSTELLUNG  
DER ELEKTRONISCHEN ENDLAGEN ZU  
SCREENS UND SENKRECHTMARKISEN

D

MOTEUR TUBULAIRE AVEC RÉGLAGE MANUEL  
DES FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES  
POUR SCREEN ET STORES VERTICAUX

F

MOTOR TUBULAR CON REGULACIÓN MANUAL  
DEL FIN DE CARRERA ELECTRONICO  
PARA TOLDOS VERTICALES Y SCREEN

E





**Indice:**

Collegamenti elettrici .....	p. 4
Preparazione del motore .....	p. 5
Legenda dei simboli .....	p. 6
Spiegazione delle sequenze di comando .....	p. 6
Apprendimento dei finecorsa .....	p. 7
Procedura di memorizzazione dei finecorsa .....	p. 7
Esempio 1: memorizzazione finecorsa alto come prima posizione .....	p. 7
Esempio 2: memorizzazione finecorsa basso come prima posizione .....	p. 8
Modifica dei finecorsa .....	p. 9
Cancellazione delle posizioni di finecorsa singole .....	p. 9
Cancellazione totale delle posizioni di finecorsa .....	p. 9
Attivazione e regolazione della supersensibilità .....	p. 10
Disattivazione della supersensibilità .....	p. 10
Finecorsa e rilevazione ostacoli .....	p. 11
Ripristino della configurazione originale .....	p. 11

**DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ UE**

CHERUBINI S.p.A. dichiara che il prodotto è conforme alle pertinenti normative di armonizzazione dell'Unione:

Direttiva 2014/35/UE

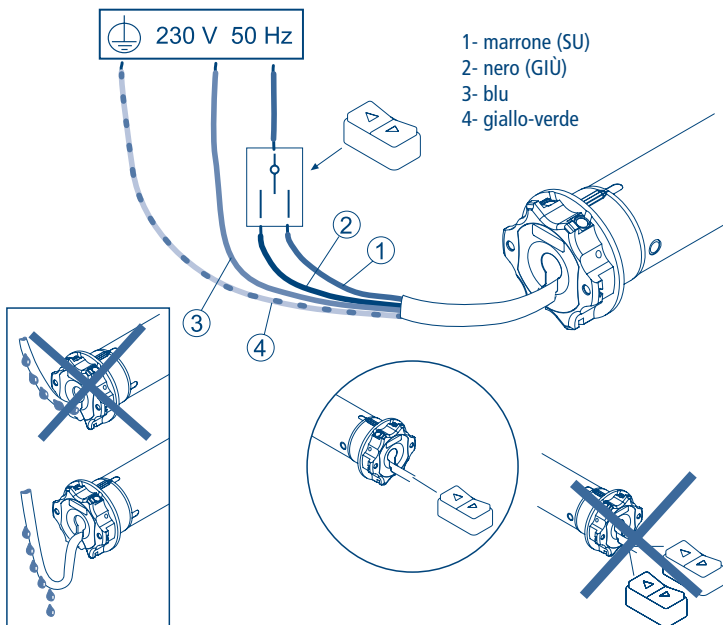
Direttiva 2014/30/UE

Direttiva 2011/65/UE

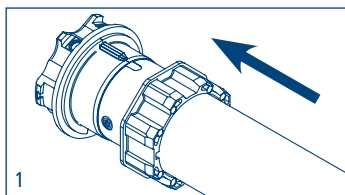
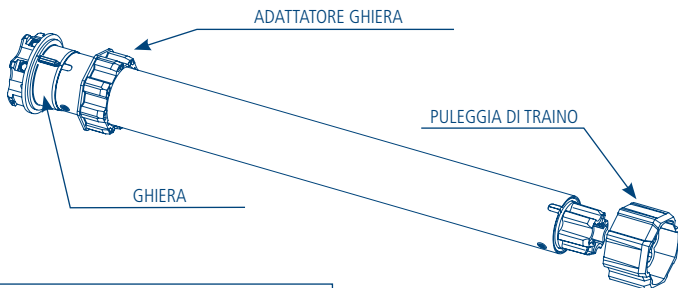
Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile facendone richiesta sul sito: [www.cherubini.it](http://www.cherubini.it).

## COLLEGAMENTI ELETTRICI

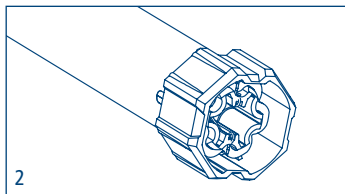
- Per evitare situazioni di pericolo o malfunzionamento, gli elementi elettrici di comando collegati al motore devono essere dimensionati in base alle caratteristiche elettriche del motore stesso.
- I dispositivi di disconnessione devono essere previsti nella rete di alimentazione conformemente alle regole di installazione nazionali.
- I selettori per l'inversione del senso di rotazione del motore devono essere muniti di interblocco meccanico.
- Per modificare il senso di rotazione, invertire i conduttori marrone e nero.
- **NON** collegare due o più selettori sullo stesso motore.
- In caso di utilizzo all'esterno, utilizzare un cavo di alimentazione a designazione H05RN-F contenuto di carbonio min 2%.
- Non utilizzare cavi di collegamento fra il selettore e il motore più lunghi di 50 m. Nel caso sia necessario comandare il motore oltre questa distanza interporre un relè di isolamento.



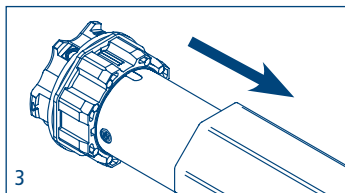
## PREPARAZIONE DEL MOTORE



1. Inserire l'adattatore sulla ghiera facendo combaciare la scanalatura con la tacca di riferimento e spingere fino alla battuta.



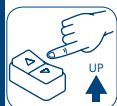
2. Montare la puleggia di traino sul perno del motore fino allo scatto della molla di fermo.



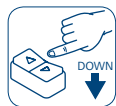
3. Introdurre completamente il motore nel tubo di avvolgimento.

**NB:** Nel caso di tubi con profilo tondo la puleggia di traino deve essere fissata al tubo, questa operazione è a carico dell'installatore. Per altri profili di tubo il fissaggio è facoltativo anche se fortemente raccomandato.

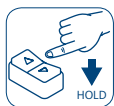
## LEGENDA DEI SIMBOLI



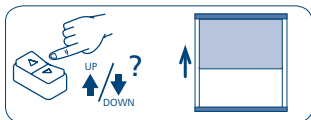
premere  
il pulsante  
di salita



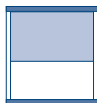
premere  
il pulsante  
di discesa



tenere  
il pulsante  
premuto



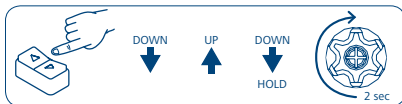
salita  
(up) ↑  
discesa  
(down) ↓



rotazione  
del motore  
per conferma

2 sec

premere il pulsante di salita o discesa  
per far salire la tenda.



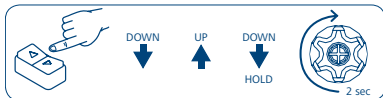
premere i pulsanti come indicato in rapida sequenza  
e mantenere premuto il pulsante al passo contrassegnato con  
"HOLD", in modo da verificare il movimento di conferma del motore.

## SPIEGAZIONE DELLE SEQUENZE DI COMANDO

La maggior parte delle sequenze di comando è composta da tre o sei passi ben distinti. I pulsanti devono essere premuti brevemente (< 0,5 sec) come indicato nella sequenza. L'intervallo di tempo tra ogni passo non deve superare 1 sec, altrimenti la sequenza di comando sarà annullata.

Per avere conferma che la sequenza sia stata accettata dal motore, è necessario mantenere premuto il pulsante all'ultimo passo, contrassegnato con HOLD.

Esempio sequenza di comando in 3 passi:



**Attenzione!** Nel caso la sequenza preveda una ripetizione di comandi uguali (Up+Up/Down+Down) è necessario interporre la posizione Stop se il tipo di pulsantiera la prevede.

## APPRENDIMENTO DEI FINECORSA

Il motore può apprendere i finecorsa unicamente in modalità manuale.

**Fintanto che entrambe le posizioni di finecorsa non sono apprese, il motore si muove brevemente, fa una pausa e poi riparte.**

### PROCEDURA DI MEMORIZZAZIONE DEI FINECORSA

A seconda delle proprie esigenze, è possibile memorizzare prima il finecorsa alto, oppure quello basso.

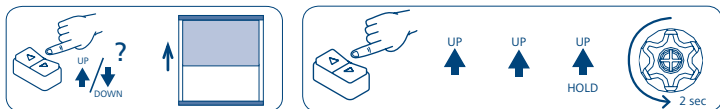
#### ESEMPIO 1:

#### MEMORIZZAZIONE FINECORSO ALTO COME PRIMA POSIZIONE

Se la tenda è già completamente avvolta, si dovrà prima abbassarla di circa 20 cm, quindi procedere come segue.

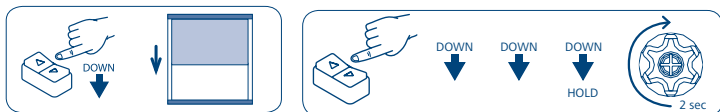
Con la pulsantiera, portare in alto la tenda nella posizione desiderata (nelle tende cassonettate si dovrà tenere premuto il tasto finché il motore si ferma automaticamente in battuta).

Per memorizzare la posizione del finecorsa alto eseguire la sequenza di comandi indicata (UP-UP-UP) con il pulsante che si vuole associare alla salita.



Con il pulsante di discesa della pulsantiera, portare in basso la tenda nella posizione desiderata.

Per memorizzare la posizione del finecorsa basso eseguire la sequenza di comandi indicata (DOWN-DOWN-DOWN).

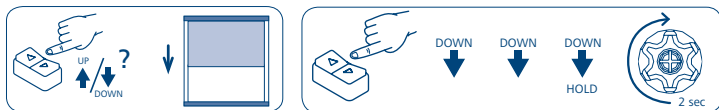


**ESEMPIO 2:****MEMORIZZAZIONE FINECORSO BASSO COME PRIMA POSIZIONE**

Se la tenda è già completamente abbassata, si dovrà prima alzarla di circa 20 cm, quindi procedere come segue.

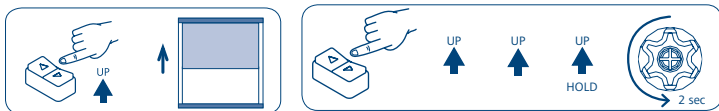
Con la pulsantiera, portare in basso la tenda nella posizione desiderata.

Per memorizzare la posizione del finecorsa basso eseguire la sequenza di comandi indicata (DOWN-DOWN-DOWN) con il pulsante che si vuole associare alla discesa.



Con il pulsante di salita della pulsantiera, portare in alto la tenda nella posizione desiderata (nelle tende cassonettate si dovrà tenere premuto il tasto finché il motore si ferma automaticamente in battuta).

Per memorizzare la posizione del finecorsa alto eseguire la sequenza di comandi indicata (UP-UP-UP).





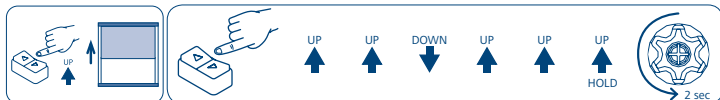
## MODIFICA DEI FINECORSA

Le seguenti sequenze di comando possono essere eseguite solo dopo aver memorizzato i finecorsa e solo quando il motore si trova in una delle due posizioni di finecorsa.

### CANCELLAZIONE DELLE POSIZIONI DI FINECORSA SINGOLE

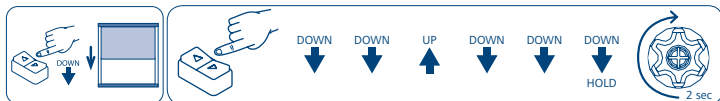
Cancellazione del finecorsa ALTO

Portare la tenda nel finecorsa alto ed eseguire la sequenza:



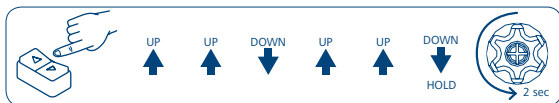
Cancellazione del finecorsa BASSO

Portare la tenda nel finecorsa basso ed eseguire la sequenza:

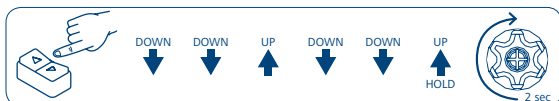


### CANCELLAZIONE TOTALE DELLE POSIZIONI DI FINECORSA

Dalla posizione di finecorsa ALTO



Dalla posizione di finecorsa BASSO



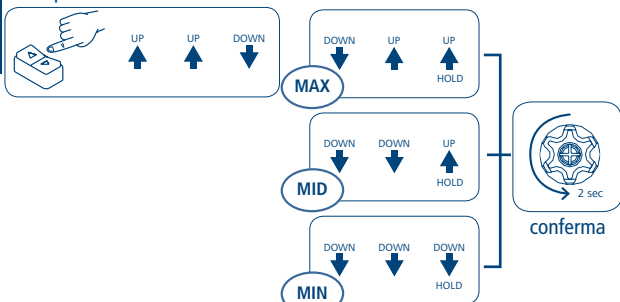
La cancellazione di uno od entrambi i finecorsa è evidenziata dal fatto che il motore si muove brevemente con una pausa prima di ripartire fintanto che entrambe le posizioni non sono nuovamente apprese.

**NB: Con la cancellazione dei finecorsa vengono cancellate anche le impostazioni della supersensibilità.**

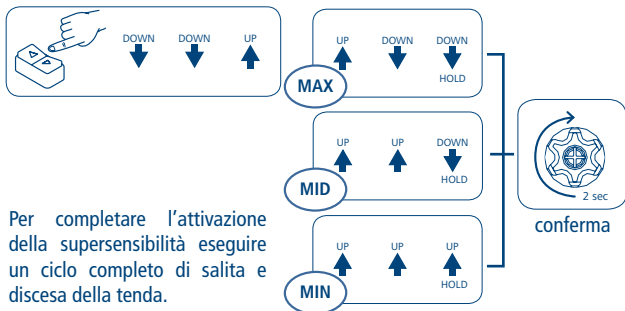
## ATTIVAZIONE E REGOLAZIONE DELLA SUPERSENSIBILITÀ

La funzione di supersensibilità agli ostacoli in discesa può essere abilitata su tre livelli solo dopo che entrambi i finecorsa sono stati memorizzati.

Dalla posizione di finecorsa ALTO



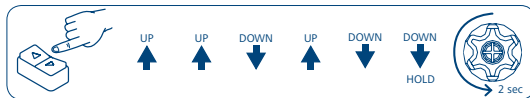
Dalla posizione di finecorsa BASSO



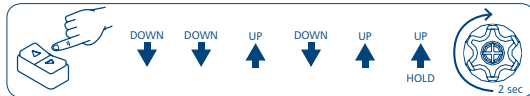
Per completare l'attivazione della supersensibilità eseguire un ciclo completo di salita e discesa della tenda.

## DISATTIVAZIONE DELLA SUPERSENSIBILITÀ

Dalla posizione di finecorsa ALTO



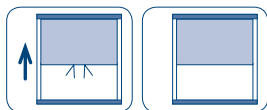
Dalla posizione di finecorsa BASSO



## FINECORSA E RILEVAZIONE OSTACOLI

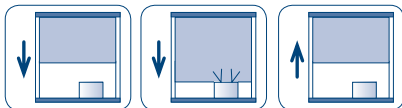
### Rilevazione ostacoli in SALITA

La rilevazione ostacoli in salita viene abilitata solo dopo che entrambi i finecorsa sono stati memorizzati. In caso di rilevazione ostacoli in salita il motore si arresta senza eseguire alcun movimento contrario.



### Rilevazione ostacoli in DISCESA

In caso di rilevazione ostacoli in discesa, con la supersensibilità attiva, il motore esegue un movimento di sicurezza contrario.

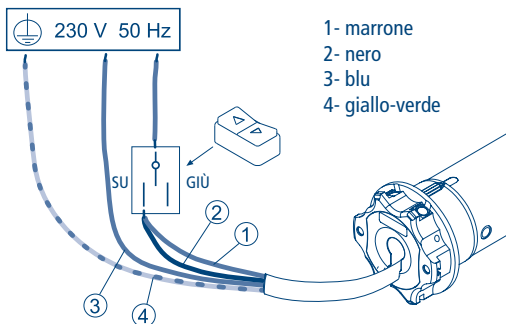


## RIPRISTINO DELLA CONFIGURAZIONE ORIGINALE

**NB: il ripristino della configurazione originale prevede la cancellazione dei finecorsa e la disabilitazione della supersensibilità;**

Per ripristinare la configurazione originale del motore eseguire la seguente procedura:

- collegare i fili del motore Marrone e Nero sotto lo stesso pulsante, es. SU;



- premere il pulsante SU per almeno 2 secondi;
- scollegare e ripristinare il collegamento elettrico dei pulsanti di comando (vedi pag. 4).

**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

