

Fig.02
Abb.02

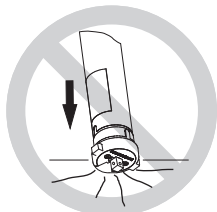


Fig.03
Abb.03

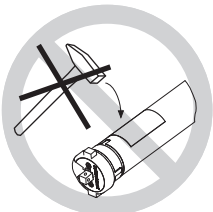


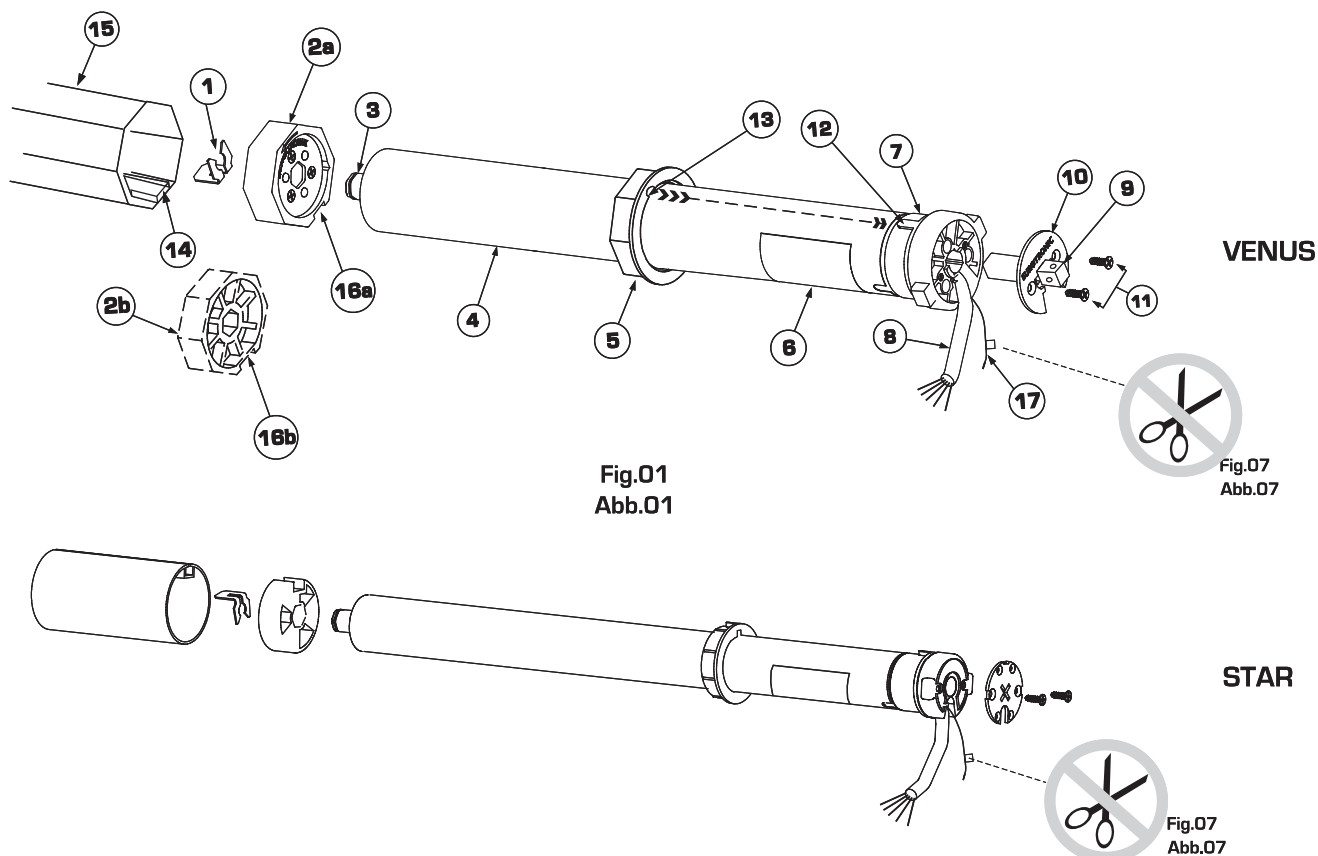
Fig.04
Abb.04



Fig.05
Abb.05



Fig.06
Abb.06



Esquema de montaje

Composición del motor (E)

- 1 Pinza de bloqueo
- 2a Adaptador compensado BKT
- 2b Adaptador normal
- 3 Piñón de salida
- 4 Tubo del motor
- 5 Corona del adaptador
- 6 Etiqueta de datos del motor
- 7 Corona de la base del final de carrera
- 8 Cable de alimentación
- 9 Perno cuadrado
- 10 Placa de bloqueo del perno
- 11 Tornillos de cierre de la placa
- 12,13 Encajes de referencia
- 14 Ranura en el rodillo enrollador
- 15 Rodillo enrollador
- 16a-b Ranura en el adaptador
- 17 Cable de la antena

ADVERTENCIAS :

Estimado cliente, gracias por haber comprado un producto **EUROTRONIC®**. Esta hoja contiene informaciones importantes acerca de los modos de uso y la seguridad de la instalación.

Respete las instrucciones y consérvelas para consultas futuras. Los motores con final de carrera electrónico y receptor de radio mod. STAR y VENUS son aptos para el movimiento de toldos, persianas enrollables o dispositivos similares. Cualquier otro uso se considera inapropiado y, como tal, queda prohibido. Las especificaciones técnicas de este motor se encuentran en la etiqueta de identificación aplicada en el mismo.

1) NOTAS SOBRE LA SEGURIDAD :

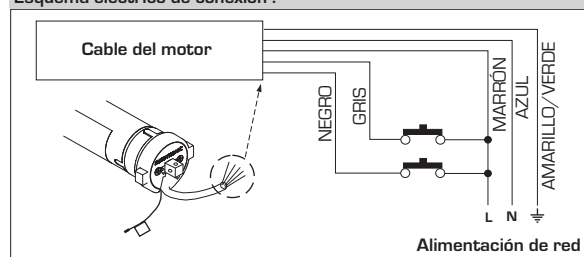
- El producto debe ser instalado por personal técnico capacitado y respetando las normas y leyes vigentes en el territorio.
- Compruebe que la mercancía esté íntegra y no haya sufrido daños durante el transporte.
- La potencia del motor debe ser adecuada para la carga aplicada. Por tanto, invitamos al instalador a consultar las tablas de carga ilustradas en el catálogo **EUROTRONIC®**.
- Utilice rodillos enrolladores con espesor 10/10.
- Compruebe que el tamaño y la forma de la polea de arrastre y la corona del adaptador sean adecuados para el diámetro interno del rodillo enrollador. Los adaptadores, soportes y demás accesorios inherentes al motor deben seleccionarse exclusivamente del catálogo **EUROTRONIC®**.
- Los choques violentos de cualquier tipo por ejemplo, debido a la caída al suelo del motor (Fig. 02) o al uso de herramientas inadecuadas (Fig. 03) pueden provocar la ruptura de piezas internas o externas del motor.
- No perforo el motor por ningún motivo (Fig. 04).
- Si se utilizan tornillos para fijar el rodillo enrollador, éstos no deben tocar absolutamente el motor (Fig. 05).
- Está prohibido y es peligroso alterar el motor y el cable de alimentación.
- El cable de alimentación debe fijarse con cuidado para no chocar con las piezas en movimiento.
- Dentro del motor hay un dispositivo térmico de seguridad con restablecimiento automático que detiene el motor en caso de sobrecalentamiento. Si dicho dispositivo interviene, basta esperar unos 4/5 minutos para que se enfríe el motor y recomience el funcionamiento normal.
- El motor debe instalarse de manera tal, que no pueda entrar en contacto con líquidos (Fig. 06).
- No corte el cable de la antena por ningún motivo (Fig. 07).
- Por su seguridad, está prohibido trabajar cerca del rodillo enrollador de la persiana enrollable con el motor alimentado, ya que es posible activar inadvertidamente el mismo presionando los botones de mando y provocar daños a personas o cosas.

2) INSTRUCCIONES DE MONTAJE :

- Introduzca la corona del adaptador (5) en la corona de la base del final de carrera (7), comprobando que coincidan los dos encajes de referencia (12 y 13).
- Introduzca el adaptador [compensado o normal, según el tipo de instalación] (2a) o (2b) en el piñón de salida (3) y fije las piezas con la pinza de bloqueo (1). **El adaptador compensado BKT debe instalarse de manera tal, que la flecha impresa en el mismo quede en la dirección de desenrollado de la persiana enrollable/ del toldo [véase la Fig. 08].**
- Introduzca la placa metálica de bloqueo del perno (10) junto al perno cuadrado (9) en el agujero cuadrado ubicado en la cabeza del motor y fije las piezas con los dos tornillos de cierre (11).
- Introduzca el motor (4) en el rodillo enrollador (15) prestando atención a que la ranura del adaptador (16a-b) coincida con la ranura (14) del rodillo enrollador.
- Empuje el motor hasta que la corona del adaptador (5) se encaje en el rodillo enrollador (15).

3) CONEXIONES ELÉCTRICAS :

- El producto está sujeto a una tensión eléctrica peligrosa. **Realice las conexiones eléctricas con la alimentación desconectada.**
- En caso de conexión externa del motor, se recomienda que el cable de alimentación esté cubierto por un tubo de protección adecuado.
- Conecte el cable de puesta a tierra (amarillo/verde).
- Los botones de mando están sujetos a la tensión de red, por lo que deberán estar adecuadamente aislados y protegidos.
- Para modificar el sentido de rotación del motor, invierta los cables negro y gris del botón de mando.
- Es obligatorio que el instalador prevea un dispositivo de aislamiento (con apertura mínima de los contactos de 3 mm) aguas arriba de la instalación.
- No modifique ni sustituya piezas sin autorización del fabricante.
- Si la instalación se realiza en una persiana enrollable, asegúrese de que ésta se deslice perfectamente durante la apertura y el cierre, comprobando también que no haya fricciones entre el rodillo enrollador y el cajón y que la persiana enrollable se apoye correctamente en el alféizar.
- En caso de instalaciones con varios motores de radio, la distancia mínima entre ellos debe ser por lo menos de 1.5 metros.
- No instale el producto cerca de superficies de metal.
- La función de detección de obstáculos en la bajada está garantizada si se utiliza el adaptador compensado (cód. BKT) correctamente instalado, como se indica en el dibujo de la Fig. 08.**

Esquema eléctrico de conexión :**3.1 Alimentación:**

Para la alimentación del motor, consulte los datos de placa indicados en la etiqueta (6) aplicada en el motor. La tensión de alimentación debe aplicarse a los cables MARRÓN y AZUL.

3.2 Conexión de los botones de mando:

Los botones de mando manual deben conectarse a los cables GRIS y NEGRO, mientras que los contactos deben cerrarse en el cable MARRÓN. Los botones de mando deben ser **de posiciones inestables**. Es posible aplicar varios botones en el mismo motor con una conexión en paralelo. Los botones de mando están sujetos a la tensión de red y, por tanto, deben estar adecuadamente aislados y protegidos. Para aplicar un mando de subida o bajada, presione el botón correspondiente por lo menos durante 0.5 segundos; para bloquear la maniobra, presione brevemente cualquier botón de mando.

4) ADVERTENCIAS SOBRE LOS SISTEMAS DE RADIO :

- Se recomienda no utilizar sistemas de radio en ambientes con interferencias fuertes (por ejemplo, cerca de estaciones de policía, aeropuertos, bancos, hospitales). Antes de instalar cualquier sistema de radio, es conveniente realizar una inspección técnica para identificar las posibles fuentes de interferencia.
- Los sistemas de radio pueden utilizarse cuando las interferencias o el mal funcionamiento del transmisor o el receptor no presenten factores de riesgo, o bien cuando dichos factores se eliminan con sistemas de seguridad apropiados.
- La presencia de dispositivos de radio trabajando en la misma frecuencia (433.92 MHz) de transmisión (por ejemplo, alarmas o auriculares con radio) puede causar interferencias con el receptor de radio de la tarjeta, reduciendo así la capacidad de los transmisores y limitando el funcionamiento de la instalación.

4.1 Frecuencia de trabajo:

El receptor de radio trabaja a una frecuencia de **433.92 Mhz**.

5) TRANSMISORES COMPATIBLES :**5.1 Transmisores portátiles:**

Los motores mod. STAR y VENUS son compatibles con todos los transmisores portátiles de la serie 60.003.001 y 60.003.011. Además, pueden adquirir hasta 40 códigos de radio distintos en su memoria, uno de los cuales puede ser de un sensor cód. 60.001.115 o equivalente. La memorización del transmisor se produce según descrito en los puntos 6.2, 6.3 y 7.1.

5.2 Sensores de radio cód. 60.001.115 o equivalentes:

Los motores STAR y VENUS son capaces de gestionar las informaciones procedentes de sensores de radio de sol y viento cód. 60.001.115 o equivalente. La memorización del sensor de radio se produce del mismo modo que para un transmisor portátil (véase el punto 7). Los umbrales de intervención de los sensores de radio de sol y viento pueden programarse directamente en el sensor mismo.

5.2.1 Maniobras relacionadas con el sensor de viento:

Si la intensidad del viento supera el umbral configurado en el sensor de radio, éste no ordena al motor una maniobra de subida e inhibe cualquier otro mando mientras permanezca la situación de alarma.

5.2.2 Maniobras relacionadas con el sensor de sol:

Si la intensidad del sol supera el umbral configurado en el sensor de radio, éste ordena al motor una maniobra de bajada; si la intensidad del sol se mantiene por debajo del umbral configurado en el sensor al menos durante 18 minutos, éste ordena al motor una maniobra de subida.

5.2.3 Activación / desactivación de la función de sol:

Si desea que el motor gestione solamente las informaciones enviadas por el sensor de radio con relación a la velocidad del viento, desactive la función de sol en el transmisor portátil; si desea que el motor gestione también las informaciones enviadas por el sensor de radio con relación a la intensidad del sol, active la función de sol en el transmisor portátil. El procedimiento de activación / desactivación del sensor de sol se describe en el manual de instrucciones del transmisor portátil, en el apartado "función de sol".

5.3 Sensores de radio genéricos:

Los motores STAR y VENUS pueden gestionar otros tipos de sensores de radio producidos por el mismo fabricante. La memorización del sensor de radio se produce del mismo modo que para un transmisor normal (véase el punto 7.1). Si están previstos, los umbrales de intervención pueden programarse directamente en el sensor de radio. Para informaciones más detalladas, consulte el manual de instrucciones del sensor de radio.

6) PRIMERA INSTALACIÓN :**6.1 Modo "instalador":**

El motor STAR y VENUS se entrega sin ninguna carrera válida memorizada y funciona en el modo "instalador" hasta iniciar el procedimiento de aprendizaje de la carrera. Presionando el botón "subida" o "bajada" por más de 0.5 segundos, el motor comienza a moverse en una dirección, deteniéndose al soltar el botón.

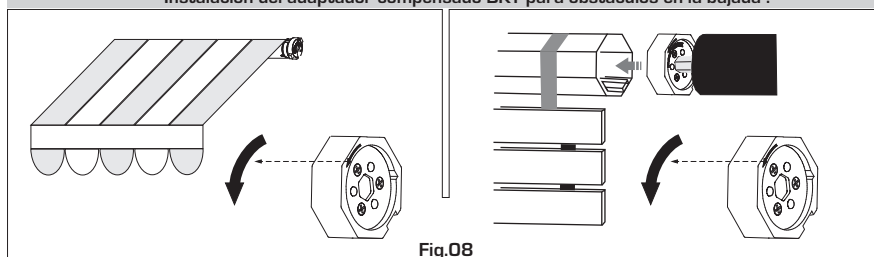
Instalación del adaptador compensado BKT para obstáculos en la bajada :

Fig.08

6.2 Instalación para aplicaciones tipo "persiana enrollable", "toldo", "cortina enrollable" :

Si el motor se utiliza para mover una persiana enrollable, el adaptador compensado BKT es necesario.

Si el motor se utiliza para mover un toldo, el adaptador compensado BKT es aconsejado pero no necesario.

Si el motor se utiliza para mover una cortina enrollable, el adaptador compensado BKT no es necesario; utilizar un adaptador normal.

PERSIANA ENROLLABLE

Adaptador compensado
BKT necesario

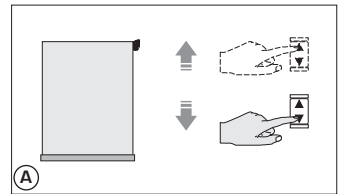
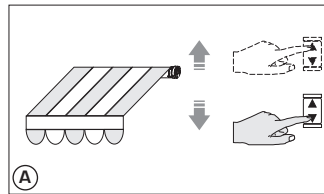
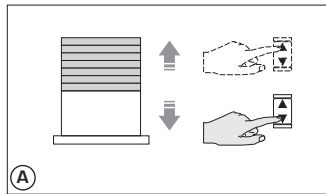
TOLDO

Adaptador compensado
BKT aconsejado

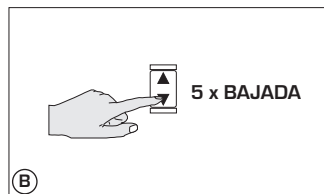
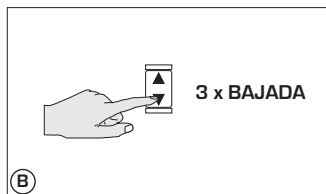
CORTINA ENROLLABLE

Adaptador normal

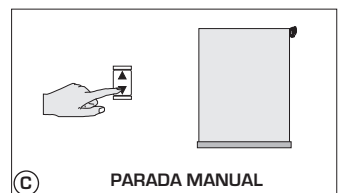
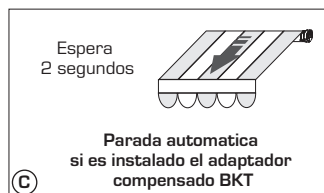
- A** Utilizando los botones, lleve el motor a una posición intermedia (en esta fase, el motor funcionará en el modo "instalador"), identificando el botón de bajada del motor.



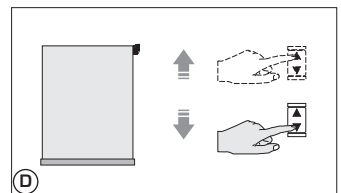
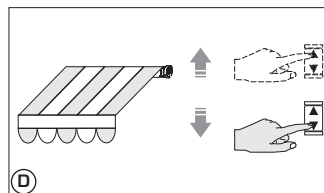
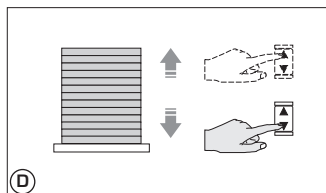
- B** Presione brevemente (menos de 0.5 segundos, sin mover el motor) y consecutivamente (como máximo, 2 segundos entre una presión y otra) el botón **BAJADA**:
por 3 veces si PERSIANA ENROLLABLE;
por 5 veces si TOLDO;
por 7 veces si CORTINA ENROLLABLE.



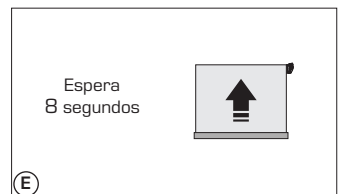
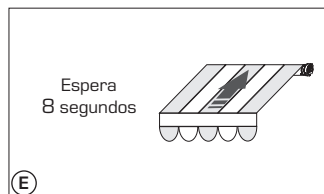
- C** Si el procedimiento se ha realizado correctamente, unos 2 segundos después de la última presión del botón el motor se moverá hacia abajo.
Si el adaptador compensado BKT es instalado el motor se detendrá automáticamente en la posición de final de carrera inferior, si no parar el motor en la posición de final de carrera inferior deseado utilizan las teclas de mando.



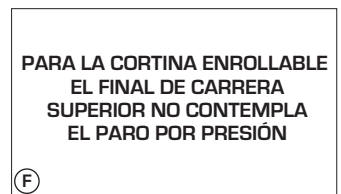
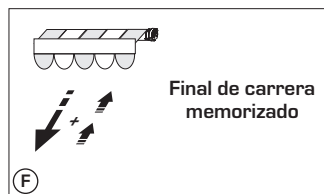
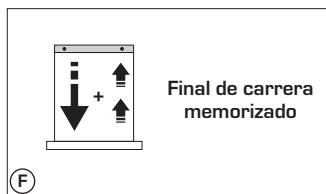
- D** En los 8 segundos posteriores a la parada del motor es posible modificar la posición de final de carrera inferior presionando las teclas de mando.



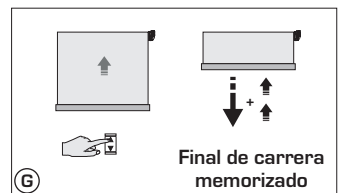
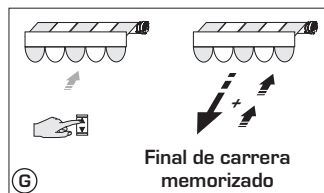
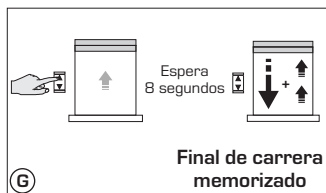
- E** Espere sin realizar otras operaciones. Después de unos 8 segundos, el motor memoriza la posición de final de carrera inferior y ordena una maniobra automática de subida. Durante la subida, se activa el control de par **STS** (soft touch system) para garantizar un impacto suave con el posible obstáculo que delimitará el final de carrera superior.



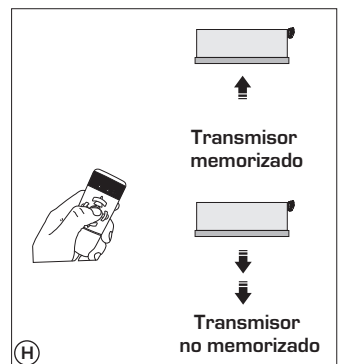
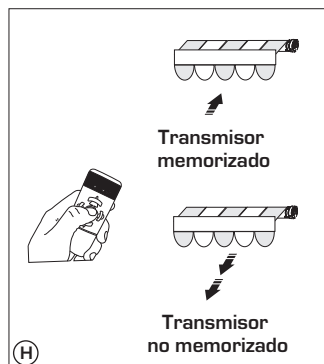
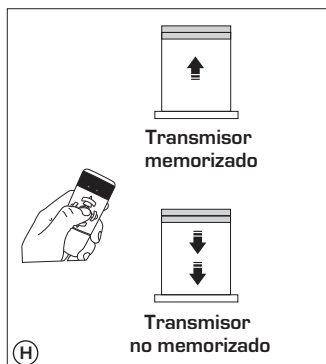
- F** Si el final de carrera superior es delimitado por un obstáculo (persiana enrollable con tapones o toldo con cajón), espere a que ésta impacte el obstáculo. El motor memorizará la posición de final de carrera superior y ordenará un amplio movimiento hacia abajo y dos pequeños movimientos hacia arriba para indicar que la posición del final de carrera superior ha sido memorizada exitosamente.



- G** Si el final de carrera superior no es delimitado por un obstáculo, coloque el motor en la posición de final de carrera superior deseada. Después de unos 8 segundos, el motor memorizará la posición de final de carrera superior y ordenará un amplio movimiento hacia abajo y dos pequeños movimientos hacia arriba para indicar que la posición del final de carrera superior ha sido memorizada exitosamente.



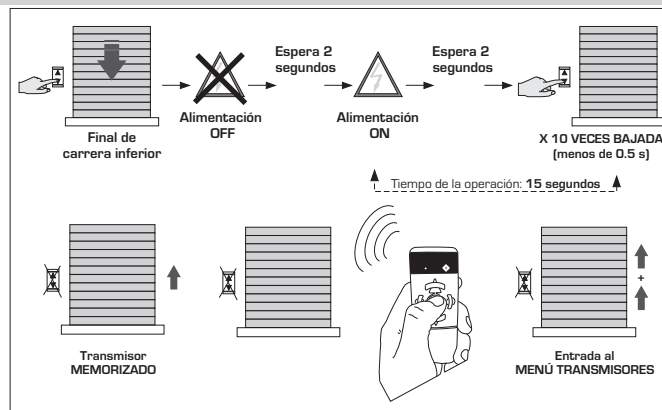
- H** En los 8 segundos posteriores a los dos breves movimientos de subida, presione el botón **PARADA** del transmisor a memorizar. El motor realizará un pequeño movimiento de subida para confirmar la adquisición del transmisor.
Si el código **PARADA** del transmisor a memorizar no es pulsado en tiempo útil, el motor realizará dos pequeños movimientos hacia abajo para indicar que el código de radio no ha sido adquirido.
No habiendo memorizado ningún transmisor, sólo será posible mover el motor por medio de los botones de mando. En todo caso, es posible memorizar el transmisor posteriormente a través del procedimiento 6.3.



6.3 MEMORIZACIÓN DEL PRIMER TRANSMISOR :

Si se realizan correctamente, el procedimiento 6.2 prevé como última operación "H" la memorización del transmisor. En todo caso, el transmisor también puede memorizarse posteriormente siguiendo el procedimiento descrito a continuación:

- Utilizando los botones de mando, lleve el motor a la posición de final de carrera inferior.
- Desconecte la tensión al motor y espere unos segundos.
- Vuelva a alimentar el motor con tensión.
- Esperar algunos segundos.
- Presione brevemente (menos de 0.5 segundos) el botón **"BAJADA"** por **10 veces** consecutivas (este procedimiento deberá finalizar dentro de 15 segundos a partir del momento en que el motor recibe alimentación).
- Si la operación se ha realizado correctamente, unos 2 segundos después de la décima presión el motor realizará dos pequeños movimientos hacia arriba para indicar la entrada en el menú "programación de los transmisores".
- Durante los 8 segundos posteriores a los dos breves movimientos de subida, presione el botón **PARADA** del transmisor portátil a memorizar. El motor efectuará un pequeño movimiento de subida para confirmar la adquisición del transmisor.



6.4 Gestión electrónica del movimiento :

- **Función ROD (Rise Obstacle Detection)** (no es contemplado para aplicaciones como la cortina enrollable):

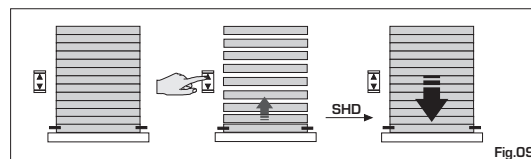
Durante la maniobra de subida, el motor activa la función **ROD** para detectar la presencia de obstáculos que puedan impedir el movimiento normal del motor. En caso de detectar un obstáculo, se bloquea la maniobra de subida y se ordena un breve movimiento de bajada para liberar la estructura de la tracción provocada por la presencia del obstáculo. Durante este pequeño movimiento automático de bajada, se inhiben todos los mandos manuales.

- **Control de par STS (Soft Touch System)** (no es contemplado para aplicaciones como la cortina enrollable):

Cerca del final de carrera superior, el control de par **STS** limita el par motor y lo adapta al peso de la persiana enrollable/ el toldo para garantizar un eventual apoyo suave con el obstáculo del final de carrera superior.

- **Control en los bloqueos de seguridad SHD (Safety Hook Detection)** contemplado para aplicaciones como la persiana enrollable):

Si la persiana enrollable está provista de bloqueos de seguridad, la función **SHD** detecta la eventual presencia de los mismos, interrumpiendo en dicho caso la maniobra de subida y ordenando el cierre de la persiana enrollable sin dañarla [véase la Fig. 09].

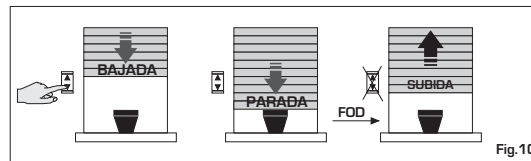


- **Autocalibrado de la carrera:**

Si el motor ha aprendido el final de carrera superior por el impacto con un obstáculo (como en el caso de las persianas enrollables con tapones o toldo con cajón), éste evitará el impacto continuo con el tope deteniéndose unos instantes antes. Si la electrónica de control lo considera oportuno, es posible que la persiana enrollable/toldo apoye ocasionalmente el tope superior y se efectúe una operación de calibrado de la carrera. En todo caso, el impacto será suave, pues estará gestionado por el control de par STS. A lo largo de la operación de calibrado, podrían realizarse varios movimientos pequeños durante los cuales se inhiben los mandos manuales.

- **Función FOD (Fail Obstacle Detection)** (no es contemplado para aplicaciones como la cortina enrollable):

El funcionamiento correcto de la función de detección de obstáculos en la bajada depende del uso del adaptador compensado BKT y su instalación correcta, ilustrada en la Figura 08; además, la persiana enrollable/toldo debe instalarse de manera tal, que el movimiento de bajada se realice con fluidez y sin fricciones. Durante la maniobra de bajada, el motor activa la función **FOD** (Fail Obstacle Detection) para detectar la presencia de obstáculos que puedan impedir el movimiento normal del motor. En caso de detectar un obstáculo, se bloquea la maniobra de bajada y se ordena un amplio movimiento de subida para permitir la eliminación del obstáculo. Durante este movimiento de subida, se inhiben todos los mandos manuales (véase la Fig. 10). En caso de necesidad esta función puede ser inhabilitado [véase punto 7.3].



7) PROGRAMACIÓN MEDIANTE TRANSMISOR :

A través de cualquier transmisor portátil **previamente memorizado** en el motor STAR o VENUS, es posible introducir y cancelar transmisores de la memoria del motor, así como configurar el control de la comunicación de radio si es que el motor también tienen memorizado un sensor de radio cód. 60.001.115 o equivalente. En caso de necesidad, también es posible modificar las posiciones de final de carrera sin efectuar el "reset" del motor y desactivar la función FOD de detección de obstáculos en la bajada (sólo para aplicaciones tipo persiana enrollable).

- Lleve el motor a una posición intermedia para poder ver sus movimientos de señalización.

- Presione la tecla **PROG** de un transmisor portátil ya memorizado por unos 4 segundos, a fin de que el motor efectúe 2 movimientos hacia arriba para indicar la entrada en "programación de los transmisores".

- Dentro de 8 segundos, presione la tecla **PARADA** del transmisor a memorizar (en el caso de sensores de radio, presione la tecla indicada en el manual de instrucciones del sensor). El motor memorizará el código y señalará la operación con un pequeño movimiento hacia arriba [véase la Fig. 12].

7.2 Cancelación de la memoria de un transmisor:

- Lleve el motor a una posición intermedia para poder ver sus movimientos de señalización.

- Presione la tecla **PROG** de un transmisor portátil ya memorizado por unos 4 segundos, a fin de que el motor efectúe 2 movimientos hacia arriba para indicar la entrada en "programación de los transmisores".

- Dentro de 8 segundos, presione la tecla **PARADA** del transmisor a cancelar (en el caso de sensores de radio, presione la tecla indicada en el manual de instrucciones del sensor). El motor cancelará el código y señalará la operación con un pequeño movimiento hacia abajo [véase la Fig. 13].

7.3 Activación/Desactivación de la función de detección de obstáculos en la bajada :

En las instalaciones tipo persiana enrollable/toldo, suele estar activada la función FOD de detección de obstáculos en la bajada. Si la detección de obstáculos en la bajada no se necesita o no funciona correctamente debido a la presencia de fricciones estructurales que afectan el deslizamiento normal de la persiana enrollable/toldo, es posible desactivar la función FOD. Para activar o desactivar la función FOD:

- Lleve el motor a una posición intermedia para poder ver sus movimientos de señalización.

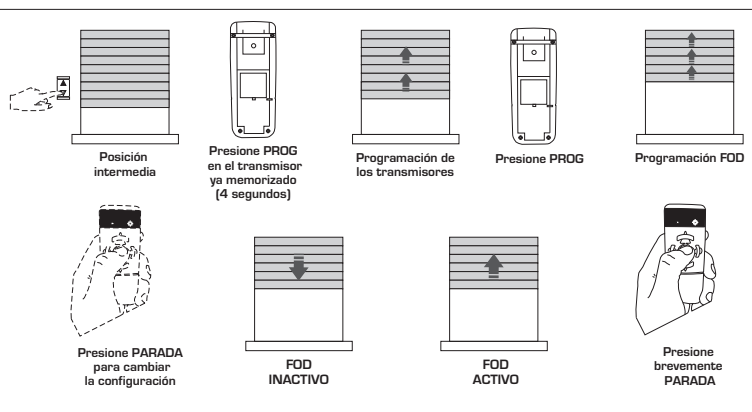
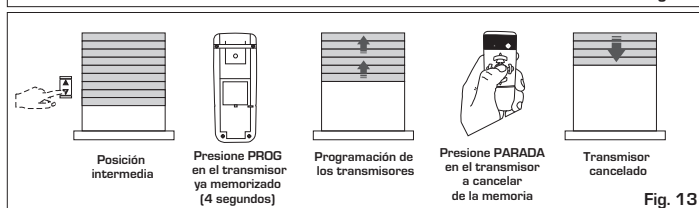
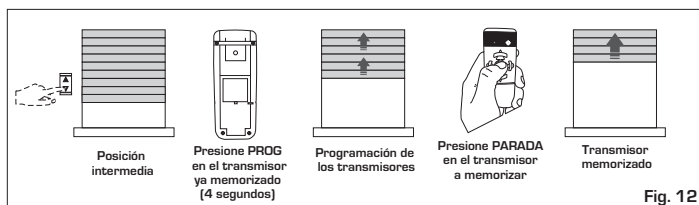
- Presione la tecla **PROG** de un transmisor portátil memorizado por unos 4 segundos, a fin de que el motor efectúe 2 movimientos hacia arriba para indicar la entrada en "programación de los transmisores".

- Presione brevemente la tecla **PROG** y el motor efectuará 3 movimientos hacia arriba para indicar la entrada en "programación FOD".

- Presione brevemente la tecla **PARADA**. El motor visualizará la configuración actual (un pequeño movimiento hacia arriba si la función **FOD está activa** o un pequeño movimiento hacia abajo si la función **FOD está inactiva**).

- Si desea modificar la configuración, presione la tecla **PARADA**. El motor visualizará la configuración nueva y regresará a sus actividades normales.

- Si la configuración ya es la deseada, espere sin realizar otras operaciones. Después de unos 8 segundos, el motor ordena dos movimientos hacia abajo para indicar que la impostación no ha sido modificada.



7.4 Prueba de radio :

Los motores STAR y VENUS son capaces de gestionar las informaciones procedentes de un sensor de radio cód. 60.001.115 o equivalente. Si se memoriza en el motor un sensor de radio de este tipo, se activará automáticamente una prueba de comunicación entre el sensor de radio y la centralita interna del motor. Si la comunicación resulta inexistente (por interferencias o avería de uno o ambos equipos), la centralita ordena una maniobra de subida. Esta maniobra se realiza periódicamente [aproximadamente cada 20 minutos] hasta restablecerse la comunicación de radio. Para modificar la configuración de la prueba de radio a través de un transmisor ya memorizado:

- Lleve el motor a una posición intermedia para poder ver sus movimientos de señalización.
- Presione la tecla **PROG** de un transmisor portátil memorizado por unos 4 segundos, a fin de que el motor efectúe 2 movimientos hacia arriba para indicar la entrada en "programación de los transmisores".
- Presione brevemente la tecla **PROG** y el motor efectuará 3 movimientos hacia arriba para indicar la entrada en "programación FOD".
- Presione brevemente la tecla **PROG** y el motor efectuará 4 movimientos hacia arriba para indicar la entrada en "programación de la prueba de radio".
- Presione brevemente **PARADA**. El motor visualizará la configuración actual (un pequeño movimiento hacia arriba si la prueba de radio está activa o un pequeño movimiento hacia abajo si la prueba de radio está inactiva).
- Si desea modificar la configuración, presione la tecla **PARADA**. El motor visualizará la configuración nueva y regresará a sus actividades normales.
- Si la configuración ya es la deseada, espere sin realizar otras operaciones. Después de unos 8 segundos, el motor ordena dos movimientos hacia abajo para indicar que la impostación no ha sido modificada.

7.5 Modificación de la carrera configurada :

Si fuera necesario configurar nuevamente el final de carrera del motor, es posible seguir este procedimiento rápido:

- Lleve el motor a una posición intermedia.
- Desconecte la tensión al motor y espere unos segundos.
- Vuelva a alimentar el motor con tensión.
- Durante los próximos 8 segundos, presione la secuencia de teclas **PARADA- PROG- PARADA** de un transmisor memorizado.
- Utilizando el transmisor, coloque el motor en la posición de final de carrera inferior.
- Presione brevemente **PROG** en la parte posterior del transmisor. El motor memorizará la posición de final de carrera inferior y ordenará una maniobra automática de subida.
- Si la posición de final de carrera superior está delimitada por un obstáculo, espere a que el motor impacte el obstáculo que constituirá la posición de final de carrera superior (el control de par STS limitará el par motor, adaptándolo al peso aplicado en el motor). El motor memorizará la posición de final de carrera inferior y ordenará dos pequeños movimientos (uno hacia abajo y otro hacia arriba) para indicar que el aprendizaje del final de carrera se ha concluido exitosamente.
- Si la posición de final de carrera superior no está delimitada por un obstáculo, utilice el transmisor para colocar el motor en la posición de final de carrera superior deseada y presione brevemente **PROG** en la parte posterior del transmisor. El motor memorizará la posición de final de carrera inferior y ordenará dos pequeños movimientos (uno hacia abajo y otro hacia arriba) para indicar que el aprendizaje del final de carrera se ha concluido exitosamente.

NOTA: Si el motor se utiliza en el modo persiana enrollable o toldo, la función FOD siempre estará activa durante la fase de aprendizaje de la carrera.

8) OTRAS FUNCIONES :

8.1 Final de carrera intermedio:

Es posible memorizar una posición preferida (final de carrera intermedio) en la que el motor se colocará automáticamente al recibir el mando correspondiente. La fábrica asocia esta posición a la posición de final de carrera inferior.

8.1.1 Gestión del final de carrera intermedio a través de los botones de mando:

Para memorizar la posición de final de carrera intermedio (véase la Fig. 14):

- Lleve el motor a la posición de final de carrera intermedio deseada.
- Presione brevemente (menos de 0.5 segundos, sin mover el motor) el botón **SUBIDA** por **5 veces** consecutivas.
- Si la operación se ha realizado correctamente, el motor memoriza la nueva configuración unos 2 segundos después de la última presión del botón y ordena 2 pequeños movimientos (uno hacia arriba y otro hacia abajo) para indicar que el final de carrera intermedio ha sido memorizado.
- Para recuperar la posición de final de carrera intermedio:
- Si el motor está en movimiento, interrumpa la maniobra.
- Presione brevemente (menos de 0.5 segundos, sin mover el motor) el botón **BAJADA** por **2 veces** consecutivas.
- Si la operación se ha realizado correctamente, el motor activa la maniobra oportuna para alcanzar el final de carrera intermedio unos 2 segundos después de la última presión del botón y se detiene automáticamente al alcanzar dicha posición.

8.1.2 Gestión del final de carrera intermedio mediante transmisor portátil:

La gestión del final de carrera intermedio mediante transmisor portátil sólo es posible si el modelo del transmisor memorizado prevé la gestión de las combinaciones de teclas "parada+subida" y "parada+bajada" (véase el manual del transmisor).

- Para memorizar la posición de final de carrera intermedio (véase la Fig. 16):
- Lleve el motor a la posición de final de carrera intermedio deseada.
- Presione brevemente la combinación de teclas "**parada+subida**" de un transmisor memorizado por lo menos durante 4 segundos, a fin de que el motor efectúe dos pequeños movimientos (uno hacia arriba y otro hacia abajo) para indicar que la posición de final de carrera intermedio ha sido memorizada.
- Para recuperar la posición de final de carrera intermedio (véase la Fig. 17):
- Presione la combinación de teclas "**parada+bajada**" del transmisor.

8.2 Maniobras accionadas por temporizadores:

El motor STAR o VENUS puede recibir mandos de transmisores provistos de temporizadores, como por ejemplo, el transmisor cód. 60.003.013. Para más información acerca del mando del motor mediante temporizadores, contacte a su revendedor o consulte el manual de instrucciones del transmisor.

8.3 Función de alarma:

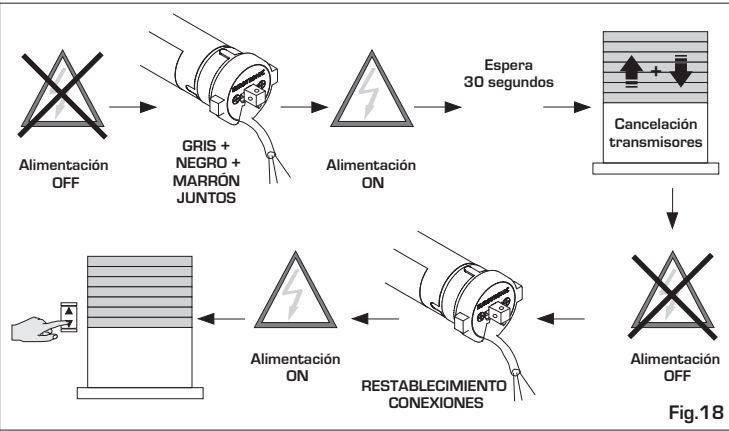
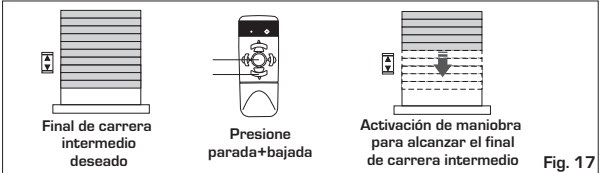
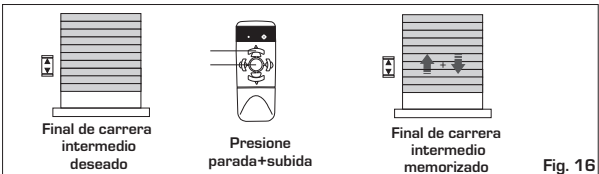
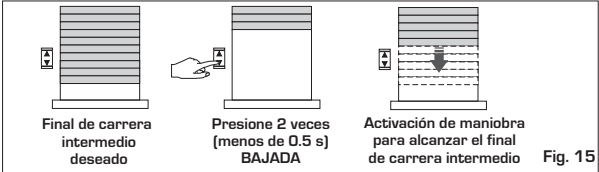
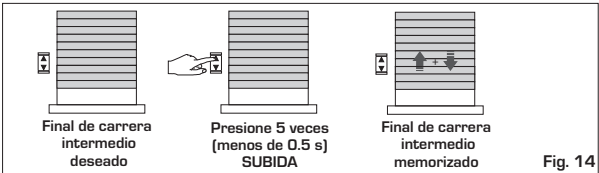
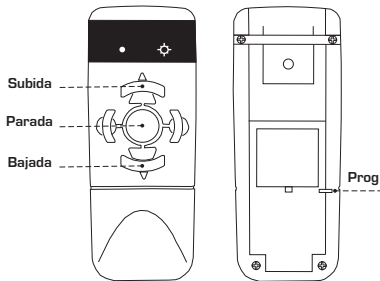
Esta función sólo está disponible si en la memoria del motor STAR o VENUS se ha memorizado un transmisor cód. 60.003.013 o equivalente. Si en el transmisor se configura un temporizador con código de transmisión F1, al recibir el código el motor efectuará un breve movimiento de subida; después de un intervalo de 2 minutos, se ordenará otra breve subida y así, sucesivamente, para iluminar gradualmente el ambiente. Cualquier mando manual (procedente de botones de mando o transmisores portátiles) o automático (procedente de temporizadores o sensores de radio) interrumpirá el procedimiento. Para más información acerca de los modos de configuración, consulte el manual de instrucciones del transmisor cód. 60.003.013.

9) RESTABLECIMIENTO DE LAS CONDICIONES DE FÁBRICA ("RESET") :

9.1 Cancelación de todos los transmisores memorizados (véase la Fig. 18):

- Desconecte la tensión al motor y espere unos segundos.
- Conecte juntos los cables "GRIS", "NEGRO" y "MARRÓN".
- Vuelva a alimentar el motor con tensión. Después de unos 30 segundos, el motor realizará un breve movimiento hacia arriba y otro breve movimiento hacia abajo para indicar la cancelación de los transmisores.
- Desconecte nuevamente la tensión al motor.
- Restablezca las conexiones de los cables "GRIS", "NEGRO" y "MARRÓN".
- Vuelva a alimentar el motor y siga el procedimiento 6.3 si desea introducir un transmisor en la memoria.

Transmisor portátil



9.2 Cancelación de toda la memoria "RESET COMPLETO" (véase la Fig. 19):

- Desconecte la tensión al motor y espere unos segundos.
- Conecte juntos los cables "GRIS", "NEGRO" y "MARRÓN".
- Vuelva a alimentar el motor con tensión. Después de unos 30 segundos, el motor realizará un breve movimiento hacia arriba y otro breve movimiento hacia abajo para indicar la cancelación de los transmisores.
- Espere otros 15 segundos a fin de que el motor efectúe nuevamente un breve movimiento de subida y otro breve movimiento de bajada para indicar la cancelación de toda la memoria.
- Desconecte nuevamente la tensión al motor.
- Restablezca las conexiones de los cables "GRIS", "NEGRO" y "MARRÓN".
- Vuelva a alimentar el motor y siga el punto 6 "primera instalación".

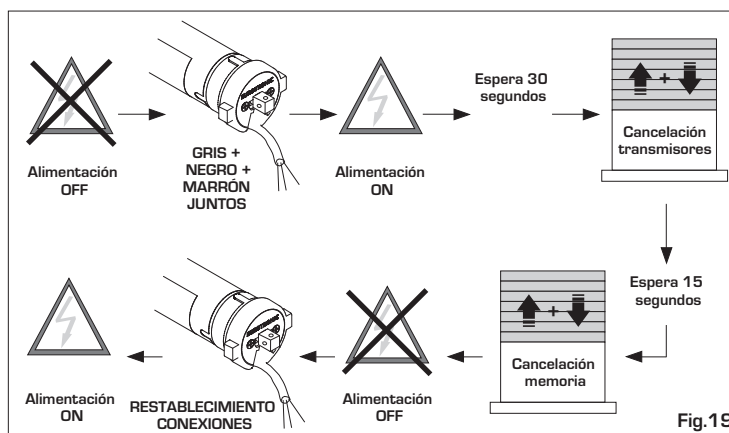


Fig.19

10) ELIMINACIÓN :



Si no se eliminan adecuadamente, algunos componentes de este producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas para el medio ambiente o la salud de las personas. Por tanto, proceda a la eliminación de los componentes respetando las normas vigentes en el territorio.

11) PREGUNTAS FRECUENTES Y RESOLUCIÓN DE PROBLEMAS :

Esta guía resume los problemas principales que pueden producirse durante la instalación o el funcionamiento del motor STAR o VENUS y ofrece algunas indicaciones sobre cómo resolverlos.

Duda: cuando se alimenta por primera vez, el motor debería funcionar en el modo "instalador", pero el motor no se mueve:

- Compruebe que el motor esté bien alimentado (la tensión de red debe aplicarse entre los cables azul y marrón).
- Controle las conexiones de los botones de mando (los contactos deben cerrarse en el cable marrón).
- Efectúe la operación de "reset completo" del motor (véase el punto 9.2).
- El motor podría estar dañado y requerir sustitución.

Duda: el motor está montado en una persiana enrollable y detecta obstáculos en la bajada incluso cuando no los hay:

- El deslizamiento de la persiana enrollable sobre las guías genera fricciones capaces de provocar un movimiento de bajada discontinuo e irregular. Controle las guías.
- Existen fricciones entre el rodillo enrollador y el cajón. Elimínelas.
- Efectúe un "reset completo" del motor (véase el punto 9.2) y memorice nuevamente la carrera.

Duda: el motor está aplicado a una persiana enrollable, pero no detecta los obstáculos en la bajada:

- El adaptador compensado BKT no está instalado.
- La función FOD de detección de obstáculos en la bajada está deshabilitada (véase el punto 7.3).
- El adaptador compensado BKT no está correctamente instalado en función de la dirección del motor (véase la Fig. 08).
- El deslizamiento de la persiana enrollable sobre las guías genera fricciones capaces de provocar un movimiento discontinuo. Controle las guías.
- Existen fricciones entre el rodillo enrollador y el cajón. Elimínelas.
- Efectúe un "reset completo" del motor (véase el punto 9.2) y memorice nuevamente la carrera.

Duda: no se logra memorizar el transmisor en la memoria del motor:

- Cerciórese de realizar correctamente el procedimiento 6.3.
- Compruebe que las baterías del transmisor portátil estén cargadas.
- Intente realizar la misma operación con otro transmisor.
- Si es posible, compruebe que el ambiente no tenga interferencias provocadas por otros dispositivos funcionando en la misma frecuencia (433.92 MHz).
- Efectúe un "reset completo" del motor (véase el punto 9.2).
- El receptor de radio interno del motor podría estar dañado y requerirse la sustitución del motor.

Duda: cuando se intenta cancela un transmisor, el motor realiza 2 movimientos hacia abajo:

- Si el motor tiene memorizado un solo transmisor portátil, no se admite la cancelación y dicha situación se indica con 2 movimientos hacia abajo. La operación se ha realizado demasiado lentamente. Desde el momento en que el motor entra en modo de programación, se conceden 8 segundos para presionar la tecla PARADA del transmisor que se quiere cancelar.

Duda: cuando se intenta memorizar un transmisor, el motor efectúa 1 movimiento hacia arriba y 3 movimientos hacia abajo:

- El motor indica que ya ha memorizado el número máximo de transmisores y no se admite la memorización de otros transmisores.
- Si está intentando memorizar un sensor de radio cód. 60.001.115 o equivalente, el motor indica que ya existe un sensor de radio de este tipo en la memoria y no se admite la memorización de otros sensores de radio.

Duda: cuando se intenta visualizar la configuración de la prueba de radio, el motor efectúa un movimiento hacia arriba y otro hacia abajo:

- El motor no tiene en su memoria ningún sensor de radio cód. 60.001.115 o equivalente.

Duda: cuando se intenta modificar la configuración de la "prueba de radio", el motor efectúa 2 movimientos hacia abajo:

- La operación se ha realizado demasiado lentamente. Desde el momento en que el motor entra en la programación de la "prueba de radio", se conceden 8 segundos para presionar la tecla PARADA del transmisor y visualizar la configuración actual.

Duda: el motor tiene en la memoria un sensor de radio cód. 60.001.115, pero en presencia de viento no ordena la subida:

- Compruebe que el sensor de radio esté realmente memorizado en el motor: para realizar esta prueba, presione la tecla "1" en el cuerpo del sensor mientras el motor está en movimiento. Si el sensor está memorizado y existen interferencias, el motor se detiene.
- El umbral de viento configurado en el sensor podría ser demasiado alto. Configure un umbral de viento inferior.
- El sensor podría estar instalado en una posición poco expuesta al viento.
- El sensor podría estar demasiado lejos del motor, o bien la capacidad podría estar limitada por algún obstáculo.
- La conexión de radio podría sufrir interferencias provocadas por otros dispositivos funcionando en la misma frecuencia (433.92 MHz).
- El dispositivo de viento del sensor podría estar dañado. Compruebe su funcionamiento (véase el manual de instrucciones del sensor cód. 60.001.115).

Duda: el motor tiene en la memoria un sensor de radio cód. 60.001.115 y se mueve hacia arriba en presencia de viento, pero no se mueve hacia abajo en presencia de sol:

- El umbral de sol configurado en el sensor podría ser demasiado alto. Configure un umbral de sol inferior.
- El sensor podría estar instalado en una posición poco expuesta al sol, o bien algún obstáculo podría impedir la detección correcta del sol.
- La función de sol podría estar inactiva (véase el punto 5.2.3).
- El dispositivo de sol del sensor podría estar dañado. Compruebe su funcionamiento (véase el manual de instrucciones del sensor cód. 60.001.115).