

GEIGER

ANTRIEBSTECHNIK

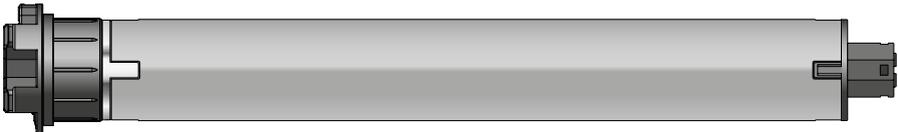
Motor tubular:

GEIGER SOLIDline

Sistema de mando del motor:

SOLIDline EasyWireless-ZIP 2.x y 3.x (GU45...-F03)

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. Puesta en servicio.....	6
9. Programar / borrar el emisor.....	7
10. Comparación de los tipos de motores.....	8
11. Activar el modo de aprendizaje.....	8
12. Ajuste de los finales de carrera con EasyWireless-ZIP 2.x (Modo Qi).....	9
13. Ajuste de los finales de carrera con EasyWireless-ZIP 3.x (Modo Plug & Play).....	9
14. Programación de la posición intermedia.....	10
15. Formación de grupos.....	10
16. Desconexión de la función de proximidad.....	11
17. Emisores.....	12
18. Desplazamiento a las posiciones finales.....	12
19. Detección de obstáculos.....	13
20. Desactivar la detección de obstáculos en el recorrido de bajada..	13
21. Activar de nuevo la detección de obstáculos.....	13
22. Corrección de los finales de carrera.....	14
23. Qué hacer en caso de.....	14
24. Mantenimiento.....	14
25. Declaración de conformidad.....	15
26. Datos técnicos.....	16
27. 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.

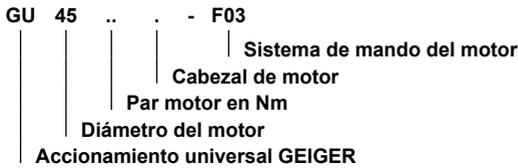
2. Garantía

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...-F03)** 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.

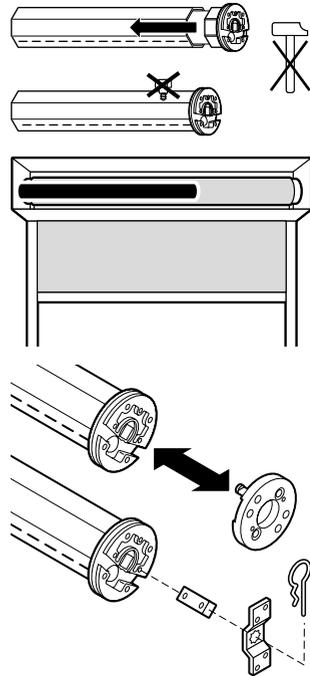
Se fija el motor con el tubo al soporte del motor y se asegura que quede bien posicionado.

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.

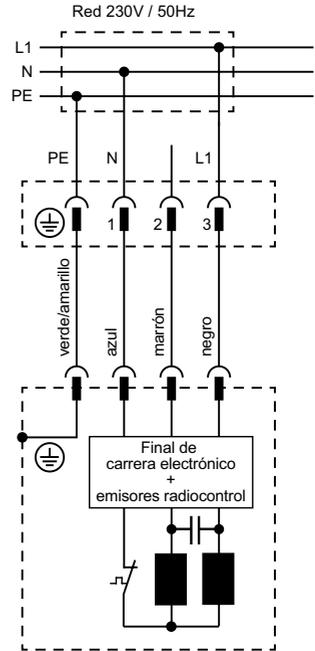
La conmutación en caso de cambio del sentido de marcha debe realizarse en una posición de desconexión.

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.



8. Puesta en servicio

Definición de „proximidad“:

Distancia del emisor al sistema de mando del motor:
máx. 15 cm

o bien

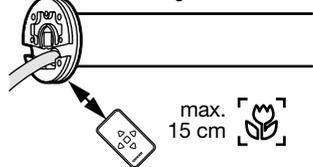
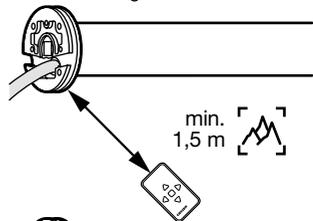
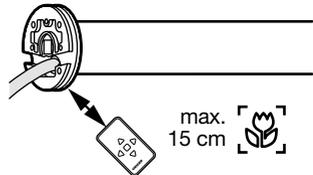
sujetar el emisor directamente al cable de conexión del motor. De este modo, el cable de conexión del motor actúa de „antena“ a una distancia de hasta 3 metros.

Definición de „remoto“:

Distancia del emisor al sistema de mando del motor:
mín. 1,5 m

o bien

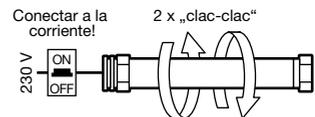
distancia del emisor al cable de conexión del motor:
mín. 0,5 m.



Programación del emisor

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo continuamente durante aprox. 3 segundos hasta que el motor nos de una confirmación.

Conectar el motor a la red eléctrica. Después de 2 segundos el motor nos da una confirmación haciendo dos movimientos cortos hacia arriba y hacia abajo (2 x „clac-clac“). **De esta manera podemos transmitir el código de hasta 3 emisores diferentes.**



9. Programar / borrar el emisor

Activar modo de aprendizaje (sólo necesario para mandos a distancia adicionales):

Conectar el motor a la corriente eléctrica.

Subir la palanca. El motor reacciona con un movimiento corto hacia arriba y hacia abajo (1 x „clac-clac“).

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 3 segundos..

El motor nos da la confirmación (1 x „clac-clac“).

Después de cada interrupción en el suministro de la corriente eléctrica, el modo de aprendizaje puede activarse en un periodo de 30 min.

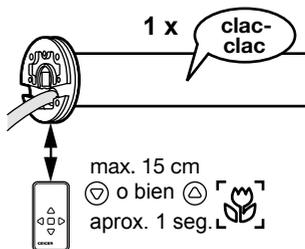
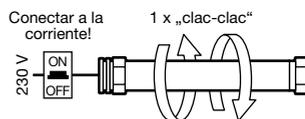
El modo de aprendizaje es necesario para la programación del emisor, o bien para poder reajustar los finales de carrera.



Para programar y/o borrar los códigos radio debe activarse primero el modo de aprendizaje.



Si no se realiza ninguna acción, tras 60 segundos el modo de aprendizaje se desactiva automáticamente! El motor vuelve a estar en modo operativo (3 x „clac-clac“).



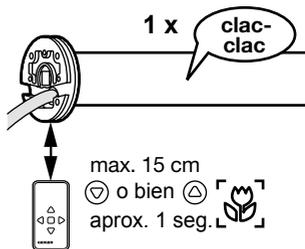
Programar el emisor



Para programar / borrar el mando a distancia se deberá activar primero el modo de programación.

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor da la confirmación (1 x „clac-clac“).

El código radio ha sido memorizado por el motor!



Borrar los emisores memorizados

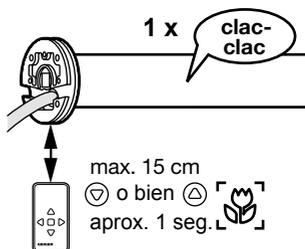


Para programar y/o borrar los mandos a distancia debe activarse primero el modo de aprendizaje.

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo continuamente durante aprox. 5 segundos. El motor reacciona rápidamente (1 x „clac-clac“). Mantener la tecla pulsada hasta que después de 5 segundos el motor nos de la confirmación de que se ha borrado el código (1 x „clac-clac“).



Importante: Sólo se pueden borrar todos los emisores y los sensores. No es posible borrarlos individualmente.



ES

10. Comparación de los tipos de motores

Características de los tipos de motor EasyWireless-ZIP		
	Easy-Wireless-ZIP 2.x	Easy-Wireless-ZIP 3.x
Final de carrera superior: Posición libre o por presión de cierre	-	-
Final de carrera inferior: Posición libre o por presión de cierre	-	-
Modo Qi: Buscar el final de carrera inferior y apretar continuamente 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
Compensación del largo	X	X
Posición SOFT en el final de carrera superior	-	-
GEIGER Powertronic (nivel de fuerza)	X	X
Minimización de fuerza de cierre GEIGER	X	X

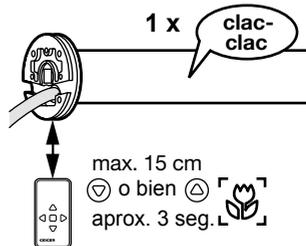
11. Activar el modo de aprendizaje



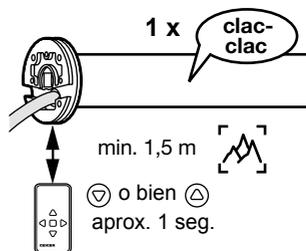
Compruebe en primer lugar si el motor se encuentra ya en modo de aprendizaje antes de comenzar con el ajuste de los finales de carrera! Se podrá apreciar ya que el motor cuando arranca hace una ligera parada (arranque, ligera parada, hace el recorrido). Si este no es el caso, se deberán activar el modo de programación.

Activar el modo de programación

En proximidad, presionar la tecla de ARRIBA o de ABAJO durante 3 segundos. El motor nos da una confirmación (1 x "clac-clac").



En remoto, presionar la tecla de ARRIBA o de ABAJO durante 1 segundo. El motor nos da una confirmación (1 x "clac-clac").



12. Ajuste de los finales de carrera con EasyWireless-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).



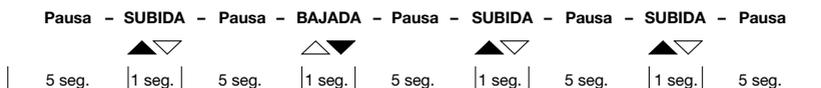
En primer lugar el motor se debe encontrar en modo de aprendizaje. Se podrá apreciar ya que el motor cuando arranca hace una ligera parada (arranque, ligera parada, hace el recorrido).

Cambiar los finales de carrera

1. Llevar el screen hasta el final de carrera inferior deseado. Una vez llegado a este punto se pueden realizar correcciones también.
2. 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. Las teclas de ARRIBA y ABAJO concuerdan ahora con las direcciones correspondientes de recorrido del motor.

Alternativa para entrar en modo de aprendizaje:

Realice la siguiente secuencia:



Dato a tener en cuenta: Entre las pulsaciones de las teclas de subida o bajada se debe realizar una pausa de como mínimo 5 segundos!

Respuesta del motor

EasyWireless-ZIP 2.x

1 x clac-clac

• Programación de finales de carrera activada

13. Ajuste de los finales de carrera con EasyWireless-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).



En primer lugar el motor se debe encontrar en modo de aprendizaje. Se podrá apreciar ya que el motor cuando arranca hace una ligera parada (arranque, ligera parada, hace el recorrido).

1. Presionar continuamente la tecla ARRIBA o ABAJO hasta llegar al final de carrera inferior. Después de 3 segundos presionando la tecla continuamente, el motor entra en modo automático y se puede dejar de presionar dicha tecla.
2. La cortina sigue su recorrido hacia abajo hasta que el motor pare por presión.
3. El ZIP-Screen busca ahora automáticamente 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. Las teclas de ARRIBA y ABAJO concuerdan ahora con las direcciones correspondientes de recorrido del motor.

Respuesta del motor

EasyWireless-ZIP 3.x

1 x clac-clac

• Programación de finales de carrera activada

ES

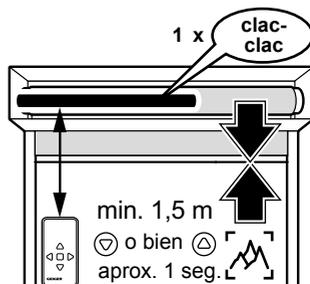
14. Programación de la posición intermedia

A partir de una posición cualquiera, avanzar hasta la posición final deseada, detener mediante la tecla opuesta o la tecla de stop y mantener pulsada la tecla durante aprox. 3 segundos hasta que el motor avise (1 x „clac-clac“). A continuación, dejar de mantener pulsada la tecla!

La posición intermedia ha quedado memorizada.

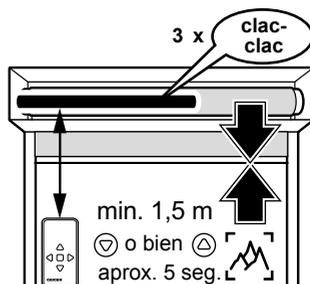
Modificar posición intermedia

Véase „Programación de la posición intermedia“, si bien, para una nueva posición deseada.



Borrar posición intermedia

Detener el screen cuando se encuentre en movimiento hacia arriba o hacia abajo y mantener la tecla de stop o la tecla contraria a la marcha del motor pulsada durante 5 segundos – después de 3 segundos reacciona el motor con (1 x „clac-clac“) - hasta que el motor nos confirma que ha borrado la posición intermedia (3 x „clac-clac“).



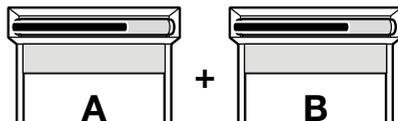
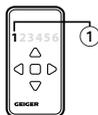
15. Formación de grupos

(véase también el apartado programar/borrar códigos radiocontrol)

Objetivo 1: Accionar la Cortina A y la cortina B como grupo con un emisor de 1 canal.

Cortina: A + B

1. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina A.
2. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina A para programar el emisor.
3. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina B.
4. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina B para programar el emisor.



Es posible hacer lo mismo con una tercera cortina o más!

Objetivo 2: Accionar la cortina A y la cortina B con un emisor de 6 canales de manera individual y como grupo.

Cortina: A

1. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina A.
2. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina A para programar el emisor.



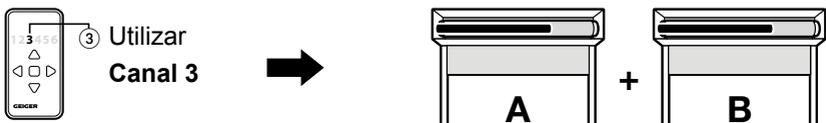
Cortina: B

1. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina B.
2. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina B para programar el emisor.



Cortina: A + B

1. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina A.
2. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina A para programar el emisor.
3. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina B.
4. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina B para programar el emisor.



16. Desconexión de la función de proximidad

En caso de que dos motores se hallen instalados de tal forma que ambos se activen en proximidad, existe la posibilidad de desconectar la función de proximidad en uno de los dos motores.



Requisito previo: a los motores les deben ser asignados distintos pares de teclas!

Para desconectar la función de proximidad, desplazar la cortina deseada hasta el final de carrera superior, pulsar la tecla ARRIBA y mantenerla pulsada durante unos 5 segundos hasta que el motor de una confirmación (2 x „clac-clac“).

Para conectar la función de proximidad, el motor deberá desconectarse brevemente de la red eléctrica.

17. Emisores

Se puede efectuar el aprendizaje de un máximo de tres emisores diferentes. De este modo, el motor puede formar parte de tres grupos independientes entre sí. De manera adicional se puede programar dos sensores.

Si ya se han memorizado tres emisores y se intenta registrar un cuarto, el emisor registrado en tercer lugar se borrará y será sustituido por el nuevo emisor.

Si ya se han registrado dos sensores y se intenta registrar un tercero, el sensor registrado en segundo lugar se borrará y será sustituido por el tercer sensor.

Ejemplo:



Programar en posición remoto / proximidad

En el receptor radio del motor se encuentra integrado un detector de proximidad, el cual sabe distinguir entre una señal que proviene de una distancia remota, (como mínimo 1,5 m de distancia del motor o bien a 0,5 m del cable del motor); y por otro lado también reconoce la distancia de proximidad (como máx. 15 cm del motor o directamente al cable de conexión).



Importante: Si se encuentran distintos motores así como los respectivos cables de conexión cerca los unos de los otros, se puede programar el emisor de manera involuntaria al motor que no se desea.

Recomendación:

Los motores, que se quieren accionar con otro canal o a través de otro emisor, deben mantenerse en el proceso de programación desconectados de la red eléctrica.

Con los mandos a distancia o los emisores murales de la línea LC se pueden ajustar las 6 primeras posiciones. El interruptor DIP núm. 7, 8 y 9 no tienen ninguna función!

18. Desplazamiento a las posiciones finales

No hay programada ninguna posición intermedia:

Para desplazarse hasta las posiciones finales, basta con pulsar brevemente la tecla del sentido de avance correspondiente.

Para detener el motor en desplazamiento, basta con pulsar brevemente la tecla del sentido contrario o de stop.

Si se halla integrado un sensor de sol y viento en el sistema, se efectuará el desplazamiento a las posiciones finales en modo automático („sol ON“).

Hay programada una posición intermedia:

Para desplazarse a posiciones finales debe mantenerse pulsada la tecla del sentido de avance correspondiente durante **al menos 1,5 segundos**.

Pulsando brevemente una tecla durante menos de 1,5 segundos, se efectuará el desplazamiento hasta la posición intermedia. Para detener el desplazamiento basta con pulsar brevemente la tecla del sentido contrario o de stop.

Si se halla integrado un sensor de sol y viento en el sistema, siempre se efectuará el desplazamiento a la posición intermedia en modo automático („sol ON“).

19. 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!

Para realizar la elección del motor ideal, puede servirle la siguiente tabla de parámetros:

Peso de la barra inferior (kg)

	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			
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			
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			
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			
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			
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			
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			
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	23,5			
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			
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			
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			
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			
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			
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			
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	33,8			
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			
	6 Nm			10 Nm			20 Nm			30 Nm														

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.

ES

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

Con el motor EasyWireless-ZIP, la detección de obstáculos en la dirección de bajada es desactivable, llevando el motor a su posición final inferior y en este punto se vuelve a pulsar la tecla de abajo continuamente durante 5 segundos. Como confirmación, el motor hace 2 veces clac.

21. 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.

22. 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.

23. 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 hacia arriba en lugar de hacia abajo.	<ul style="list-style-type: none">• No se ha realizado el ajuste de finales de carrera como se debería. Se deben ajustar de nuevo los finales de carrera.
El emisor no funciona.	<ul style="list-style-type: none">• Comprobar la pila.• El sensor de viento ha activado un bloqueo temporal. Volver a intentarlo una vez transcurrido el intervalo de bloqueo correspondiente.• El código de radiocontrol se ha borrado accidentalmente. Repetir la programación.
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.
El motor ya no funciona de manera automática.	<ul style="list-style-type: none">• La función solar está inactiva.• El sensor de viento ha activado un bloqueo temporal. Volver a intentarlo una vez transcurrido el intervalo de bloqueo correspondiente.• El código de radiocontrol se ha borrado accidentalmente. Repetir la programación.
El motor hace una ligera parada al arrancar (arranca – para – arranca).	<ul style="list-style-type: none">• El motor se encuentra en modo de aprendizaje. Eventualmente no se superó la distancia mínima de recorrido para efectuar la programación.
El motor no reacciona en proximidad.	<ul style="list-style-type: none">• Acercarse el máximo posible con el emisor al cabezal del motor o bien al cable de conexión.• Cambiar las pilas del emisor.• La "zona de proximidad" ha sido desactivada. Para activar la zona de proximidad, se debe desconectar el motor de la corriente eléctrica durante aprox. 3 segundos.• El intervalo de tiempo de modo de aprendizaje (30 min.) ha pasado.

ES

24. Mantenimiento

El accionamiento no precisa de mantenimiento.

25. Declaración de conformidad

GEIGER
ANTRIEBSTECHNIK

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:

GJ56., GR45., GU45., GSI56., GB45., GB35..

Directivas aplicadas:

2006/42/EG
2014/53/EU
2011/65/EU + (EU)2015/863 + (EU)2017/2102

Normas aplicadas:

EN 60335-1:2012
EN 60335-1:2012/AC:2014
EN 60335-1:2012/A11:2014
EN 60335-1:2012/A13:2017
EN 60335-1:2012/A1:2019
EN 60335-1:2012/A14:2019
EN 60335-1:2012/A2:2019
EN 60335-2-97:2006+A11:2008+A2:2010+A12:2015
EN 62233:2008
EN 62233 Ber.1:2008
EN IEC 5514-1:2021
EN IEC 5514-2:2021
EN IEC 61000-3-2:2019+ EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021
EN 61000-3-3:2013+EN 61000-3-3:2013/A1:2019+EN 61000-3-3:2013/A2:2022

ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11)
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1(2019-03)
ETSI EN 300 220-2 V3.2.1 (2018-06)

DIN EN IEC 63000:2019-05

Apoderado para la documentación:

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG

Dirección:

Schleifmühle 6, D-74321 Bietigheim-Bissingen

Bietigheim-Bissingen, el 18.07.2023


Roland Kraus (Gerente)

100001318 es 0723

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

ES

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

26. Datos técnicos

Características técnicas Motor tubular SOLIDline-SOC (GU45..)				
	GU4506	GU4510	GU4520	GU4530
Tensión	230V~/50Hz			
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 rpm	16 rpm	16 rpm	16 rpm
Categoría de protección	IP 44			
Longitud total ¹⁾	509,5 mm	519,5 mm	549,5 mm	569,5 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
Humedad ambiente	seco, sin condensación			
Temperatura del almacén	T = -15°C .. +70°C			

¹⁾ SOLIDline-COM + 0,5 mm

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

27. 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
ANTRIEBSTECHNIK

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

