

GEIGER

PARTNER TO THE SUN

Motor tubular:

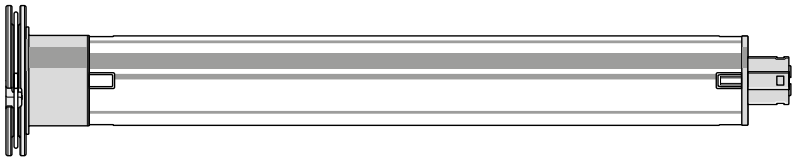
GEIGER-SOLIDline

GEIGER-SOLIDline ../55

Sistema de mando del motor:

GEIGER-Easy-ZIP 1.x, 2.x y 3.x (GU45.. E10)

para ZIP Screens



ES

Instrucciones originales de
instalación y funcionamiento

ES

Índice de contenidos

1. Información general.....	2
2. Garantía	2
3. Uso adecuado	3
4. Instrucciones de seguridad	3
5. Instrucciones de seguridad para el montaje.....	4
6. Instrucciones de montaje.....	5
7. Instrucciones para el personal electricista	6
8. Ajuste del cable de reglaje.....	6
9. Comparación de los tipos de motores.....	7
10. Ajuste de los finales de carrera con Easy-ZIP 1.x	7
11. Ajuste de los finales de carrera con Easy-ZIP 2.x (Modo Qi)	11
12. Ajuste de los finales de carrera con Easy-ZIP 3.x (Modo Plug & Play)	11
13. Detección de obstáculos.....	12
14. Desactivar la detección de obstáculos en el recorrido de bajada	13
15. Activar de nuevo la detección de obstáculos	13
16. Corrección de los finales de carrera.....	13
17. Qué hacer en caso de	13
18. Mantenimiento.....	13
19. Declaración de conformidad.....	14
20. Información técnica para motores SOLIDline de 16 revoluciones por minuto.....	15
21. Información técnica para motores SOLIDline de 55 revoluciones por minuto	15
22. Instrucciones de eliminación de residuos	16

1. Información general

Estimado cliente:

Con la adquisición de un motor Geiger, usted ha optado por un producto de calidad de la casa Geiger.

Muchas gracias por la decisión tomada y por la confianza depositada en nosotros.

Antes de poner en marcha este accionamiento, tenga en cuenta las siguientes instrucciones de seguridad. Estas tienen por objeto prevenir riesgos y evitar daños personales y materiales.

El manual de servicio y montaje contiene información importante para el montador, el técnico electricista y el usuario. Entregue el manual a la persona en cuestión.

El usuario debe conservar este manual de instrucciones.

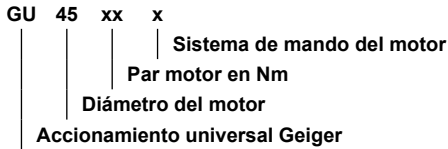
2. Garantía

En caso de una instalación incorrecta que se aparte del manual de servicio y montaje, y/o en caso de modificaciones estructurales, se extinguirá la garantía legal y contractual por vicios materiales, así como la responsabilidad en torno al producto.

3. Uso adecuado

Los motores de la serie **SOLIDline (GU45.. E10)** con desconexión final electrónica han sido fabricados ideados para el accionamiento de ZIP Screens.

No está permitido utilizar los accionamientos para: Accionamientos de rejas, accionamientos de puertas, accionamientos de muebles, herramientas de elevación.



4. Instrucciones de seguridad



Advertencia: Instrucciones de seguridad importantes. Es importante seguir estas instrucciones para garantizar la seguridad de las personas. Estas instrucciones se deben conservar.

- ▶ No permitir que los niños jueguen con sistemas de mando estacionarios. Mantener los mandos a distancia alejados de los niños.
- ▶ Revisar periódicamente el equipo para comprobar si existen fallos de equilibrado o si sus cables y resortes están desgastados o dañados (en caso de que existan).
- ▶ Observar el toldo o persiana mientras se mueve y mantener a las personas alejadas hasta que se cierre completamente.
- ▶ Prestar atención al operar el mando de accionamiento manual con el toldo o persiana abierta, ya que podría bajar de golpe si los resortes o cintas ceden o se rompen.
- ▶ No operar el equipo cuando se estén realizando trabajos (p.ej.: limpieza de ventanas) en la proximidades.
- ▶ Desconectar los equipos controlados automáticamente de la red de alimentación si se realizan trabajos (p.ej.: limpieza de ventanas) en las proximidades.
- ▶ Examinar la zona de peligro durante el funcionamiento.
- ▶ No utilizar el equipo si en la zona de peligro se hallan personas u objetos.
- ▶ Desactivar inmediatamente los equipos dañados hasta su reparación.
- ▶ Durante la realización de trabajos de mantenimiento y de limpieza es imprescindible desactivar el equipo.
- ▶ Evitar y asegurar los puntos que entrañen peligro de aplastamiento y de cizallamiento.
- ▶ Esta permitida la utilización del equipo a niños a partir de 8 años, así como a personas con capacidades mentales, sensoriales o físicas limitadas, o que tengan falta de experiencia y conocimientos, siempre que se encuentren bajo supervisión o se les haya instruido acerca del uso seguro del equipo, así como de los riesgos que supone. No permitir que los niños jueguen con el equipo. Los niños no pueden realizar los trabajos de mantenimiento ni limpieza.
- ▶ El nivel de presión acústica de las emisiones ponderado en escala está por debajo de 70 db(A)
- ▶ Desconectar el accionamiento de la alimentación de corriente para cambiar las piezas o para realizar el mantenimiento.
Si el accionamiento se desconecta de la red a través de un enchufe, el operario debe poder controlar desde todos los lugares a los que tenga acceso que el enchufe siga desconectado.
Si esto no fuese posible debido al diseño o a la instalación, debe garantizarse que la alimentación de corriente está desconectada bloqueando el enchufe en posición de desconexión (p.ej. interruptor de revisión).
- ▶ El tubo de la carcasa del accionamiento puede calentarse mucho tras un largo periodo en funcionamiento. Si se realizan trabajos en el equipo, el tubo de la carcasa sólo puede tocarse una vez se haya enfriado.

ES

5. Instrucciones de seguridad para el montaje



Advertencia: Instrucciones de seguridad importantes. Seguir todas las instrucciones de montaje ya que si éste se efectúa de manera incorrecta podrían producir lesiones graves.

- ▶ En el montaje del accionamiento sin protección mecánica de las piezas móviles y del tubo de carcasa que se calienta, el accionamiento debe montarse a una altura de al menos 2,5 m sobre el suelo o sobre otro nivel que garantice el acceso al accionamiento.
- ▶ Antes de instalar el motor, es preciso retirar todos los cables que no sean necesarios y poner fuera de servicio todos los dispositivos no requeridos para accionarlo.
- ▶ El elemento de activación de un mando de accionamiento manual debe colocarse a una altura de menos de 1,8 m.
- ▶ Si el motor se opera mediante un interruptor o un pulsador, dicho interruptor o pulsador deberá colocarse junto al mismo. El interruptor o pulsador no deberá encontrarse en las proximidades de piezas móviles. La altura de instalación debe quedar al menos 1,5 m por encima del suelo.
- ▶ Los mecanismos de mando montados de forma fija deben quedar colocados a la vista.
- ▶ En un equipo que se extrae horizontalmente debe mantenerse una distancia horizontal de al menos 0,4 m entre la pieza accionada totalmente extraída y cualquier objeto fijo.
- ▶ Las revoluciones y el momento de medición del accionamiento deben ser adecuados para el equipo.
- ▶ Los accesorios de montaje utilizados deben estar diseñados para el momento de medición seleccionado.
- ▶ Para el montaje del accionamiento son necesarios buenos conocimientos técnicos y buenas aptitudes mecánicas. Un montaje incorrecto puede provocar lesiones graves. Los trabajos eléctricos deben ser efectuados por personal electricista según las disposiciones locales vigentes.
- ▶ Sólo está permitido utilizar cables de conexión adecuados para las condiciones externas y que cumplan los requisitos correspondientes (ver catálogo de accesorios).
- ▶ Si el equipo no incluye un cable de conexión y un enchufe u otro medio para desconectarlo de la red que tenga en cada polo una abertura de contactos conforme a las condiciones de la categoría de sobretensión III para desconexión completa, este tipo de dispositivo de desconexión debe montarse en la instalación eléctrica con cableado fijo conforme a las disposiciones de instalación.
- ▶ Los cables de conexión no deben montarse en contacto con superficies calientes.
- ▶ El enchufe para desconectar el accionamiento de la red debe estar accesible después de la instalación.
- ▶ Los cables de conexión dañados deben ser sustituidos por el cable de conexión Geiger de igual conductividad.
- ▶ La fijación del equipo debe realizarse como se describe en las instrucciones de montaje. El equipo no debe fijarse con adhesivos, ya que estos no se consideran fiables.

6. Instrucciones de montaje



Antes de proceder a la fijación se ha de comprobar la resistencia de la mampostería y de la base subyacente.



Antes de proceder al montaje, comprobar que el motor no presente daños visibles como fisuras o cables abiertos.



Atención: Si quiere montar/atornillar el eje de enrollamiento con el adaptador, medir la distancia del extremo del eje hasta la mitad de la contera y marcarlo en el mismo eje.

A la hora de atornillar en el eje, **nunca** hacerlo en la zona donde se encuentra el motor tubular!
Cuando se introduce el motor tubular en el tubo de enrollado **no se debe** forzar con un martillo.

Montaje en el Screen:

El motor con sus respectivos adaptadores se introduce hasta el fondo en el eje de enrollamiento.

Fijar el cojinete del motor en el testero.

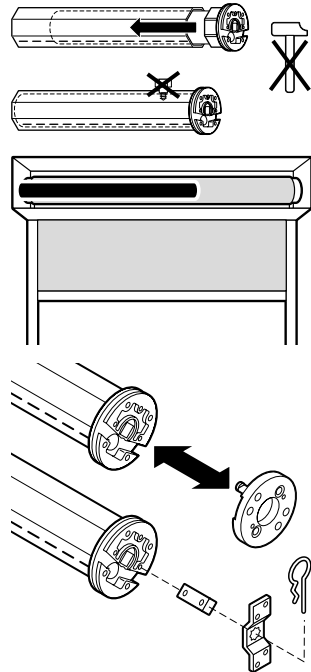
Se fija el motor con el tubo al soporte del motor y se asegura que quede bien posicionado.

Dependiendo del cabezal del motor existen diferentes posibilidades para su fijación:

- Fijar el cabezal motor con el soporte en forma de cuadradillo.
- Fijar el motor con su respectivo soporte ideado para el tipo de cabezal en concreto.
- Clipar el motor en el soporte adecuado y fijarlo girando la pieza metálica.



El motor SOLIDLine de Geiger es adecuado para ejes de enrollamiento con un diámetro a partir de 50 mm.



7. Instrucciones para el personal electricista



Atención: Instrucciones importantes de ejecución. Seguir todas las instrucciones, ya que una ejecución incorrecta podría provocar la rotura del accionamiento y del dispositivo de conmutación.

Los trabajos en los bornes de servicio sólo pueden ser realizados por personal electricista.

Los accionamientos con desconexión final electrónica pueden conectarse en paralelo.

En la conexión en paralelo debe tenerse en cuenta la carga máxima del dispositivo de conmutación.

La conmutación en caso de cambio del sentido de marcha debe realizarse en una posición de desconexión.

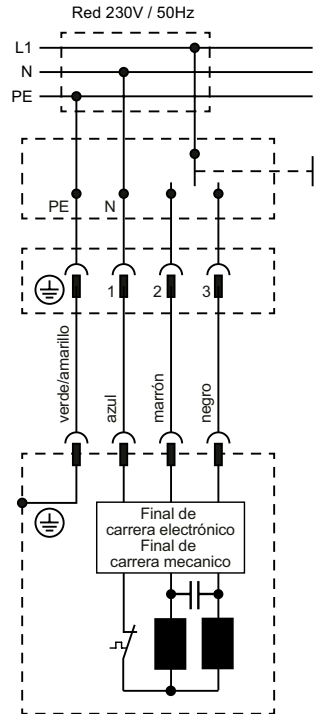
El tiempo de conmutación en caso de cambio de sentido de la marcha debe ser de al menos 0,5 s.

En caso de redes trifásicas, para activar la dirección de subida y bajada debe utilizarse el mismo conductor externo.

Los conductos de PVC no son adecuados para aparatos que se utilizan al aire libre o que estén expuestos durante un tiempo prolongado a la radiación ultravioleta intensa. No instalar estos conductos si es posible que entren en contacto con piezas de metal, cuya temperatura supere los 70°C.

Los cables de conexión con enchufes de la empresa Hirschmann se comprueban y autorizan con acoplamientos de la empresa Hirschmann.

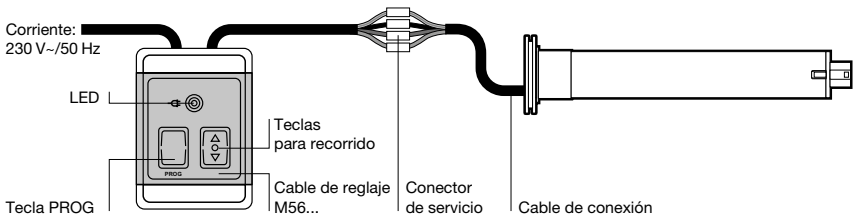
Con el fin de evitar un mal funcionamiento en el acoplamiento de motores con final de carrera electrónico, el cable de conexión (ref. NYM) del actuador/interruptor no debe superar los 100 m.



8. Ajuste del cable de reglaje



Para el ajuste de los finales de carrera de los motores de la serie SOLIDline se puede utilizar cualquier cable de reglaje, que disponga de una tecla de Programación o bien que permita presionar la tecla de SUBIDA y BAJADA al mismo tiempo.



Acoplar el cable de ajuste al cable de conexión del motor (ver el esquema de conexión en la parte de atrás del cable de reglaje). La asignación del sentido de giro depende de la posición de montaje del accionamiento. A continuación, conectar el interruptor de ajuste a la red de 230 V.

Número de artículo del cable de reglaje de Geiger

M56F152	con conector de servicio (D), 5 polos, ideado para SMI
M56F153	con conector de servicio (CH), 5 polos, ideado para SMI
M56F154	con conector de servicio (D), 4 polos

9. Comparación de los tipos de motores

Características de los tipos de motor Easy-ZIP y EasyWireless-ZIP			
	Easy-ZIP 1.x	Easy-ZIP 2.x	Easy-ZIP 3.x
Final de carrera superior: Posición libre o por presión de cierre	X	-	-
Final de carrera inferior: Posición libre o por presión de cierre			
Modo Qi: Buscar el final de carrera inferior y apretar continuadamente la tecla de subida a continuación	-	X	-
Final de carrera superior: por presión de cierre			
Modo Plug & Play: Final de carrera inferior y superior por presión de cierre	-	-	X
Dual-Stop-Control	X	X	X
Compensación del largo	X	X	X
Posición SOFT en el final de carrera superior	X	-	-
Geiger Powertronic (nivel de fuerza)	X	X	X
Minimización de fuerza de cierre Geiger	X	X	X

10. Ajuste de los finales de carrera con Easy-ZIP 1.x

Diferentes posibilidades de instalación:		El screen dispone de:
A	Final de carrera inferior y superior: Por presión de cierre	Tope final mecánico arriba y abajo
B	Final de carrera inferior: por presión de cierre Final de carrera superior: posición libre	Tope final mecánico abajo No es necesario tope final arriba
C	Final de carrera inferior: posición libre Final de carrera superior: por presión de cierre	No es necesario tope final abajo Tope final mecánico arriba
D	Final de carrera inferior y superior: posición libre	No es necesario tope final arriba y abajo

Modificar / Borrar los finales de carrera

La modificación/borrado de los finales de carrera se realiza programándolos nuevamente (ver capítulo „Programación de los finales de carrera“).

Ajuste de los finales de carrera

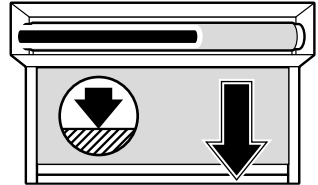
Variante A: Final de carrera inferior y superior por presión de cierre

Para entrar en el modo de ajuste de finales de carrera se deberá presionar la tecla PROG o bien apretar las teclas de subida y bajada al mismo tiempo hasta que el motor nos da una confirmación (1x „clac-clac“). Se aprecia que el motor se encuentra en modo de programación por la ligera parada que hace éste al arrancar (arranque-parada-arranque).

Final de carrera inferior

Con la tecla de subida o de bajada llevar el screen hasta el final de carrera inferior, hasta que pare automáticamente por presión.

El final de carrera inferior está ahora registrado.

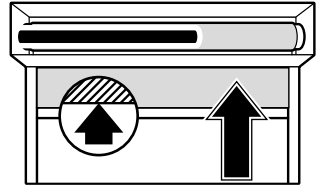


Final de carrera superior

Con la tecla de subida o bajada llevar el screen al final de carrera superior, hasta que pare automáticamente por presión.

El final de carrera superior está ahora registrado.

La programación ha concluido y el motor vuelve a encontrarse en modo operativo.



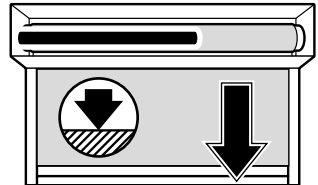
Variante B: Final de carrera inferior por presión de cierre / Final de carrera superior en posición libre

Para entrar en el modo de ajuste de finales de carrera se deberá presionar la tecla PROG o bien apretar las teclas de subida y bajada al mismo tiempo hasta que el motor nos da una confirmación (1x „clac-clac“). Se aprecia que el motor se encuentra en modo de programación por la ligera parada que hace éste al arrancar (arranque-parada-arranque).

Final de carrera inferior

Con la tecla de subida o de bajada llevar el screen hasta el final de carrera inferior, hasta que pare automáticamente por presión.

El final de carrera inferior está ahora registrado.



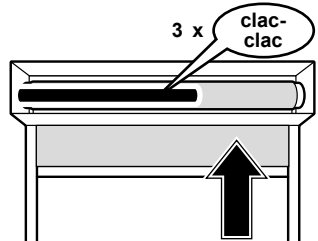
Final de carrera superior

Con la tecla de subida o bajada llevar el screen hasta la posición final deseada. Llegado a este punto, se puede corregir con la tecla ARRIBA o ABAJO.

Para establecer el final de carrera en el punto donde se desee, presionar la tecla PROG o bien simultáneamente las teclas de ARRIBA y ABAJO hasta que el motor nos da una confirmación en forma de “3 x clac-clac”.

El final de carrera superior está ahora registrado.

La programación ha concluido y el motor vuelve a encontrarse en modo operativo.



Variante C: Final de carrera inferior en posición libre / Final de carrera superior por presión de cierre

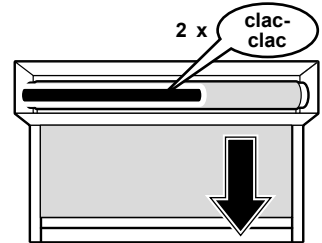
Para entrar en el modo de ajuste de finales de carrera se deberá presionar la tecla PROG o bien apretar las teclas de subida y bajada al mismo tiempo hasta que el motor nos da una confirmación (1x „clac-clac“). Se aprecia que el motor se encuentra en modo de programación por la ligera parada que hace éste al arrancar (arranque-parada-arranque).

Final de carrera inferior

Con la tecla de subida o bajada llevar el screen hasta la posición final deseada. Llegado a este punto, se puede corregir con la tecla ARRIBA o ABAJO.

Para establecer el final de carrera en el punto donde se desee, presionar la tecla PROG o bien simultáneamente las teclas de ARRIBA y ABAJO hasta que el motor nos da una confirmación en forma de “2 x clac-clac”.

El final de carrera inferior está ahora registrado.

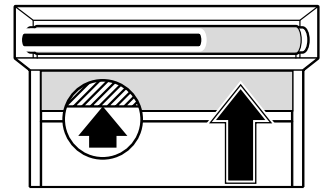


Final de carrera superior

Con la tecla de subida o de bajada llevar el screen hasta el final de carrera superior, hasta que pare automáticamente por presión.

El final de carrera superior está ahora registrado.

La programación ha concluido y el motor vuelve a encontrarse en modo operativo.



Variante D: Final de carrera inferior y superior en posición libre

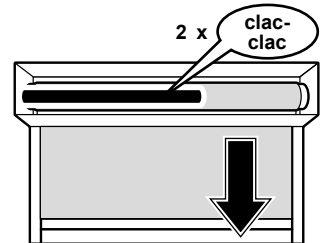
Para entrar en el modo de ajuste de finales de carrera se deberá presionar la tecla PROG o bien apretar las teclas de subida y bajada al mismo tiempo hasta que el motor nos da una confirmación (1x „clac-clac“). Se aprecia que el motor se encuentra en modo de programación por la ligera parada que hace éste al arrancar (arranque-parada-arranque).

Final de carrera inferior

Con la tecla de subida o bajada llevar el screen hasta la posición final deseada. Llegado a este punto, se puede corregir con la tecla ARRIBA o ABAJO.

Para establecer el final de carrera en el punto donde se desee, presionar la tecla PROG o bien simultáneamente las teclas de ARRIBA y ABAJO hasta que el motor nos da una confirmación en forma de “2 x clac-clac”.

El final de carrera inferior está ahora registrado.



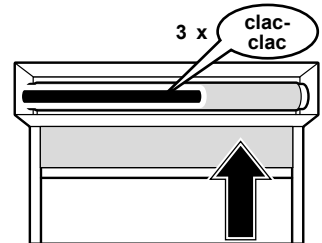
Final de carrera superior

Con la tecla de subida o bajada llevar el screen hasta la posición final deseada. Llegado a este punto, se puede corregir con la tecla ARRIBA o ABAJO.

Para establecer el final de carrera en el punto donde se desee, presionar la tecla PROG o bien simultáneamente las teclas de ARRIBA y ABAJO hasta que el motor nos da una confirmación en forma de “3 x clac-clac”.

El final de carrera superior está ahora registrado.

La programación ha concluido y el motor vuelve a encontrarse en modo operativo.



ES

Respuesta del motor

Easy-ZIP 1.x: Variante A	
1 x clac-clac	• Programación de finales de carrera activada

Easy-ZIP 1.x: Variante B	
1 x clac-clac	• Programación de finales de carrera activada
3 x clac-clac	• El final de carrera superior está registrado

Easy-ZIP 1.x: Variante C	
1 x clac-clac	• Programación de finales de carrera activada
2 x clac-clac	• El final de carrera inferior está registrado

Easy-ZIP 1.x: Variante D	
1 x clac-clac	• Programación de finales de carrera activada
2 x clac-clac	• El final de carrera inferior está registrado
3 x clac-clac	• El final de carrera superior está registrado

11. Ajuste de los finales de carrera con Easy-ZIP 2.x (Modo Qi)



La diferencia entre los finales de carrera superior e inferior debe ser como mínimo de 25 cm (una vuelta en el tubo de enrollado).

Ajuste de los finales de carrera

1. Enchufar el cable del motor al cable de ajuste.
2. Para entrar en el modo de ajuste de finales de carrera se deberá presionar la tecla PROG o bien apretar las teclas de subida y bajada al mismo tiempo hasta que el motor nos da una confirmación (1x „clac-clac“). Se aprecia que el motor se encuentra en modo de programación por la ligera parada que hace éste al arrancar (arranque-parada-arranque).
3. Llevar el screen hasta el final de carrera inferior deseado. Una vez llegado a este punto se puede realizar corregir también.
4. Desde el final de carrera inferior elegido, llevar el screen hasta la posición final superior presionando la tecla sin interrupciones en su recorrido hasta que el motor pare por presión. Después habrá quedado el ajuste de los finales de carrera registrado y el motor pasará a modo operativo.

Respuesta del motor

Easy-ZIP 2.x	
1 x clac-clac	• Programación de finales de carrera activada

12. Ajuste de los finales de carrera con Easy-ZIP 3.x (Modo Plug & Play)



La diferencia entre los finales de carrera superior e inferior debe ser como mínimo de 25 cm (una vuelta en el tubo de enrollado).

Ajuste de los finales de carrera

1. Para entrar en el modo de ajuste de finales de carrera se deberá presionar la tecla PROG o bien apretar las teclas de subida y bajada al mismo tiempo hasta que el motor nos da una confirmación (1x „clac-clac“). Se aprecia que el motor se encuentra en modo de programación por la ligera parada que hace éste al arrancar (arranque-parada-arranque).
1. Presionar continuamente la tecla ARRIBA o ABAJO hasta llegar al final de carrera inferior hasta que éste pare automáticamente por presión.
2. Seguir presionando la misma tecla.
3. El Screen busca ahora el final de carrera superior hasta que lo alcanza y para por presión. Entonces se habrá terminado con la programación y el motor pasa a modo operativo.

Respuesta del motor

Easy-ZIP 3.x	
1 x clac-clac	• Programación de finales de carrera activada

ES

13. Detección de obstáculos

Si después de la programación del sistema se lleva a cabo el primer recorrido completo e ininterrumpido de una posición final a la otra, el sistema programa el par motor necesario.

Para todos los demás recorridos, efectuados de manera completa e ininterrumpida de una posición final a la otra, se reajustará automáticamente el par motor necesario. De este modo, cualquier cambio paulatino en la instalación, por ejemplo por envejecimiento, suciedad, frío o calor, será automáticamente tenido en cuenta.

Si existe una parada por la detección de un obstáculo que haya interrumpido el recorrido del motor tanto en dirección subida como en bajada, el motor dará una señal haciendo un pequeño giro en la dirección contraria, El motor intenta – dependiendo de la configuración – alcanzar su final de carrera hasta 6 veces. Después de esto, el motor se queda parado.

El sentido de marcha en el que se detectó el obstáculo quedará bloqueado.

El bloqueo se elimina si el motor ha estado accionado en el sentido contrario por un periodo de tiempo determinado. Por lo tanto, en primer lugar se ha de retirar el obstáculo antes de poder volver a operar en esta dirección.



Ya que el motor dispone de una sensibilidad especial en la función de detección de obstáculos, se deberá tener muy en cuenta las dimensiones del ZIP Screen y la elección del par motor que vaya acorde!

Nota: La siguiente tabla sirve a modo de orientación para la elección de la potencia de motor adecuada!

Para determinar si el motor es el adecuado y es suficientemente sensible para el tamaño de la cortina, es necesario analizar el peso total del sistema y el rozamiento de las guías, ya que dependiendo de estos factores la fuerza del motor pueda oscilar entre las diferentes potencias de motor disponibles:

Peso total [kg]

Diámetro del tubo (mm)	3		4		5		7,5		10		12,5		15		17,5		20		22,5		25		27,5		30		32,5		35		37,5		40		42,5		45		47,5		50	
	0,9	1,2	1,5	2,2	2,9	3,7	4,4	5,2	5,9	6,6	7,4	8,1	8,8	9,6	10,3	11,0	11,8	12,5	13,2	14,0	14,7	15,5	16,2	17,0	17,7	18,5	19,2	20,0	20,7	21,5	22,2	23,0	23,7	24,5	25,2	26,0	26,7	27,5	28,2	29,0		
50	0,9	1,2	1,5	2,2	2,9	3,7	4,4	5,2	5,9	6,6	7,4	8,1	8,8	9,6	10,3	11,0	11,8	12,5	13,2	14,0	14,7	15,5	16,2	17,0	17,7	18,5	19,2	20,0	20,7	21,5	22,2	23,0	23,7	24,5	25,2	26,0	26,7	27,5	28,2	29,0		
55	1,0	1,3	1,6	2,4	3,2	4,0	4,9	5,7	6,5	7,3	8,1	8,9	9,7	10,5	11,3	12,1	12,9	13,8	14,6	15,4	16,2	17,0	17,8	18,6	19,4	20,2	21,0	21,8	22,6	23,4	24,2	25,0	25,8	26,6	27,4	28,2	29,0	29,8	30,6	31,4	32,2	
60	1,1	1,4	1,8	2,6	3,5	4,4	5,3	6,2	7,1	7,9	8,8	9,7	10,6	11,5	12,4	13,2	14,1	15,0	15,9	16,8	17,7	18,6	19,4	20,3	21,1	22,0	22,8	23,7	24,5	25,4	26,2	27,1	27,9	28,8	29,6	30,5	31,3	32,2	33,0	33,8	34,6	
65	1,1	1,5	1,9	2,9	3,8	4,8	5,7	6,7	7,7	8,6	9,6	10,5	11,5	12,4	13,4	14,3	15,3	16,3	17,2	18,2	19,1	20,0	20,9	21,8	22,7	23,6	24,5	25,4	26,3	27,2	28,1	29,0	29,9	30,8	31,7	32,6	33,5	34,4	35,3	36,2	37,1	
70	1,2	1,6	2,1	3,1	4,1	5,2	6,2	7,2	8,2	9,3	10,3	11,3	12,4	13,4	14,4	15,5	16,5	17,5	18,5	19,6	20,6	21,6	22,6	23,6	24,6	25,6	26,6	27,6	28,6	29,6	30,6	31,6	32,6	33,6	34,6	35,6	36,6	37,6	38,6	39,6	40,6	
75	1,3	1,8	2,2	3,3	4,4	5,5	6,6	7,7	8,8	9,9	11,0	12,1	13,2	14,3	15,5	16,6	17,7	18,8	19,9	21,0	22,1	23,2	24,3	25,4	26,5	27,6	28,7	29,8	30,9	32,0	33,1	34,2	35,3	36,4	37,5	38,6	39,7	40,8	41,9	43,0	44,1	
80	1,4	1,9	2,4	3,5	4,7	5,9	7,1	8,2	9,4	10,6	11,8	12,9	14,1	15,3	16,5	17,7	18,8	20,0	21,2	22,4	23,6	24,8	26,0	27,2	28,4	29,6	30,8	32,0	33,2	34,4	35,6	36,8	38,0	39,2	40,4	41,6	42,8	44,0	45,2	46,4	47,6	48,8
85	1,5	2,0	2,5	3,8	5,0	6,3	7,5	8,8	10,0	11,3	12,5	13,8	15,0	16,3	17,5	18,8	20,0	21,3	22,5	23,8	25,0	26,3	27,5	28,8	30,0	31,3	32,5	33,8	35,0	36,3	37,5	38,8	40,0	41,3	42,5	43,8	45,0	46,3	47,5	48,8	50,0	
90	1,6	2,1	2,6	4,0	5,3	6,6	7,9	9,3	10,6	11,9	13,2	14,6	15,9	17,2	18,5	19,9	21,2	22,5	23,8	25,2	26,5	27,8	29,1	30,4	31,7	33,0	34,3	35,6	36,9	38,2	39,5	40,8	42,1	43,4	44,7	46,0	47,3	48,6	49,9	51,2	52,5	
95	1,7	2,2	2,8	4,2	5,6	7,0	8,4	9,8	11,2	12,6	14,0	15,4	16,8	18,2	19,6	21,0	22,4	23,8	25,2	26,6	28,0	29,4	30,8	32,2	33,6	35,0	36,4	37,8	39,2	40,6	42,0	43,4	44,8	46,2	47,6	49,0	50,4	51,8	53,2	54,6	56,0	
100	1,8	2,4	2,9	4,4	5,9	7,4	8,8	10,3	11,8	13,2	14,7	16,2	17,7	19,1	20,6	22,1	23,5	25,0	26,5	28,0	29,4	30,9	32,3	33,8	35,2	36,7	38,1	39,6	41,0	42,5	43,9	45,4	46,8	48,3	49,7	51,1	52,6	54,0	55,4	56,9	58,3	
105	1,9	2,5	3,1	4,6	6,2	7,7	9,3	10,8	12,4	13,9	15,5	17,0	18,5	20,1	21,6	23,2	24,7	26,3	27,8	29,4	30,9	32,5	34,0	35,6	37,1	38,7	40,2	41,8	43,3	44,9	46,4	48,0	49,5	51,1	52,6	54,2	55,7	57,2	58,8	60,3	61,9	
110	1,9	2,6	3,2	4,9	6,5	8,1	9,7	11,3	12,9	14,6	16,2	17,8	19,4	21,0	22,7	24,3	25,9	27,5	29,1	30,8	32,4	34,0	35,6	37,2	38,8	40,4	42,0	43,6	45,2	46,8	48,4	50,0	51,6	53,2	54,8	56,4	58,0	59,6	61,2	62,8	64,4	
115	2,0	2,7	3,4	5,1	6,8	8,5	10,2	11,8	13,5	15,2	16,9	18,6	20,3	22,0	23,7	25,4	27,1	28,8	30,5	32,2	33,9	35,6	37,3	39,0	40,7	42,4	44,1	45,8	47,5	49,2	50,9	52,6	54,3	56,0	57,7	59,4	61,1	62,8	64,5	66,2	67,9	69,6
120	2,1	2,8	3,5	5,3	7,1	8,8	10,6	12,4	14,1	15,9	17,7	19,4	21,2	23,0	24,7	26,5	28,3	30,0	31,8	33,6	35,3	37,1	38,9	40,7	42,5	44,3	46,1	47,9	49,7	51,5	53,3	55,1	56,9	58,7	60,5	62,3	64,1	65,9	67,7	69,5	71,3	
	3 Nm		6 Nm		9 Nm		12 Nm																SOLIDline .. /55																			
	6 Nm				10 Nm				20 Nm								30 Nm				SOLIDline																					

Nota: Para las áreas sombreadas en gris no hay una potencia de motor disponible!

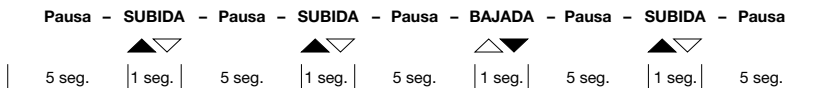
Ya que cada sistema es diferente y se trata de valores preestablecidos, es recomendable hacer una prueba en su sistema con nuestros técnicos especializados!



Con la utilización de un sensor de viento se debe hacer una prueba de que realmente reaccione el Zip Screen como deseamos ante una intensidad de viento determinada.

14. Desactivar la detección de obstáculos en el recorrido de bajada

Con el Easy-ZIP se desactivará la detección de obstáculos a través de la siguiente secuencia:



Después se tendrá que mover el ZIP-screen hacia abajo para realizar este cambio. Como confirmación el motor hace una vez clac.

15. Activar de nuevo la detección de obstáculos

La detección de obstáculos estará de nuevo activa, tan pronto el motor se encuentre en modo de programación para ajustar los finales de carrera.

16. Corrección de los finales de carrera

Si ha habido una variación en la longitud del screen, debido a cambios de temperatura por ejemplo, se corregirá automáticamente al cerrarse – dependiendo del modo de instalación.

Después del recorrido de referencia, el motor detecta automáticamente la presión de cierre que debe ejercer para cerrarse con la menor fuerza posible, para no dañar el tejido.

17. Qué hacer en caso de ...

Problema	Solución
El motor no funciona.	<ul style="list-style-type: none">Motor desenchufado. Por favor, comprobar el enchufe.Comprobar el cable de conexión en cuanto a la existencia de posibles daños.Controlar la tensión de red y encargar la comprobación de la causa para el corte de corriente a electricistas profesionales.
El motor se desplaza en sentido ascendente en lugar de hacia abajo.	<ul style="list-style-type: none">Las líneas piloto están invertidas. Intercambiar las líneas piloto negra/marrón.
El motor funciona únicamente en un sentido.	<ul style="list-style-type: none">Motor en final de carrera. Desplazar el motor en sentido contrario. Dado el caso, reajustar las posiciones finales.
Tras varios desplazamientos, el motor se detiene y deja de reaccionar.	<ul style="list-style-type: none">El motor se ha calentado demasiado y se ha desconectado. Volver a intentarlo transcurrido un periodo de enfriamiento de aprox. 15 min.

18. Mantenimiento

El accionamiento no precisa de mantenimiento.

ES

19. Declaración de conformidad



Declaración de conformidad UE

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Antriebstechnik
Schleifmühle 6
D-74321 Bietigheim-Bissingen

Nombre del producto:

Motores para persianas venecianas, persianas enrollables y toldos

Denominación de tipo:

GR45..	GJ56..
GS45..	GS56..
GU45..	GSI56..

Directivas aplicadas:

2006/42/EG
2014/30/EU
2014/53/EU
2011/65/EU

Normas aplicadas:

DIN EN 60335-1 (VDE 0700-1):2012-10; EN 60335-1:2012
DIN EN 60335-1 Ber.1 (VDE 0700-1 Ber.1):2014-04; EN 60335-1:2012/AC:2014
EN 60335-1:2012/A11:2014
DIN EN 60335-2-97 (VDE 0700-97):2017-05; EN 60335-2-97:2006+A11:2008+A2:2010
+A12:2015
DIN EN 62233 (VDE 0700-366):2008-11; EN 62233:2008
DIN EN 62233 Ber.1 (VDE 0700-366 Ber.1):2009-04; EN 62233 Ber.1:2008
DIN EN ISO 12100:2011-03; EN ISO 12100:2010

DIN EN 55014-1:2012-05; EN 55014-1:2006 + A1:2009 + A2:2011
DIN EN 55014-2:2016-01; EN55014-2:2015
DIN EN 61000-3-2:2015-03; EN 61000-3-2:2014
DIN EN 61000-3-3:2014-03; EN 61000-3-3:2013
ETSI EN 301 489-1 V1.9.2(2011-09)
ETSI EN 301 489-3 V1.6.1(2013-08)
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1(2017-02)

Apoderado para la documentación:

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG

Dirección:

Schleifmühle 6, D-74321 Bietigheim-Bissingen

Bietigheim-Bissingen, el 25.10.2018


Roland Kraus (Gerente)

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG

Schleifmühle 6 | D-74321 Bietigheim-Bissingen
Phone +49 (0) 7142 9380 | Fax +49 (0) 7142 938 230 | info@geiger.de | www.geiger.de
Sitz Bietigheim-Bissingen | Amtsgericht Stuttgart HRA 300591 | USt-IdNr. DE145002146
Komplementär: Geiger Verwaltungs-GmbH | Sitz Bietigheim-Bissingen | Amtsgericht Stuttgart HRB 300481
Geschäftsführer: Roland Kraus | WEEE-Reg.-Nr. DE47902323

100W1552 es 1018

ES

Podrá encontrar las declaraciones de conformidad actuales en la página web www.geiger.es

20. Información técnica para motores SOLIDline de 16 revoluciones por minuto

Características técnicas Motor tubular SOLIDline-KS (GU45..)				
	GU4506	GU4510	GU4520	GU4530
Tensión	230 V~/50 Hz			
Corriente	0,36 A	0,47 A	0,63 A	0,8 A
Cos Phi (cos φ)	>0,95			
Corriente de arranque (factor)	x 1,2			
Rendimiento	83 W	105 W	140 W	180 W
Par motor	6 Nm	10 Nm	20 Nm	30 Nm
N.º revol.	16 r.p.m.	16 r.p.m.	16 r.p.m.	16 r.p.m.
Categoría de protección	IP 44			
Longitud total ¹⁾	506,5 mm	516,5 mm	546,5 mm	566,5 mm
Modo operativo	S2 4 min	S2 4 min	S2 5 min	S2 4 min
Nivel acústico ²⁾	39 dB(A)	39 dB(A)	41 dB(A)	41 dB(A)
Diámetro	45 mm			
Peso	aprox. 1,85 kg	aprox. 1,90 kg	aprox. 2,20 kg	aprox. 2,40 kg
Temperatura del almacén/Humedad	T = -15°C .. +70°C / seco, sin condensación			

¹⁾ SOLIDline-ROC + 8,9 mm / SOLIDline-COM + 3,5 mm / SOLIDline-SOC: + 3 mm / SOLIDline-SIL: ± 0 mm (sin pernos de fijación)

²⁾ Los datos sobre el nivel acústico medio sirven a modo orientativo. Los valores han sido recogidos por Geiger en marcha en vacío con el accionamiento colgado a una distancia de 1 m, calculando el valor medio de los valores determinados durante 10 segundos. La medición no hace referencia a ningún estándar de comprobación especial.

Reservado el derecho a modificaciones técnicas. Encontrará más información sobre el rango de temperatura ambiente de los motores Geiger en www.geiger.de



21. Información técnica para motores SOLIDline de 55 revoluciones por minuto

Características técnicas Motor tubular SOLIDline-KS (GU45..)				
	GU4503/55	GU4506/55	GU4509/55	GU4512/55
Tensión	230 V~/50 Hz	230 V~/50 Hz	230 V~/50 Hz	230 V~/50 Hz
Corriente	0,47 A	0,63 A	0,8 A	1,0 A
Cos Phi (cos φ)	>0,95	>0,95	>0,95	>0,95
Corriente de arranque (factor)	x 1,2	x 1,2	x 1,2	x 1,2
Rendimiento	105 W	140 W	180 W	220 W
Par motor	3 Nm	6 Nm	9 Nm	12 Nm
N.º revol.	55 r.p.m.	55 r.p.m.	55 r.p.m.	55 r.p.m.
Categoría de protección	IP 44	IP 44	IP 44	IP 44
Longitud total ¹⁾	515,5 mm	545,5 mm	565,5 mm	585,5 mm
Modo operativo	S2 4 min	S2 5 min	S2 4 min	S2 4 min
Diámetro	45 mm	45 mm	45 mm	45 mm
Peso	aprox. 1,9 kg	aprox. 2,2 kg	aprox. 2,4 kg	aprox. 2,7 kg
Temperatura del almacén/Humedad	T = -15°C .. +70°C / seco, sin condensación			

¹⁾ SOLIDline-ROC + 8,9 mm / SOLIDline-COM + 3,5 mm / SOLIDline-SOC: + 3 mm / SOLIDline-SIL: ± 0 mm (sin pernos de fijación)

Reservado el derecho a modificaciones técnicas. Encontrará más información sobre el rango de temperatura ambiente de los motores Geiger en www.geiger.de



ES

22. Instrucciones de eliminación de residuos

Eliminación de materiales de embalaje

Los materiales de embalaje son materias primas y, por tanto, reutilizables.
¡Por el bien del medio ambiente deséchelos de forma adecuada!

Eliminación de aparatos eléctricos y electrónicos.

Los aparatos eléctricos y electrónicos deben separarse y eliminarse conforme a la directiva UE.

ES

Nuestro equipo de asistencia técnica está a su disposición para responder a cualquier tipo de consulta técnica en el teléfono: +49 (0) 7142 938 333.

GEIGER
PARTNER TO THE SUN

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG
Schleifmühle 6 | D-74321 Bietigheim-Bissingen
T +49 (0) 7142 9380 | F +49 (0) 7142 938 230
info@geiger.de | www.geiger.de

