

Motor tubular:

GEIGER-SOLIDline

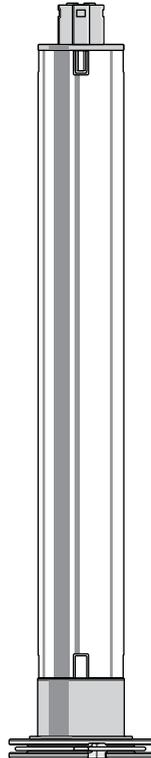
Sistema de mando del motor:

GEIGER-VariousWireless (GU45..F01)

para persianas enrollables, screens y toldos con brazos articulados sin cofre

ES Manual de instrucciones

ES



Índice de contenidos

1. Generalidades.....	3
2. Garantía.....	3
3. Instrucciones de seguridad.....	3
4. Uso adecuado.....	4
5. Instrucciones de montaje.....	5
6. Puesta en servicio.....	6
7. Programar/borrar códigos radiocontrol.....	7
8. Ajuste de las posiciones finales/intermedias.....	7
9. Ajustar los finales de carrera.....	8
10. Formación de grupos.....	12
11. Desconexión de la función de proximidad.....	13
12. Justar los finales de carrera para toldos con brazos articulados sin cafe.....	14
13. Descripción del funcionamiento del motor radiocontrol.....	16
14. Códigos radiocontrol.....	16
15. Desplazamiento a los finales de carrera.....	17
16. Detección de obstáculos.....	17
17. Corrección de los finales de carrera.....	18
18. Datos técnicos.....	18
19. Declaración de Conformidad.....	18
20. Instrucciones de desechado.....	18
21. Instrucciones para el electricista.....	19
22. Qué hacer en caso de.....	19

ES

1. Generalidades

Estimado cliente:

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

Muchas gracias por la decisión tomada y por la confianza depositada en nosotros. Antes de poner en marcha este motor, le rogamos tenga en cuenta las siguientes instrucciones de seguridad. Estas tienen por objeto prevenir riesgos y evitar daños personales y materiales.

¡Rogamos conservar este manual de instrucciones!

- ▶ **Indicado para todos los sistemas de persianas enrollables, screens y toldos con brazos articulados sin cofre!**
- ▶ **Posibilidad de instalación sin topes**
- ▶ **Detección automática de los finales de carrera con el uso de sistemas de topes**
- ▶ **Las modificaciones de los cortinajes son compensadas automáticamente mediante sistema electrónico**
- ▶ **Los accionamientos se pueden conectar en paralelo**
- ▶ **Indicado para todos los productos radiocontrol de GEIGER**
- ▶ **Detección automática de montaje a izquierda/derecha**
- ▶ **Descarga automática del paño, con la consiguiente prolongación de la vida útil**

2. Garantía

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

3. Instrucciones de seguridad



ATENCIÓN: instrucción de seguridad de carácter relevante.
Por seguridad personal es importante observar esta instrucción.
Las instrucciones se deben conservar.

- ▶ **Este aparato no está destinado para ser usado por personas (incluidos niños) cuyas capacidades físicas, sensoriales o mentales estén reducidas, o carezcan de experiencia o conocimiento, salvo si han tenido supervisión o instrucciones relativas al uso del aparato por una persona responsable de su seguridad.**
- ▶ **Los niños deberían ser supervisados para asegurar que no juegan con el aparato.**
- ▶ **El equipo deberá ser revisado periódicamente para comprobar si existen fallos de equilibrado, así como desgaste y daños.**
- ▶ **Los cables de conexión dañados deben ser sustituidos por cable de conexión GEIGER de igual conductividad.**
- ▶ **Examinar la zona de peligro durante el funcionamiento.**
- ▶ **Si en la zona de peligro se hallan personas u objetos, no utilizar el equipo.**
- ▶ **Desactivar inmediatamente los equipos dañados hasta su reparación.**
- ▶ **Durante la realización de trabajos de mantenimiento y de limpieza es imprescindible desactivar el equipo.**

ES

- ▶ Evitar y asegurar los puntos que entrañen peligro de aplastamiento y de cizallamiento.
- ▶ Prestar atención al operar el accionamiento manual con los sistemas de protección solar abientos, ya que puede bajar de golpe si los resortes ceden o se rompen.
- ▶ No accionar toldos si en las proximidades se han de llevar a cabo tareas como, p. ej., limpieza de ventanas.
- ▶ Desconectar el toldo de la red de alimentación si se han de realizar trabajos, p. ej., limpieza de ventanas en las proximidades



ATENCIÓN: instrucción de seguridad de carácter relevante. Seguir la totalidad de las instrucciones de montaje ya que si se efectúa de manera incorrecta se pueden producir lesiones graves.

- ▶ La conexión debe ser efectuada por electricistas profesionales según las disposiciones locales vigentes.
- ▶ El enchufe de alimentación de red motor tubular debe quedar accesible tras la instalación.
- ▶ Para el montaje del motor tubular sin protección mecánica de las piezas móviles, el motor tubular debe ser instalado a una altura mínima de 2,5 m sobre la base o sobre otro nivel que garantice el acceso al accionamiento.
- ▶ Antes del montaje del motor tubular, se han de retirar todos los cables que no sean necesarios y se han de poner fuera de servicio todos los dispositivos no requeridos para accionarlo.
- ▶ Si se opera el motor tubular mediante un interruptor o un pulsador, dicho interruptor o pulsador deberá colocarse junto al motor tubular de forma que se vea. El interruptor o bien el pulsador no podrá hallarse en las proximidades de piezas móviles. La altura de instalación debe quedar al menos 1,5 m por encima del suelo.

Si el aparato viene sin conector enchufable (STAS3K) en el cable de conexión o sin otros medios para cortar la alimentación de red, con un intervalo de abertura de contactos de al menos 3 mm en cada polo, se deberá incorporar un dispositivo de desconexión semejante a la instalación eléctrica fija según las normas de cableado.

- ▶ Los mecanismos de mando montados de forma fija deben quedar colocados a la vista.
- ▶ Tener en cuenta el correcto dimensionado del accionamiento.

Recomendamos la forma siguiente de proceder:

- | | | |
|--|--------------------|----------|
| 1. Montaje del motor | (capítulo 5) | Página 5 |
| 2. Puesta en servicio | (capítulo 6) | Página 6 |
| 3. Aprender código de radiocontrol | (capítulo 7) | Página 7 |
| 4. Aprender finales de carrera | (capítulo 8) | Página 7 |

4. Uso adecuado

Los motores tubulares de la serie **SOLIDline (GU45..F01)** con el sistema **VariousWireless** se han sido previstos exclusivamente para el accionamiento de persianas enrollables, screens y toldos con brazos articulados sin cofre.

Si se utilizan los motores tubulares para otras aplicaciones y/o se efectúan modificaciones en los motores tubulares que no hayan sido acordadas con GEIGER Antriebstechnik, el fabricante no responderá de los daños materiales y/o personales ni de los daños indirectos que puedan originarse.

5. Instrucciones de montaje

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



Atención: Si quiere montar/tornillar el eje de arrollamiento con el adaptador, medir la distancia del extremo del eje al centro del tope de arrastre y marcar sobre el eje.

En caso de perforar el eje de arrollamiento, ¡no hacerlo **jamás** en la zona del motor tubular! El motor tubular no se debe golpear al ser introducido en el eje y **no se debe dejar caer en el eje**.

Montaje de las persianas enrollables:

Fijar rodamiento de motor a los espárragos existentes o en el lateral.

Insertar en el eje el motor con el adaptador y el tope pertinente hasta el tope del adaptador del eje.

Introducir el soporte del eje en el lado opuesto.

Fijar eje con motor sobre rodamiento de motor.

Extraer el soporte del eje del lado opuesto hasta que el perno encaje en el rodamiento de bolas.

Atornillar soporte al eje.

Atornillar eje al tope de arrastre tubular.

Fijar blindaje de la persiana al eje.

Alternativa: Utilizar chapas de fijación para los elementos salientes. Encajar el motor. El cojinete se enclava. Para soltarlo: girar la arandela elástica.

Instalar en el toldo:

Insertar en el eje el motor con el adaptador y el tope pertinente hasta el tope del adaptador del eje.

Fijar el cojinete para motor al toldo.

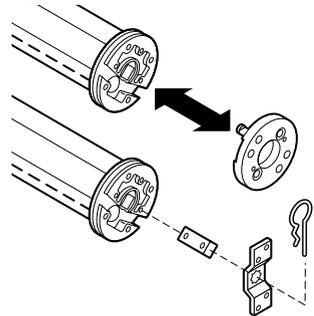
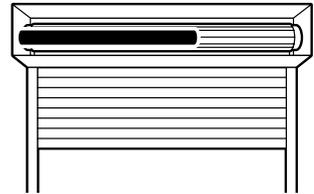
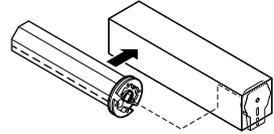
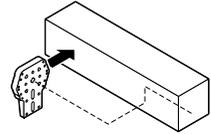
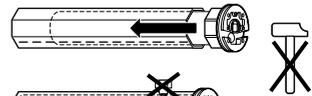
Encajar el motor con el árbol de la lona sobre el cojinete para motor y fijarlo.

Dependiendo del cabezal de motor puede utilizarse diferentes soluciones de fijación:

- Fijar el motor con llave cuadrada en el sistema de cuadradillo y asegurar con el pasador
- Introducir el motor en el cojinete previsto para ello
- Introducir el motor en el cojinete de clip adecuado y fijarlo con un resorte o palanca giratoria



El motor SOLIDLine de GEIGER es adecuado para árboles con un diámetro a partir de 50 mm.



6. Puesta en servicio

Definición de „proximidad“:

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

o bien

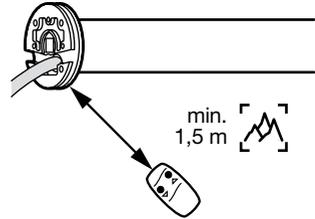
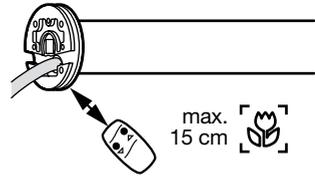
sujetar el emisor manual directamente al cable de conexión del motor. De este modo, el cable de conexión del motor actúa de „antena“ a una distancia de hasta 3 metros.

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.



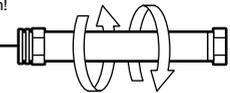
El modo de aprendizaje es necesario para transmitir códigos de radiocontrol, así como para poder ajustar nuevamente los finales de carrera.

Netzspannung anlegen!

230 V

EIN
AUS

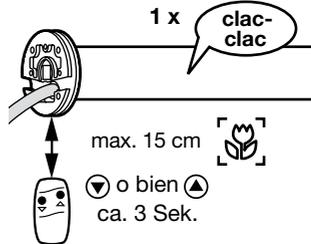
1 x „Klack-Klack“



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“).



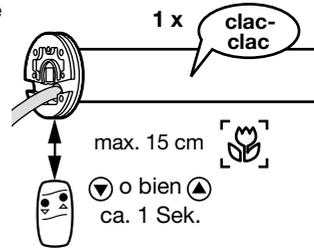
7. Programar/borrar códigos radiocontrol

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”).

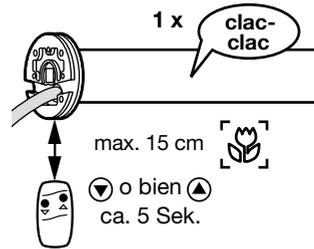


Borrar los emisores que han sido sometidos a aprendizaje:



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.

8. Ajuste de las posiciones finales/intermedias

Es posible efectuar los siguientes tipos de montaje:	Persianas enrollables equipado con:	Toldos equipado con:
A Final de carrera superior e inferior con tope	Barra final con tope / con bloqueo de apertura forzada	-
B Final de carrera superior libremente ajustable / final de carrera inferior con tope	Barra final sin tope / con bloqueo de apertura forzada	-
C Final de carrera superior con tope / final de carrera inferior libremente ajustable	Barra final con tope / sin seguro antienrollado	En caso de poder utilizar brazos como tope
D Final de carrera superior e inferior libremente ajustables	Barra final con tope / sin seguro antienrollado	Si no se utiliza ningún tope

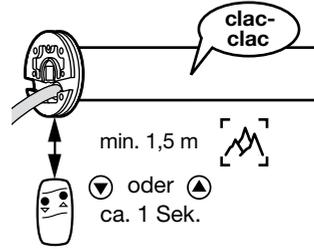
ES



Para ajustar los finales de carrera, activar primero el modo de aprendizaje (Véase página 7).

Activar modo para final de carrera:

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



Importante: La correcta asignación de teclas para Arriba o Abajo se efectúa de forma automática tras concluir la programación de los finales de carrera.

Modificar / Borrar los finales de carrera

Para modificar o borrar los finales de carrera es preciso programarlos de nuevo (Véase capítulo : Aprendizaje de los finales de carrera).



Para ajustar los finales de carrera, activar primero el modo de aprendizaje. (Véase página 7).

9. Ajustar los finales de carrera

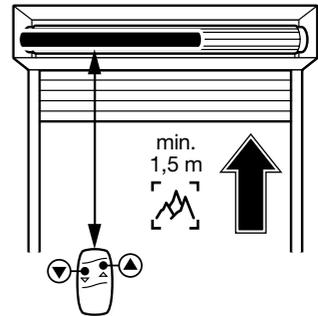
Variante A: Final de carrera superior e inferior con tope

Final de carrera superior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzado el tope superior y el motor, tras un breve movimiento descendente, se desconecte automáticamente.

El final de carrera superior ha quedado memorizado.

!Las teclas Arriba y Abajo corresponden ahora al sentido de giro del motor!

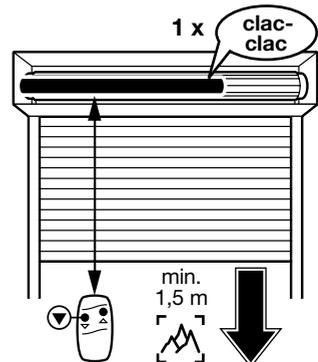


Final de carrera inferior:

En remoto, pulsar la tecla Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzado el tope inferior y hasta que se desconecte automáticamente.

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

El final de carrera inferior ha quedado memorizado.

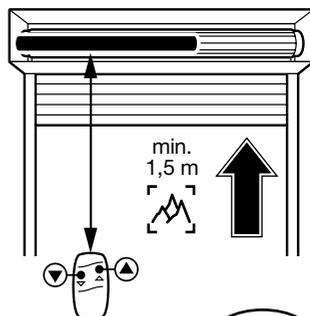


La programación ha finalizado y el motor ha cambiado al modo normal.

Variante B: Final de carrera superior libremente ajustable / Final de carrera inferior con tope

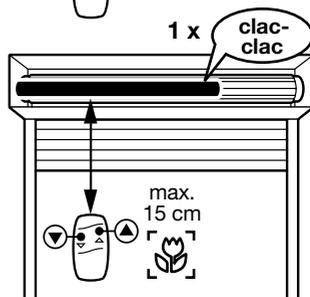
Final de carrera superior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzado el final de carrera deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.



Memorizar final de carrera superior:

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



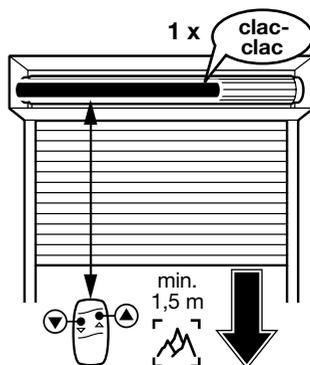
Final de carrera inferior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzado el tope inferior y hasta que se desconecte automáticamente.

El motor da la confirmación (1 "clac-clac").

El final de carrera inferior ha quedado memorizado.

!Las teclas Arriba y Abajo corresponden ahora al sentido de giro del motor!



La programación ha finalizado y el motor ha cambiado al modo normal.

ES

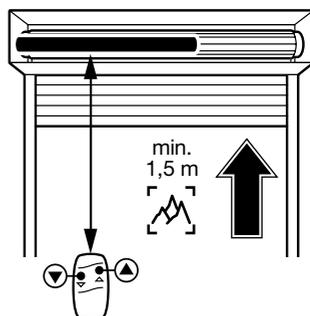
Variante C: Final de carrera superior con tope/ Final de carrera inferior libremente ajustable

Final de carrera superior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzado el tope superior y hasta que el motor se desconecte automáticamente.

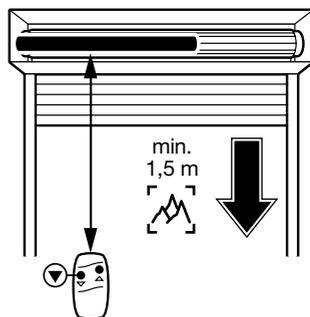
!El final de carrera superior ha quedado memorizado!

!Las teclas Arriba y Abajo corresponden ahora al sentido de giro del motor!



Final de carrera inferior:

En remoto, pulsar la tecla Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzado el final de carrera inferior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.

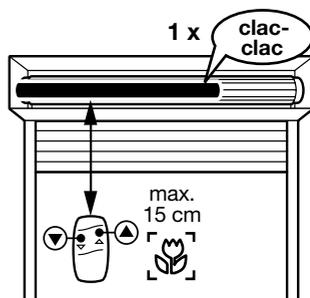


Guardar final de carrera inferior:

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor confirma (1 x "clac-clac").



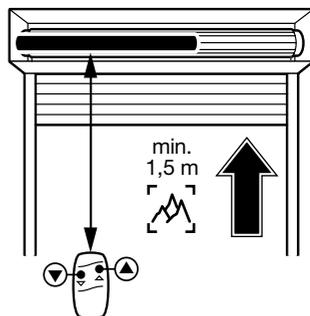
La programación ha finalizado y el motor ha cambiado al modo normal.



Variante D: Final de carrera libremente ajustable sin bloqueo de abertura forzada

Final de carrera superior:

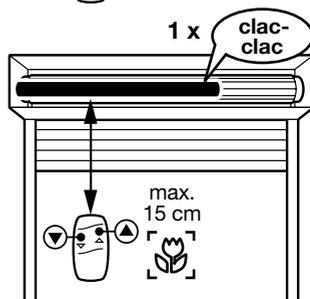
En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzado el final de carrera superior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.



Guardar final de carrera superior:

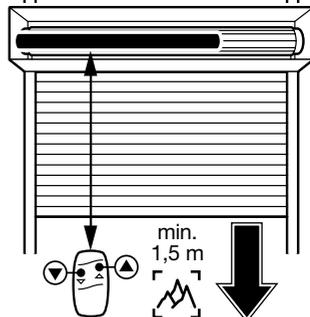
En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo.

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



Final de carrera inferior:

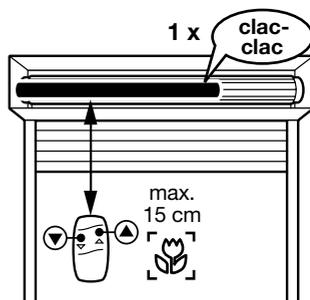
En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzado el final de carrera inferior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.



Guardar final de carrera inferior:

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

¡Las teclas Arriba y Abajo corresponden ahora al sentido de giro del motor!



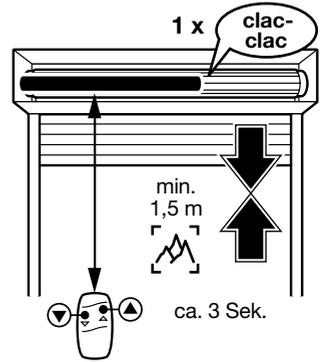
ES

Aprendizaje de la posición intermedia:

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

¡A después, solta la tecla!

La posición intermedia ha quedado memorizada.

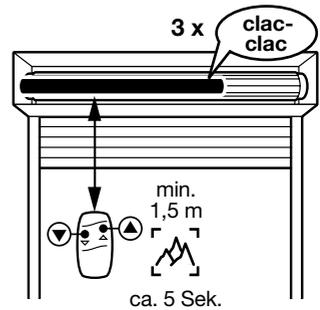


Modificar posición intermedia:

Véase “Aprendizaje de la posición intermedia”, si bien para una nueva posición deseada.

Borrar posición intermedia:

Detener el cortinaje en su movimiento ascendente o descendente y mantener pulsada la tecla aprox. 5 segundos hasta que el motor avise (3 x “clac-clac”).



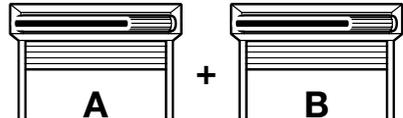
10. Formación de grupos

(Mirar capítulo 6. Puesta en servicio y capítulo 7. Aprender / Borrar código radiocontrol)

1. DESTINO: Persiana A y persiana B accionar o distancia como grupo con un 1-canal-control remoto

Persiana: A + B

1. Activar modo de aprender con pulsar cerca de la persiana A durante 3 seg.
2. Transmitir código del mando con pulsar cerca de la persiana A durante 1 seg.
3. Activar modo de aprender con pulsar cerca de la persiana B durante 3 seg.
4. Transmitir código del mando con pulsar cerca de la persiana B durante 1 seg.



Análogo es posible con **tres** o **más** persianas.

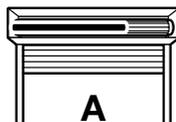
2. DESTINO: Persiana A y persiana B accionar o distancia con un 3-canal-control remoto.

Persiana: A

1. Activar modo de aprender con pulsar cerca de la persiana A durante 3 seg.
2. Transmitir código del mando con pulsar cerca de la persiana A durante 1 seg.



activar teclas:
posición
superior

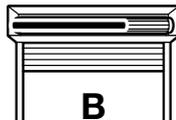


Persiana: B

1. Activar modo de aprender con pulsar cerca de la persiana B durante 3 seg.
2. Transmitir código del mando con pulsar cerca de la persiana B durante 1 seg.



activar teclas:
posición
intermedia



Persiana: A + B

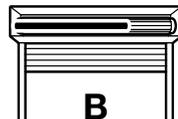
1. Activar modo de aprender con pulsar cerca de la persiana A durante 3 seg.
2. Transmitir código del mando con pulsar cerca de la persiana A durante 1 seg.
3. Activar modo de aprender con pulsar cerca de la persiana B durante 3 seg.
4. Transmitir código del mando con pulsar cerca de la persiana B durante 1 seg.



activar teclas:
posición
inferior



+



11. Justar los finales de carrera para toldos con brazos articulados sin cafe

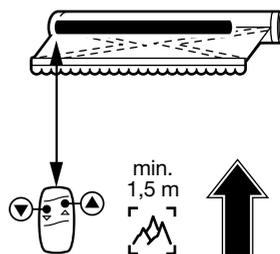
Variante C: Final de carrera superior con tope / final de carrera inferior libremente ajustable

Final de carrera superior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzado el tope superior y el motor, tras un breve movimiento descendente, se desconecte automáticamente.

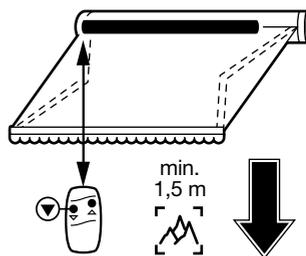
¡El final de carrera superior ha quedado memorizado!

Las teclas Arriba y Abajo corresponden ahora al sentido de giro del motor!



Final de carrera inferior:

En remoto, pulsar la tecla Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzando el final de carrera inferior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.

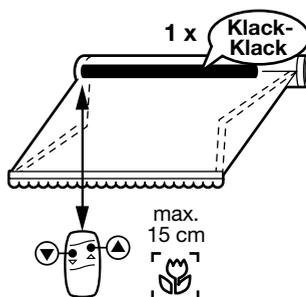


Guardar final de carrera inferior:

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor confirma (1 x "clac-clac").



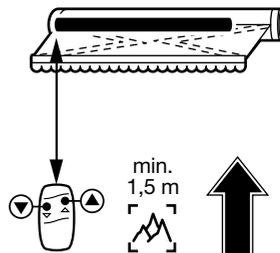
La programación ha finalizado y el motor ha cambiado al modo normal.



Variante D: Final de carrera libremente ajustable sin bloqueo de abertura forzada

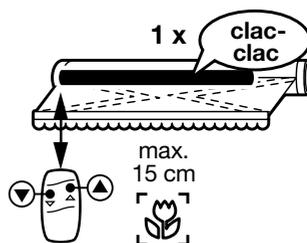
Final de carrera superior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzado el final de carrera superior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.



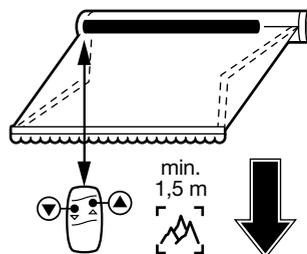
Guardar final de carrera superior:

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



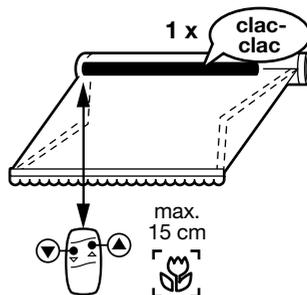
Final de carrera inferior::

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el cortinaje haya alcanzado el final de carrera inferior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.



Guardar final de carrera inferior:

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor confirma (1 x "clac-clac").



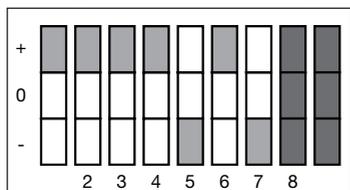
La programación ha finalizado y el motor ha cambiado al modo normal.

12. Descripción del funcionamiento del motor radiocontrol

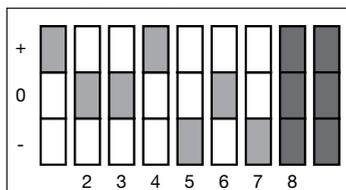
Todos los receptores y emisores radiocontrol GEIGER se suministran provistos del „código GEIGER“ + + + + - - - , para que el motor pueda ser operado de inmediato con el fin de, por ejemplo, facilitar el montaje de un cortinaje en el eje de enrollamiento.



¡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.

13. 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.

14. Desplazamiento a los finales de carrera

No hay programada ninguna posición intermedia:

Para desplazarse hasta los finales de carrera 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 los finales de carrera en modo automático („sol ON“).

Hay programada una posición intermedia:

Para desplazarse a los finales de carrera 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 se lleva a cabo el aprendizaje de un final de carrera con tope final (Variante **A** o **C**), el motor se detendrá en el futuro **antes** de alcanzar el tope a fin de evitar la carga mecánica del cortinaje.

La comprobación del final de carrera y, dado el caso, la corrección de la misma se realiza tras 5, 20 y, en lo sucesivo, cada 50 ciclos.

Si se hubiera producido un **alargamiento del cortinaje** debido a cambios en la temperatura, éste será subsanado en la siguiente corrección de finales de carrera.

Si debido a cambios en la temperatura se ajustara un **régimen de arrollamiento** modificado y el cortinaje se desplazara hasta el tope, se realizará una corrección inmediata de los finales de carrera.

Asimismo se reiniciará el contador para la corrección de los finales de carrera.

17. Datos técnicos

Características técnicas Motor tubular SOLIDline-KS (GU45..)						
	GU4506	GU4510	GU4520	GU4530	GU4540	GU4550
Tensión	230V~/50Hz					
Corriente	0,36 A	0,47 A	0,63 A	0,8 A	1,0 A	1,0 A
Cos Phi (cosφ)	>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



18. Declaración de Conformidad

Por la presente declaramos que el presente aparato cumple los requisitos básicos y directivas relevantes y que se puede emplear sin necesidad de registrarlo en todos los países de la UE y Suiza. Encontrará la declaración de conformidad de este aparato en: www.geiger-antriebstechnik.de.

19. Instrucciones de desechado

Desechado de los materiales de embalaje

Los materiales de embalaje son materias primas y, por lo tanto, son reutilizables. Con objeto de cuidar el medio ambiente, rogamos que los deseche debidamente.

Desechado de aparatos eléctricos y electrónicos

Los aparatos electrónicos y las pilas no se pueden desechar en la basura orgánica doméstica habitual. Para la devolución o retirada de los mismos, utilice los sistemas de retirada y recogida específicos de su Comunidad Autónoma que están a su disposición.

20. Instrucciones para el electricista



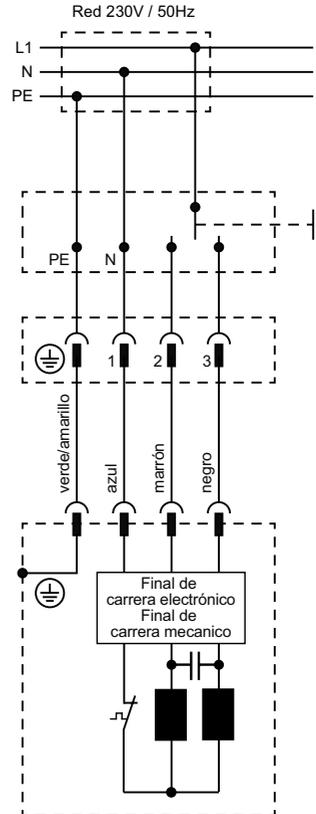
CUIDADO: Un montaje incorrecto y una conexión incorrecta pueden provocar lesiones graves.

Es posible operar en paralelo varios **SOLIDline VariousWireless** ist möglich.

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 conectores enchufables de la marca Hirschmann modelo STAS 3K o de la marca Phoenix-Mecano modelo GLS/3+PE sólo deben utilizarse en combinación con la caja de cables de la marca Hirschmann modelo STAK 3K.



21. 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 desplaza 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.

ES

Problema	Solución
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 página 6).
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 página 6).
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.
Al conectar la tensión de red se producen 2 x clac-clac y el motor no reacciona al emisor manual	<ul style="list-style-type: none"> • Pulsar durante al menos 3 segundos la tecla Arriba o Abajo con un emisor cualquiera en proximidad. El motor da la confirmación (1 x „clac-clac“). Para devolver el motor al modo de aprendizaje, la tensión debe desconectarse y, a continuación, volver a conectarse (P. ej., fusible OFF – ON). El código de radiocontrol se ha borrado accidentalmente. Repetir el aprendizaje (véase página 6).

ES

Tenemos un equipo técnico – no. +49 (0) 7142 938-300 – siempre a su disposición.



Gerhard Geiger GmbH & Co. KG

Schleifmühle 6

D-74321 Bietigheim-Bissingen

Teléfono: +49 (0) 7142 938-0

Telefax: +49 (0) 7142 938-230

www.geiger-antriebstechnik.de

info@geiger-antriebstechnik.de