

GEIGER

PARTNER TO THE SUN

Motor tubular:

GEIGER-SOLIDline

Sistema de mando del motor:

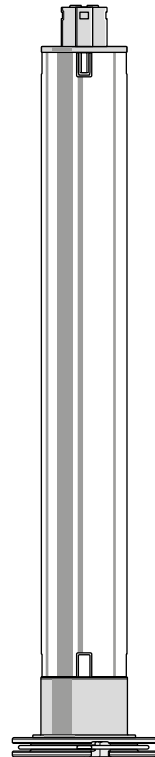
GEIGER-SoftZeroWireless (GU45..F02)

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. Programar/borrar códigos radiocontrol	7
10. Ajuste de las posiciones finales	7
11. Programación de la posición intermedia.....	9
12. Desconexión de la función de proximidad.....	9
13. Powertronic de GEIGER	10
14. Descripción del funcionamiento del motor radiocontrol	12
15. Códigos radiocontrol.....	12
16. Desplazamiento a las posiciones finales	13
17. Detección de obstáculos.....	13
18. Corrección de los finales de carrera.....	14
19. Qué hacer en caso de	14
20. Mantenimiento.....	14
21. Declaración de conformidad.....	15
22. Datos técnicos	16
23. 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.

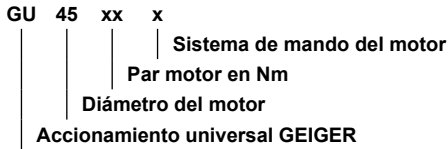
2. Garantía

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 gama **SOLIDline (GU45..F02) SoftZeroWireless** 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 enrollamiento **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.

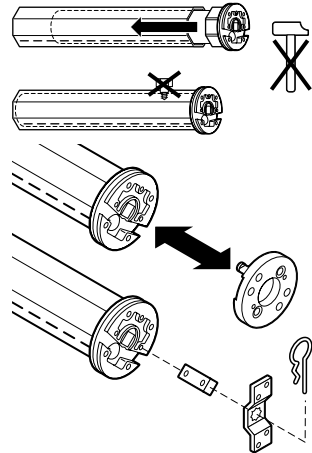
Se fija el motor con el tubo al soporte del motor y se asegura que quede bien posicionado.

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.

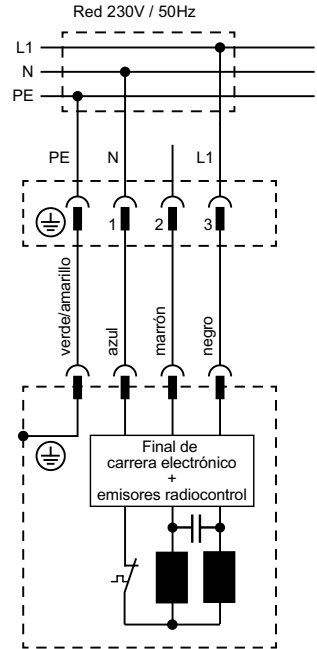
Los trabajos con los bornes de servicio sólo podrán ser llevados a cabo por electricistas profesionales.

Es posible operar en paralelo varios SOLIDline SoftZero-Wireless.

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 manual al sistema de mando del motor: máx. 15 cm,

o bien

sujetar el emisor manual 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 manual al sistema de mando del motor: mín. 1,5 m

o bien

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

Activar modo de aprendizaje:

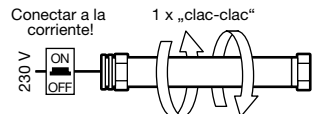
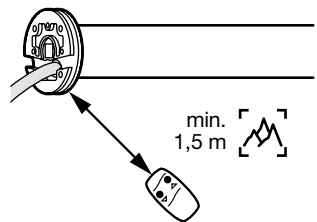
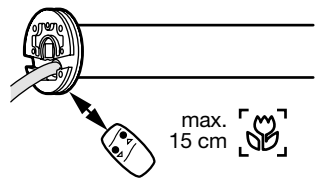
Conectar el motor a la red eléctrica.

Conectar red.

El motor hace un breve movimiento hacia arriba y hacia abajo (1 x „clac-clac“).

Tras cada interrupción del suministro de tensión se puede activar el modo de aprendizaje durante 30 min.

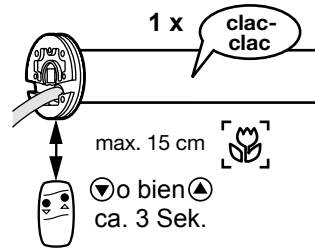
El modo de aprendizaje es necesario para transmitir códigos de radiocontrol, así como para poder ajustar nuevamente los finales de carrera.



En proximidad pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantener pulsada durante aprox. 3 segundos hasta que el motor lo confirme (1 x „clac-clac“).



Si no se lleva a cabo ninguna operación en un intervalo de 60 segundos, ¡el modo de aprendizaje se desactivará! El motor vuelve al modo normal (3 x „clac-clac“).



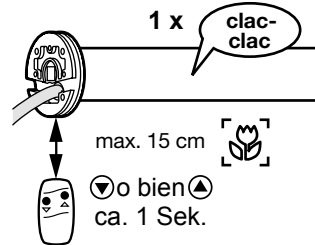
9. Programar/borrar códigos radiocontrol

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

¡El código de radiocontrol ha sido aprendido por el motor



Si no lleva a cabo ninguna operación en un intervalo de 60 segundos, ¡el modo de aprendizaje se desactivará! El motor vuelve al modo normal (3 x “clac-clac”).

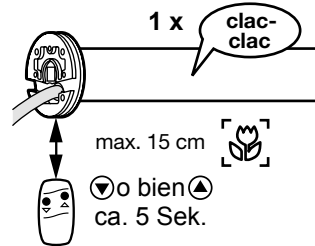


Borrar los emisores que han sido sometidos a aprendizaje:



Para borrar el código radiocontrol, activar primero el modo de aprendizaje.

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada durante aprox. 5 segundos. El motor responde inmediatamente (1 x “clac-clac”). Pulsar la tecla hasta que el motor confirma que el código radiocontrol fue borrado (1 x “clac-clac”).



Importante: Solo se pueden borrar todos los códigos radiocontrol aprendidos, incluidos los del sensor, a la vez. No se puede borrar un código radiocontrol aislado.

10. Ajuste de las posiciones finales



Se requiere que exista un tope en la posición final superior para la desconexión del par motor (p. ej. el perfil del cofre).



Para ajustar las posiciones finales se debe activar primero el modo de programación (ver capítulo 7).

Activar modo de posición final:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el motor lo confirme (1 x „clac-clac“).



¡Importante! La correcta asignación de teclas para Arriba o Abajo se efectúa de forma automática tras concluir la programación de las posiciones finales.

Ajuste de las posiciones finales



Se debe ajustar primero la posición final inferior

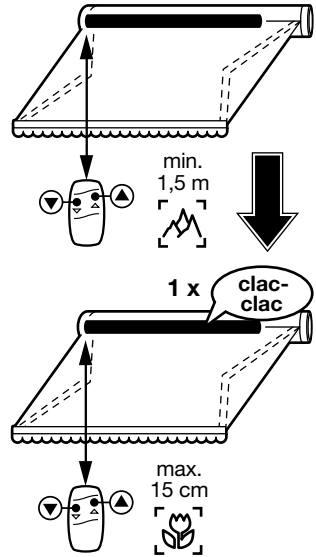
En remoto, pulsar la tecla Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzado la posición final inferior deseada.

Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.

Guardar posición final inferior:

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

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



Ajuste de las posiciones finales superiores

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada durante aprox. 3 segundos hasta que el toldo se introduzca en la posición de autoenclavamiento.

En cuanto el cofre esté cerrado, el motor se apaga de forma automática y se guarda la posición final superior. El motor da la confirmación (1 x „clac-clac“). ¡Las teclas Arriba y Abajo están ahora asignadas al sentido de giro correspondiente del motor!

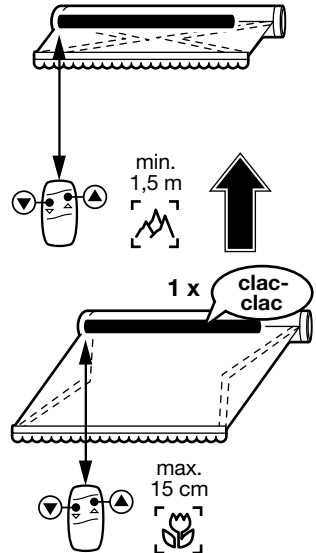
El modo de aprendizaje está ahora cerrado!



Probar a continuación el funcionamiento al menos una vez para que el sistema electrónico del motor pueda determinar de forma automática los valores umbral de la desconexión del par motor.



¡Importante! En caso de que se modifiquen las posiciones finales, el nivel de potencia vuelve al ajuste estándar (nivel 0).



11. Programación de la posición intermedia

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

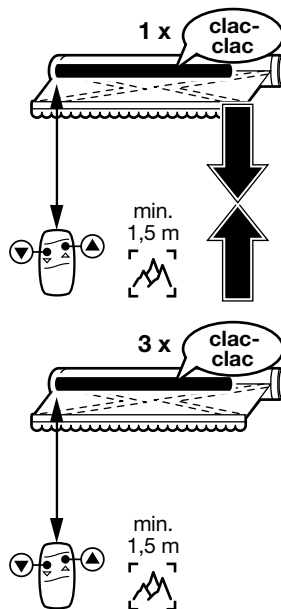
La posición intermedia ha quedado memorizada.

Modificar posición intermedia

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

Borrar posición intermedia

Detener el toldo o la persiana desde el movimiento „Arriba“ o „Abajo“ y mantener pulsada la tecla aprox. 5 segundos hasta que el motor avise (3 x „clac-clac“).



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. Powertronic de GEIGER

El sistema Powertronic de GEIGER permite al usuario modificar el procedimiento de cierre del motor. El usuario tiene la posibilidad de aumentar o reducir la presión de cierre ejercida por el motor. Éste influye así en el procedimiento de cierre del cofre. Un aumento de la presión de cierre permite cerrar con más fuerza el cofre en caso de un mayor desgaste de la lona; una reducción de la presión de cierre permite cerrar con mayor suavidad y someter la lona a menos esfuerzo.

Niveles de presión de cierre ajustables: del nivel 0 al nivel 7

Estado de suministro de GEIGER: nivel 0



Atención: Si se aumenta manualmente la presión de cierre (p. ej. del nivel 0 al 7), la lona se somete a un mayor esfuerzo.

In ¿En qué casos se utiliza el sistema Powertronic de GEIGER?

- Cuando el cofre no cierra del todo.
- Cuando se debe optimizar el proceso de cierre para mejorar la protección de la lona.

¿Cuándo se puede utilizar el sistema Powertronic de GEIGER?

- En cualquier momento, es decir, esta función puede activarse tanto durante la puesta en marcha como posteriormente.

¿Qué medios auxiliares se necesitan?

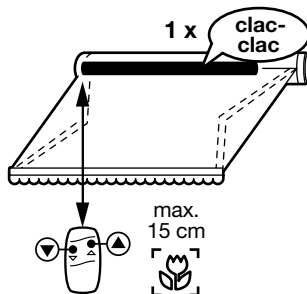
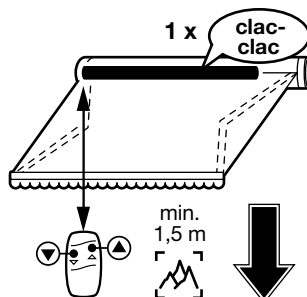
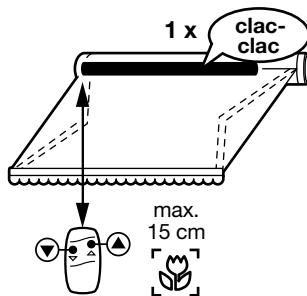
- Mando a distancia de GEIGER, programado como en el capítulo 7.

Importante:

- Con la activación del Powertronic de GEIGER no se influye en las posiciones finales.
- Al activar el modo de programación de las posiciones finales se reestablece automáticamente el nivel de presión de cierre 0 (ajuste de fábrica de GEIGER).
- Activar primero el Powertronic de GEIGER después de haber programado las posiciones finales y haber realizado un desplazamiento de referencia completo.

Activar el Powertronic de GEIGER:

1. En proximidad pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantener pulsada durante aprox. 3 segundos hasta que el motor lo confirme (1 x „clac-clac“).
2. En remoto pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo hasta que se active el motor (1 x „clac-clac“).
3. En proximidad pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantener pulsada durante aprox. 3 segundos hasta que el motor lo confirme (1 x „clac-clac“).
4. Así puede aumentarse la presión de cierre paso a paso con la tecla „Arriba“ o reducirse igualmente con la tecla „Abajo“.
5. Al alcanzar el nivel de presión de cierre deseado en proximidad, pulsar durante aprox. 1 segundo la tecla Arriba o Abajo. El motor se pasará al modo operativo normal (1 x „clac-clac“).



En cuanto se alcanza el nivel de presión de cierre inferior o superior y se intenta aumentar o reducir en otro nivel, el motor avisa de ello (2 x „clac-clac“).

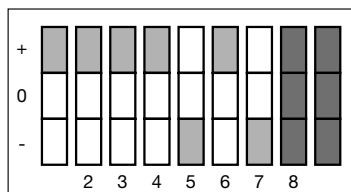
Si no se lleva a cabo ninguna operación en un intervalo de 60 segundos, el modo de programación se desactivará. El nivel de presión de cierre ajustado en ese momento queda memorizado.

14. Descripción del funcionamiento del motor radiocontrol

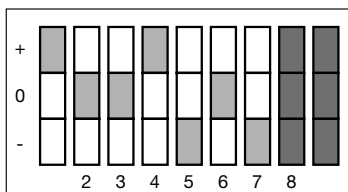
Todos los receptores y emisores radiocontrol GEIGER se suministran provistos del „código GEIGER“ + + + + - + - , para que el motor pueda ser operado de inmediato con el fin de, por ejemplo, facilitar el montaje de un cortinaje en el eje de arrollamiento.



¡Por motivos de seguridad, el „código GEIGER“ debe ser sobrescrito por un código individual! Esto tiene lugar de forma automática con el aprendizaje primero de un código individual (véase capítulo 7 Aprender / Borrar código de radiocontrol en la página 6).



„Código GEIGER“



Código individual (ejemplo)

¡Los interruptores DIP núm. 8 y núm. 9 no poseen ninguna función!

La descripción y los ajustes pueden ser consultados en el manual de instrucciones del correspondiente emisor manual / de pared.

15. Códigos radiocontrol

Se puede efectuar el aprendizaje de un máximo de tres códigos radiocontrol diferentes. De este modo, el motor puede formar parte integrante de tres grupos independientes entresí. De manera adicional se puede llevar a cabo el aprendizaje de otros dos códigos de sensor radiocontrol. Si ya se ha efectuado el aprendizaje de tres códigos radiocontrol y se intenta registrar un cuarto, el código aprendido en tercer lugar se borrará y será sustituido por el nuevo código.

Si ya se ha efectuado el aprendizaje de dos códigos radiocontrol y se intenta registrar un tercero, el código aprendido en segundo lugar se borrará y será sustituido por el nuevo código.

Ejemplo:

Receptor radiocontrol en el motor

Grupo 1 Código	Grupo 2 Código	Grupo 3 Código	Sensor 1 Código	Sensor 2 Código
+ 0 0 + 0 -	+ + + 0 0 + +	+ - + + - + +	+ - + - - + +	+ + + - - + +

Para documentarlo, introduzca aquí los códigos del emisor/emisor manual programados en el motor:

Grupo 1	Grupo 2	Grupo 3	Sensor 1	Sensor 2
□ □ □ □ □ □ □ □	□ □ □ □ □ □ □ □	□ □ □ □ □ □ □ □	□ □ □ □ □ □ □ □	□ □ □ □ □ □ □ □

Programar en remoto / proximidad

En el receptor radiocontrol del motor se halla integrado un detector de proximidad que reconoce si un emisor radiocontrol es operado a cierta distancia = remoto (al menos a 1,5 metro de distancia con respecto al sistema de mando del motor o bien a 0,5 metros con respecto al cable del motor) o bien es operado cerca de la antena = proximidad (a un máximo de 15 cm de distancia o bien directamente en el cable de conexión del motor).



Atención: Si el receptor radiocontrol o el cable de conexión del motor están cerca el uno del otro puede que se transmitan de manera involuntaria códigos a otros receptores radiocontrol.

Recomendación:

Para la puesta en servicio, desconectar del suministro de red los motores que deban ser operados a través de otro par de teclas o bien a través de otro código.

16. 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“).

17. 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.

18. 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.

19. Qué hacer en caso de ...

Problema	Solución
Ausencia de breve „clac-clac“ al conectar el motor.	<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 desliza en sentido ascendente en lugar de hacia abajo.	<ul style="list-style-type: none">• Los finales de carrera están ajustados de forma incorrecta.• Ajustar primero el final de carrera superior, a continuación, el inferior.
El emisor manual 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 el aprendizaje (véase capítulo 7).
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 forma automática.	<ul style="list-style-type: none">• El sistema solar automático ha sido desconectado.• El sensor de viento se ha activado.• Volver a intentarlo una vez transcurrido el intervalo de bloqueo correspondiente.• El código de radiocontrol se ha borrado accidentalmente. Repetir el aprendizaje (véase capítulo 7).
El motor no reacciona para proximidad	<ul style="list-style-type: none">• Acercarse el máximo posible con el emisor manual al cabezal del motor.• Cambiar las pilas del emisor manual.• 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.

20. Mantenimiento

El accionamiento no precisa de mantenimiento.

21. 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..
GS156..

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

Dr. Marc Natusch (Gerente)

Bietigheim-Bissingen, el 27.06.2018

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

100W1518 en_0018

ES

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

22. Datos técnicos

Características técnicas Motor tubular SOLIDline-KS (GU45..)						
	GU4506	GU4510	GU4520	GU4530	GU4540	GU4550
Tensión	230 V~/50Hz					
Corriente	0,36 A	0,47 A	0,63 A	0,8 A	1,0 A	1,0 A
Cos Phi (cos φ)	>0,95					
Corriente de arranque (factor)	x 1,2					
Rendimiento	83 W	105 W	140 W	180 W	220 W	220 W
Par motor	6 Nm	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.	16 r.p.m.	12 r.p.m.
Categoría de protección	IP 44					
Longitud total ¹⁾	506,5 mm	516,5 mm	546,5 mm	566,5 mm	586,5 mm	586,5 mm
Modo operativo	S2 4 min	S2 4 min	S2 5 min	S2 4 min	S2 4 min	S2 4 min
Nivel acústico ²⁾	39 dB(A)	39 dB(A)	41 dB(A)	41 dB(A)	43 dB(A)	-
Diámetro	45 mm					
Peso	aprox. 1,85 kg	aprox. 1,90 kg	aprox. 2,20 kg	aprox. 2,40 kg	aprox. 2,70 kg	aprox. 2,70 kg
Temperatura ambiente/ Humedad	En funcionamiento: T = -10°C .. +60°C / H máx. 90% Almacenamiento: T = -15°C .. +70°C / seco, sin condensación					

¹⁾ SOLIDline-ZN: -1 mm / SOLIDline-COM/-SIC + 3,5 mm / SOLIDline-SOC: + 3 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



23. 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

Internet: www.geiger.es

