

¡Guarde las instrucciones!

Tras el montaje del motor fijar estas instrucciones de montaje en el cable para el electricista.

Funciones del aparato:

- Protección de la colgadura (desconexión de par)
- Puesta en marcha del motor con cable de montaje o emisor radio

Estado de suministro (modo de puesta en servicio)

- Regulación de las posiciones finales



¡Precaución!

**¡Notas de seguridad importantes! Siga las siguientes instrucciones.****Peligro de lesiones por electrocución.**

Las conexiones a la red de 230 V deben ser realizadas por personal especializado autorizado.

Compruebe regularmente que la instalación (persianas) no presenta desgastes ni daños.

Las conexiones deben cumplir las normas locales de la empresa de suministro de energía, así como las estipulaciones para recintos mojados y húmedos de la norma VDE 0100.

Utilice sólo piezas originales **elero** sin modificar. Mantenga a las personas alejadas de la instalación hasta que ésta se detenga.

Al realizar cualquier trabajo en la instalación (mantenimiento, limpiar ventana), desconecte siempre la instalación de la red de suministro eléctrico.

Uso conforme al empleo previsto

- Por favor observe, que las instalaciones radio no pueden ser operadas en áreas con factor de interferencia elevado. (p.ej. hospitales, aeropuertos . . .).
- El mando a distancia solamente es admisible para aparatos e instalaciones, en los que las interferencias de funcionamiento del emisor de mano/pared o receptor, no representen ningún peligro para personas, animales o bienes materiales o que este riesgo esté cubierto por otras instalaciones de seguridad.
- El usuario gestor no dispone de ninguna protección ante interferencias por otras instalaciones radio e instalaciones terminales (p.ej. también por instalaciones radio), que reglamentariamente se operan en la misma gama de frecuencia.
- Combinar los receptores radio únicamente con aparatos homologados por el fabricante.

Utilización óptima de la señal radio

- No doblar la antena.
- No acortar o prolongar la antena.
- En caso de recepción defectuosa, cambiar la ubicación de la antena.
- Tender la antena en lo posible libre.
- La distancia mínima entre dos motores radioeléctricos debe ser de aprox. 15 cm.

Observe antes del montaje:

- El motor sólo posee capacidad de funcionamiento estando instalado.
- Conexión sólo en estado desconectado de la tensión.
- La colgadura debe ser fijada sobre el árbol de enrollamiento.
- El tubo de perfil debe presentar suficiente distancia al tubo del motor.
- Observe un juego axial (1–2 mm)

Instalación en tubos perfilados

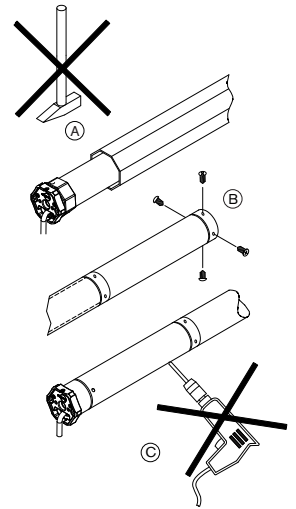
- Ⓐ Deslizar el motor con el adaptador apropiado y corona de final de carrera dentro del tubo perfilado.

Colocar el cable del motor en lugar protegido, para impedir que arraste contra la persiana; no doblarlo.

- Ⓑ Asegurar el contracojinete para prevenir movimiento axial, p.ej. atornillar o remachar el soporte de eje.

¡Asegurar el motor en el soporte contra desplazamiento axial!

- Ⓒ ¡Fijar la colgadura al eje!



¡Precaución!

**Peligro de lesiones por electrocución.**

¡No taladrar en la zona del motor!

Montaje

¡Precaución!

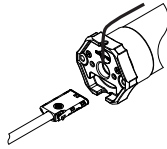
Siga las siguientes notas de montaje

- El motor debe estar sujeto de tal forma que no represente ningún peligro para las personas.
- Antes de instalar el motor, se deben retirar todos los conductores y dispositivos que no sean necesarios para el funcionamiento de la instalación.
- Durante la instalación, el funcionamiento o cuando se realice cualquier trabajo en la unidad, debe existir la posibilidad de realizar una separación omnipolar de la red (enchufe Hirschmann y acoplamiento Hirschmann o un interruptor bipolar con un mínimo de 3 mm de ancho de apertura de contacto o interruptores generales omnipolares).
- Si el motor se controla mediante un interruptor con ajuste previo de desconexión (hombre muerto), el pulsador se debe colocar a una altura de más de 1,50 m y debe estar separado de las piezas móviles. El radio de acción de la instalación debe ser visible durante el funcionamiento.
- Las piezas móviles de un motor deben protegerse por debajo de los 2,5 m.
- El par de giro de diseño y la duración de servicio de diseño deben estar ajustados a los requisitos del producto accionado. Tenga en cuenta los datos técnicos de la placa de características.
- Observe, que en este motor (motores tipo M) el menor diámetro interior de tubo corresponde a 46 mm.
- El motor sólo se puede montar de forma que no se pueda rociar.
- No montar los motores en un ambiente con peligro de explosiones o en instalaciones móviles (p.ej. en vehículos).
- Mantenga a los niños alejados de los mandos (a distancia).

Montaje/Puesta en marcha/Conexión

Separación del enchufe del aparato

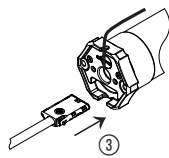
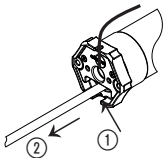
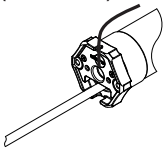
¡Precaución! Peligro de lesiones por electrocución. Con el enchufe del aparato desconectado, el cable del motor debe estar sin tensión.



Estado inicial (suministro)

Retirar enchufe

Conectar enchufe



Separación del enchufe del aparato

Desconectar la tensión del cable conexión.

1. Presionar con un destornillador el bloqueo del enchufe del aparato en dirección del conductor.
2. Tirar del enchufe.

Conectar el enchufe

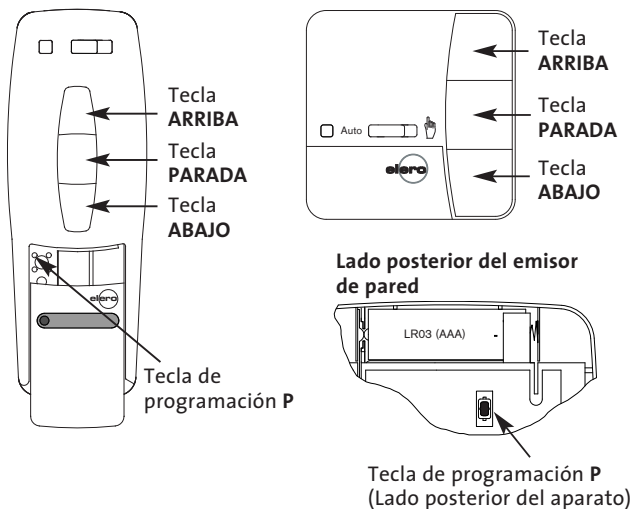
3. Conectar el enchufe sin tensión, hasta que el bloqueo enganche.

Modos de montaje

Son posibles diferentes modos de montaje:

Modo de montaje	Posible con
1. Posición final superior/inferior libremente ajustable	Muelles de suspensión, cintas, correa
2. Tope superior fijo posición final inferior libremente regulable	Muelles de suspensión; cintas, correa, tapón de tope, regleta angular
3. Tope fijo superior e inferior	Seguro contra levantamiento, tapón de tope, regleta angular
4. Posición final superior libremente ajustable Tope inferior fijo	Seguro contra levantamiento

Aclaración de teclas ProLine Emisor de mano/de pared



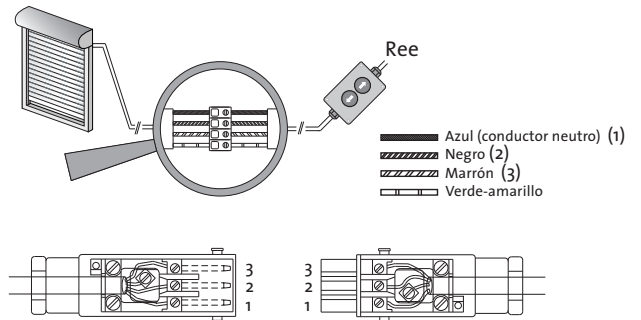
Puesta en marcha

Nota: En el momento de la entrega, el motor se encuentra en modo de puesta en marcha.

Conexión para cable de montaje

(sólo admisible para la puesta en marcha o bien procedimientos de ajuste)

1.



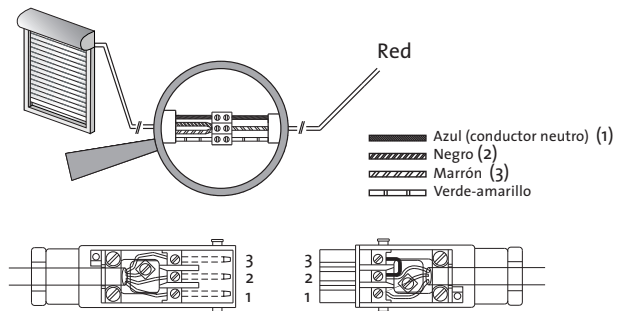
2. Conectar la red.

Ahora puede ajustar las posiciones finales con el cable de montaje.

Por favor, observe: Cada movimiento de desplazamiento que se interrumpe con una breve parada, pone el motor en modo de ajuste.

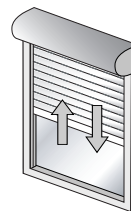
Conexión radioeléctrica (servicio de emisor)

1.



2. Conectar la red.

Sólo durante la primera puesta en marcha



3. El motor asciende y desciende brevemente.

Motor está en servicio radio.

Ahora puede programar el emisor.

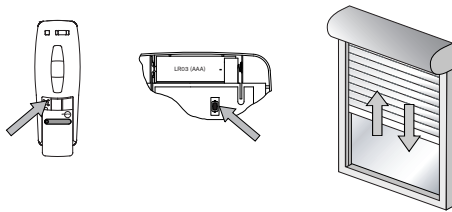
Programar el emisor/Programar otros emisores

Programar el emisor

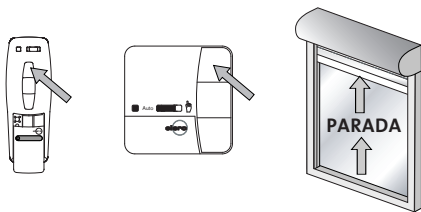
Condición previa: El motor se encuentra en servicio radio. Las posiciones finales deben estar programadas. Con posiciones finales no programadas suelta la colgadura del árbol.

1. Desconectar/conectar la red.

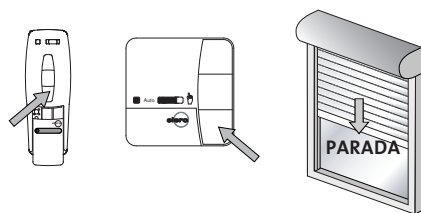
Tras una breve interrupción de la red el motor está 5 min. en disposición de programación..



2. Oprima la tecla de programación P en su emisor. La motor se desplaza 2 min. hacia arriba y hacia abajo.



3. Presione inmediatamente tras iniciar un ascenso sobre la tecla ARRIBA.



4. Presione inmediatamente tras iniciar un descenso sobre la tecla ABAJO. El motor se detiene. El emisor está programado.

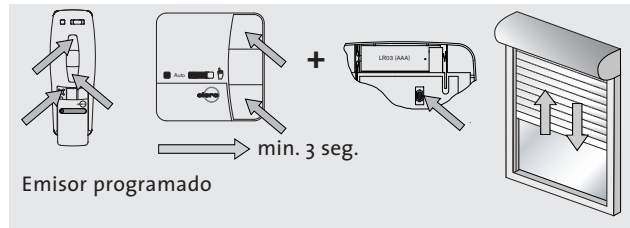
Programar otros emisores

Se pueden programar un máx. de 16 emisores.

Para programar otros emisores, comience con el emisor nuevo en 1.

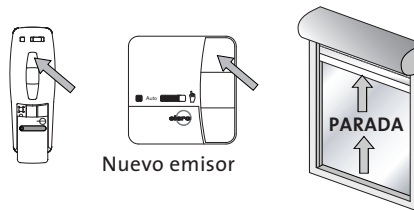
o

1. Desconectar/conectar la red.

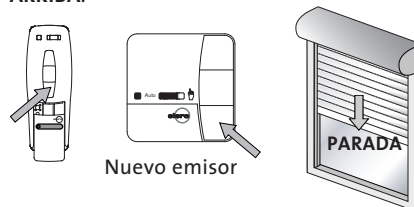


2. Pulse simultáneamente:

Tecla ARRIBA y ABAJO y la tecla de programación P durante mín. 3 seg. en el emisor programado. La motor se desplaza 2 min. hacia arriba y hacia abajo.



3. Presione inmediatamente tras iniciar un ascenso sobre la tecla ARRIBA.



4. Presione inmediatamente tras iniciar un descenso sobre la tecla ABAJO.

El motor se detiene. El emisor está programado.

Parar el modo de programación radio

→ véase instrucciones del emisor

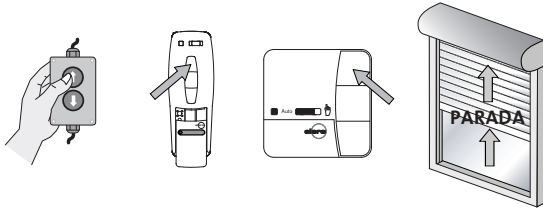
Nota: La protección de colgadura sólo está adaptada tras una completa e ininterrumpida marcha de ascenso y descenso de la colgadura.

Reglaje de las posiciones finales

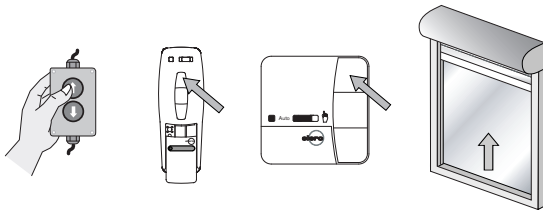
Modo de montaje 1: Posición final superior/inferior libremente ajustable

Modo de montaje 1: Posición final superior/inferior libremente ajustable

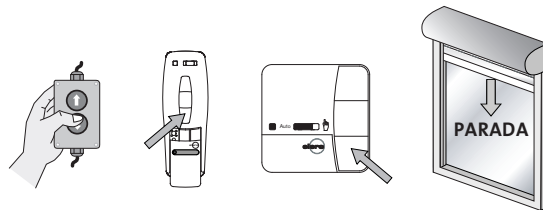
Nota: Observe la conexión correcta.
(Cable de montaje o servicio de emisor)



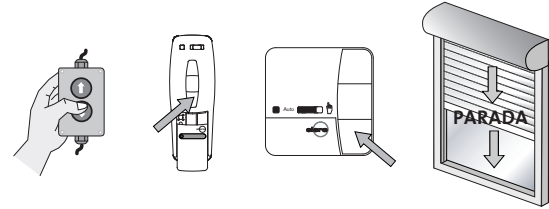
1. Desplace la colgadura hasta aprox. 5 cm antes de la posición final superior deseada.
El motor se pone en marcha despacio con una breve PARADA y luego se acelera.



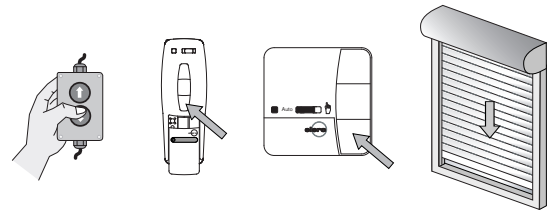
2. Oprima nuevamente la tecla **ARRIBA**.
Desplace hasta la posición final superior deseada.
Correcciones son posibles a través de las teclas.



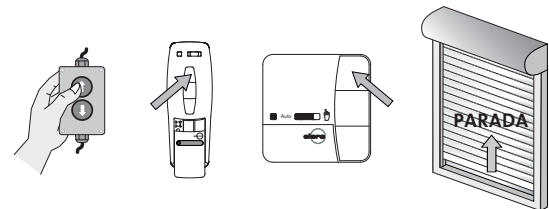
3. Oprima la tecla **ABAJO** hasta que el motor se detenga automáticamente.
La posición final superior está ajustada.



4. Oprima nuevamente la tecla **ABAJO**.
Desplace la colgadura hasta poco antes de la posición final inferior deseada.
El motor se pone en marcha despacio con una breve PARADA y luego se acelera.



5. Desplace hasta la posición final inferior deseada.
Correcciones son posibles a través de las teclas.



6. Oprimia la tecla **ARRIBA** hasta que el motor se detenga automáticamente.
La posición final inferior está ajustada.

El ajuste de las posiciones finales ha concluido.

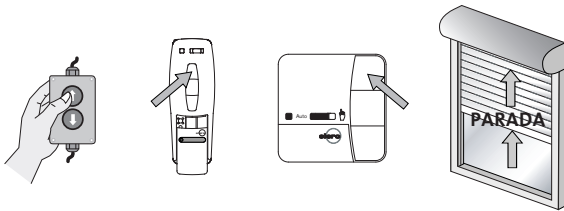
Reglaje de las posiciones finales

Modo de montaje 2: Tope superior fijo/posición final inferior libremente regulable

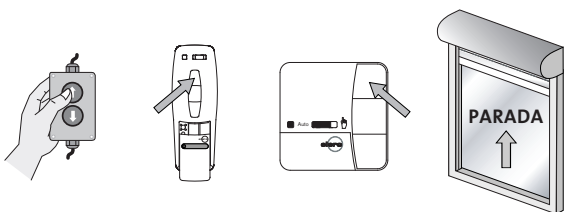


Modo de montaje 2: Tope superior fijo/posición final inferior libremente regulable

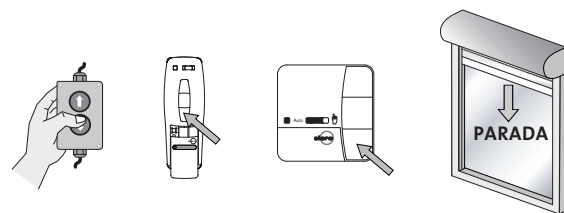
Nota: Observe la conexión correcta.
(Cable de montaje o servicio de emisor)



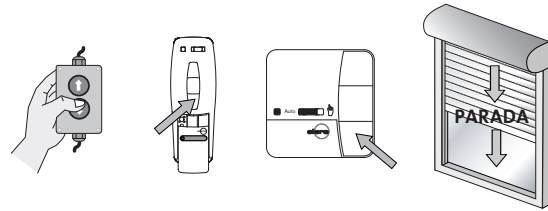
1. Desplace la colgadura hasta aprox. 5 cm antes del tope superior. El motor se pone en marcha despacio con una breve PARADA y luego se acelera.



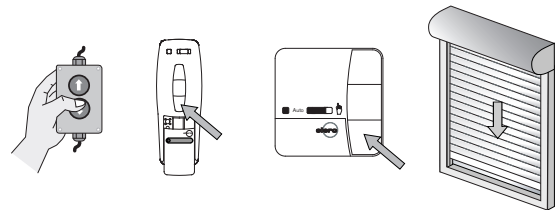
2. Oprima nuevamente la tecla **ARRIBA**. Desplace hasta el tope superior. El motor se desconecta automáticamente al haber alcanzado el tope.



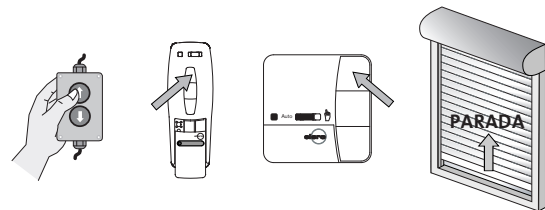
3. Oprima la tecla **ABAJO** hasta que el motor se detenga automáticamente. La posición final superior está ajustada.



4. Oprima nuevamente la tecla **ABAJO**. Desplace la colgadura hasta poco antes de la posición final inferior deseada. El motor se pone en marcha despacio con una breve PARADA y luego se acelera.



5. Desplace hasta la posición final inferior deseada. Correcciones son posibles a través de las teclas.



6. Oprima la tecla **ARRIBA** hasta que el motor se detenga automáticamente. La posición final inferior está ajustada.

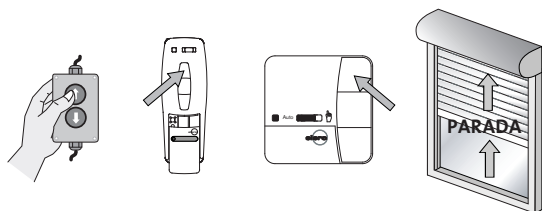
El ajuste de las posiciones finales ha concluido.

Reglaje de las posiciones finales

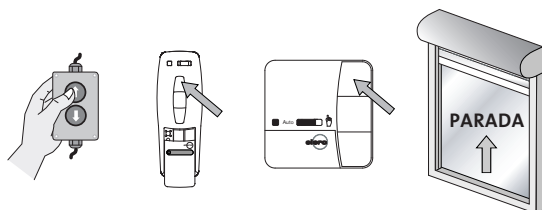
Modo de montaje 3: Tope fijo superior e inferior

Modo de montaje 3: Tope fijo superior e inferior

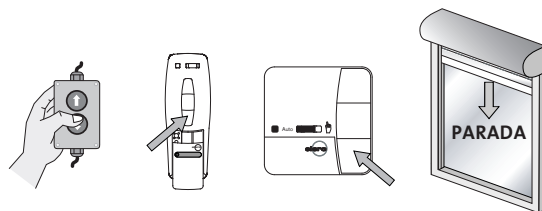
Nota: Observe la conexión correcta.
(Cable de montaje o servicio de emisor)



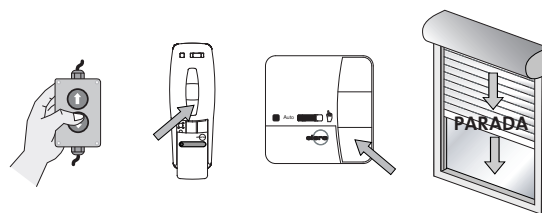
1. Desplace la colgadura hasta aprox. 5 cm antes del tope superior. El motor se pone en marcha despacio con una breve PARADA y luego se acelera.



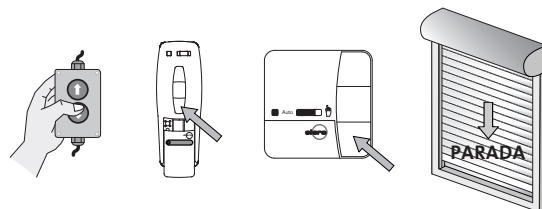
2. Oprima nuevamente la tecla **ARRIBA**. Desplace hasta el tope superior. El motor se desconecta automáticamente al haber alcanzado el tope.



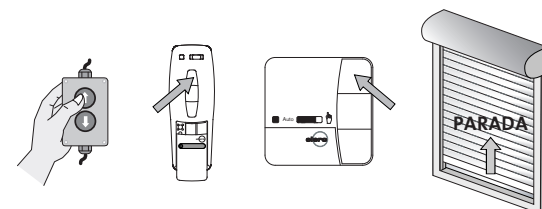
3. Oprima la tecla **ABAJO** hasta que el motor se detenga automáticamente. La posición final superior está ajustada.



4. Oprima nuevamente la tecla **ABAJO**. Desplace la colgadura hasta poco antes del tope inferior. El motor se pone en marcha despacio con una breve PARADA y luego se acelera.



5. Desplace hasta el tope inferior. El motor se desconecta automáticamente al haber alcanzado el tope.



6. Oprima la tecla **ARRIBA** hasta que el motor se detenga automáticamente. La posición final inferior está ajustada.

El ajuste de las posiciones finales ha concluido.

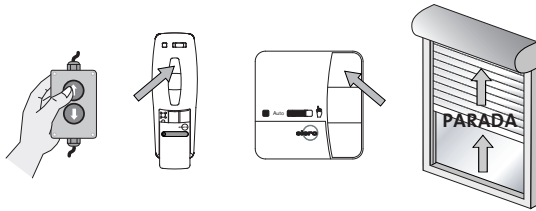
Reglaje de las posiciones finales

Modo de montaje 4: Posición final superior libremente ajustable/tope inferior fijo

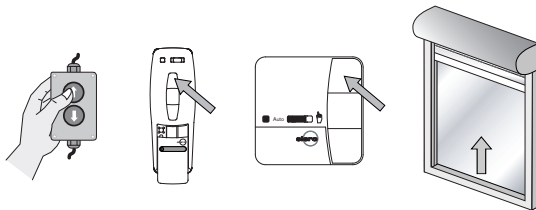


Modo de montaje 4: Posición final superior libremente ajustable/tope inferior fijo

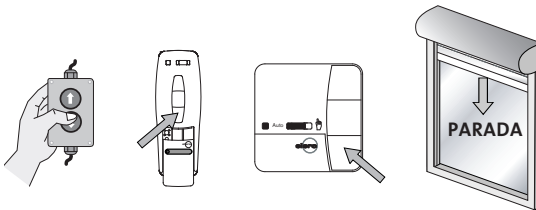
Nota: Observe la conexión correcta.
(Cable de montaje o servicio de emisor)



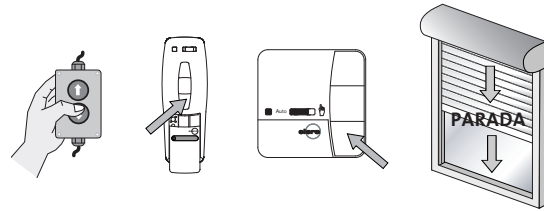
1. Desplace la colgadura hasta aprox. 5 cm antes de la posición final superior deseada.
El motor se pone en marcha despacio con una breve PARADA y luego se acelera.



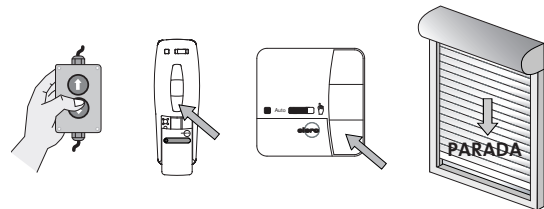
2. Oprima nuevamente la tecla **ARRIBA**.
Desplace hasta la posición final superior deseada.
Correcciones son posibles a través de las teclas.



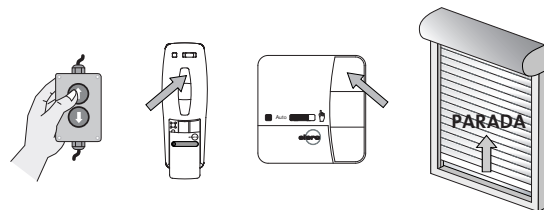
3. Oprima la tecla **ABAJO** hasta que el motor se detenga automáticamente.
La posición final superior está ajustada.



4. Oprima nuevamente la tecla **ABAJO**.
Desplace la colgadura hasta poco antes del tope inferior.
El motor se pone en marcha despacio con una breve PARADA y luego se acelera.



5. Desplace hasta el tope inferior.
El motor se desconecta automáticamente al haber alcanzado el tope.



6. Oprima la tecla **ARRIBA** hasta que el motor se detenga automáticamente.
La posición final inferior está ajustada.

El ajuste de las posiciones finales ha concluido.

Aproximar la posición intermedia

→ véase instrucciones del emisor

Aproximar la posición de ventilación

→ véase instrucciones del emisor

Borrar la posición intermedia

→ véase instrucciones del emisor

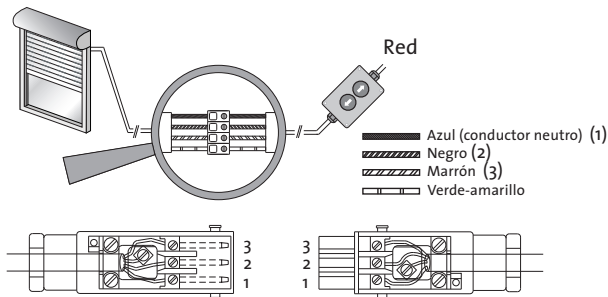
Borrar la posición de ventilación

→ véase instrucciones del emisor

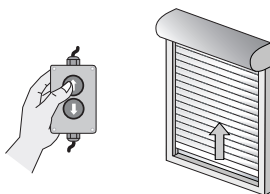
Modificar/borrar las posiciones finales

Notas para la localización de fallos

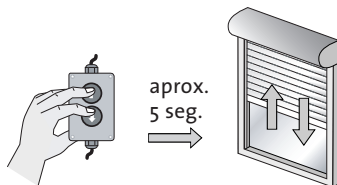
Modificar/borrar las posiciones finales con cable de montaje



1. Conectar la red.



2. Desplace la colgadura hasta una posición media. El motor está en disposición de borrado.

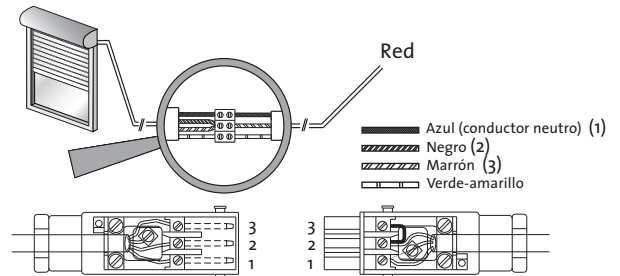


3. Oprimia **simultáneamente** ambas teclas en el cable de montaje. El motor se desplaza tras aprox. 5 seg. brevemente hacia arriba y hacia abajo.

De esta manera está concluido el borrado de las posiciones finales.

Ahora puede ajustar nuevamente las posiciones finales.

Modificar/borrar las posiciones finales con emisor radioeléctrico

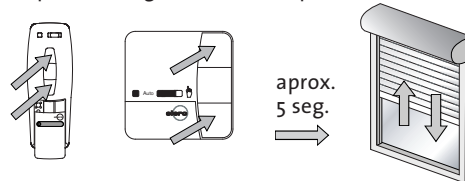


1. Desconectar/conectar la red.

Tras una breve interrupción de la red el motor está 5 min. en disposición de borrado.



2. Desplace la colgadura hasta la posición media.



3. Oprima **simultáneamente** las teclas **ARRIBA** y **ABAJO**.

El motor se desplaza tras aprox. 5 seg. brevemente hacia arriba y hacia abajo.

De esta manera está concluido el borrado de las posiciones finales.

Ahora puede ajustar nuevamente las posiciones finales.

Borrar emisores individuales

→ Véase instrucciones de la unidad de mando

Borrar todos los emisores

→ Véase instrucciones de la unidad de mando

Localización de fallos

Fallo	Posible causa	Remedio
• Modo de programación radio no arranca	<ul style="list-style-type: none"> Fallo de conexión El motor no está conectado a la tensión Ventana de tiempo ya concluida (5 min) Termostato activado Emisor radio sin batería 	<ul style="list-style-type: none"> Verificar conexión Verificar tensión de red Interrumpir brevemente la tensión de red Dejar enfriar el motor Verificar emisor radio (LED debe encender)
• Emisor radio no se programa	<ul style="list-style-type: none"> Tecla para desplazamiento ARRIBA/ABAJO se ha pulsado tarde. Observar ventana de tiempo (1 seg.) El emisor y está programado 	<ul style="list-style-type: none"> Iniciar nuevamente el modo de programación radio Oprimir la tecla PARADA Verificar conexión
• Motor se desplaza sólo en una dirección	<ul style="list-style-type: none"> Fallo de conexión 	<ul style="list-style-type: none"> Verificar conexión
• Motor no reacciona a doble pulsación de tecla con el emisor radio	<ul style="list-style-type: none"> La ventana de tiempo tras restablecimiento de la red ya la concluido (5 min) El motor no está conectado a la tensión El emisor no está programado 	<ul style="list-style-type: none"> Interrumpir brevemente el suministro de tensión Verificar conexión de red Programar el emisor
• Motor ya no reacciona	<ul style="list-style-type: none"> Termostato activado 	<ul style="list-style-type: none"> Dejar enfriar el motor
• Parada de motor durante un movimiento de desplazamiento	<ul style="list-style-type: none"> Las posiciones finales no están ajustadas 	<ul style="list-style-type: none"> Ajustar las posiciones finales
• El motor no programa ninguna posición final	<ul style="list-style-type: none"> Movimiento de desplazamiento casual Recorrido de desplazamiento a la posición final/tope muy corto 	<ul style="list-style-type: none"> Borrar posiciones finales Ajustar nuevamente las posiciones finales El motor debe desplazar hasta la breve PARADA