

CHERUBINI

tocco italiano dal 1947



CHERUBINI REMOTE CONTROL



A510037
Compact Roll



A510039
OPTime

A510040
OPTime Easy

CENTRALINE PER AVVOLGIBILI

I

CONTROL UNITS FOR ROLLING SHUTTERS

GB

ROLLLADEN FUNKEMPFÄNGER

D

RÉCEPTEURS RADIO POUR VOILETS ROULANTS

F

CENTRALITAS PARA PERSIANAS

E



ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES

Indice:

Caratteristiche tecniche	p. 4
Garanzia / Dichiarazione di conformità UE	p. 4
Istruzioni per la sicurezza	p. 5
Collegamenti elettrici	p. 5-6
Telecomandi compatibili	p. 7
Legenda dei simboli	p. 7
Spiegazione delle sequenze di comando	p. 8
Funzione apertura/chiusura programmazione telecomando	p. 9-10
Modalità di funzionamento	p. 11
Note sulla regolazione dei finecorsa	p. 11
Comando di motori con manovra di soccorso	p. 11
Memorizzazione primo telecomando e impostazione del senso di rotazione del motore	p. 12
Funzione disabilitazione automatica memorizzazione primo telecomando	p. 12
Finecorsa e rilevazione ostacoli (motori a finecorsa meccanico)	p. 13
Regolazione della forza di chiusura (motori a finecorsa meccanico)	p. 13
Gestione della super sensibilità nella rilevazione degli ostacoli in discesa (motori a finecorsa meccanico)	p. 14
Prima posizione intermedia	p. 15
Seconda posizione intermedia	p. 16
Pulsantiera a due tasti	p. 17
Gestione modalità di comando motore da filo bianco SU-STOP-GIÙ-STOP / SU-GIÙ / SU-GIÙ a "UOMO PRESENTE"	p. 17
Funzionamento in modalità SU/GIÙ (per 2 pulsanti indipendenti)	p. 18
Cancellazione posizioni finecorsa	p. 19
Memorizzazione di altri telecomandi (serie Skipper o Giro)	p. 19
Memorizzazione telecomando a 4 canali indipendenti A530058	p. 20
Cancellazione singolo telecomando	p. 20
Cancellazione totale della memoria telecomandi	p. 21
Funzioni Speciali: Memorizzazione temporanea telecomando e impostazione del senso di rotazione del motore	p. 22

CARATTERISTICHE TECNICHE

MODELLO	A510039 - A510040	A510037
- Alimentazione	230 V / 50 Hz	230 V / 50 Hz
- Potenza assorbita	0,5 W	0,5 W
- Frequenza radio	433,92 MHz	433,92 MHz
- Codifica	Rolling code	Rolling code
- Modulazione	AM/ASK	AM/ASK
- Num. max trasmettitori	15	15
- Potenza max motore	300 W	600 W
- Temperatura di funzionamento	-10°C +70°C	-10°C +70°C
- Dimensioni	114 x 35 x 20 mm	120 x 35 x 20 mm
- Peso	250 g	65 g
- Grado di protezione	IP44	IP55

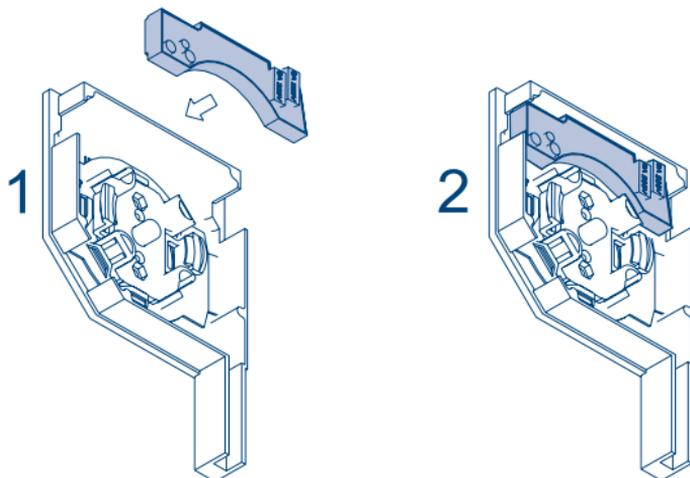
GARANZIA

Il mancato rispetto di queste istruzioni annulla la responsabilità e la garanzia CHERUBINI.

DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ UE

CHERUBINI S.p.A. dichiara che il prodotto è conforme alle pertinenti normative di armonizzazione dell'Unione: Direttiva 2014/53/UE, Direttiva 2011/65/UE.

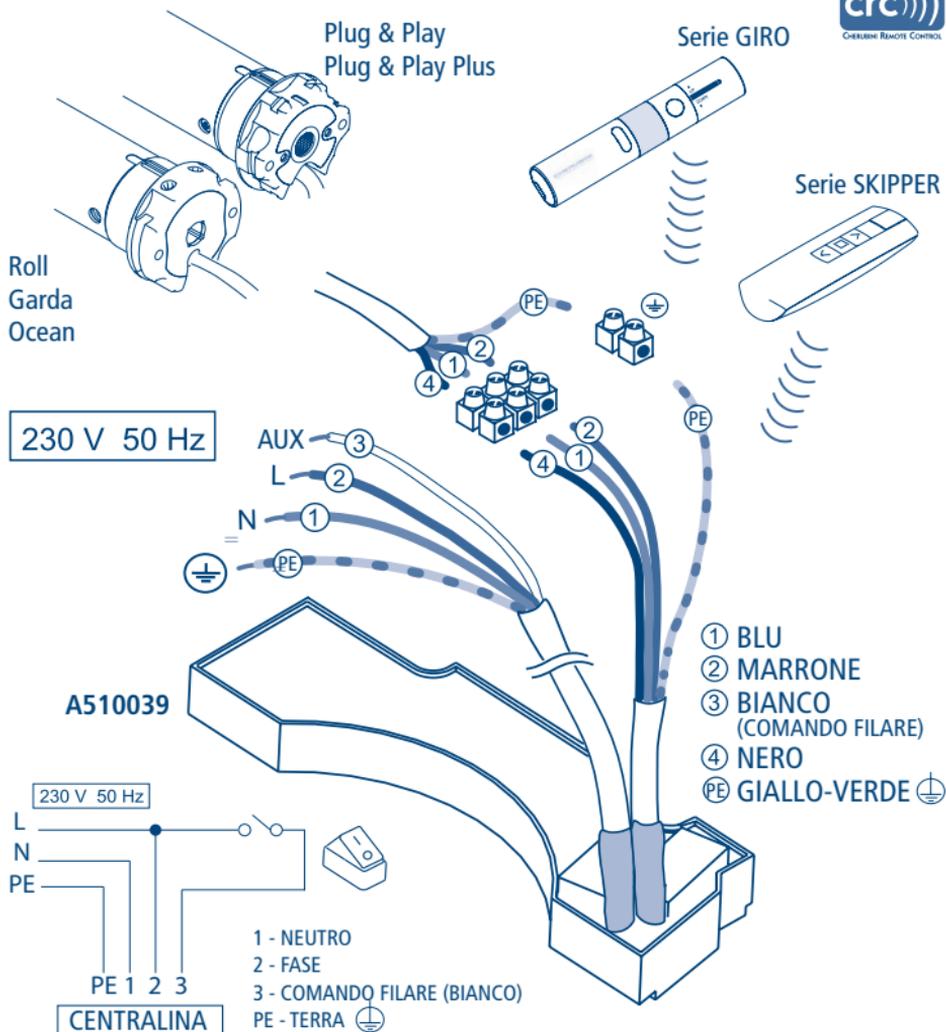
Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile facendone richiesta sul sito: www.cherubini.it.



ISTRUZIONI PER LA SICUREZZA

- L'installazione deve essere eseguita da personale tecnico nel pieno rispetto delle norme di sicurezza, soprattutto per quanto riguarda i collegamenti elettrici.
- A monte della centralina prevedere un interruttore bipolare automatico per la protezione dai corto circuiti, con distanza di apertura dei contatti di almeno 3 mm.
- Se il filo bianco non è utilizzato deve essere sempre isolato. È pericoloso toccare il filo bianco quando il motore è alimentato.

COLLEGAMENTI ELETTRICI A510039



COLLEGAMENTI ELETTRICI



Motori con
connettore

Serie GIRO

Serie SKIPPER

230 V 50 Hz

AUX ③
L ②
N ①
PE ④

A510040

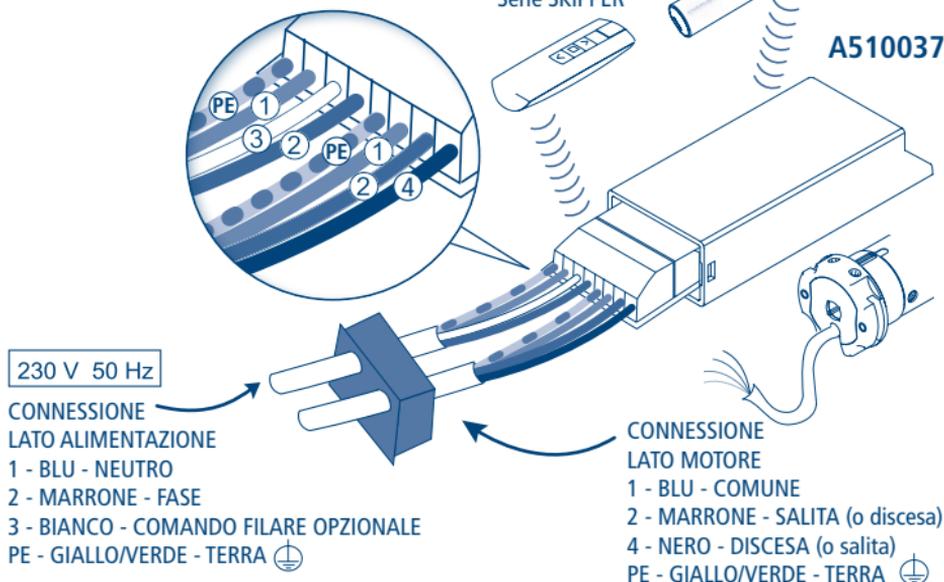


- ① BLU
- ② MARRONE
- ③ BIANCO (COMANDO FILARE)
- ④ GIALLO-VERDE

Serie GIRO

Serie SKIPPER

A510037



TELECOMANDI COMPATIBILI

SKIPPER
SKIPPER **PLUS**

LED - SKIPPER
Display - SKIPPER **PLUS**
Selezione del canale

SKIPPER **LCD**
SKIPPER **SENSO**

Fare riferimento alle istruzioni specifiche del telecomando

Telecomando a 4 canali indipendenti A530058

① ②
③ ④

GIRO

LED
SALITA
DISCESA
STOP

Fare riferimento alle istruzioni specifiche del telecomando

GIRO Plus

DISPLAY
Cambio canale +
Cambio canale -

GIRO Wall

A salita
B stop
C discesa

LEGENDA DEI SIMBOLI

SALITA (UP) ↑
DISCESA (DOWN) ↓



SKIPPER

A salita
B stop
C discesa

GIRO

A
B
C

rotazione breve del motore in un senso

rotazione lunga del motore nell'altro senso

doppia breve rotazione del motore

A

premere il tasto A

A + B

premere i tasti A e B contemporaneamente

premere il tasto GIÙ su pulsantiera

premere il tasto SU su pulsantiera

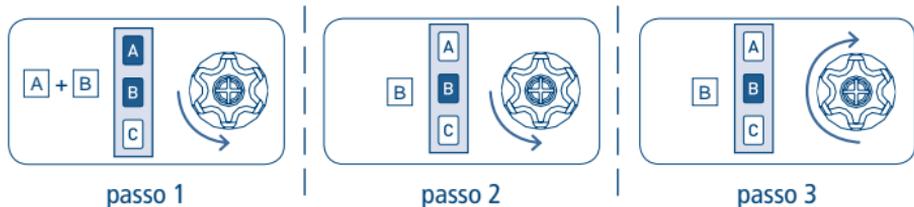
rilasciare il tasto premuto su pulsantiera

SPIEGAZIONE DELLE SEQUENZE DI COMANDO

La maggior parte delle sequenze di comando è composta da tre passi ben distinti, al termine dei quali il motore segnala, con diversi tipi di rotazione, se il passo si è concluso in modo positivo o negativo. Lo scopo di questo paragrafo è quello di riconoscere le segnalazioni del motore.

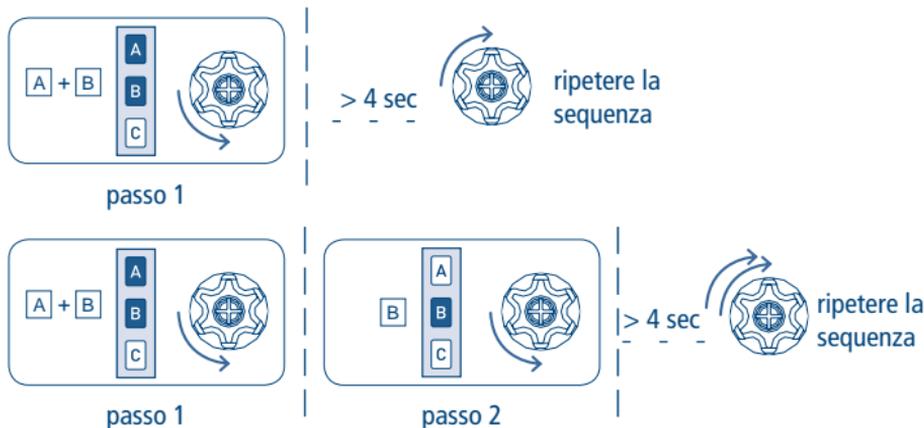
I tasti devono essere premuti come indicato nella sequenza, senza far passare più di 4 secondi tra un passo e l'altro. Se trascorrono più di 4 secondi, il comando non viene accettato, e si dovrà ripetere la sequenza.

Esempio di sequenza di comando:



Come si vede nell'esempio, quando la sequenza termina in maniera positiva il motore si riporta nella posizione iniziale con una singola rotazione lunga. Infatti due brevi rotazioni nello stesso senso corrispondono ad una rotazione lunga nel senso opposto. Il motore si riporta nella posizione iniziale anche quando la sequenza non viene completata, in questo caso effettuando una o due brevi rotazioni.

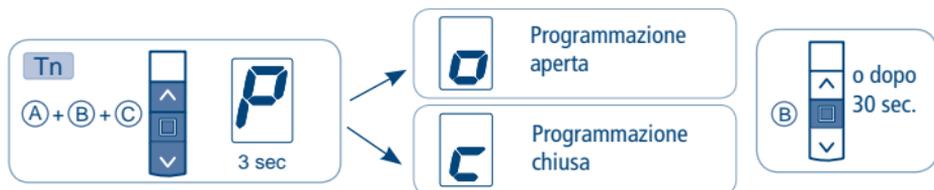
Esempi di sequenze incomplete:



FUNZIONE APERTURA/CHIUSURA PROGRAMMAZIONE TELECOMANDO SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

Per evitare modifiche accidentali alla programmazione del motore durante l'uso quotidiano del telecomando, la possibilità di programmazione viene disabilitata automaticamente dopo 8 ore dall'invio dell'ultima sequenza (A+B o B+C).

VERIFICA DELLO STATO DELLA FUNZIONE



Per modificare lo stato della funzione vedi le sequenze ABILITAZIONE/DISABILITAZIONE

ABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



Procedere con la programmazione come da libretto istruzioni

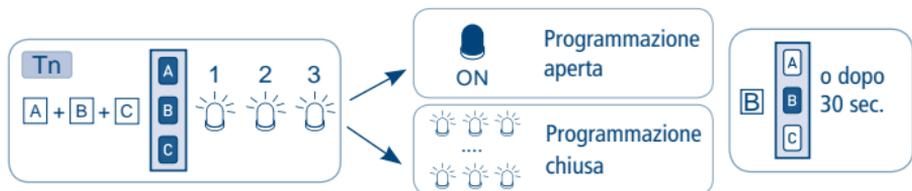
DISABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



FUNZIONE APERTURA/CHIUSURA PROGRAMMAZIONE TELECOMANDO SKIPPER - SERIE GIRO

Per evitare modifiche accidentali alla programmazione del motore durante l'uso quotidiano del telecomando, la possibilità di programmazione viene disabilitata automaticamente dopo 8 ore dall'invio dell'ultima sequenza (A+B o B+C).

VERIFICA DELLO STATO DELLA FUNZIONE



Per modificare lo stato della funzione vedi le sequenze **ABILITAZIONE/DISABILITAZIONE**

ABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



Procedere con la programmazione come da libretto istruzioni

DISABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO

Le centraline possono essere collegate sia a motori con finecorsa meccanico che a motori con finecorsa elettronico.

NOTE SULLA REGOLAZIONE DEI FINECORSA

Per la regolazione dei finecorsa fare riferimento al manuale del motore.

- FINECORSA MECCANICO SENZA DISPOSITIVI DI SICUREZZA

Collegare la centralina, comandare il motore nella direzione desiderata, agire sulle viti di regolazione del motore per portare la tapparella nella posizione desiderata.

- FINECORSA MECCANICO CON DISPOSITIVI DI SICUREZZA (regolazione in battuta)

In presenza di dispositivi di sicurezza (cintini rigidi/molle antieffrazione o tappi di sicurezza fissi/removibili nelle guide), è possibile la regolazione dei finecorsa in battuta. Collegare la centralina, comandare il motore nella direzione desiderata, agire sulle viti di regolazione del motore per portare la tapparella vicino alla battuta meccanica. Fermare il motore e agire nuovamente sulle viti di regolazione del motore in direzione + per 3 giri, in modo da regolare la posizione di finecorsa oltre la battuta meccanica.

- FINECORSA ELETTRONICO (pulsantiera)

Alcuni motori con finecorsa elettronico (es. Plug & Play Plus) possono richiedere di effettuare la regolazione dei finecorsa con pulsantiera. In questo caso effettuare prima la regolazione dei finecorsa e poi collegare la centralina.

Nel caso di motori Plug & Play non è richiesto alcuna regolazione dei finecorsa, per cui è possibile collegare subito la centralina.

COMANDO DI MOTORI CON MANOVRA DI SOCCORSO

Questa centralina è particolarmente adatta per il comando di motori a finecorsa meccanico con manovra di soccorso (Ocean).

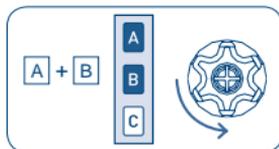
Dopo un movimento della tapparella tramite manovra di soccorso, la centralina ripristina le corrette posizioni al raggiungimento di una posizione valida di finecorsa.

MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO E IMPOSTAZIONE DEL SENSO DI ROTAZIONE DEL MOTORE

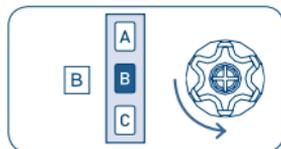
Questa operazione può essere eseguita solamente quando la centralina è nuova, oppure dopo una cancellazione completa della memoria.

Durante questa fase alimentare una sola centralina per volta.

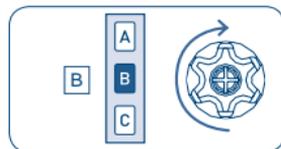
T1: primo telecomando da memorizzare



T1

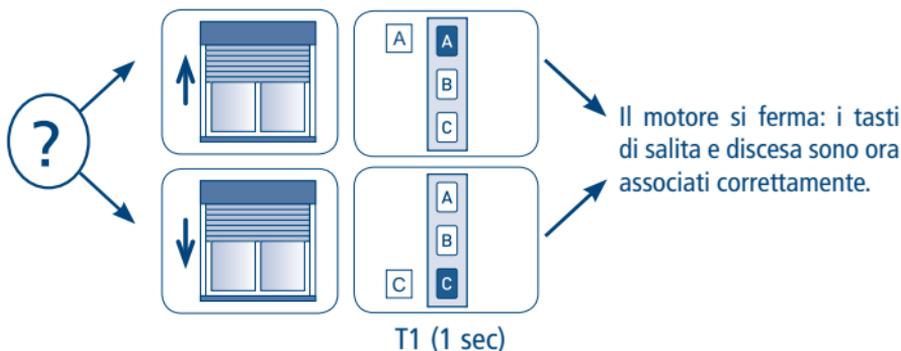


T1



T1 (2 sec)

Dopo l'ultimo movimento di conferma il motore inizia una serie di movimenti in direzione SU e GIÙ, il primo della durata di 2 secondi, i successivi fino alle posizioni di finecorsa (motori a finecorsa meccanico) o lunghi max 10 secondi (motori a finecorsa elettronico). Per associare correttamente i tasti di salita e discesa, premere per un secondo il tasto corrispondente al movimento del motore come nel seguente schema:



FUNZIONE DISABILITAZIONE AUTOMATICA MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO

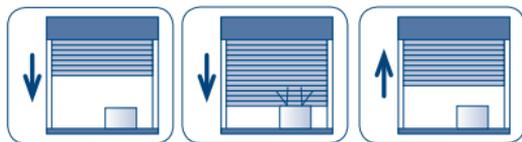
Ad ogni accensione della centralina si hanno a disposizione 3 ore per memorizzare il primo telecomando. Trascorso questo tempo la possibilità di memorizzare il telecomando viene disabilitata. Per azzerare il timer della funzione è sufficiente togliere e ridare alimentazione alla centralina.

FINECORSA E RILEVAZIONE OSTACOLI (Solo motori a finecorsa meccanico)

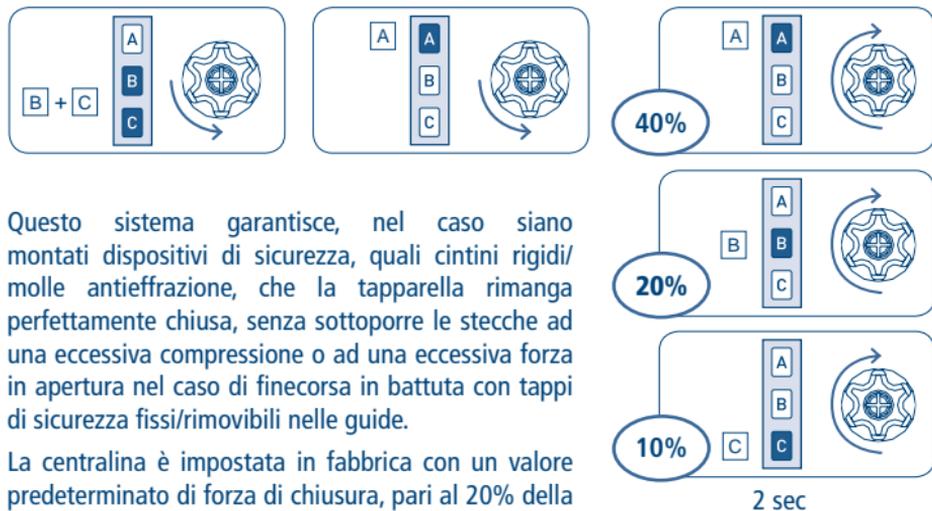
Dopo aver memorizzato il primo telecomando ed assegnato correttamente il senso di rotazione, la centralina è pronta per il funzionamento.

Eseguire 2 cicli completi di salita e discesa con i tasti A e C del telecomando per memorizzare le tempistiche di lavoro ed abilitare la rilevazione degli ostacoli.

In caso di rilevazione ostacoli la centralina esegue un movimento di sicurezza contrario pari a circa $\frac{1}{4}$ della corsa della tapparella.



REGOLAZIONE DELLA FORZA DI CHIUSURA (Solo motori a finecorsa meccanico)



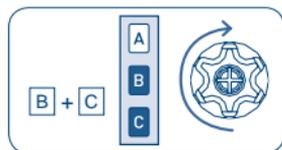
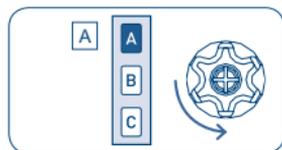
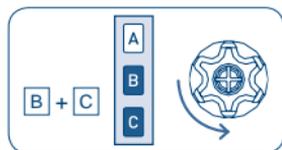
Questo sistema garantisce, nel caso siano montati dispositivi di sicurezza, quali cintini rigidi/molle antieffrazione, che la tapparella rimanga perfettamente chiusa, senza sottoporre le stecche ad una eccessiva compressione o ad una eccessiva forza in apertura nel caso di finecorsa in battuta con tappi di sicurezza fissi/rimovibili nelle guide.

La centralina è impostata in fabbrica con un valore predeterminato di forza di chiusura, pari al 20% della coppia nominale. Con il telecomando è possibile cambiare tale valore, diminuendolo al 10%, oppure aumentandolo al 40%, a seconda del risultato che si vuole ottenere. In prossimità delle posizioni di finecorsa viene eseguito un breve movimento di relax al fine di ridurre la forza/pressione esercitata sulle stecche.

GESTIONE DELLA SUPER SENSIBILITÀ NELLA RILEVAZIONE DEGLI OSTACOLI IN DISCESA (Solo motori a finecorsa meccanico)

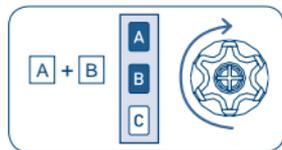
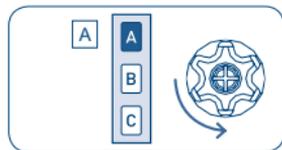
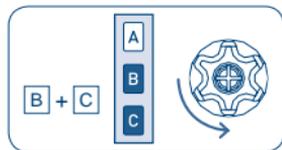
Dove necessario, anche nelle applicazioni senza cintini rigidi/molle anti-effrazione, è possibile attivare/disattivare una sensibilità molto elevata nel rilevare gli ostacoli in discesa. Questa supersensibilità si disabilita automaticamente quando le lame della tapparella incominciano ad impilarsi.

ATTIVARE LA FUNZIONE DI SUPERSENSIBILITÀ



2 sec

DISATTIVARE LA FUNZIONE SUPERSENSIBILITÀ

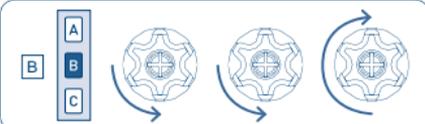


2 sec

PRIMA POSIZIONE INTERMEDIA

Questa funzione opzionale permette di portare la tapparella in una prima posizione intermedia preferita. La prima posizione intermedia è memorizzata come tempo di discesa a partire dal fincorsa alto.

IMPOSTAZIONE PRIMA POSIZIONE INTERMEDIA

Procedura d'esecuzione	Sequenza di comandi
<p>1) Premere i tasti A+B per almeno 2 s.</p> <p><i>Il motore effettua subito un primo breve movimento di conferma e dopo 2 s riparte in salita.</i></p>	 <p>2 sec</p>
<p>2) Attendere che la tapparella si sollevi completamente.</p> <p><i>Il motore si muove ora a uomo presente, permettendo la regolazione fine della prima posizione intermedia.</i></p>	 <p>regolazione</p>
<p>3) Confermare la posizione premendo B per 2 s.</p> <p><i>Il motore esegue i 3 movimenti di conferma.</i></p>	 <p>2 sec</p>

MOVIMENTO IN PRIMA POSIZIONE INTERMEDIA

Procedura d'esecuzione	Sequenza di comandi
<p>1) Dare un impulso lungo (>2 s) di stop a motore fermo.</p> <p><i>Il motore dopo 2 s esegue il posizionamento.</i></p> <p>Nota: nei motori con fincorsa elettronico il corretto posizionamento è garantito solo se la tapparella parte dalla posizione di fincorsa superiore.</p>	 <p>2 sec</p> <p>posizionamento</p>

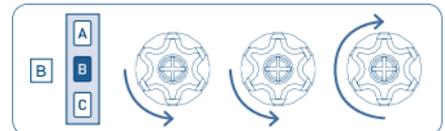
CANCELLAZIONE PRIMA POSIZIONE INTERMEDIA



SECONDA POSIZIONE INTERMEDIA

Questa funzione opzionale permette di portare la tapparella in una seconda posizione intermedia preferita, che può essere utilizzata ad esempio come posizione di ventilazione. La seconda posizione intermedia è memorizzata come tempo di salita a partire dal finecorsa basso.

IMPOSTAZIONE SECONDA POSIZIONE INTERMEDIA

Procedura d'esecuzione	Sequenza di comandi
<p>1) Premere i tasti B+C per almeno 2 s.</p> <p><i>Il motore effettua subito un primo breve movimento di conferma e dopo 2 s riparte in discesa.</i></p>	 <p>2 sec</p>
<p>2) Attendere che la tapparella si abbassi completamente.</p> <p><i>Il motore si muove ora a uomo presente, permettendo la regolazione fine della seconda posizione intermedia.</i></p>	 <p>regolazione</p>
<p>3) Confermare la posizione premendo B per 2 s.</p> <p><i>Il motore esegue i 3 movimenti di conferma.</i></p>	 <p>2 sec</p>

MOVIMENTO IN SECONDA POSIZIONE INTERMEDIA

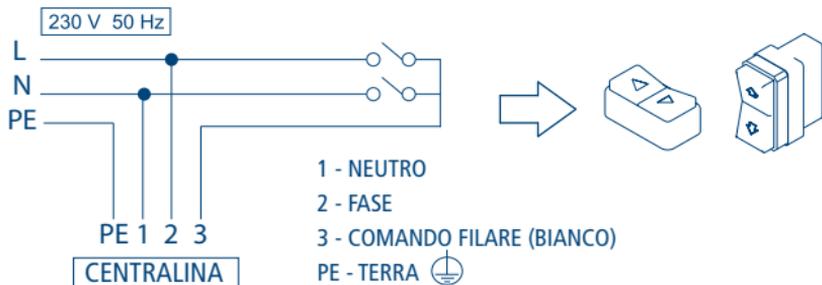
Procedura d'esecuzione	Sequenza di comandi
<p>1) Premere tasti A+C a motore fermo.</p> <p><i>Il motore esegue il posizionamento.</i></p> <p>Nota: nei motori con finecorsa elettronico il corretto posizionamento è garantito solo se la tapparella parte dalla posizione di finecorsa inferiore.</p>	 <p>posizionamento</p>

CANCELLAZIONE SECONDA POSIZIONE INTERMEDIA



PULSANTIERA A 2 TASTI

È possibile comandare il motore anche attraverso una pulsantiera collegata alla centralina con tre fili (su, giù, comune). **La pulsantiera deve essere interbloccata meccanicamente o elettricamente** per evitare che i due comandi arrivino contemporaneamente. **Inoltre il comando deve essere di tipo instabile** (pulsante): rilasciando il dito il contatto si apre.

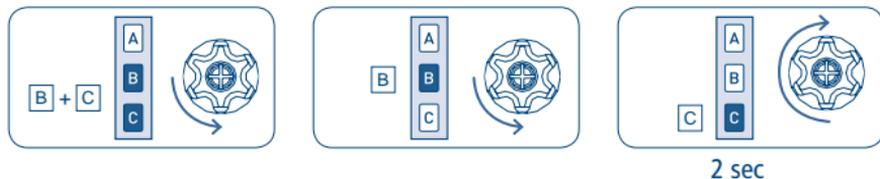


Il motore riconosce automaticamente il tipo di pulsantiera (a 1 o 2 tasti) e imposta la corretta modalità di funzionamento di conseguenza.

GESTIONE MODALITÀ DI COMANDO MOTORE DA FILO BIANCO SU-STOP-GIÙ-STOP / SU-GIÙ / SU-GIÙ A "UOMO PRESENTE"

NB: I motori escono dalla fabbrica predisposti per l'utilizzo con un pulsante singolo (funzionamento SU-STOP-GIÙ-STOP). È sempre possibile modificare l'impostazione del tipo di comando eseguendo la sequenza riportata qui sotto.

PROCEDURA PER CAMBIO MODALITÀ DI COMANDO

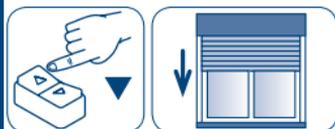


Le impostazioni possibili sono 3 e sono disponibili nell'ordine riportato:

- SU-STOP-GIÙ-STOP (impostazione di fabbrica)
- SU-GIÙ (per 2 pulsanti indipendenti)
- SU-GIÙ a "UOMO PRESENTE" (per 2 pulsanti indipendenti)

Per passare da un'impostazione all'altra ripetere la sequenza il numero di volte necessario a raggiungere l'impostazione desiderata.

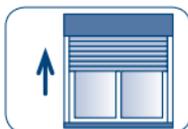
FUNZIONAMENTO IN MODALITÀ SU/GIÙ (per 2 pulsanti indipendenti)



Premendo uno dei due pulsanti e rilasciando, il motore si muove nella direzione desiderata fino al raggiungimento del finecorsa.

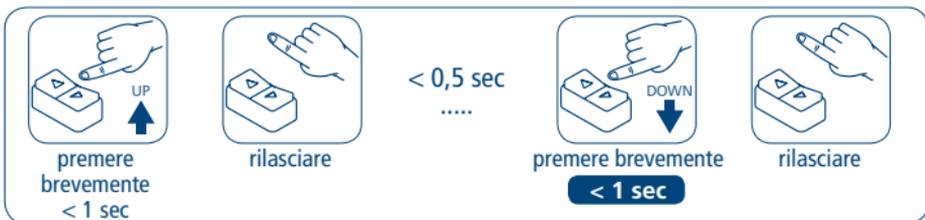


Per fermare il motore prima del finecorsa ripremere lo stesso pulsante.

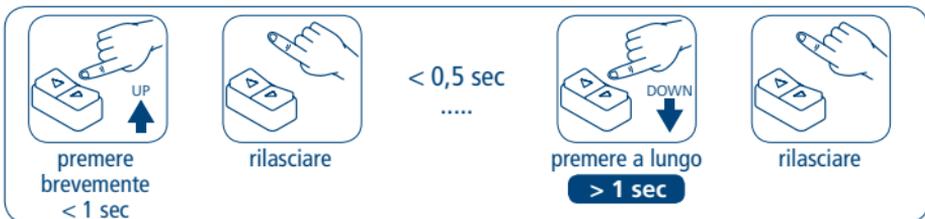


Se durante il movimento viene premuto il pulsante della direzione opposta, il motore inverte la rotazione.

MOVIMENTO IN PRIMA POSIZIONE INTERMEDIA



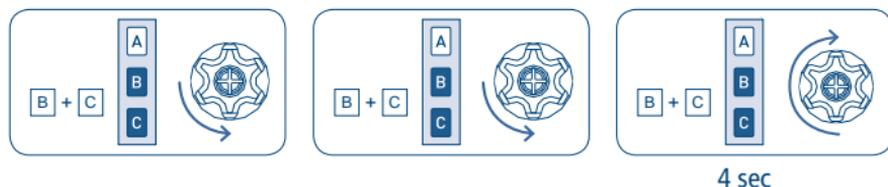
MOVIMENTO IN SECONDA POSIZIONE INTERMEDIA



In modalità "UOMO PRESENTE" non è possibile comandare le posizioni intermedie dall'interruttore.

CANCELLAZIONE POSIZIONI FINECORSA

Durante il funzionamento, la centralina acquisisce automaticamente le posizioni dei finecorsa meccanici impostati sul motore. Nel caso si debba cambiare la lunghezza o la posizione dei finecorsa meccanici, è necessario cancellare dalla centralina le posizioni acquisite.



Al termine della sequenza, la centralina è pronta per acquisire automaticamente le nuove posizioni di finecorsa.

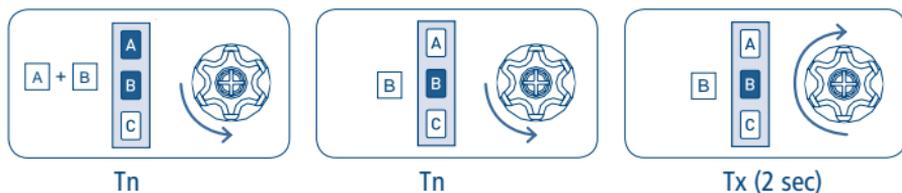
ATTENZIONE! Questa operazione cancella tutte le posizioni intermedie memorizzate.

MEMORIZZAZIONE DI ALTRI TELECOMANDI (serie Skipper o Giro)

È possibile memorizzare fino a 15 telecomandi.

Tn: telecomando memorizzato

Tx: telecomando da memorizzare



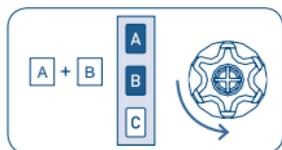
MEMORIZZAZIONE TELECOMANDO A 4 CANALI INDIPENDENTI A530058

Il telecomando A530058 deve essere memorizzato da un altro telecomando serie Skipper o Giro già memorizzato.

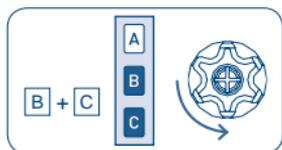
- Premere contemporaneamente i tasti A e B.
- Il motore si muove con un movimento breve.
- Di seguito premere contemporaneamente i tasti B e C.
- Il motore si muove nuovamente con un movimento breve.
- Premere poi il tasto desiderato sul telecomando A530058 per almeno 2 sec.
- Il motore si muove con un movimento lungo.

Tn: telecomando memorizzato

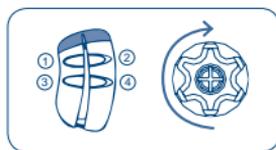
Tx: telecomando da memorizzare



Tn



Tn

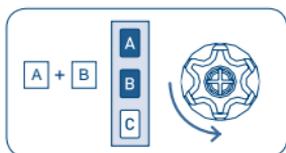


Tx (2 sec)

CANCELLAZIONE SINGOLO TELECOMANDO

È possibile cancellare singolarmente ogni telecomando memorizzato. Nel momento in cui si cancella l'ultimo la centralina si riporta nella condizione iniziale. La stessa cosa vale per i singoli canali nel telecomando multicanale, basta selezionare il canale da cancellare prima di eseguire la sequenza.

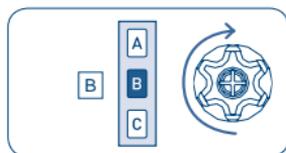
Tn: telecomando da cancellare



Tn



Tn



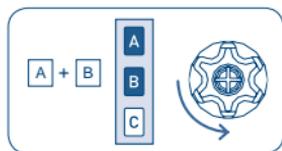
Tn (2 sec)

CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI

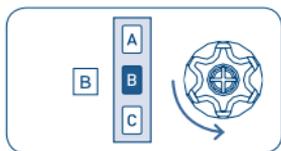
La cancellazione totale della memoria si può effettuare in due modi:

1) CON IL TELECOMANDO

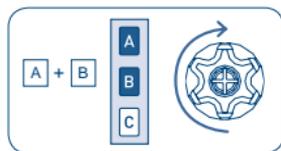
Tn: telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (4 sec)

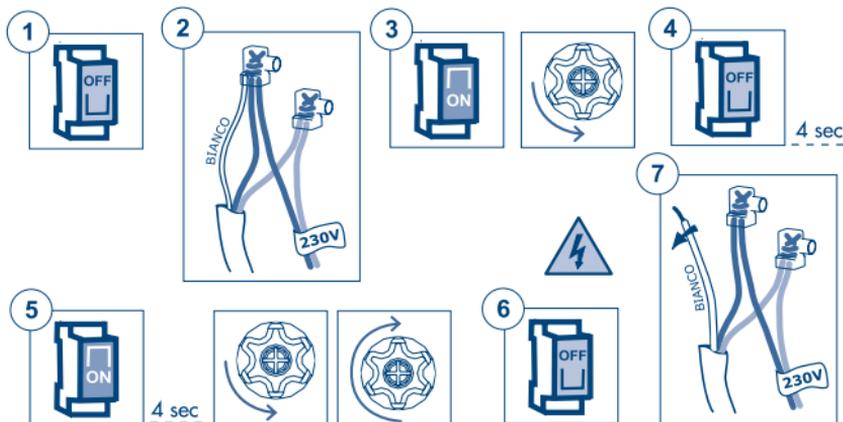
2) CON IL FILO AUSILIARE (BIANCO)

Usare questa opzione in caso di emergenza, o quando non sia disponibile alcun telecomando funzionante. Per cancellare la memoria dovremo accedere al filo bianco della centralina.

La sequenza delle operazioni è la seguente:

- 1) Scollegare l'alimentazione della centralina, ad esempio tramite l'interruttore generale.
- 2) Collegare il filo bianco della centralina al filo marrone (fase) o al filo blu (neutro).
- 3) Collegare l'alimentazione della centralina, che farà effettuare al motore una breve rotazione in un senso.
- 4) Scollegare l'alimentazione della centralina per almeno 4 secondi.
- 5) Collegare l'alimentazione della centralina, che dopo circa 4 secondi farà effettuare al motore una breve rotazione in un senso e una rotazione più lunga in senso contrario.
- 6) Scollegare l'alimentazione della centralina.
- 7) Separare il filo bianco dal filo marrone o blu. Isolare opportunamente il filo bianco prima di collegare l'alimentazione.

A questo punto, è possibile procedere con la memorizzazione del primo telecomando.



FUNZIONI SPECIALI

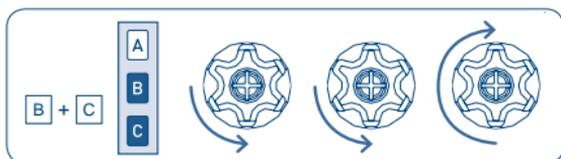
MEMORIZZAZIONE TEMPORANEA TELECOMANDO e IMPOSTAZIONE DEL SENSO DI ROTAZIONE DEL MOTORE

Questa funzione permette di memorizzare un telecomando in modo temporaneo, ad esempio in modo da permettere l'impostazione dei finecorsa durante il montaggio in fabbrica. Il telecomando definitivo potrà essere memorizzato in seguito con l'apposita sequenza di comando (vedi "MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO").

Le operazioni descritte di seguito possono essere eseguite solo quando la centralina è nuova di fabbrica, oppure dopo una cancellazione totale della memoria (vedi "CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI"). Per assicurare che la programmazione temporanea sia utilizzata solo in fase di installazione o regolazione, e non durante l'uso quotidiano, la centralina permette le seguenti operazioni solo nei limiti di tempo descritti. Alimentare la centralina, assicurarsi che nel raggio di azione del telecomando non siano presenti altre centraline alimentate e con la memoria vuota.

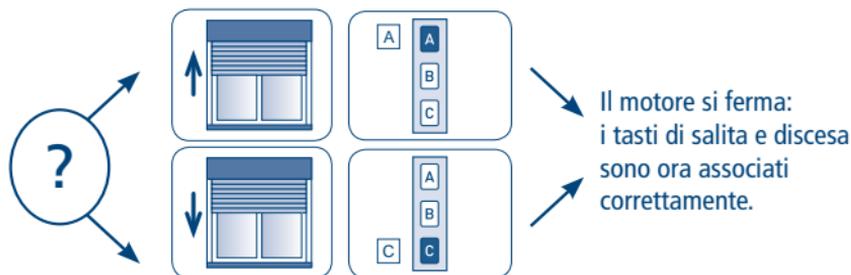
Entro 30 secondi dall'accensione, premere contemporaneamente i tasti B e C, finché il motore collegato effettua la segnalazione di conferma.

T1: primo telecomando da memorizzare



T1

Dopo l'ultimo movimento di conferma il motore inizia una serie di movimenti in direzione SU e GIÙ, il primo della durata di 2 secondi, i successivi fino alle posizioni di finecorsa (motori a finecorsa meccanico) o lunghi max 10 secondi (motori a finecorsa elettronico). Per associare correttamente i tasti di salita e discesa, premere per un secondo il tasto corrispondente al movimento del motore come nel seguente schema:



T1 (1 sec)

Il telecomando rimarrà memorizzato per 5 minuti, mentre la centralina è alimentata. Passati 5 minuti, o togliendo tensione alla centralina, il telecomando sarà cancellato.

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

