

# GEIGER

PARTNER TO THE SUN

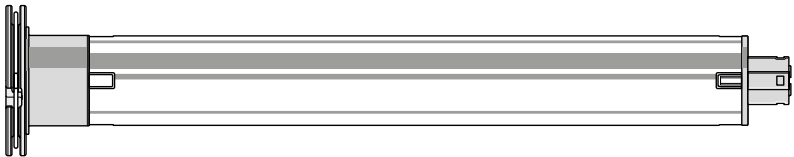
Motor tubular:

**GEIGER-SOLIDline**

Sistema de mando del motor:

**GEIGER-SoftPlusWireless-Qi (GU45..F02)**

para toldos de cofre



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. Programación de la posición intermedia.....	8
10. Programar/borrar emisor .....	9
11. Cambiar las posiciones finales .....	10
12. Desconexión de la función de proximidad.....	10
13. Emisores .....	11
14. Desplazamiento a las posiciones finales .....	12
15. Detección de obstáculos.....	12
16. Corrección de los finales de carrera.....	13
17. Qué hacer en caso de ... ..	13
18. Mantenimiento.....	13
19. Declaración de conformidad.....	14
20. Datos técnicos .....	15
21. Instrucciones de eliminación de residuos .....	15

## 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.

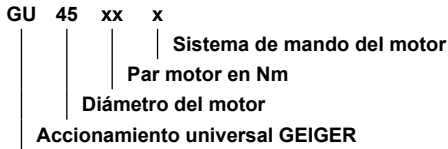
## 2. Garantía

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 gama **SOLIDline (GU45..F02) SoftPlusWireless-Qi** están ideados para su puesta en funcionamiento en los toldos modelo cofre.

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 toldo:

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

Fijar el soporte del motor a la parte lateral del toldo.

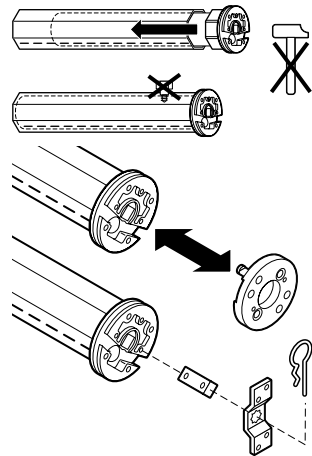
Se fija el motor con el tubo al soporte del motor y se asegura que quede bien posicionado.

**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 de ejecución, ya que una ejecución incorrecta podría provocar la rotura del accionamiento y del dispositivo de conmutación.**

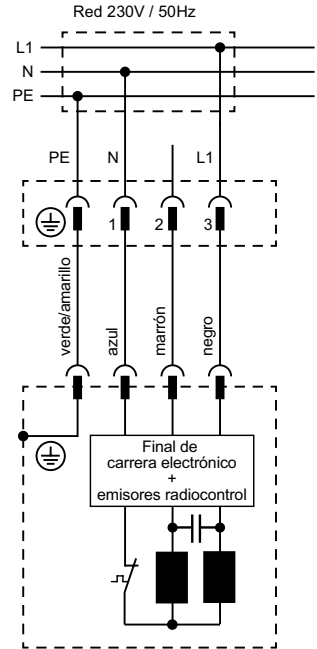
Los trabajos con los bornes de servicio sólo podrán ser llevados a cabo por electricistas profesionales.

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.

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**

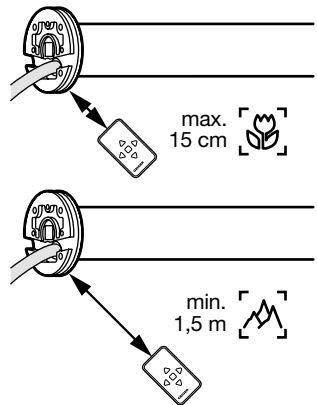
sujetar el emisor directamente al cable de conexión del motor. De este modo, el cable de conexión del motor actúa de „antena“ a una distancia de hasta 3 metros.

**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.





La distancia entre el final de carrera superior e inferior debe ser como mínimo de una vuelta al tubo de enrollamiento (aprox. 25 cm).



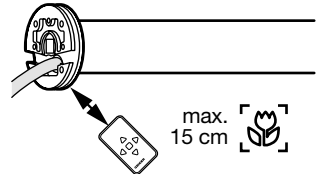
Se requiere que exista un tope en la posición final superior para la desconexión automática del motor (por ejemplo: perfil del cofre).



**Importante!** La correcta asignación de las teclas para ARRIBA o ABAJO se efectúa de forma automática tras concluir la programación de las posiciones finales.

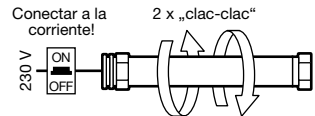
### Programar emisores

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.

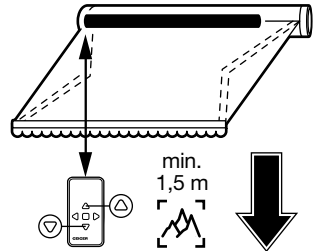
Después de 2 segundos el motor nos da una confirmación haciendo dos movimientos cortos hacia arriba y hacia abajo (2 x „clac-clac“).



Para el ajuste de los finales de carrera se debe comenzar siempre por el final de carrera inferior.

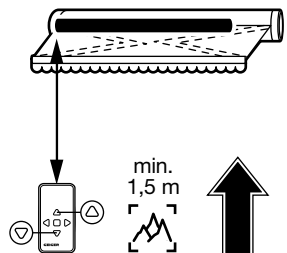
### Ajuste del final de carrera inferior

Abrir el toldo hasta llegar a la posición final deseada. En modo de aprendizaje, el motor siempre arranca haciendo una ligera parada. Se puede corregir dicha posición en cualquier momento.



### Ajuste del final de carrera superior

Hacer el recorrido de subida sin interrupciones hasta cerrar por presión en el final de carrera superior. Una vez realizada esta acción, el proceso de programación habrá concluido y el motor pasa a estar en modo operativo.



Finalmente, realizar al menos un recorrido de prueba, para que la electrónica del motor compruebe los valores de fuerza máxima requerida para la desconexión del par motor.



Si no se sobrepasa la distancia mínima en el recorrido de 25 cm entre el final de carrera inferior y superior, el motor seguirá en modo de aprendizaje y lo podremos comprobar por la ligera parada que realiza siempre al arrancar.

ES

## 9. 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!

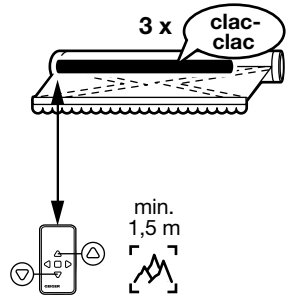
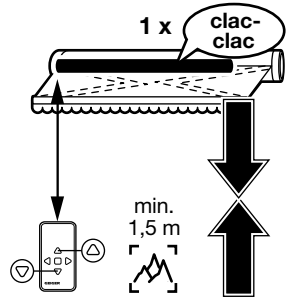
**La posición intermedia ha quedado memorizada.**

### Modificar posición intermedia

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

### Borrar posición intermedia

Detener el toldo 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“).





## 10. Programar/borrar emisor

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

Conectar el motor a la corriente eléctrica.

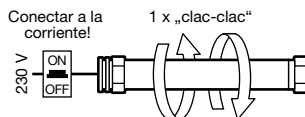
Subir la palanca. El motor reacciona con un movimiento corto hacia arriba y hacia abajo (1 x „clac-clac“).

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.

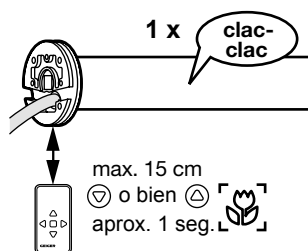
El modo de aprendizaje es necesario para la programación de los emisores, o bien para poder reajustar los finales de carrera.



**Para programar y/o borrar los emisores 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“).**



En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo.

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

**El emisor ha sido memorizado por el motor!**

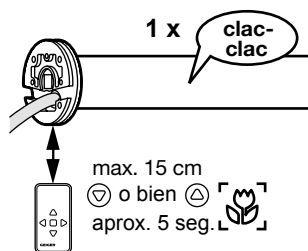
### Borrar los emisores memorizados



**Para programar y/o borrar los emisores 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 emisor (1 x „clac-clac“).



**Importante: Sólo se pueden borrar todos los emisores a la vez, incluidos los del sensor. No es posible borrar los emisores/sensores separado.**

ES

## 11. Cambiar las posiciones finales



La distancia entre el final de carrera superior e inferior debe ser como mínimo de una vuelta al tubo de enrollamiento (aprox. 25 cm).



Se requiere que exista un tope en la posición final superior para la desconexión automática del motor (por ejemplo: perfil del cofre).



**Importante!** La correcta asignación de las teclas para ARRIBA o ABAJO se efectúa de forma automática tras concluir la programación de las posiciones finales.

### Cambiar las posiciones finales

1. Después de interrumpir el suministro de corriente eléctrica, abrir el modo de programación.
2. Para ello, en proximidad pulsar la tecla de Arriba o Abajo del mando a distancia durante 3 segundos hasta que el motor de una confirmación. A continuación, en remoto pulsar la tecla de Arriba o Abajo aprox. 1 segundo hasta que el motor de la confirmación nuevamente.  
*Nota: En modo de aprendizaje el motor arranca siempre haciendo una ligera parada.*
3. Llevar el toldo al nuevo final de carrera inferior. Se pueden realizar correcciones si se desea.
4. Subir el toldo sin interrupciones en su recorrido desde el punto en el que se desea fijar el final de carrera hasta la posición final superior en la que el motor cierra por presión (desconexión automática). Una vez realizado esto, el motor pasa a estado operativo y el proceso de programación habrá concluido.



**Finalmente, realizar al menos un recorrido de prueba, para que la electrónica del motor compruebe los valores de fuerza máxima requerida para la desconexión del par motor.**

## 12. Desconexión de la función de proximidad

En caso de que dos motores se hallen instalados de tal forma que 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 persiana deseada hasta el final de carrera superior, pulsar la tecla ARRIBA y mantenerla pulsada durante unos 5 segundos hasta que el motor lo confirme (2 x „clac-clac“).

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

## 13. 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 si. 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!**

## 14. 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 desplazamiento, basta con pulsar brevemente la tecla del sentido contrario.

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.

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“).

## 15. Detección de obstáculos

Si después del aprendizaje del sistema se lleva a cabo el primer recorrido completo e ininterrumpido de un final de carrera al otro, el sistema „aprende“ el par motor necesario. Para todos los demás recorridos, efectuados de manera completa e ininterrumpida de un final de carrera al otro, 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 un movimiento de desplazamiento hacia arriba se ve bloqueado por un obstáculo, el motor se desconecta y se efectúa un breve retroceso.

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.

## 16. Corrección de los finales de carrera

Si debido a cambios de temperatura se apreciara un **aumento o reducción de la longitud de la lona**, ello se corregirá de forma automática al cerrar el toldo.

Si debido a cambios de temperatura se diera un **comportamiento diferente en el enrollamiento** y el toldo se desplazara hasta el tope, se realizará una corrección inmediata de las posiciones finales.

Tras el primer desplazamiento de referencia, el motor detecta de forma automática el par necesario para cerrar el toldo y lo cierra con la menor presión posible para proteger de forma óptima la lona.

## 17. Qué hacer en caso de ...

Problema	Solución
<b>Ausencia de breve „clac-clac“ al conectar el motor.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• Motor desenchufado.</li><li>• Por favor, comprobar el enchufe.</li><li>• Comprobar el cable de conexión en cuanto a la existencia de posibles daños.</li><li>• Controlar la tensión de red y encargar la comprobación de la causa para el corte de corriente a electricistas profesionales.</li></ul>
<b>El emisor no funciona.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• Comprobar la pila.</li><li>• El sensor de viento ha activado un bloqueo temporal.</li><li>• Volver a intentarlo una vez transcurrido el intervalo de bloqueo correspondiente.</li><li>• El código de radiocontrol se ha borrado accidentalmente. Repetir el aprendizaje.</li></ul>
<b>Tras varios desplazamientos, el motor se detiene y deja de reaccionar.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• El motor se ha calentado demasiado y se ha desconectado.</li><li>• Volver a intentarlo transcurrido un periodo de enfriamiento de aprox. 15 min.</li></ul>
<b>El motor ya no funciona de forma automática.</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• El sistema solar automático ha sido desconectado.</li><li>• El sensor de viento se ha activado.</li><li>• Volver a intentarlo una vez transcurrido el intervalo de bloqueo correspondiente.</li><li>• El código de radiocontrol se ha borrado accidentalmente. Repetir el aprendizaje.</li></ul>
<b>El motor no reacciona para proximidad</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• Acercarse el máximo posible con el emisor al cabezal del motor.</li><li>• Cambiar las pilas del emisor manual.</li><li>• La „zona de proximidad“ fue desactivada. Para activar la „zona de proximidad“ de nuevo debe desenchufarse el motor de la corriente eléctrica durante un periodo de alrededor de 3 sg.</li><li>• El tiempo de programación (30 min.) ha concluido. Para activar la „zona de proximidad“ de nuevo debe desenchufarse el motor de la corriente eléctrica durante un periodo de alrededor de 3 sg.</li></ul>

ES

## 18. Mantenimiento

El accionamiento no precisa de mantenimiento.

# 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:

GJ56..  
GR45..  
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)

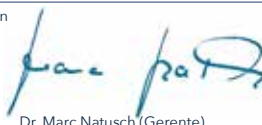
### Aponderado para la documentación:

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG

### Dirección:

Schleifmühle 6, D-74321 Bietigheim-Bissingen

Bietigheim-Bissingen, el 27.06.2018



Dr. Marc Natusch (Gerente)

ES

100W1533.es 0818

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: Dr. Marc Natusch, Roland Kraus | WEEE-Reg.-Nr. DE47902323

Podrá encontrar las declaraciones de conformidad actuales en la página web [www.geiger.es](http://www.geiger.es)

## 20. Datos técnicos

Características técnicas Motor tubular SOLIDline-KS (GU45..)					
	GU4510	GU4520	GU4530	GU4540	GU4550
Tensión	230 V~/50 Hz				
Corriente	0,47 A	0,63 A	0,8 A	1,0 A	1,0 A
Cos Phi (cos $\varphi$ )	>0,95				
Corriente de arranque (factor)	x 1,2				
Rendimiento	105 W	140 W	180 W	220 W	220 W
Par motor	10 Nm	20 Nm	30 Nm	40 Nm	50 Nm
N.º revol.	16 r.p.m.	16 r.p.m.	16 r.p.m.	16 r.p.m.	12 r.p.m.
Categoría de protección	IP 44				
Longitud total <sup>1)</sup>	516,5 mm	546,5 mm	566,5 mm	586,5 mm	586,5 mm
Modo operativo	S2 4 min	S2 5 min	S2 4 min	S2 4 min	S2 4 min
Nivel acústico <sup>2)</sup>	39 dB(A)	41 dB(A)	41 dB(A)	43 dB(A)	-
Diámetro	45 mm				
Peso	aprox. 1,90 kg	aprox. 2,20 kg	aprox. 2,40 kg	aprox. 2,70 kg	aprox. 2,70 kg
Temperatura del almacén/Humedad	T = -15°C .. +70°C / seco, sin condensación				

<sup>1)</sup> SOLIDline-COM + 3,5 mm / SOLIDline-SOC: + 3 mm / SOLIDline-SIL: ± 0 mm (sin pernos de fijación)

<sup>2)</sup> 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



## 21. 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

Teléfono: +49 (0) 7142 938-0

Fax: +49 (0) 7142 938-230

E-Mail: [info@geiger.es](mailto:info@geiger.es)

Internet: [www.geiger.es](http://www.geiger.es)

