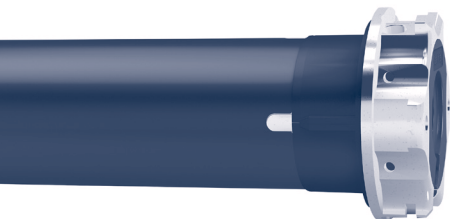


CHERUBINI



WAVE LOCK RX



MOTORE TUBOLARE CON FINECORSIA ELETTRONICO
PER TENDE DA SOLE AD AGGANCIO AUTOMATICO

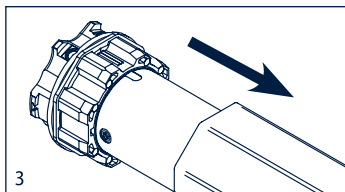
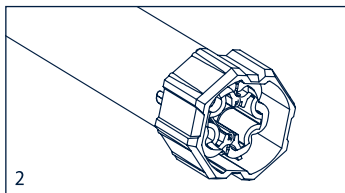
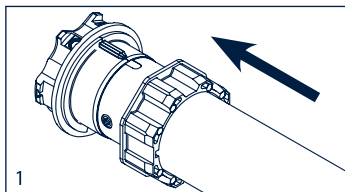
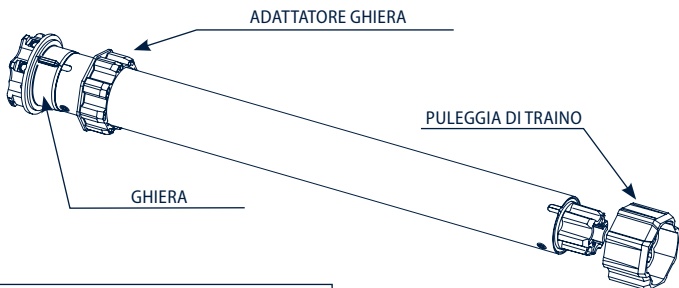
IT

ISTRUZIONI ORIGINALI

Indice

Preparazione del motore	4
Collegamenti elettrici	5
Telecomandi compatibili	6
Legenda dei simboli	6
Spiegazione delle sequenze di comando	7
Funzione apertura/chiusura programmazione	8
Memorizzazione primo telecomando	10
Funzione disabilitazione automatica memorizzazione primo telecomando	10
Regolazione dei finecorsa	10
Regolazione del finecorsa di chiusura	10
Regolazione del finecorsa di apertura	11
Cancellazione delle posizioni di finecorsa	12
Cancellazione del finecorsa di chiusura	12
Cancellazione del finecorsa di apertura	12
Cancellazione totale dei finecorsa	12
Regolazione della posizione intermedia standard	13
Cancellazione della posizione intermedia standard	13
Regolazione della forza di aggancio	14
Regolazione soglie di Supersensibilità	
- solo per motori fino a 25 Nm -	14
Disattivazione della funzione di aggancio	15
Attivazione della funzione di aggancio	15
Impiego del motore senza il dispositivo di aggancio/sgancio	15
Memorizzazione di altri telecomandi	16
Cancellazione singolo telecomando	16
Cancellazione totale della memoria telecomandi	17
Funzioni speciali	18
Posizione intermedia aggiuntiva	18
Impostazione della posizione intermedia aggiuntiva	18
Modifica della posizione intermedia aggiuntiva	19
Cancellazione della posizione intermedia aggiuntiva	19
Impostazione della posizione intermedia con aggancio	20
Comando della posizione intermedia con aggancio	21
Cancellazione della posizione intermedia con aggancio	21
Memorizzazione temporanea telecomando	21
Memorizzazione telecomandi tascabili A530058	22
Collegamenti elettrici per comando motore in modalità SU-GIÙ (2 pulsanti SU-GIÙ indipendenti)	23
Gestione modalità di comando motore da filo bianco	24
Gestione della Supersensibilità nella rilevazione degli ostacoli in discesa - solo per motori fino a 25 Nm -	25
Dichiarazione di conformità UE	25

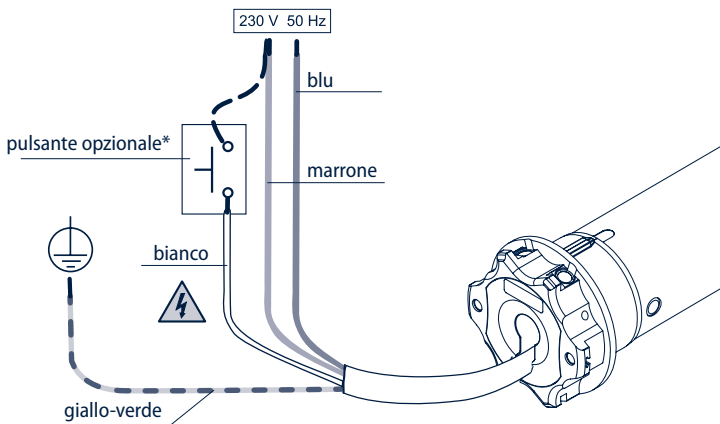
PREPARAZIONE DEL MOTORE



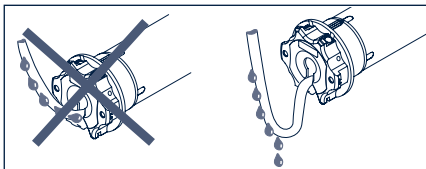
NB: Nel caso di tubi con profilo tondo la puleggia di traino deve essere fissata al tubo, questa operazione è a carico dell'installatore. Per altri profili di tubo il fissaggio è facoltativo anche se fortemente raccomandato.

COLLEGAMENTI ELETTRICI

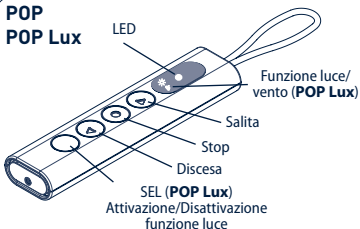
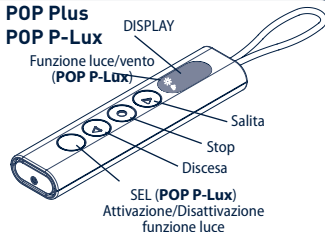
- Per evitare situazioni di pericolo o malfunzionamenti, gli elementi elettrici di comando collegati al motore devono essere dimensionati in base alle caratteristiche elettriche del motore stesso.
- I dispositivi di disconnessione devono essere previsti nella rete di alimentazione conformemente alle regole di installazione nazionali.
- In caso di utilizzo all'esterno, utilizzare un cavo di alimentazione a designazione H05RN-F con contenuto di carbonio min 2%.
- Se il filo bianco non è utilizzato deve essere sempre isolato. È pericoloso toccare il filo bianco quando il motore è alimentato.



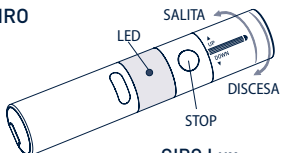
* L'installazione del pulsante è opzionale, il collegamento può essere eseguito con la fase (filo marrone) o con il neutro (filo blu), indifferentemente. Con il pulsante è possibile comandare il motore in modalità passo-passo (salita, stop, discesa, stop, ...).



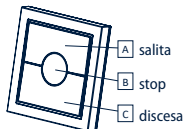
TELECOMANDI COMPATIBILI

POP
POP LuxPOP Plus
POP P-Lux

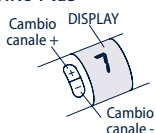
GIRO



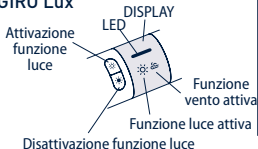
GIRO Wall



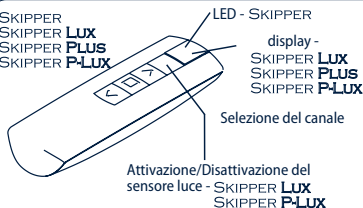
GIRO Plus



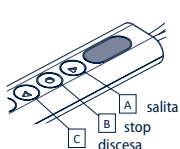
GIRO Lux



GIRO P-Lux

SKIPPER
Lux
SKIPPER
Plus
SKIPPER
P-LuxSKIPPER LCD
SKIPPER SENSO

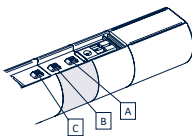
LEGENDA DEI SIMBOLI



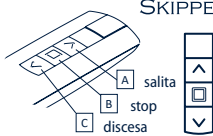
POP



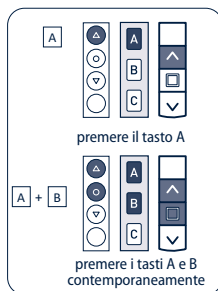
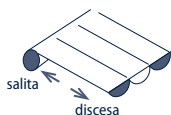
GIRO



SKIPPER



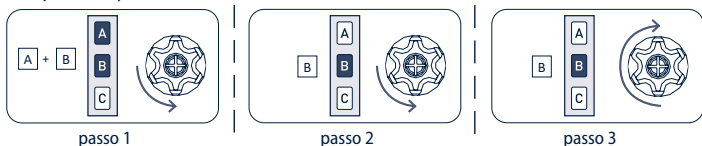
LEGENDA DEI SIMBOLI



SPIEGAZIONE DELLE SEQUENZE DI COMANDO

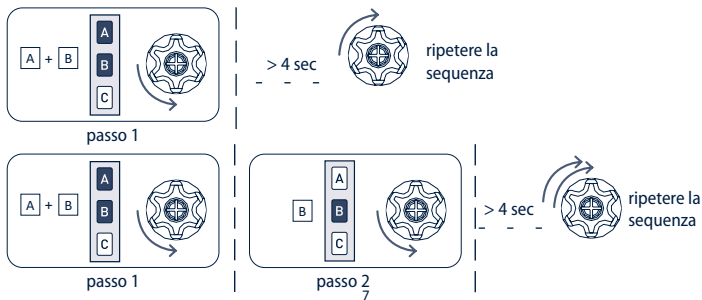
La maggior parte delle sequenze di comando è composta da tre passi ben distinti, al termine dei quali il motore segnala, con diversi tipi di rotazione, se il passo si è concluso in modo positivo o negativo. I tasti devono essere premuti come indicato nella sequenza, senza far passare più di 4 secondi 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:



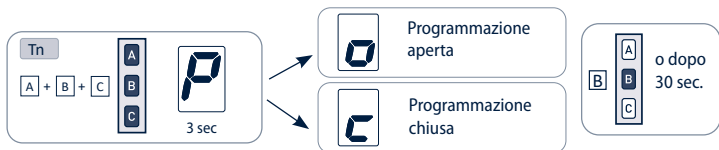
FUNZIONE APERTURA/CHIUSURA PROGRAMMAZIONE

TELECOMANDO SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

TELECOMANDO POP PLUS - POP LUX - POP 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

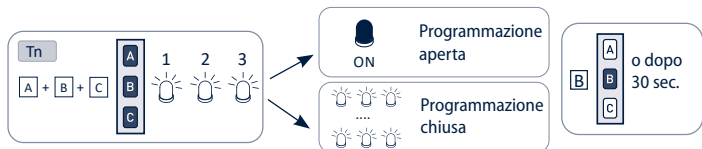


FUNZIONE APERTURA/CHIUSURA PROGRAMMAZIONE

TELECOMANDO SKIPPER - SERIE GIRO - TELECOMANDO POP

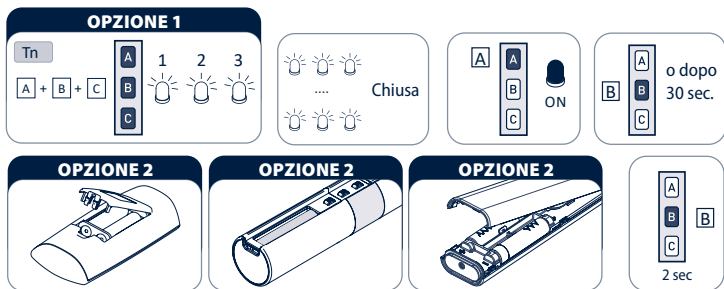
Per evitare modifiche accidentali alla programmazione del motore durante l'uso quotidiano del telecomando, la possibilità di programmazione viene disabilitata automaticamente dopo 8 ore dall'invio dell'ultima sequenza (A+B o B+C).

VERIFICA DELLO STATO DELLA FUNZIONE



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

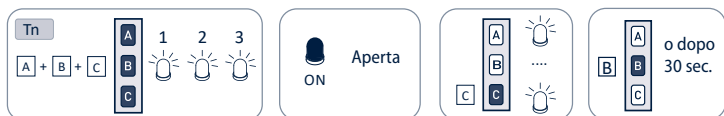
ABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



Togliere una pila e aspettare almeno 10 secondi prima di riposizionarla.

Procedere con la programmazione come da libretto istruzioni.

DISABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE

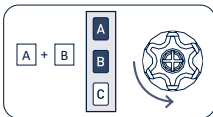


MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO

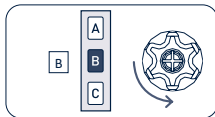
Questa operazione può essere eseguita solamente quando il motore è nuovo, oppure dopo una cancellazione completa della memoria.

Durante questa fase alimentare un solo motore per volta.

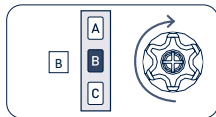
T1: Primo telecomando da memorizzare



T1



T1



T1 (2 sec)

FUNZIONE DISABILITAZIONE AUTOMATICA MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO

Ad ogni accensione del motore 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 al motore.

REGOLAZIONE DEI FINECURSA

Questi motori tubolari dispongono di un sistema di finecorsa elettronico con encoder. Questo sistema assicura una elevata affidabilità e precisione nel mantenimento delle posizioni. La regolazione dei finecorsa si effettua in modo semplice con il telecomando. Durante la regolazione, il motore si muoverà fintanto che si tiene premuto il tasto di salita o discesa, fermandosi quando si rilascia il tasto. Terminata la regolazione, per muovere il motore basterà premere brevemente il tasto di salita o discesa.

REGOLAZIONE DEL FINECURSA DI CHIUSURA

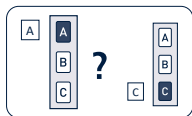
Dopo aver memorizzato il telecomando, è necessario impostare per prima la posizione di chiusura. Per fare questo, avvolgere completamente la tenda fino a raggiungere la posizione di chiusura (nelle tende cassonettate, si dovrà tenere premuto il tasto finché il motore si ferma automaticamente in battuta).

NOTE:

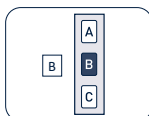
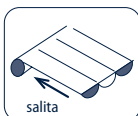
- Se la tenda è già completamente avvolta, si dovrà prima abbassarla di circa 20 cm.
- Per avvolgere la tenda, sarà talvolta necessario utilizzare il tasto di discesa, poiché il corretto senso di rotazione sarà identificato solo dopo aver memorizzato la posizione di chiusura.

Per memorizzare la posizione di chiusura, tenere premuto il tasto B (stop) per circa 2 secondi, fino a che il motore effettua un breve movimento di discesa.

Tn: Telecomando memorizzato



Tn

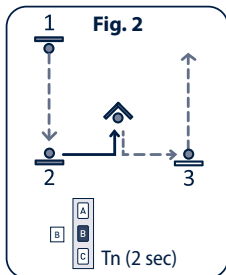
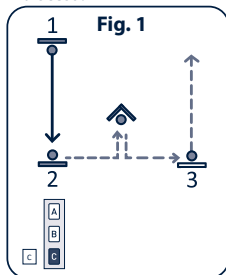


Tn (2 sec)

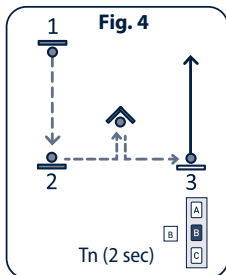
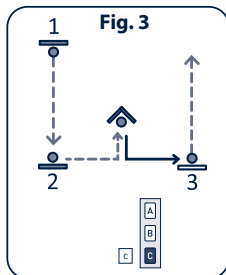


REGOLAZIONE DEL FINECORSO DI APERTURA

- Posizionare il telo fino alla posizione "limite inferiore di aggancio" (fig. 1);
- Premere il tasto B (stop) per circa 2 secondi, fino a che il motore fa risalire il telo, nella posizione di aggancio (fig. 2);
- Premere il tasto C (discesa) e posizionare il telo fino alla posizione "limite inferiore di sgancio" (fig. 3);
- Premere il tasto B (stop) per circa 2 secondi, fino a che il motore fa risalire il telo, completando lo sgancio (fig. 4);
- A questo punto per muovere il motore basterà premere brevemente il tasto di salita o discesa.



- 1 Tenda chiusa
- 2 Limite inferiore di aggancio
- Aggancio
- 3 Limite inferiore di sgancio

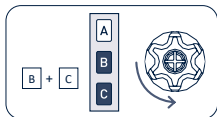


CANCELLAZIONE DELLE POSIZIONI DI FINECORSA

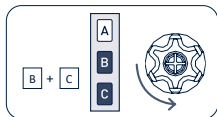
CANCELLAZIONE DEL FINECORSO DI CHIUSURA

Per cancellare solo il finecorsa di chiusura eseguire la seguente procedura e procedere con la "REGOLAZIONE DEL FINECORSO DI CHIUSURA".

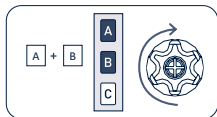
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn

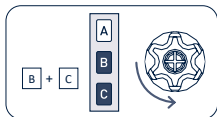


Tn (2 sec)

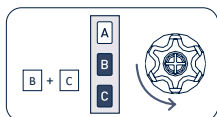
CANCELLAZIONE DEL FINECORSO DI APERTURA

Per cancellare solo il finecorsa di apertura e le relative posizioni di aggancio e sgancio, eseguire la seguente procedura:

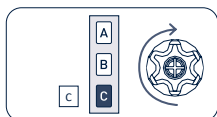
- Portare la tenda a metà corsa;
- Eseguire la sequenza di comando:



Tn



Tn



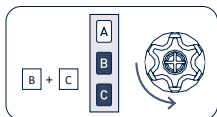
Tn (2 sec)

- Procedere con la "REGOLAZIONE DEL FINECORSO DI APERTURA".

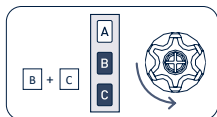
CANCELLAZIONE TOTALE DEI FINECORSI

Per cancellare tutti i finecorsa, comprese le posizioni di aggancio e sgancio:

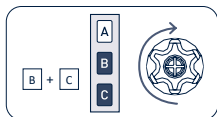
- Portare la tenda a metà corsa;
- Eseguire la sequenza di comando:



Tn



Tn



Tn (4 sec)

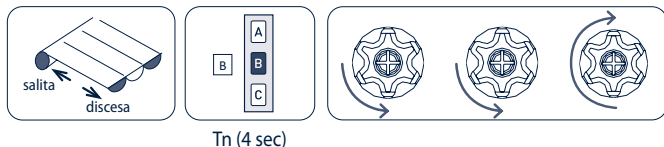
- È ora possibile procedere con una nuova regolazione dei finecorsa (vedi pag. 10).

REGOLAZIONE DELLA POSIZIONE INTERMEDIA STANDARD

Questa funzione opzionale permette di portare la tenda in una posizione intermedia preferita. Quando la posizione intermedia è memorizzata, per portare la tenda in questa posizione è sufficiente premere il tasto B (stop) per 2 secondi.

Per memorizzare la posizione intermedia, muovere la tenda fino alla posizione desiderata, quindi tenere premuto il tasto B (stop) per circa 4 secondi, finché il motore effettua la segnalazione di conferma.

Tn: Telecomando memorizzato

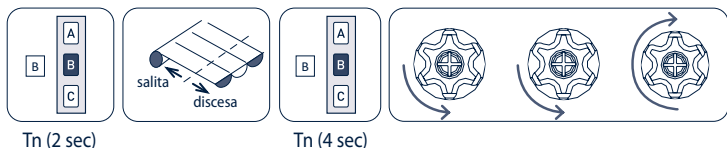


CANCELLAZIONE DELLA POSIZIONE INTERMEDIA STANDARD

La cancellazione della posizione intermedia si può effettuare se non si desidera più disporre di tale funzione, ed è necessaria nel caso in cui si desideri modificare la posizione intermedia già memorizzata.

Prima di cancellare la posizione intermedia è necessario portare la tenda nella posizione intermedia premendo il tasto B (stop) per 2 secondi, quindi ripremere il tasto B (stop) per circa 4 secondi, finché il motore effettua la segnalazione di conferma.

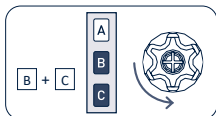
Tn: Telecomando memorizzato



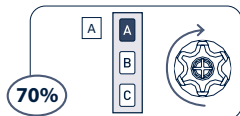
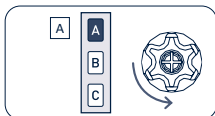
REGOLAZIONE DELLA FORZA DI AGGANCIO

Durante l'aggancio, il motore si arresta automaticamente quando rileva che il telo è sottoposto alla forza di aggancio impostata. Il valore della forza di aggancio è selezionabile da telecomando e può essere scelto fra i tre livelli disponibili tramite la seguente procedura:

- Portare la tenda a metà corsa;
- Eseguire una delle seguenti sequenze di comando:



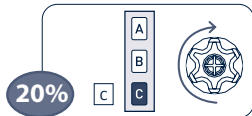
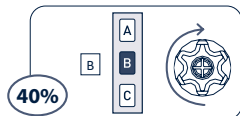
Tn



- Comandare la discesa e verificare che la nuova impostazione sia soddisfacente.

Il sistema funziona in qualunque tipo di applicazione, grazie alla possibilità di regolare manualmente la forza di aggancio.

Il motore Wave Lock RX è impostato in fabbrica con un valore predeterminato di forza di aggancio pari al 20% della coppia nominale (es. 20% di 50 Nm = 10 Nm). Con il telecomando è possibile cambiare tale valore aumentandolo al 40% oppure al 70% a seconda del risultato che si vuole ottenere.



2 sec

REGOLAZIONE SOGLIE DI SUPERSENSIBILITÀ - SOLO PER MOTORI FINO A 25 NM -

Nel caso sia abilitata la funzione di supersensibilità nella rilevazione degli ostacoli in discesa (pag. 25), le sequenze di regolazione della forza di aggancio servono per impostare la soglia di supersensibilità.

Es:

20% = soglia minima = massima sensibilità in discesa

40% = soglia media = media sensibilità in discesa

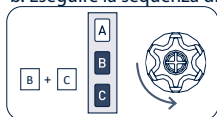
70% = soglia massima = minima sensibilità in discesa

Qualora si desideri regolare nuovamente la forza di aggancio, prima bisogna disabilitare la funzione di supersensibilità agli ostacoli in discesa (pag. 25).

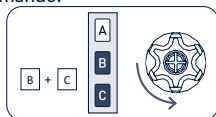
DISATTIVAZIONE DELLA FUNZIONE DI AGGANCIO

Per disattivare questa funzione:

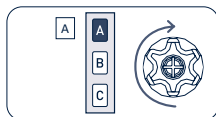
- Portare la tenda a metà corsa;
- Eseguire la sequenza di comando:



Tn



Tn



Tn (2 sec)

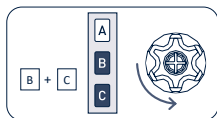
- I movimenti di aggancio e sgancio automatico sono ora disattivati. Premendo il tasto di discesa la tenda si ferma in posizione di "limite inferiore di aggancio".

Le posizioni di aggancio e sgancio non vengono cancellate. In ogni momento è possibile riattivarle senza dover reimpostare le posizioni.

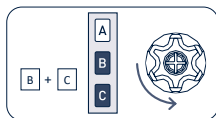
ATTIVAZIONE DELLA FUNZIONE DI AGGANCIO

Per attivare la funzione:

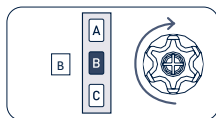
- Portare la tenda a metà corsa;
- Eseguire la sequenza di comando:



Tn



Tn



Tn (2 sec)

IMPIEGO DEL MOTORE SENZA IL DISPOSITIVO DI AGGANCIO/SGANCIO

È possibile impiegare il motore su una tenda in cui, anche se presente, non si voglia utilizzare il dispositivo di aggancio/sgancio. In questo caso, le posizioni di aggancio e sgancio dovranno essere entrambe impostate in modo da evitare l'aggancio. Dopo aver impostato i finecorsa, è necessario disattivare la funzione automatica di aggancio/sgancio.

Se i finecorsa sono già impostati, seguire questa procedura:

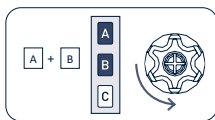
- Portare la tenda a metà corsa;
- Cancellare e riprogrammare il finecorsa inferiore in una posizione diversa, in modo da evitare l'aggancio. A tale scopo le posizioni "limite inferiore di aggancio" e "limite inferiore di sgancio" possono essere programmate approssimativamente nella stessa posizione;
- Disattivare la funzione di aggancio.

MEMORIZZAZIONE DI ALTRI TELECOMANDI

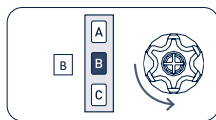
È possibile memorizzare fino a 15 telecomandi, compreso il sensore luce/vento.

Tn: Telecomando memorizzato

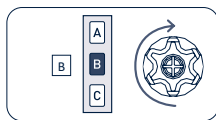
Tx: Telecomando da memorizzare



Tn



Tn

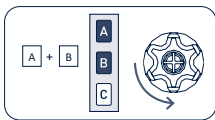


Tx (2 sec)

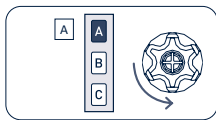
CANCELLAZIONE SINGOLO TELECOMANDO

È possibile cancellare singolarmente ogni telecomando memorizzato. Nel momento in cui si cancella l'ultimo il motore 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.

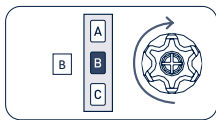
Tn: Telecomando da cancellare



Tn



Tn



Tn (2 sec)

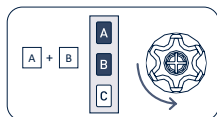
CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI

La cancellazione totale della memoria non cancella la regolazione dei fincorsa.

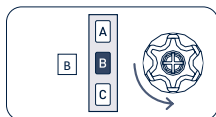
La cancellazione totale della memoria si può effettuare in due modi:

1) CON IL TELECOMANDO

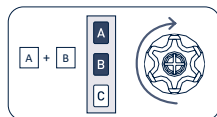
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (4 sec)

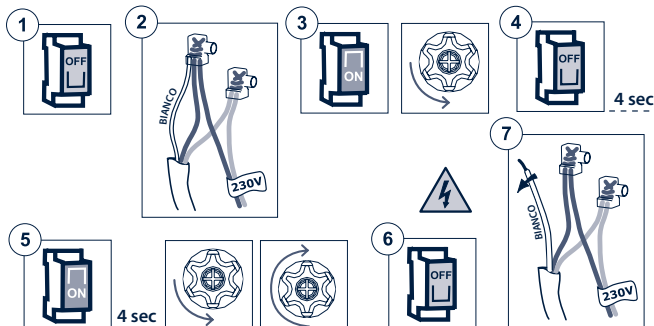
2) CON IL FILO AUSILIARE (BIANCO)

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

La sequenza delle operazioni è la seguente:

1. Scollegare l'alimentazione del motore, ad esempio tramite l'interruttore generale.
2. Collegare il filo bianco del motore al filo marrone (fase) o al filo blu (neutro).
3. Collegare l'alimentazione del motore, che effettuerà una breve rotazione in un senso.
4. Scollegare l'alimentazione del motore per almeno 4 secondi.
5. Collegare l'alimentazione del motore, che dopo circa 4 secondi effettuerà una breve rotazione in un senso, e una rotazione più lunga in senso contrario.
6. Scollegare l'alimentazione del motore.
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

POSIZIONE INTERMEDIA AGGIUNTIVA

La posizione intermedia aggiuntiva è utile per far aprire la tenda in modo automatico, tramite il sensore WindTec Lux, a una posizione intermedia, quando la luce ambientale supera la soglia impostata. La posizione intermedia aggiuntiva è destinata solo all'uso in combinazione con l'automatismo luce proveniente dal sensore WindTec Lux.

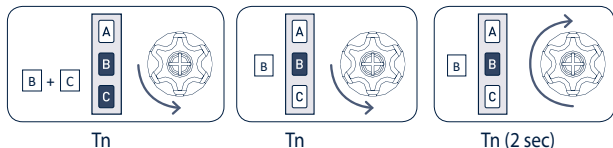
Non si hanno a disposizione comandi manuali per portare la tenda in tale posizione.

Rimane ovviamente la possibilità di programmare l'attuale posizione intermedia, raggiungibile con il comando B (2 sec) (vedi pag. 13).

Se la posizione intermedia aggiuntiva non è programmata, l'automatismo luce del sensore WindTec Lux (se abilitato) fa aprire completamente la tenda. Quando si effettua il test del sensore WindTec Lux (tasto Set), i movimenti del motore non tengono conto della eventuale posizione intermedia aggiuntiva: la tenda si posiziona sempre a metà corsa, e in caso di luce sopra soglia, la tenda si apre completamente.

IMPOSTAZIONE DELLA POSIZIONE INTERMEDIA AGGIUNTIVA

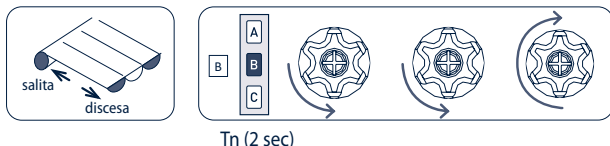
Dopo aver memorizzato i finecorsa, eseguire la sequenza di comando:



Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente". Questo permette di eseguire con precisione la regolazione della posizione intermedia aggiuntiva.

Eseguire le seguenti operazioni:

- Muovere la tenda fino alla posizione di apertura desiderata.
- Tenere premuto il tasto B del telecomando per 2 secondi, finché il motore effettua la segnalazione di conferma.



Da questo momento, quando il WindTec Lux comanda l'apertura della tenda con l'automatismo luce (se abilitato), la tenda si porterà nella posizione intermedia aggiuntiva.

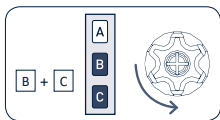
MODIFICA DELLA POSIZIONE INTERMEDIA AGGIUNTIVA

Per modificare la posizione intermedia aggiuntiva, ripetere la sequenza descritta nel paragrafo precedente.

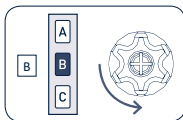
CANCELLAZIONE DELLA POSIZIONE INTERMEDIA AGGIUNTIVA

Per cancellare la posizione intermedia aggiuntiva, eseguire la sequenza di comando:

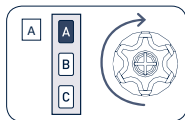
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn

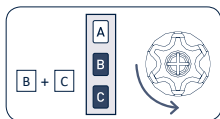


Tn (2 sec)

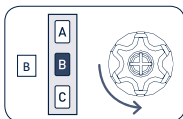
IMPOSTAZIONE DELLA POSIZIONE INTERMEDIA CON AGGANCIO

Dopo aver memorizzato i fincorsa, eseguire la sequenza di comando:

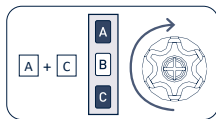
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn

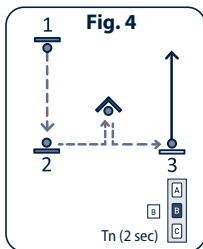
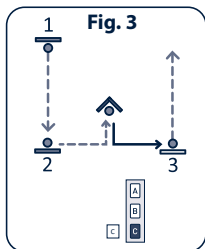
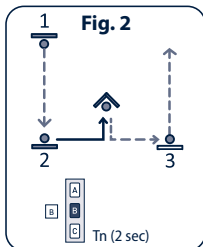
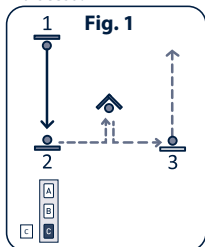


Tn (2 sec)

Da questo momento, il motore si muove in modalità "Uomo Presente".

Avvolgere completamente la tenda fino a raggiungere la posizione di chiusura (nelle tende cassonettate, si dovrà tenere premuto il tasto finché il motore si ferma automaticamente in battuta). Procedere poi con la sequenza:

- Posizionare il telo fino alla posizione "limite inferiore di aggancio" (fig. 1);
- Premere il tasto B (stop) per circa 2 secondi, fino a che il motore fa risalire il telo, nella posizione di aggancio (fig. 2);
- Premere il tasto C (discesa) e posizionare il telo fino alla posizione "limite inferiore di sgancio" (fig. 3);
- Premere il tasto B (stop) per circa 2 secondi, fino a che il motore fa risalire il telo, completando lo sgancio (fig. 4);
- A questo punto per muovere il motore basterà premere brevemente il tasto di salita o discesa.



1 Tenda chiusa

2 Limite inferiore di aggancio

Aggancio

3 Limite inferiore di sgancio

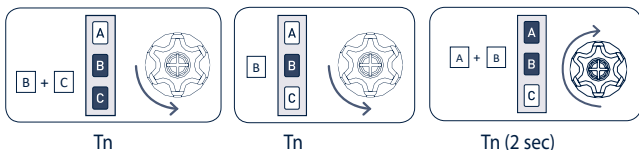
COMANDO DELLA POSIZIONE INTERMEDIA CON AGGANCIO

Questa funzione opzionale permette di portare la tenda in una posizione intermedia con aggancio. Quando la posizione intermedia con aggancio è memorizzata, per portare la tenda in questa posizione è sufficiente premere il tasto B (stop) per 2 secondi. La posizione intermedia con aggancio se memorizzata sostituisce la posizione intermedia standard (pag. 13). Per memorizzare la posizione intermedia standard (vedi pag. 13) cancellare prima la posizione intermedia con aggancio.

CANCELLAZIONE DELLA POSIZIONE INTERMEDIA CON AGGANCIO

Per cancellare la posizione intermedia con aggancio, eseguire la sequenza di comando:

Tn: Telecomando memorizzato



MEMORIZZAZIONE TEMPORANEA TELECOMANDO

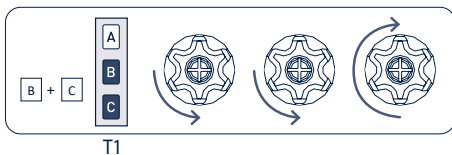
Questa funzione permette di memorizzare un telecomando in modo temporaneo, ad esempio in modo da permettere l'impostazione dei finecorsa durante il montaggio in fabbrica. Il telecomando definitivo potrà essere memorizzato in seguito con l'apposita sequenza di comando (vedi "MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO").

Le operazioni descritte di seguito possono essere eseguite solo quando il motore è nuovo 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, il motore permette le seguenti operazioni solo nei limiti di tempo descritti. Alimentare il motore, assicurarsi che nel raggio di azione del telecomando non siano presenti altri motori alimentati e con la memoria vuota.

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

Il telecomando rimarrà memorizzato per 5 minuti, mentre il motore è alimentato. Passati 5 minuti, o togliendo tensione al motore, il telecomando sarà cancellato.

T1: Primo telecomando da memorizzare



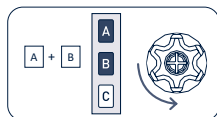
MEMORIZZAZIONE TELECOMANDI TASCABILI A530058

NB: il telecomando tascabile può essere utilizzato solo come telecomando secondario. Prima di procedere alla memorizzazione è necessario quindi aver già completato l'apprendimento del motore con un telecomando Cherubini (Skipper, GIRO o POP - telecomando a 3 tasti SU-GIÙ-STOP).

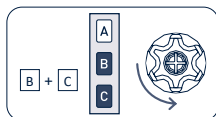
MEMORIZZAZIONE DI UN TASTO SUL TELECOMANDO TASCABILE

Tn: Telecomando memorizzato

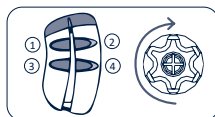
Tx: Telecomando tascabile da memorizzare



Tn



Tn



Tx (2 sec)

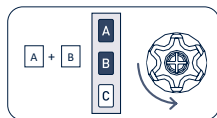
Nell'ultima fase della sequenza premere sul telecomando tascabile il tasto desiderato per 2 secondi. A questo punto il telecomando può comandare il motore in modalità passo-passo (SU-STOP-GIÙ-STOP). Per associare gli altri tasti ripetere la sequenza sopra descritta. Ogni tasto può essere associato ad un motore Wave Lock RX.

CANCELLAZIONE DELL'ASSOCIAZIONE DI UN TASTO SUL TELECOMANDO TASCABILE

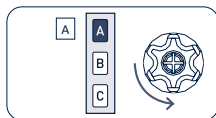
È possibile cancellare singolarmente tutti i tasti memorizzati con questa sequenza:

Tn: Telecomando memorizzato

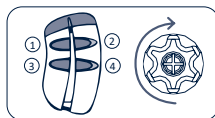
Tx: Telecomando tascabile con tasto associato da cancellare



Tn



Tn



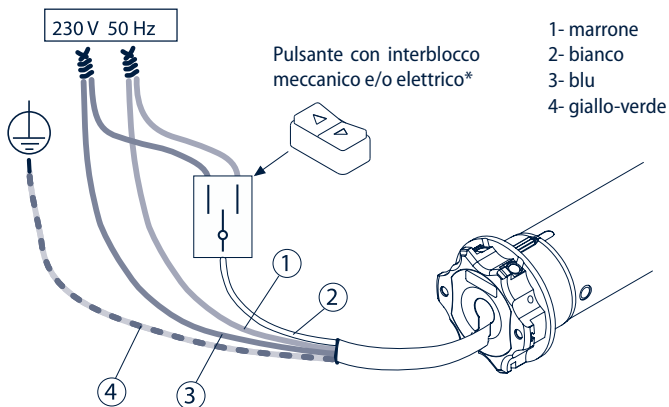
Tx (2 sec)

Il motore eseguirà un movimento di conferma e la funzione associata al tasto appena premuto (per 2 sec) sarà rimossa.

COLLEGAMENTI ELETTRICI PER COMANDO MOTORE IN MODALITÀ SU-GIÙ (2 pulsanti SU-GIÙ indipendenti)

Per il collegamento della pulsantiera, usare solo pulsanti con interblocco elettrico e meccanico, per impedire che si possano premere i due pulsanti contemporaneamente.

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



PROGRAMMAZIONE FILARE

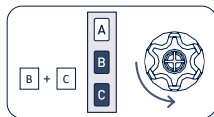
Utilizzando la pulsantiera come descritto in questa pagina è possibile programmare il motore da filo bianco (programmazione filare). Per conoscere le procedure, richiedere il libretto al vostro distributore.

GESTIONE MODALITÀ DI COMANDO MOTORE DA FILO BIANCO SU-STOP-GIÙ-STOP / SU-GIÙ / SU-GIÙ a "Uomo Presente"

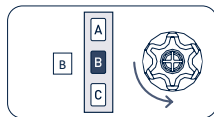
NB: I motori escono dalla fabbrica predisposti per l'utilizzo con un pulsante singolo (funzionamento SU-STOP-GIÙ-STOP). È sempre possibile modificare l'impostazione del tipo di comando eseguendo la sequenza riportata qui sotto.

PROCEDURA PER CAMBIO MODALITÀ DI COMANDO

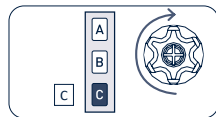
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (2 sec)

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

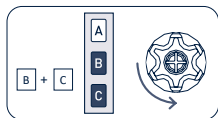
- SU-STOP-GIÙ-STOP (impostazione di fabbrica)
- SU-GIÙ (per 2 pulsanti indipendenti)
- SU-GIÙ a "Uomo Presente" (per 2 pulsanti indipendenti)

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

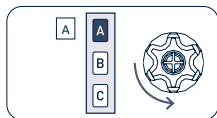
GESTIONE DELLA SUPERSENSIBILITÀ NELLA RILEVAZIONE DEGLI OSTACOLI IN DISCESA - SOLO PER MOTORI FINO A 25 NM -

Dove necessario, ad esempio per tende verticali con un peso di tensionamento attaccato, è possibile attivare/disattivare una sensibilità molto elevata nel rilevare gli ostacoli in discesa.

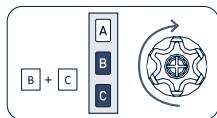
ATTIVARE LA FUNZIONE DI SUPERSENSIBILITÀ



Tn

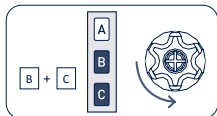


Tn

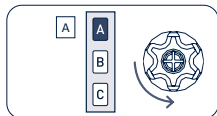


Tn (2 sec)

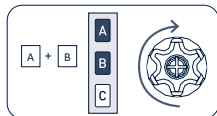
DISATTIVARE LA FUNZIONE DI SUPERSENSIBILITÀ



Tn



Tn



Tn (2 sec)

NB: Nel caso sia abilitata la funzione di supersensibilità nella rilevazione degli ostacoli in discesa, è possibile regolare una soglia di sensibilità utilizzando le sequenze illustrate nella sezione "REGOLAZIONE DELLA FORZA DI AGGANCIO" (pag. 14).



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.





**CHERUBINI S.p.A.**

Via Adige 55
25081 Bedizzole (BS) - Italy
Tel. +39 030 6872.039
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
info@cherubini.es | www.cherubini.es

CHERUBINI France SAS

ZI Du Mas Barbet
165 Impasse Ampère
30600 Vauvert - France
Tél. +33 (0) 466 77 88 58
info@cherubini.fr | www.cherubini.fr

CHERUBINI Deutschland GmbH

Rotter Viehtrift 4A - 53842 Troisdorf - Deutschland
Tel. +49 (0) 224 126 699 74 | Fax +49 (0) 224 126 699 73
info@cherubini-group.de | www.cherubini-group.de