

PLUG & PLAY PLUS



MOTORE TUBOLARE CON REGOLAZIONE MANUALE
O AUTOMATICA DEL FINECORSO ELETTRONICO

IT

TUBULAR MOTOR WITH MANUAL OR AUTOMATIC
ADJUSTMENT OF THE ELECTRONIC LIMIT SWITCH

EN

ROHRMOTOR MIT MANUELLER ODER AUTOMATISCHER
EINSTELLUNG DER ELEKTRONISCHEN ENDLAGEN

DE

MOTEUR TUBULAIRE AVEC RÉGLAGE MANUEL
OU AUTOMATIQUE DES FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES

FR

MOTOR TUBULAR CON REGULACIÓN MANUAL
O AUTOMÁTICA DEL FIN DE CARRERA ELECTRONICO

ES

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
Apprendimento finecorsa in modalità automatica	p. 7
Apprendimento finecorsa in modalità manuale	p. 8
Procedura di memorizzazione finecorsa in manuale	p. 8
Esempio 1: memorizzazione come primo finecorsa della posizione di apertura	p. 8
Esempio 2: memorizzazione come primo finecorsa della posizione di chiusura	p. 9
Apprendimento dei finecorsa in modalità mista	p. 9
Modifica dei finecorsa	p. 10
Cancellazione delle posizioni di finecorsa singole	p. 10
Cancellazione totale delle posizioni di finecorsa	p. 10
Comportamento dei motori su finecorsa in battuta e ostacolo	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

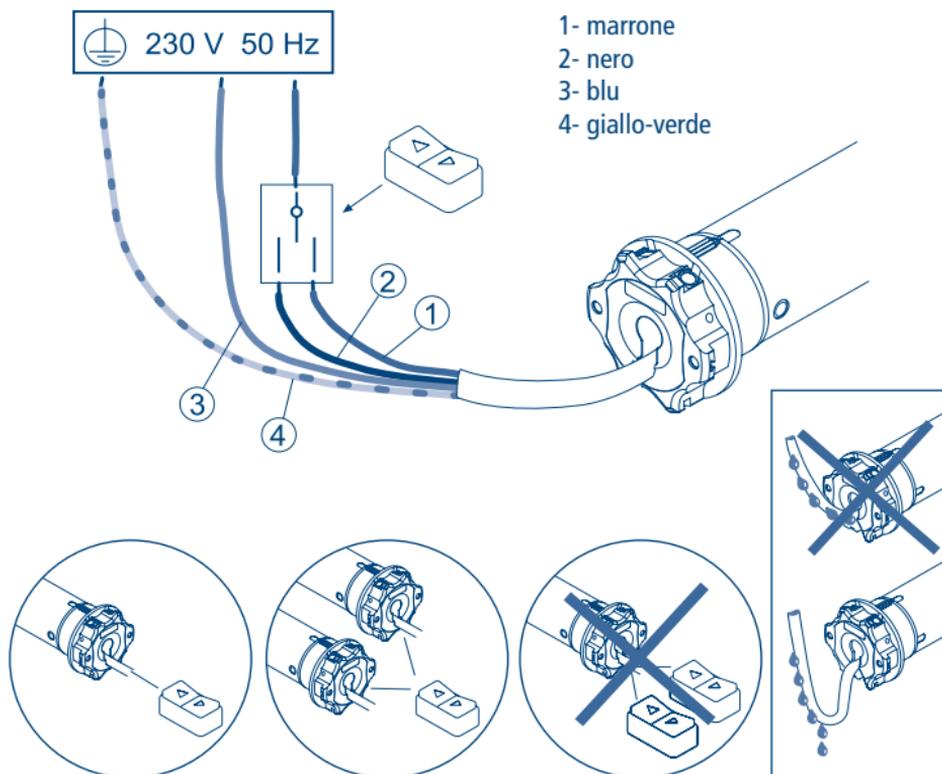
Direttiva 2014/30/UE

Direttiva 2011/65/UE

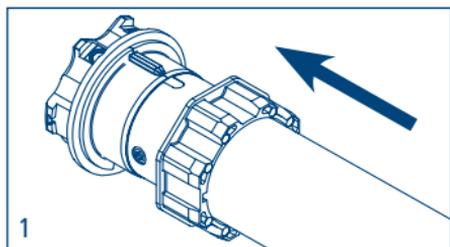
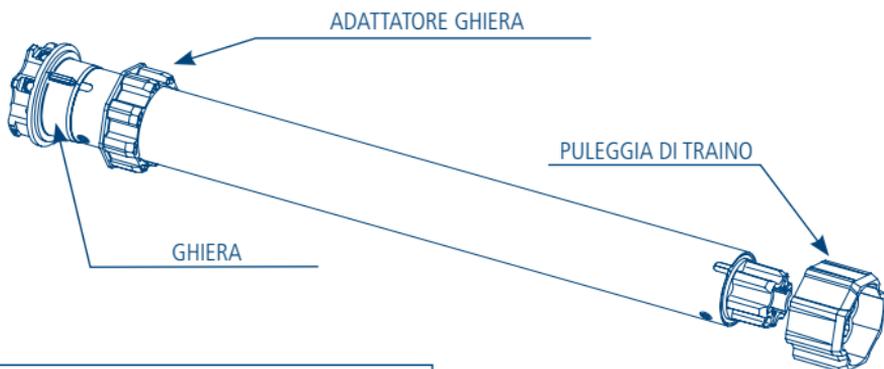
Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile facendone richiesta sul sito: www.cherubini.it.

COLLEGAMENTI ELETTRICI

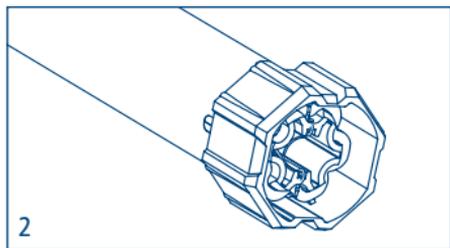
- Per evitare situazioni di pericolo o malfunzionamento, gli elementi elettrici di comando collegati al motore devono essere dimensionati in base alle caratteristiche elettriche del motore stesso.
- I dispositivi di disconnessione devono essere previsti nella rete di alimentazione conformemente alle 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.



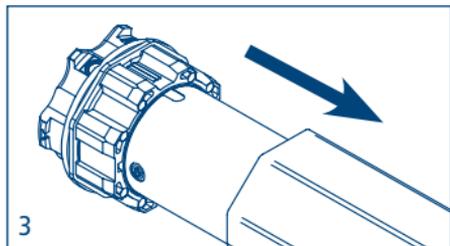
PREPARAZIONE DEL MOTORE



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

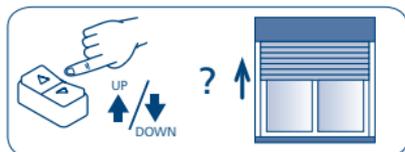
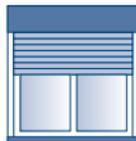


premere
il pulsante
di salita



premere
il pulsante
di discesa

salita
(up) ↑
discesa
(down) ↓



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



rotazione
del motore
per conferma



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.

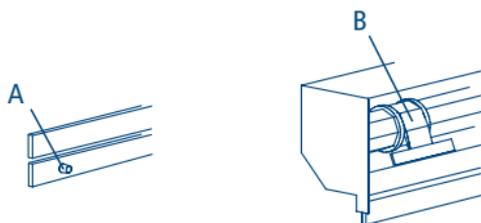
APPRENDIMENTO DEI FINECORSA

Il motore può apprendere i finecorsa in varie modalità: automatica, manuale, mista. Si raccomanda di controllare la robustezza della tapparella, dei dispositivi di aggancio e degli eventuali tappi di sicurezza.

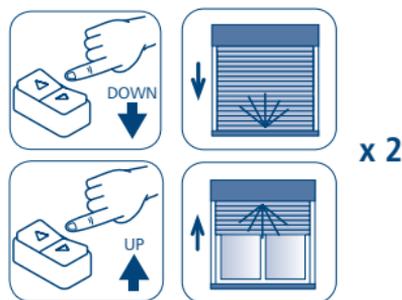
Fintanto che entrambe le posizioni di finecorsa non sono apprese, il motore si muove brevemente, fa una pausa e poi riparte.

APPRENDIMENTO FINECORSA IN MODALITÀ AUTOMATICA

Per l'apprendimento dei finecorsa in modalità automatica, la tapparella deve essere dotata di tappi di sicurezza interni o esterni (A).



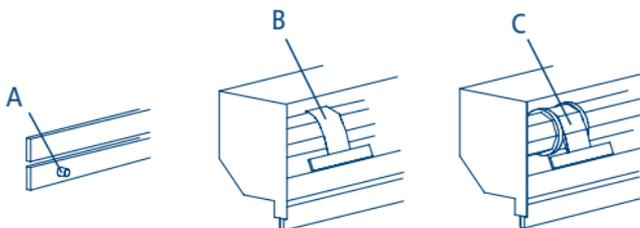
Eeguire due cicli completi di salita e discesa fino al completo bloccaggio del motore in battuta con rilascio della tensione.



APPRENDIMENTO FINECORSA IN MODALITÀ MANUALE

L'apprendimento dei finecorsa in modalità manuale è necessario per le tapparelle sprovviste di tappi di sicurezza interni o esterni (A).

Per l'aggancio al tubo si possono usare indifferentemente cintini flessibili (B) o rigidi (C).



PROCEDURA DI MEMORIZZAZIONE FINECORSA IN MANUALE

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

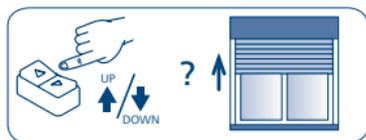
ESEMPIO 1:

MEMORIZZAZIONE COME PRIMO FINECORSA DELLA POSIZIONE DI APERTURA

Se la tapparella è già completamente avvolta, si dovrà prima abbassarla di circa 20 cm.

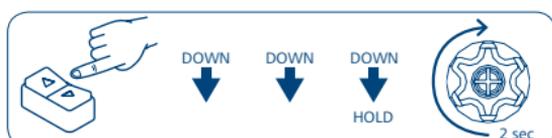
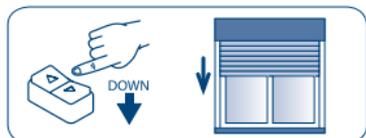
Con la pulsantiera, portare la tapparella in posizione di apertura desiderata.

Per memorizzare la posizione di apertura, 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 la tapparella in posizione di chiusura desiderata.

Per memorizzare la posizione di chiusura, eseguire la sequenza di comandi indicata (DOWN-DOWN-DOWN).



ESEMPIO 2:**MEMORIZZAZIONE COME PRIMO FINECORSO DELLA POSIZIONE DI CHIUSURA**

Se la tapparella è già completamente abbassata, si dovrà prima alzarla di circa 20 cm.

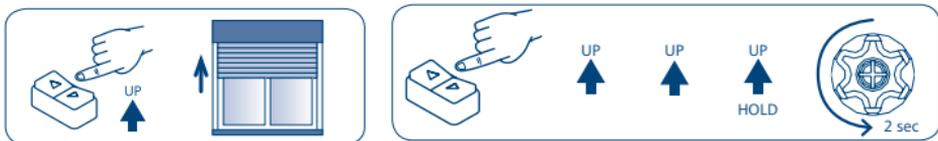
Con la pulsantiera, portare la tapparella in posizione di chiusura desiderata.

Per memorizzare la posizione di chiusura, 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 la tapparella in posizione di apertura desiderata.

Per memorizzare la posizione di apertura, eseguire la sequenza di comandi indicata (UP-UP-UP).

**APPRENDIMENTO DEI FINECORSI IN MODALITÀ MISTA**

Dove previsto è possibile eseguire memorizzazioni miste delle posizioni di finecorsa.

ESEMPIO:**MEMORIZZAZIONE COME PRIMO FINECORSO DELLA POSIZIONE DI APERTURA IN MODALITÀ MANUALE E DI CHIUSURA IN MODALITÀ AUTOMATICA**

Se la tapparella è già completamente avvolta, si dovrà prima abbassarla di circa 20 cm.

Con la pulsantiera, portare la tapparella in posizione di apertura desiderata.

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



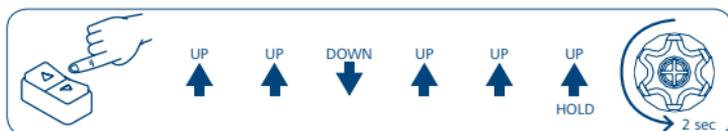
Con il pulsante di discesa della pulsantiera, portare due volte la tapparella in posizione di completa chiusura lasciando che il motore rilevi automaticamente il finecorsa.

MODIFICA DEI FINECORSA

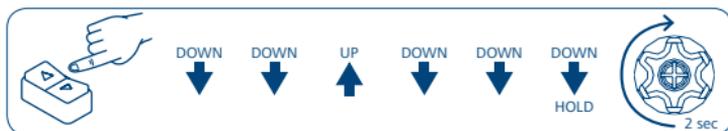
Le seguenti sequenze di comando possono essere eseguite solo dopo aver memorizzato i finecorsa, e solo quando il motore si trova in una delle due posizioni di completa apertura o chiusura.

CANCELLAZIONE DELLE POSIZIONI DI FINECORSIA SINGOLE

Cancellazione finecorsa APERTURA dalla posizione di APERTURA



Cancellazione finecorsa CHIUSURA dalla posizione di CHIUSURA



CANCELLAZIONE TOTALE DELLE POSIZIONI DI FINECORSIA

Cancellazione dei finecorsa dalla posizione di APERTURA



Cancellazione dei finecorsa dalla posizione di CHIUSURA



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 in modalità automatica o manuale.

COMPORTAMENTO DEI MOTORI SU FINECORSA IN BATTUTA E OSTACOLO

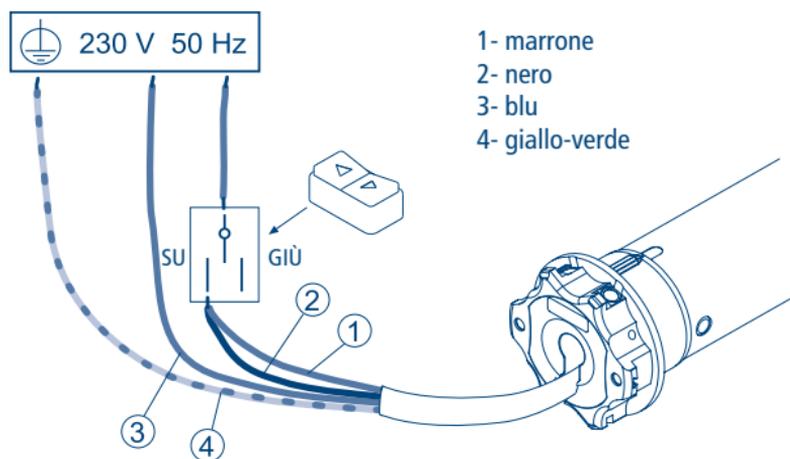
	FINECORSA IN BATTUTA (tapparella con tappi e/o cintini rigidi).	RILEVAZIONE OSTACOLI IN SALITA E DISCESA (in discesa solo per tapparelle con cintini rigidi).
Plug&Play Plus	Normalmente, si ferma qualche millimetro prima della battuta. Periodicamente, va in battuta e effettua il movimento contrario di rilassamento.	Si arresta ed effettua il movimento contrario di rilassamento.

RIPRISTINO DELLA CONFIGURAZIONE ORIGINALE

NB: il ripristino della configurazione originale prevede la cancellazione dei finecorsa.

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

