

motor para:



persianas



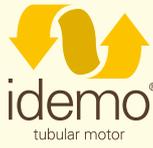
cortinas



toldos



toldos cofre



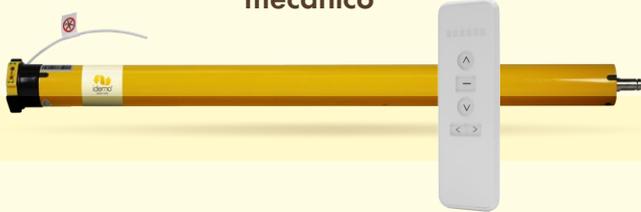
idemo[®]
tubular motor



características

blu radio 35/45

Motor vía radio con
final de carrera
mecánico



- Apto para persianas enrollables, cortinas enrollables, toldos y pantallas de protección.
- Se compone de cinco piezas: estátor y rotor, freno, engranaje epicicloidial, interruptor final de carrera y receptor radio incorporado (Frecuencia: 433.92 MHz).
- Tamaño reducido, ligero, silencioso, fácil montaje y final de carrera preciso.
- El motor cuenta con una función de autoprotección cuando alcanza el punto máximo de calor. Deja de funcionar cuando lleva trabajando continuamente entre 4-6 minutos y la temperatura del motor sobrepasa los 110°C. Dejará de funcionar entre 3-10 minutos, y volverá a funcionar correctamente cuando se enfríe.

advertencias

01

Mantener alejado del agua y productos corrosivos.

02

No golpear ni perforar.

03

Evitar el roce de los flejes con el motor para no dañarlo.

En caso de no seguir nuestras recomendaciones de seguridad el motor quedará fuera de garantía.

preparación del motor

1

Insertar corona
+ rueda motriz
+ grapa de sujeción

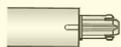


tipo A



Grapa de sujeción

tipo B



No necesita
Grapa de sujeción

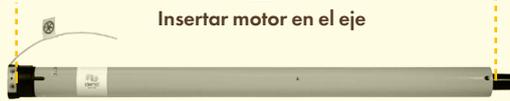
tipo C



Grapa de sujeción

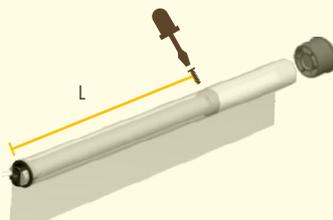
2

Insertar motor en el eje



L

Si el eje es redondo, mide el lugar adecuado para colocar la fijación; No se necesita sujeción si el eje es octogonal o ranurado.



L



Eje redondo



Eje octogonal



Eje ranurado



Eje enrollable

¡Nota Importante!

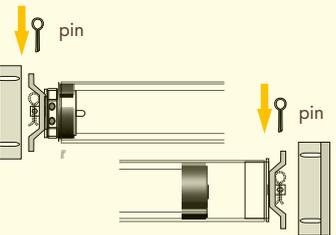
Antes de programar los finales de carrera, hay que tener el motor dentro del eje.

3

Fijar el motor al soporte

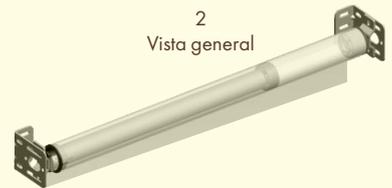
1

Insertar el pasador en la espiga del cabezal.



2

Vista general



3

Asegurar la colocación horizontal.

nivelador



esquema

conexión de cables

emisor

parte frontal (teclas)

parte trasera (botón de programación)

motor

Prohibido utilizar un destornillador eléctrico, **utilizar solo un regulador** para ajustar la posición de recorrido y asegurar un ajuste de la velocidad por debajo de 30rpm/ min.

AC 230V/ 50Hz

- azul = neutro
- marrón = fase
- amarillo/ verde = tierra

AC 120V/ 60Hz

- blanco = neutro
- negro = fase
- verde = tierra

esquema de conexión

programación

programación del emisor

- 1 Pulsar la tecla "subir" y mantenerla presionada durante 3 segundos.

- 2 Sin soltar la tecla "subir", conectar a la corriente el motor que se está programando.

- 3 El motor gira una vez.

- 4 Pulsar la tecla "subir"

- 5 El motor gira una vez y finaliza la programación.

cambiar la dirección

- 1 Pulsar la tecla "stop" durante 5 segundos.

- 2 El motor gira una vez.

- 3 Pulsar la tecla "bajar". El motor realizará 1 movimiento más. **Acción completada.**

movimiento continuo / impulsos

- 1 Pulsar la tecla "stop" durante 5 segundos.

- 2 El motor gira una vez.

- 3 Pulsar la tecla "stop". El motor realizará 1 movimiento más. **Acción completada.**

eliminar la memoria de 1 canal

- 1 Pulsar la tecla "stop" del emisor programado durante 5 segundos.

- 2 El motor gira una vez.

- 3 Pulsar el "botón PROG." trasero durante 1 segundo.

- 4 El motor gira una vez, eliminando el canal seleccionado.

eliminar toda la memoria

- 1 Pulsar la tecla "stop" del emisor programado durante 5 segundos.

- 2 El motor gira una vez.

- 3 Pulsar "botón PROG." trasero 10 segundos.

- 4 El motor gira una vez.

- 5 El motor gira dos veces más, eliminando toda la memoria.

*La función de los tornillos de regulación no cambia si el cabezal queda a la derecha o a la izquierda. Si cambia cuando hablamos de enrollamiento exterior (enrolla hacia fuera) o enrollamiento interior (enrolla hacia dentro).

ajustar límites inferior y superior

enrollamiento exterior



izquierda derecha
*Vista desde el interior

a
Ajustar el **tornillo superior** para modificar el límite superior.



b
Ajustar el **tornillo inferior** para modificar el límite inferior.



enrollamiento interior



izquierda derecha
*Vista desde el interior

a
Ajustar el **tornillo inferior** para modificar el límite superior.

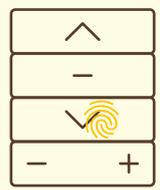


b
Ajustar el **tornillo superior** para modificar el límite inferior.



1 configurar límite inferior cuando, por defecto, está por debajo de la posición deseada

1.1 Antes de unir la persiana al eje, pulsar la tecla "bajar" hasta que el motor se detenga.



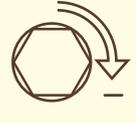
1.2 Unir la persiana con el eje mediante los flejes.

*Vemos que la posición del límite inferior está por debajo de lo deseado.

1.3 Pulsar la tecla "subir".



1.4 Girar el tornillo del motor hacia la dirección "-" en sentido horario hasta lograr la posición del límite inferior deseada.



1.5 Pulsar la tecla "bajar" para comprobar la posición. Si sigue por debajo de lo deseado, volver al paso anterior (1.4). Si está por encima, ir al paso 2.3.



2 configurar límite inferior cuando, por defecto, está por encima de la posición deseada

2.1 Antes de unir la persiana al eje, pulsar la tecla "bajar" hasta que el motor se detenga.



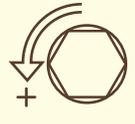
2.2 Unir la persiana con el eje mediante los flejes.

*Vemos que la posición del límite inferior está por encima de lo deseado.

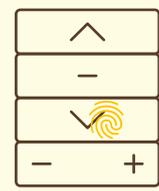
2.3 Pulsar la tecla "bajar".



2.4 Girar el tornillo del motor hacia la dirección "+" en sentido anti-horario hasta lograr la posición del límite inferior deseada.



2.5 Pulsar la tecla "bajar" para comprobar la posición. Si sigue por encima de lo deseado, volver al paso anterior (2.3). Si está por debajo, ir al paso 1.3.



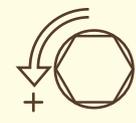
3 configurar límite superior cuando, por defecto, está por debajo de la posición deseada

*Vemos que la posición del límite superior está por debajo de lo deseado.

3.1 Pulsar la tecla "subir".



3.2 Girar el tornillo del motor hacia la dirección "+" en sentido anti-horario hasta lograr la posición del límite superior deseada.



3.3 Pulsar la tecla "subir" para comprobar la posición. Si sigue por debajo de lo deseado, volver al paso anterior (3.1). Si está por encima, ir al paso 4.1.

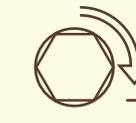


*Vemos que la posición del límite superior está por encima de lo deseado.

4.1 Pulsar la tecla "bajar".



4.2 Girar el tornillo del motor hacia la dirección "-" en sentido horario hasta lograr la posición del límite superior deseada.



4.3 Pulsar la tecla "subir" para comprobar la posición. Si sigue por encima de lo deseado, volver al paso anterior (4.1). Si está por debajo, ir al paso 3.1.



solución de problemas

problema

Tras conectar a la corriente, el motor no funciona o funciona lentamente.

anomalía y solución

a

Se ha conectado con un voltaje incorrecto.

=

Cambiar al voltaje compatible.

b

Sobrecarga.

=

Elija el par motor adecuado.

c

Instalación incorrecta que provoca el bloqueo del motor.

=

Revise los componentes.

problema

El motor se detiene inesperadamente.

anomalía y solución

a

El motor está en modo de protección por sobrecalentamiento; precaución, por encima de 130°C.

=

Cuando la temperatura descienda (pasados unos 5 minutos), el motor volverá a funcionar.

b

El suministro eléctrico se ha interrumpido.

=

El motor volverá a funcionar cuando se restablezca la corriente.

c

El motor ha alcanzado la posición límite

=

Comprobar si necesita cambiar la posición límite ajustando el regulador.

problema

Tras conectar el motor a la corriente, solo funciona una de las dos direcciones.

anomalía y solución

a

La posición de límite que no funciona no está abierta.

=

Gire la corona 4 o 5 vueltas de forma manual en sentido contrario al sentido de avance actual del motor.