

# CHERUBINI

tocco italiano dal 1947



CHERUBINI REMOTE CONTROL

## Blue Tronic RX



MOTORE TUBOLARE PER AVVOLGIBILI CON  
FINECORSÀ ELETTRONICO

I

TUBULAR MOTOR WITH ELECTRONIC LIMIT SWITCH  
FOR ROLLING SHUTTERS

GB

ROHRMOTOR FÜR ROLLADEN MIT  
ELEKTRONISCHER ENDLAGENEINSTELLUNG

D

MOTEUR TUBULAIRE POUR VOLET ROULANT  
AVEC FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES

F

MOTOR TUBULAR PARA PERSIANA CON  
FIN DE CARRERA ELECTRÓNICO

E



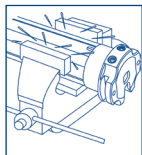
ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN  
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES



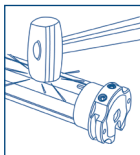
**Indice:**

Istruzioni per la sicurezza .....	p. 4
Istruzioni per l'uso e per l'installazione .....	p. 5
Preparazione del motore .....	p. 6
Montaggio con morsetto .....	p. 7
Collegamenti elettrici .....	p. 8
Telecomandi compatibili / Legenda dei simboli .....	p. 9
Spiegazione delle sequenze di comando .....	p. 10
Funzione apertura/chiusura programmazione telecomando .....	p. 11-12
Memorizzazione primo telecomando .....	p. 13
Funzione disabilitazione automatica memorizzazione primo telecomando .....	p. 13
Regolazione dei finecorsa .....	p. 13
Regolazione in modalità 1 ( <b>manuale</b> ) .....	p. 13
Esempio n.1: memorizzazione come primo finecorsa della posizione di apertura .....	p. 14
Esempio n.2: memorizzazione come primo finecorsa della posizione di chiusura .....	p. 15
Regolazione in modalità 2 ( <b>semiautomatico</b> ) .....	p. 16
Regolazione della posizione intermedia .....	p. 17
Cancellazione della posizione intermedia .....	p. 17
Regolazione della forza di chiusura .....	p. 18
Cancellazione delle posizioni di finecorsa .....	p. 18
Memorizzazione di altri telecomandi .....	p. 19
Cancellazione singolo telecomando .....	p. 19
Cancellazione totale della memoria telecomandi .....	p. 20
<b>Funzioni speciali:</b>	
Memorizzazione temporanea telecomando .....	p. 21
Memorizzazione telecomandi tascabili A530058 .....	p. 22
Collegamenti elettrici per comando motore con 2 pulsanti indipendenti .....	p. 23
Gestione modalità di comando motore da filo bianco SU-STOP-GIÙ-STOP / SU-GIÙ / SU-GIÙ a "Uomo Presente" .....	p. 24
Gestione della super sensibilità nella rilevazione degli ostacoli in discesa (solo per motori Ø 35) .....	p. 25
Funzione Mobilia .....	p. 25-26
Dichiarazione di conformità .....	p. 27

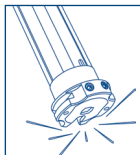
## ISTRUZIONI PER LA SICUREZZA



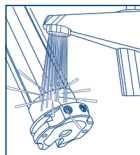
NO



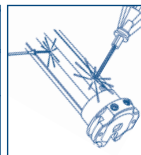
NO




NO



NO



NO

- I motori serie BLUE 35, BLUE 45 e BLUE 58 sono stati realizzati per automatizzare il movimento di avvolgibili e tende da sole. Ogni altro uso è improprio.
  - Non sottoporre il motore tubolare a schiacciamenti, urti, cadute o contatto con liquidi di qualunque natura; non forare né applicare viti per tutta la lunghezza del tubolare.
  - Il diametro minimo del tubo in cui il motore della serie BLUE 35 può essere installato non deve essere inferiore a 40 mm.
  - Il diametro minimo del tubo in cui il motore della serie BLUE 45 può essere installato non deve essere inferiore a 50 mm.
  - Il diametro minimo del tubo in cui il motore della serie BLUE 58 può essere installato non deve essere inferiore a 70 mm.
  - Se il motore viene utilizzato per la movimentazione di tende da sole, rispettare la distanza orizzontale di sicurezza di almeno 40 cm fra la tenda completamente aperta e qualsiasi oggetto permanente.
  - La scelta del motore, nella sua applicazione di utilizzo, deve essere compatibile con i dati di targa indicati sul motore stesso.
  - Il motore tubolare è progettato per un tempo massimo di funzionamento in continuo di 4 minuti.
  - Per manutenzioni e riparazioni rivolgersi a personale tecnico competente.
  - L'installazione deve essere eseguita da personale tecnico nel pieno rispetto delle norme di sicurezza, soprattutto per quanto riguarda i collegamenti elettrici.
  - Danni provocati da forzature, manomissioni o collegamenti errati, non sono coperti da garanzia.
-  - In caso di danneggiamento del cavo di alimentazione rivolgersi al centro di assistenza o a personale tecnico di competenza, al fine di evitare ogni pericolo.

## ISTRUZIONI PER L'USO E PER L'INSTALLAZIONE

### ATTENZIONE

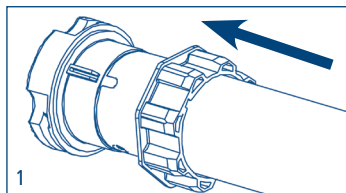
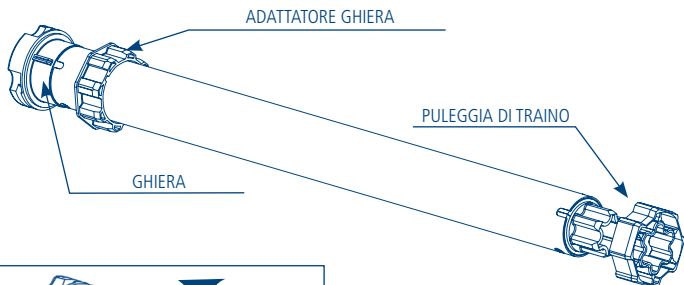
PER LA SICUREZZA DELLE PERSONE È IMPORTANTE SEGUIRE QUESTE ISTRUZIONI.

CONSERVARE QUESTE ISTRUZIONI.

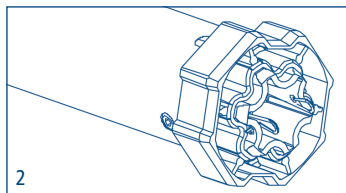
L'INSTALLAZIONE NON CORRETTA PUÒ CAUSARE GRAVI FERITE.

- L'apparecchio non è destinato ad essere usato da persone (bambini compresi) le cui capacità fisiche, sensoriali o mentali siano ridotte, oppure con mancanza di esperienza o di conoscenza, a meno che esse abbiano potuto beneficiare, attraverso l'intermediazione di una persona responsabile della loro sicurezza, di una sorveglianza o di istruzioni riguardanti l'uso dell'apparecchio. Sorvegliare i bambini perché non giochino con l'azionamento della tapparella o della tenda da sole.
- **NON** permettere ai bambini di giocare con i dispositivi di comando fissi. Tenere i telecomandi fuori dalla portata dei bambini.
- Prima di ogni intervento di manutenzione, installazione o pulizia delle finestre scollegare l'alimentazione del motore.
- Prima di installare il motore di movimentazione, togliere i cavi superflui e disabilitare eventuali apparecchiature non necessarie per il funzionamento del motore stesso.
- Controllare spesso l'installazione per scoprire eventuali sbilanciamenti e segni di usura o danni a cavi e molle. **NON** usare se è necessaria una riparazione o una regolazione.
- L'interruttore tenuto in tensione manualmente deve essere fissato in vista dell'apparecchio, ma lontano da parti mobili e ad un'altezza superiore a 1,5 m.
- Rispettare scrupolosamente i collegamenti previsti, in caso di dubbi **NON** procedere casualmente, ma consultare personale tecnico competente.
- A tapparella o tenda da sole in movimento tenere lontano le persone dal raggio d'azione.
- Tapparelle: fare attenzione quando si aziona il dispositivo di rilascio manuale in quanto una tapparella alzata può cadere rapidamente se le molle sono deboli o rotte.
- Dispositivi di connessione, supporti e adattatori vengono forniti separatamente. Per l'uso e la scelta consultare il catalogo "Motori Tubolari".
- I comandi fissi devono essere installati in posizione visibile.

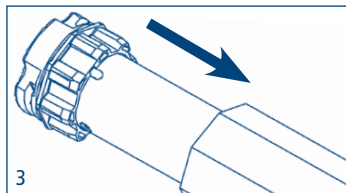
## PREPARAZIONE DEL MOTORE



1. Inserire l'adattatore sulla ghiera facendo combaciare la scanalatura con la tacca di riferimento e spingere fino alla battuta.



2. Montare la puleggia di traino sul perno del motore fino allo scatto della molla di fermo.



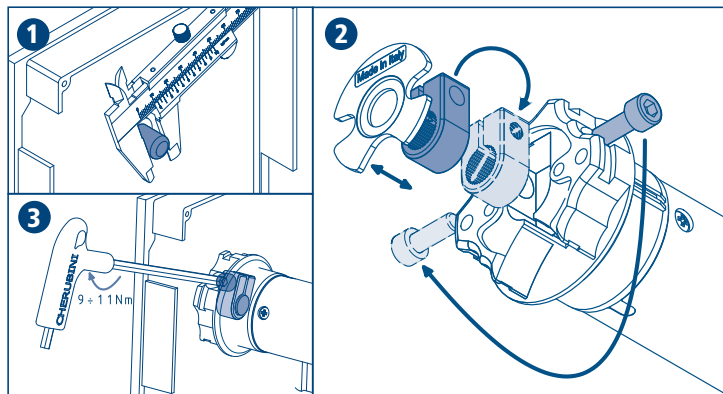
3. Introdurre completamente il motore nel tubo di avvolgimento.

**NB:** Nel caso di tubi con profilo tondo la puleggia di traino deve essere fissata al tubo, questa operazione è a carico dell'installatore. Per altri profili di tubo il fissaggio è facoltativo anche se fortemente raccomandato.

## MONTAGGIO CON MORSETTO

Il morsetto permette il fissaggio del motore direttamente sul perno del fianco.

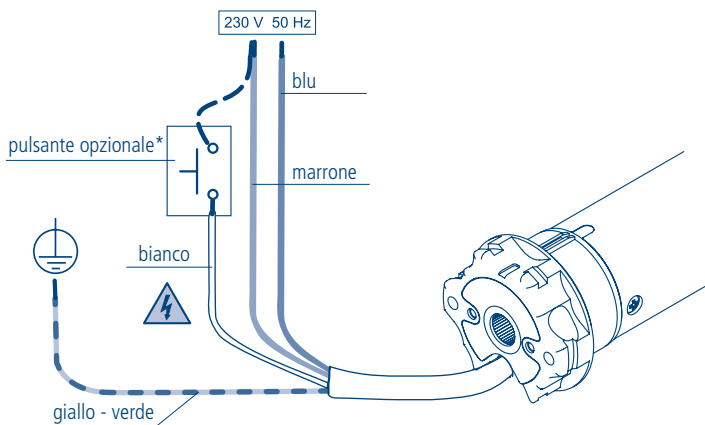
Il morsetto può essere utilizzato solo con motori aventi coppia massima di 15 Nm.



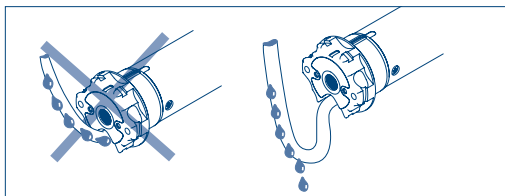
- 1** Il perno deve essere in alluminio con un diametro minimo di 11,5 e massimo di 11,9 mm.
- 2** Il morsetto viene fornito premontato con il serraggio della vite dal lato destro, in caso si renda necessario serrare la vite dal lato sinistro si deve procedere come segue:
  - estrarre la vite
  - rimuovere la piastrina
  - estrarre il morsetto e reinserirlo capovolto
  - inserire la vite dal lato sinistro.
- 3** Serrare la vite utilizzando una chiave maschio esagonale da 5 mm. Coppia di serraggio **minimo 9 Nm massimo 11 Nm**, mantenendo il motore il più possibile aderente al fianco.

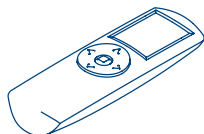
## COLLEGAMENTI ELETTRICI

- Per evitare situazioni di pericolo o malfunzionamenti, gli elementi elettrici di comando collegati al motore devono essere dimensionati in base alle caratteristiche elettriche del motore stesso.
- I dispositivi di disconnessione devono essere previsti nella rete di alimentazione conformemente alle regole di installazione nazionali.
- In caso di utilizzo all'esterno, utilizzare un cavo di alimentazione a designazione H05RN-F contenuto di carbonio min 2%.
- Se il filo bianco non è utilizzato deve essere sempre isolato. È pericoloso toccare il filo bianco quando il motore è alimentato.



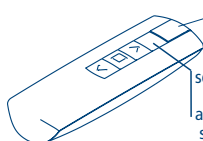
- \* L'installazione del pulsante è opzionale, il collegamento può essere eseguito con la fase (filo marrone) o con il neutro (filo blu), indifferentemente. Con il pulsante è possibile comandare il motore in modalità passo passo (salita, stop, discesa, stop ...).





**SKIPPER SENSO  
SKIPPER LCD**

\*fare riferimento alle istruzioni  
specifiche del telecomando

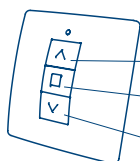


display

selezione del canale

attivazione/disattivazione del  
sensore luce - **SKIPPER P-LUX**

**SKIPPER PLUS  
SKIPPER P-LUX** (per WindTec Lux)

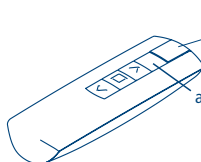


(A) salita

(B) stop

(C) discesa

**SKIPPER WALL**



LED - SKIPPER  
display - **SKIPPER LUX**

attivazione/disattivazione del  
sensore luce - **SKIPPER LUX**

**SKIPPER  
SKIPPER LUX** (per WindTec Lux)

## LEGENDA DEI SIMBOLI



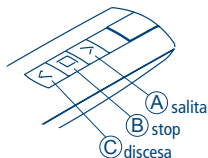
- rotazione breve del motore in un senso



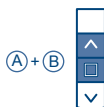
- rotazione lunga del motore nell'altro senso



- doppia breve rotazione del motore



(A) premere il tasto A



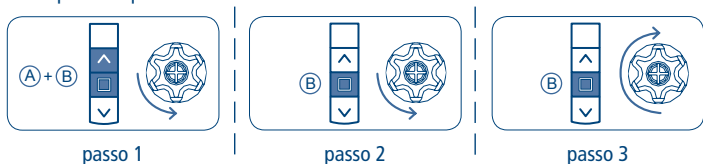
(A) + (B) premere i tasti A e B  
contemporaneamente

## SPIEGAZIONE DELLE SEQUENZE DI COMANDO

La maggior parte delle sequenze di comando è composta da tre passi ben distinti, al termine dei quali il motore segnala, con diversi tipi di rotazione, se il passo si è concluso in modo positivo o negativo. Lo scopo di questo paragrafo è quello di riconoscere le segnalazioni del motore.

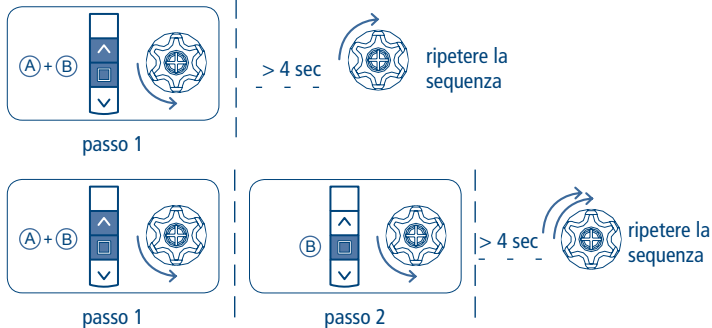
I tasti devono essere premuti come indicato nella sequenza, senza far passare più di 4 secondi tra un passo e l'altro. Se trascorrono più di 4 secondi, il comando non viene accettato, e si dovrà ripetere la sequenza.

Esempio di sequenza di comando:



Come si vede nell'esempio, quando la sequenza termina in maniera positiva il motore si riporta nella posizione iniziale con una singola rotazione lunga. Infatti due brevi rotazioni nello stesso senso corrispondono ad una rotazione lunga nel senso opposto. Il motore si riporta nella posizione iniziale anche quando la sequenza non viene completata, in questo caso effettuando una o due brevi rotazioni.

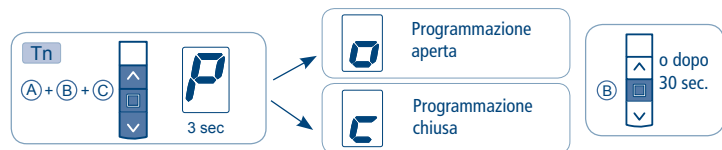
Esempi di sequenze incomplete:



## FUNZIONE APERTURA/CHIUSURA PROGRAMMAZIONE TELECOMANDO SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

Per evitare modifiche accidentali alla programmazione del motore durante l'uso quotidiano del telecomando, la possibilità di programmazione viene disabilitata automaticamente dopo 8 ore dall'invio dell'ultima sequenza (A+B o B+C).

### VERIFICA DELLO STATO DELLA FUNZIONE



Per modificare lo stato della funzione vedi le sequenze ABILITAZIONE/DISABILITAZIONE

### ABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



Procedere con la programmazione come da libretto istruzioni

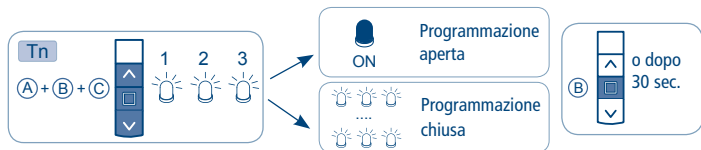
### DISABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



## FUNZIONE APERTURA/CHIUSURA PROGRAMMAZIONE TELECOMANDO SKIPPER - SKIPPER WALL

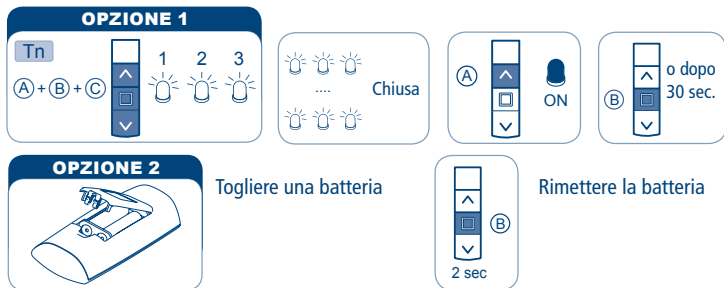
Per evitare modifiche accidentali alla programmazione del motore durante l'uso quotidiano del telecomando, la possibilità di programmazione viene disabilitata automaticamente dopo 8 ore dall'invio dell'ultima sequenza (A+B o B+C).

### VERIFICA DELLO STATO DELLA FUNZIONE



Per modificare lo stato della funzione vedi le sequenze ABILITAZIONE/DISABILITAZIONE

### ABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE



Procedere con la programmazione come da libretto istruzioni

### DISABILITAZIONE DELLA PROGRAMMAZIONE

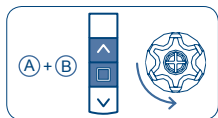


## MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO

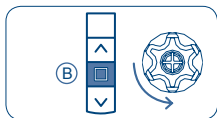
Questa operazione può essere eseguita solamente quando il motore è nuovo, oppure dopo una cancellazione completa della memoria.

**Durante questa fase alimentare un solo motore per volta.**

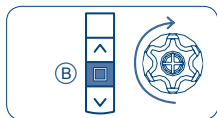
T1: Primo telecomando da memorizzare



T1



T1



T1 (2 sec)

## FUNZIONE DISABILITAZIONE AUTOMATICA

### MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO

Ad ogni accensione del motore si hanno a disposizione 3 ore per memorizzare il primo telecomando. Trascorso questo tempo la possibilità di memorizzare il telecomando viene disabilitata. Per azzerare il timer della funzione è sufficiente togliere e ridare alimentazione al motore.

## REGOLAZIONE DEI FINECORSA

I motori tubolari Blue Tronic RX dispongono di un sistema di finecorsa elettronico con encoder. Questo sistema assicura una elevata affidabilità e precisione nel mantenimento delle posizioni. La regolazione dei finecorsa si effettua in modo semplice con il telecomando. Durante la regolazione, il motore si muoverà fintanto che si tiene premuto il tasto di salita o discesa, fermandosi quando si rilascia il tasto. Terminata la regolazione, per muovere il motore basterà premere brevemente il tasto di salita o discesa. La regolazione dei finecorsa può essere fatta in diversi modi a seconda dei dispositivi di bloccaggio montati sulla tapparella (tappi e molle anti-intrusione) e del tipo di installazione (in fabbrica o in cantiere).

### REGOLAZIONE IN MODALITÀ 1 (manuale)

In questa modalità la tapparella può avere uno, entrambi, o nessun dispositivo di bloccaggio in salita e in discesa. La sequenza di memorizzazione può partire, indifferentemente, dal finecorsa alto o da quello basso.

Durante la regolazione della prima posizione, può essere necessario usare il tasto di discesa per muovere la tapparella in salita, e viceversa, poiché il corretto senso di rotazione sarà determinato solo dopo aver memorizzato la prima posizione.

## ESEMPIO N.1

## Memorizzazione come primo finecorsa della posizione di apertura

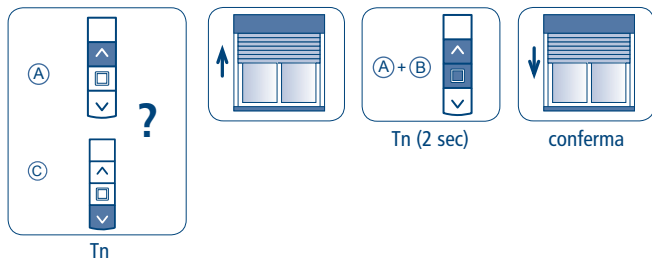
## MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI APERTURA

Se la tapparella è già completamente avvolta, si dovrà prima abbassare di circa 20 cm.

Con il tasto di salita o discesa del telecomando, portare la tapparella in completa apertura. Se sono montati i tappi di bloccaggio, tenere premuto il tasto fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare i tasti del telecomando per regolare con precisione la posizione di apertura.

Per memorizzare la posizione di apertura, premere contemporaneamente i tasti A (salita) e B (stop) per circa 2 secondi, fino a che il motore inizia un movimento di discesa che conferma l'avvenuta memorizzazione.

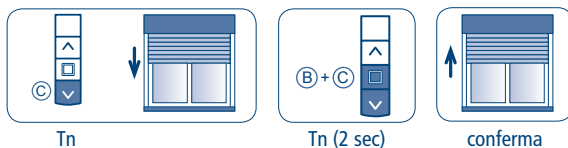
Tn: Telecomando memorizzato



## MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI CHIUSURA

Con il tasto di discesa del telecomando, portare la tapparella in completa chiusura. Se è presente il dispositivo di bloccaggio in discesa, tenere premuto il tasto fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare i tasti del telecomando per regolare con precisione la posizione di chiusura.

Per memorizzare la posizione di chiusura, premere contemporaneamente i tasti B (stop) e C (discesa) per circa 2 secondi, fino a che il motore inizia un movimento di salita che conferma l'avvenuta memorizzazione.



## ESEMPIO N.2

### Memorizzazione come primo finecorsa della posizione di chiusura

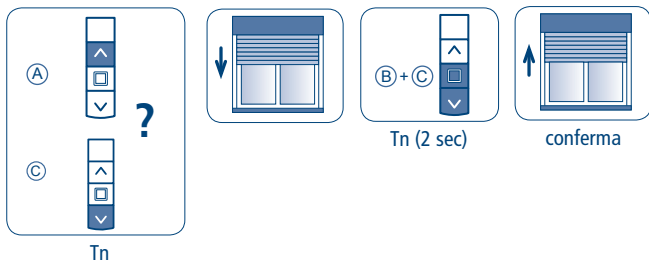
#### MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI CHIUSURA

Se la tapparella è già completamente chiusa, si dovrà prima alzare di circa 20 cm.

Con il tasto di salita o discesa del telecomando, portare la tapparella in completa chiusura. Se è presente il dispositivo di bloccaggio in discesa, tenere premuto il tasto fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare i tasti del telecomando per regolare con precisione la posizione di chiusura.

Per memorizzare la posizione di chiusura, premere contemporaneamente i tasti B (stop) e C (discesa) per circa 2 secondi, fino a che il motore inizia un movimento di salita che conferma l'avvenuta memorizzazione.

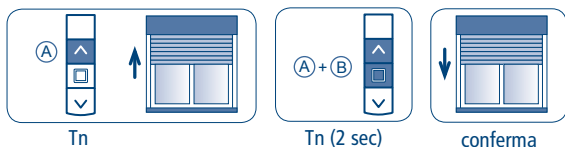
Tn: Telecomando memorizzato



#### MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI APERTURA

Con il tasto di salita del telecomando, portare la tapparella in completa apertura. Se sono montati i tappi di bloccaggio, tenere premuto il tasto fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare i tasti del telecomando per regolare con precisione la posizione di apertura.

Per memorizzare la posizione di apertura, premere contemporaneamente i tasti A (salita) e B (stop) per circa 2 secondi, fino a che il motore inizia un movimento di discesa che conferma l'avvenuta memorizzazione.



## REGOLAZIONE IN MODALITÀ 2 (semiautomatico)

Per poter utilizzare questa modalità, la tapparella deve aver montato obbligatoriamente dispositivi di bloccaggio in discesa (molle anti intrusione). Non è necessario avere dispositivi di bloccaggio in salita (tappi). Questa procedura si presta soprattutto all'installazione in fabbrica, poiché è necessario memorizzare solo la posizione di apertura. La posizione di chiusura sarà determinata automaticamente durante l'uso normale. La sequenza di memorizzazione deve partire, obbligatoriamente, dal finecorsa alto.

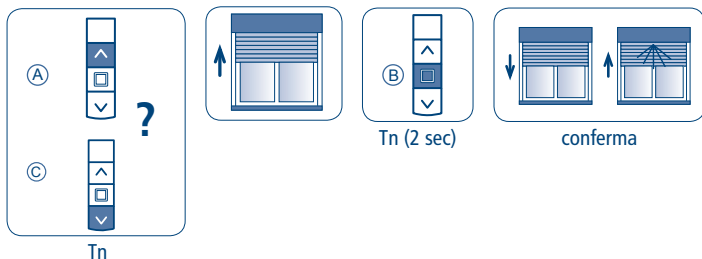
### MEMORIZZAZIONE DELLA POSIZIONE DI APERTURA

**Se la tapparella è già completamente avvolta, si dovrà prima abbassare di circa 20 cm.**

Con il tasto di salita o discesa del telecomando, portare la tapparella in completa apertura. Se sono montati i tappi di bloccaggio, tenere premuto il tasto fino a che il motore si arresta automaticamente in battuta. In caso contrario, usare i tasti del telecomando per regolare con precisione la posizione di apertura.

Per memorizzare la posizione di apertura, premere il tasto B (stop) per circa 2 secondi. Il motore effettua un breve movimento di discesa, quindi riavvolge la tapparella fino al finecorsa superiore.

Tn: Telecomando memorizzato



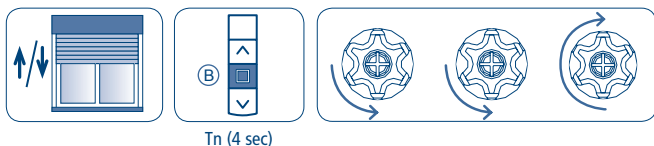
A questo punto, il senso di rotazione è determinato correttamente. Si può scollegare il motore e terminare la memorizzazione del finecorsa inferiore in cantiere. Ridando tensione, il motore si muove normalmente, senza dover tenere premuti i tasti. La prima volta che il motore si ferma sulla battuta inferiore, viene memorizzata tale posizione in modo automatico. Poiché il motore ricerca la battuta meccanica ad ogni discesa, nel caso che la prima volta il finecorsa inferiore sia rilevato per errore a causa di un impedimento meccanico (stecca bloccata, guide non parallele, viti sporgenti etc.), basta eseguire una risalita, rimuovere l'impedimento, ed effettuare una nuova discesa.

## REGOLAZIONE DELLA POSIZIONE INTERMEDIA

Questa funzione opzionale permette di portare la tapparella in una posizione intermedia preferita. Quando la posizione intermedia è memorizzata, per portare la tapparella in questa posizione è sufficiente premere il tasto B (stop) per 2 secondi.

Per memorizzare la posizione intermedia, muovere la tapparella fino alla posizione desiderata, quindi tenere premuto il tasto B (stop) (circa 4 sec), finché il motore effettua la segnalazione di conferma.

Tn: Telecomando memorizzato



Tn (4 sec)

## CANCELLAZIONE DELLA POSIZIONE INTERMEDIA

La cancellazione della posizione intermedia si può effettuare se non si desidera più disporre di tale funzione, ed è necessaria nel caso in cui si desideri modificare la posizione intermedia già memorizzata.

Prima di cancellare la posizione intermedia è necessario portare la tapparella nella posizione intermedia premendo il tasto B (stop) per 2 sec, quindi ripremere il tasto B (stop) (circa 4 sec), finché il motore effettua la segnalazione di conferma.

Tn: Telecomando memorizzato



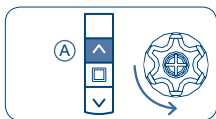
Tn (2 sec)

Tn (4 sec)

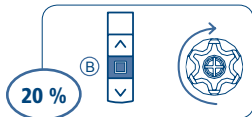
## REGOLAZIONE DELLA FORZA DI CHIUSURA



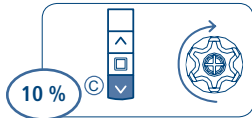
Tn



40 %



20 %



10 %

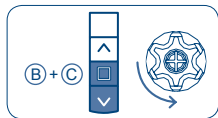
2 sec

Questo sistema, unico nel suo genere, garantisce, nel caso siano montate le molle anti-intrusione, che la tapparella rimanga perfettamente chiusa, senza sottoporre le stecche ad una eccessiva compressione. Il sistema funziona in qualunque tipo di applicazione, grazie alla possibilità di regolare manualmente la forza di chiusura.

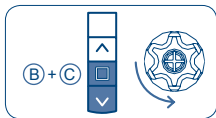
Il motore Blue Tronic RX è impostato in fabbrica con un valore predeterminato di forza di chiusura, pari al 20 % della coppia nominale. Con il telecomando, è possibile cambiare tale valore, diminuendolo al 10 %, oppure aumentandolo al 40 %, a seconda del risultato che si vuole ottenere.

## CANCELLAZIONE DELLE POSIZIONI DI FINECORSA

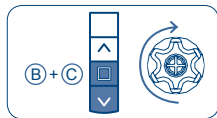
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



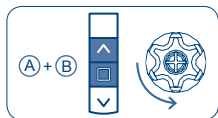
Tn (4 sec)

## MEMORIZZAZIONE DI ALTRI TELECOMANDI

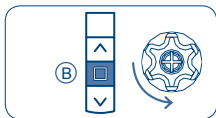
È possibile memorizzare fino a 15 telecomandi.

Tn: Telecomando memorizzato

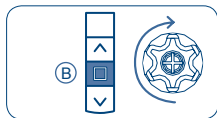
Tx: Telecomando da memorizzare



Tn



Tn

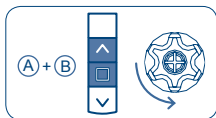


Tx (2 sec)

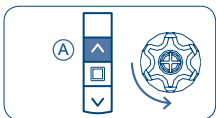
## CANCELLAZIONE SINGOLO TELECOMANDO

È possibile cancellare singolarmente ogni telecomando memorizzato. Nel momento in cui si cancella l'ultimo il motore si riporta nella condizione iniziale. La stessa cosa vale per i singoli canali nel telecomando multicanale, basta selezionare il canale da cancellare prima di eseguire la sequenza.

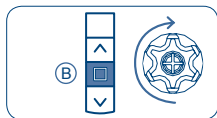
Tn: Telecomando da cancellare



Tn



Tn



Tn (2 sec)

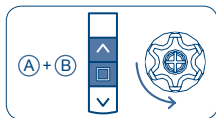
## CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI

La cancellazione totale della memoria non cancella la regolazione dei finecorsa.

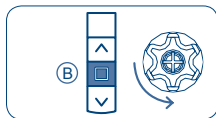
La cancellazione totale della memoria si può effettuare in due modi:

### 1) CON IL TELECOMANDO

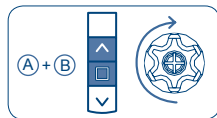
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (4 sec)

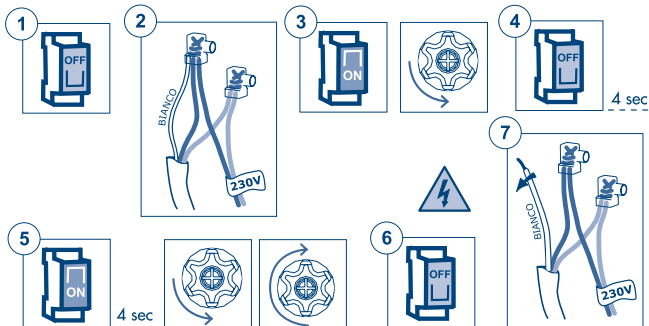
### 2) CON IL FILO AUSILIARE (BIANCO)

Usare questa opzione in caso di emergenza, o quando non sia disponibile alcun telecomando funzionante. Per cancellare la memoria dovremo accedere al filo bianco del motore.

La sequenza delle operazioni è la seguente:

- 1) Scollegare l'alimentazione del motore, ad esempio tramite l'interruttore generale.
- 2) Collegare il filo bianco del motore al filo marrone (fase) o al filo blu (neutro).
- 3) Collegare l'alimentazione del motore, che effettuerà una breve rotazione in un senso.
- 4) Scollegare l'alimentazione del motore per almeno 4 secondi.
- 5) Collegare l'alimentazione del motore, che dopo circa 4 secondi effettuerà una breve rotazione in un senso, e una rotazione più lunga in senso contrario.
- 6) Scollegare l'alimentazione del motore.
- 7) Separare il filo bianco dal filo marrone o blu. Isolare opportunamente il filo bianco prima di collegare l'alimentazione.

A questo punto, è possibile procedere con la memorizzazione del primo telecomando.



## FUNZIONI SPECIALI

### MEMORIZZAZIONE TEMPORANEA TELECOMANDO

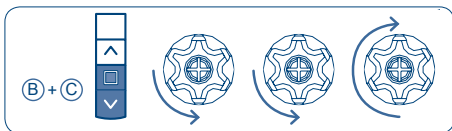
Questa funzione permette di memorizzare un telecomando in modo temporaneo, ad esempio in modo da permettere l'impostazione dei fincorsa durante il montaggio in fabbrica. Il telecomando definitivo potrà essere memorizzato in seguito con l'apposita sequenza di comando (vedi "MEMORIZZAZIONE PRIMO TELECOMANDO").

Le operazioni descritte di seguito possono essere eseguite solo quando il motore è nuovo di fabbrica, oppure dopo una cancellazione totale della memoria (vedi "CANCELLAZIONE TOTALE DELLA MEMORIA TELECOMANDI"). Per assicurare che la programmazione temporanea sia utilizzata solo in fase di installazione o regolazione, e non durante l'uso quotidiano, il motore permette le seguenti operazioni solo nei limiti di tempo descritti. Alimentare il motore, assicurarsi che nel raggio di azione del telecomando non siano presenti altri motori alimentati e con la memoria vuota.

**Entro 30 secondi dall'accensione**, premere contemporaneamente i tasti B e C, finché il motore effettua la segnalazione di conferma.

**Il telecomando rimarrà memorizzato per 5 minuti**, mentre il motore è alimentato. Passati 5 minuti, o togliendo tensione al motore, il telecomando sarà cancellato.

T1: Primo telecomando da memorizzare



T1

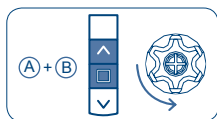
## MEMORIZZAZIONE TELECOMANDI TASCABILI A530058

N.B. il telecomando tascabile può essere utilizzato solo come telecomando secondario. Prima di procedere alla memorizzazione è necessario quindi aver già completato l'apprendimento del motore con un telecomando Cherubini (Skipper – telecomando a 3 tasti Su-Giù-Stop).

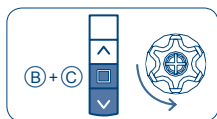
### MEMORIZZAZIONE DI UN TASTO SUL TELECOMANDO TASCABILE

Tn: Telecomando memorizzato

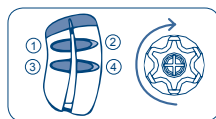
Tx: Telecomando tascabile da memorizzare



Tn



Tn



Tx (2 sec)

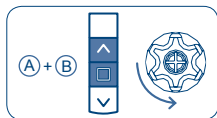
Nell'ultima fase della sequenza premere sul telecomando tascabile il tasto desiderato per 2 secondi. A questo punto il telecomando può comandare il motore in modalità passo-passo (SU – STOP – GIÙ – STOP). Per associare gli altri tasti ripetere la sequenza sopra descritta. Ogni tasto può essere associato ad un motore Blue Tronic RX.

### CANCELLAZIONE DELL'ASSOCIAZIONE DI UN TASTO SUL TELECOMANDO TASCABILE

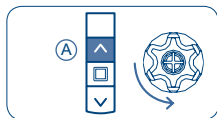
È possibile cancellare singolarmente tutti i tasti memorizzati con questa sequenza:

Tn: Telecomando memorizzato

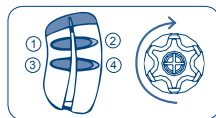
Tx: Telecomando tascabile con tasto associato da cancellare



Tn



Tn



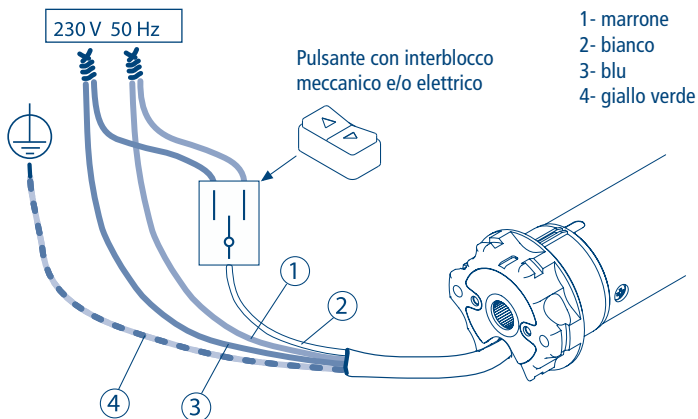
Tx (2 sec)

Il motore eseguirà un movimento di conferma e la funzione associata al tasto appena premuto (per 2 sec) sarà rimossa.

## COLLEGAMENTI ELETTRICI PER COMANDO MOTORE IN MODALITÀ SU-GIÙ (2 pulsanti SU-GIÙ indipendenti)

Per il collegamento della pulsantiera, usare solo pulsanti con interblocco elettrico e meccanico, per impedire che si possano premere i due pulsanti contemporaneamente.

Il motore riconosce automaticamente il tipo di pulsantiera (a 1 o 2 pulsanti) e imposta la corretta modalità di funzionamento di conseguenza.



### PROGRAMMAZIONE FILARE

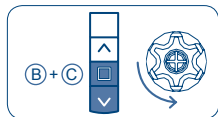
Utilizzando la pulsantiera come descritto in questa pagina è possibile programmare il motore da filo bianco (programmazione filare). Per conoscere le procedure, richiedere il libretto al vostro distributore.

## GESTIONE MODALITÀ DI COMANDO MOTORE DA FILO BIANCO SU-STOP-GIÙ-STOP / SU-GIÙ / SU-GIÙ a "Uomo Presente"

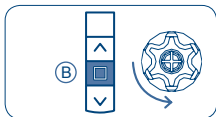
NB: I motori escono dalla fabbrica predisposti per l'utilizzo con un pulsante singolo (funzionamento SU-STOP-GIÙ-STOP). È sempre possibile modificare l'impostazione del tipo di comando eseguendo la sequenza riportata qui sotto.

PROCEDURA PER CAMBIO MODALITÀ DI COMANDO:

Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (2 sec)

Le impostazioni possibili sono 3 e sono disponibili nell'ordine riportato:

- SU-STOP-GIÙ-STOP (impostazione di fabbrica)
- SU-GIÙ (per 2 pulsanti indipendenti)
- SU-GIÙ a "Uomo Presente" (per 2 pulsanti indipendenti)

Per passare da un'impostazione all'altra ripetere la sequenza il numero di volte necessario a raggiungere l'impostazione desiderata.

Modalità attiva SU-STOP-GIÙ-STOP:



Modalità attiva SU-GIÙ:



Modalità attiva SU-GIÙ a "Uomo Presente":

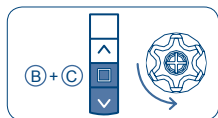


## GESTIONE DELLA SUPER SENSIBILITÀ NELLA RILEVAZIONE DEGLI OSTACOLI IN DISCESA - solo per motori Ø 35 -

Dove necessario è possibile attivare/disattivare una sensibilità molto elevata nel rilevare gli ostacoli in discesa. Questa supersensibilità si disabilita automaticamente quando le lame della tapparella incominciano ad impilarsi.

### ATTIVARE LA FUNZIONE DI SUPERSENSIBILITÀ

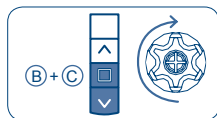
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn

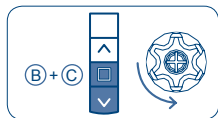


Tn (2 sec)

### ATTIVARE LA FUNZIONE "MOBILIA"

La funzione "Mobilia" è destinata ad applicazioni speciali nel settore dei mobili. NON si disabilita in prossimità della posizione di fincorsa basso, ed è utilizzabile solo se è già attiva la funzione di supersensibilità.

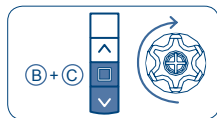
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



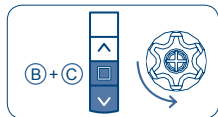
Tn



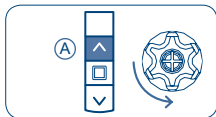
Tn (2 sec)

### DISATTIVARE LA FUNZIONE SUPERSENSIBILITÀ

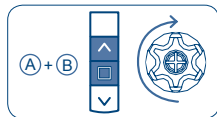
Tn: Telecomando memorizzato



Tn



Tn



Tn (2 sec)

#### ATTENZIONE

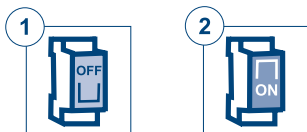
Disattivando la funzione supersensibilità  
si disattiva automaticamente la funzione "Mobilia"

## RIAPPRENDIMENTO FORZATO DEL TELECOMANDO CON FUNZIONE MOBILIA ATTIVA

Se è abilitata la funzione "Mobilia", è possibile forzare la memorizzazione di un nuovo telecomando in caso di smarrimento.

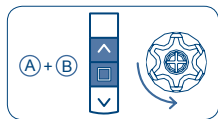
Per memorizzare un nuovo telecomando procedere come segue:

- Scollegare l'alimentazione del motore.
- Ricollegare l'alimentazione del motore.

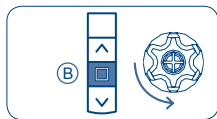


Da adesso si ha 1 minuto di tempo per memorizzare un nuovo telecomando.

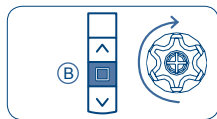
T1: Nuovo primo telecomando da memorizzare



T1



T1



T1 (2 sec)

Tutti i telecomandi precedentemente memorizzati sono stati cancellati.

## DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ

La Ditta CHERUBINI S.p.A. sita in via Adige, 55 25081 Bedizzole (BS) ITALY, dichiara sotto la propria responsabilità che i motori tubolari serie BLUE WAVE RX, BLUE TRONIC RX sono conformi ai requisiti essenziali di Sicurezza e Compatibilità elettromagnetica delle Direttive:

Direttiva 2006/42/CE relativa alle macchine.

Direttiva 2004/108/CE concernente il ravvicinamento delle legislazioni degli Stati membri relative alla compatibilità elettromagnetica.

Direttiva 1999/5/CE riguardante le apparecchiature radio e le apparecchiature terminali di telecomunicazione e il reciproco riconoscimento della loro conformità.

Qualunque modifica apportata al prodotto senza nostra specifica autorizzazione invalida la presente dichiarazione.



Norme armonizzate applicate:

EN 60335-1, EN 60335-2-97, EN 62233

ETSI EN 301 489-1, ETSI EN 301 489-3

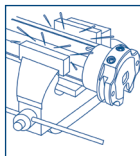
ETSI EN 300 220-1, ETSI EN 300 220-2, ETSI EN 300 220-3

Livello di pressione acustica continuo equivalente ponderato A: < 70 dB (A)

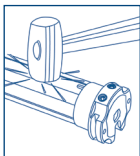
**Table of contents:**

Safety instructions .....	p. 29
Use and installation instructions .....	p. 30
How to prepare the motor .....	p. 31
Instruction fixing with clamp .....	p. 32
Electrical connections .....	p. 33
Compatible remote controls / Key to symbols .....	p. 34
Command sequences example .....	p. 35
Function open/close programming remote control .....	p. 36-37
Setting the first remote control .....	p. 38
Automatic disabling of the first remote control setting function .....	p. 38
Adjustment of the limit switches .....	p. 38
Setting in mode 1 ( <b>manual</b> ) .....	p. 38
Example 1: Setting first the opening position .....	p. 39
Example 2: Setting first the closing position .....	p. 40
Mode 2: limit switch setting ( <b>semi-automatic</b> ) .....	p. 41
Setting a middle position .....	p. 42
Deleting the middle position .....	p. 42
Closing force adjustment .....	p. 43
Deleting the opening and closing limit switch .....	p. 43
Setting of additional remote controls .....	p. 44
Remote control memory clearing .....	p. 44
Full memory clearing .....	p. 45
<b>Special functions:</b>	
Short-term setting of a remote control .....	p. 46
Setting the A530058 pocket remote control .....	p. 47
Electric wiring to motor command with 2 independent buttons .....	p. 48
Command management from white wire	
UP-STOP-DOWN-STOP / UP-DOWN / UP-DOWN "Dead Man" .....	p. 49
Super-sensitivity obstacle detection management during downwards movements (only for Ø 35 motors) .....	p. 50
"Furniture" function .....	p. 50-51
Declaration of conformity .....	p. 52

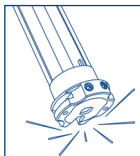
## SAFETY INSTRUCTIONS



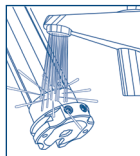
**NO**



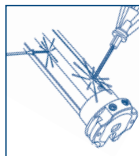
**NO**



**NO**



**NO**



**NO**

- The BLUE 35, BLUE 45 and BLUE 58 series of motors is designed only to automate the movement of rolling shutters and sun awnings. Any other use is improper.
- Do not squash, crush, drop or wet the tubular motor with any kind of liquid; do not pierce and do not apply any screw along the tubular section.
- The motor of series BLUE 35 must be installed in a tube with a minimum diameter of 40 mm.
- The motor of series BLUE 45 must be installed in a tube with a minimum diameter of 50 mm.
- The motor of series BLUE 58 must be installed in a tube with a minimum diameter of 70 mm.
- If the motor is used to move sun awnings, keep a safety horizontal distance of at least 40 cm between the fully opened awning and any permanent object.
- The choice of the motor, in its use application, must be compatible with the rating marked on the motor itself.
- The tubular motor is designed to work non-stop for a maximum of 4 minutes.
- Only professional technicians must perform maintenance and repairs.
- Only professional technicians must perform installation, complying with all safety instructions, especially those regarding electrical connections.
- The guarantee does not cover any damage caused by misuse, straining, tampering or incorrect connections.



- If the cable is damaged please call the assistance centre or qualified technical staff, in order to avoid any hazard.

## USE AND INSTALLATION INSTRUCTIONS

### WARNING

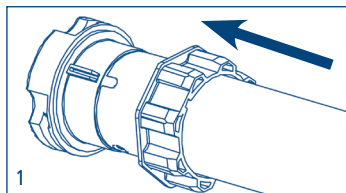
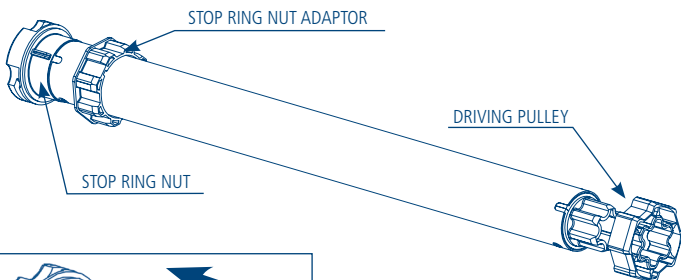
IT IS IMPORTANT TO FOLLOW THESE INSTRUCTIONS FOR PERSONAL SAFETY  
KEEP THESE INSTRUCTIONS.

INCORRECT INSTALLATION CAN CAUSE SEVERE INJURIES.

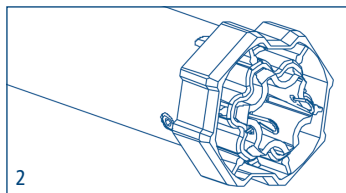
ENGLISH

- This appliance is not intended for use by persons (including children) with reduced physical, sensory or mental capabilities, or lack of experience and knowledge, unless they have been given supervision or instruction concerning use of the appliance by a person responsible for their safety. Children should be supervised to ensure that they do not play with appliance.
- **DO NOT** allow children to play with fixed controls. Keep remote controls away from children.
- Before each maintenance intervention, installation or window cleaning switch off the motor power supply.
- Before installing the drive motor, remove any unnecessary cables and disconnect any equipment not required for the working of the motor itself.
- Frequently examine the installation for imbalance and signs of wear or damage to cables and springs. **DO NOT** use if repair or adjustment is necessary.
- The switch, kept manually under tension, must be fixed near the equipment, but far from the mobile parts and at a height of at least 1.5 m.
- During connection follow the instructions thoroughly. If you have any doubt, **NEVER** act at random but consult competent technicians.
- Keep persons away from moving awnings and rolling shutters.
- Shutters: take care when operating the manual release with shutter open since it may fall rapidly due to weak or broken springs.
- Connection devices, supports and adaptors are not supplied with our motors but separately. For use and choice consult the "Tubular motors" catalogue.
- Fixed controls have to be installed visibly.

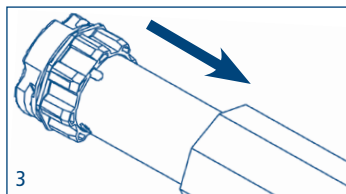
## HOW TO PREPARE THE MOTOR



1. Insert the adaptor in the nut mating the groove with the reference notch and push till they touch.



2. Fix the driving pulley on the motor pin until the stop pin clicks.



3. Insert the motor fully in the rolling tube.

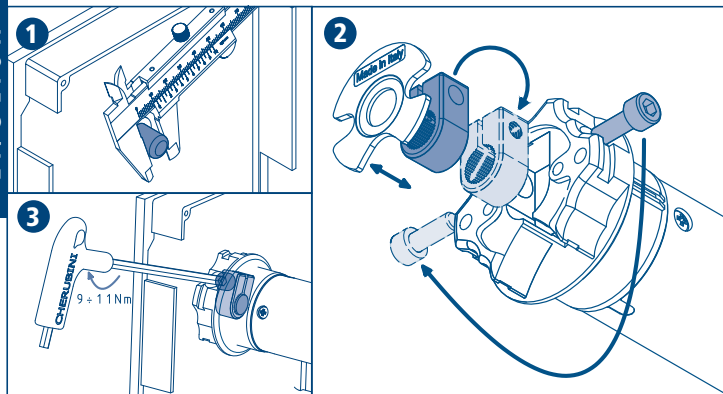
**NB:** If you use tubes with a round form, the driving pulley must be fixed to the tube, and the installation is to be paid by the person who installs the system. For other tube sections the fitting is optional, but strongly recommended.

## INSTRUCTION FIXING WITH CLAMP

The clamp allows to fix the motor directly on the side-cover bolt ( $\varnothing$  12 mm).

The clamp may be used only for motors until maximal torque of 15 Nm.

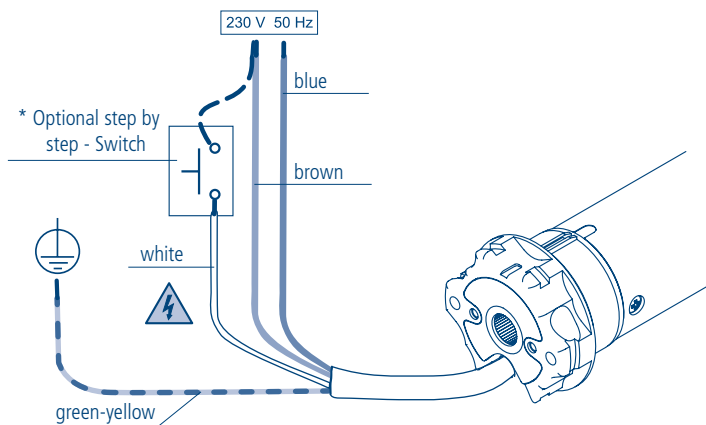
ENGLISH



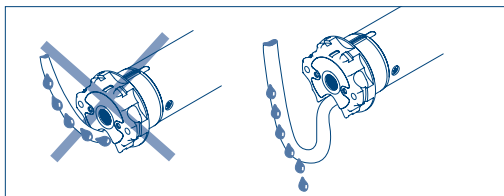
- 1** The bolt has to be in aluminum with minimal  $\varnothing$  11,5 and maximal  $\varnothing$  11,9 mm.
- 2** The clamp is supplied pre-assembled with the tightening of the screw on right side, in case should be necessary to tighten the screw on the left side go on as follows:
  - remove the screw
  - remove the plate
  - remove the clamp and reinsert it upside down
  - insert the screw from the left side.
- 3** Close the screw using an hexagonal key 5 mm.  
Closing torque **minimal 9 Nm maximal 11 Nm**, by keeping the motor as near as possible to the sidecover.

## ELECTRICAL CONNECTIONS

- In order to prevent dangerous situations or malfunctioning, the electrical command elements wired to the motor must be sized according to the motor's electrical features.
- Means for disconnection must be incorporated in the fixed wiring in accordance with the national installation standards.
- For outdoor use, provide the appliance with a supply cable with designation H05RN-F containing at least 2% of carbon.
- If not used, the white wire must be insulated. It is dangerous to touch the white wire when the motor is powered.



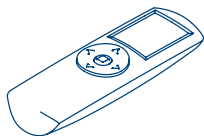
\* Installing this switch is optional. The connection can be done differently using the brown wire or the blue wire. The switch affords the possibility to command the motor in stepping mode (up, stop, down, stop, up, stop, down, stop..)



# COMPATIBLE REMOTE CONTROLS

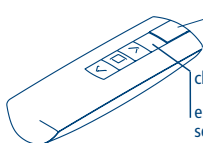


ENGLISH



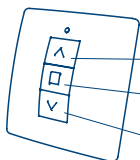
**SKIPPER SENSO**  
**SKIPPER LCD**

\*check the specific instruction book



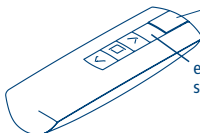
display  
channel selector  
enable/disable sun sensor - SKIPPER P-LUX

**SKIPPER PLUS**  
**SKIPPER P-LUX** (for WindTec Lux)



(A) up  
(B) stop  
(C) down

**SKIPPER WALL**



LED - SKIPPER display - SKIPPER Lux  
enable/disable sun sensor - SKIPPER Lux

**SKIPPER**  
**SKIPPER LUX** (for WindTec Lux)

## KEY TO SYMBOLS



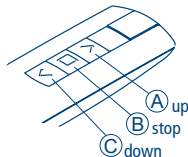
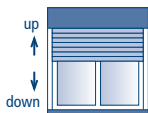
- short motor rotation in one direction



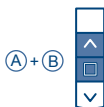
- long motor rotation in other direction



- double short rotation



Press button A

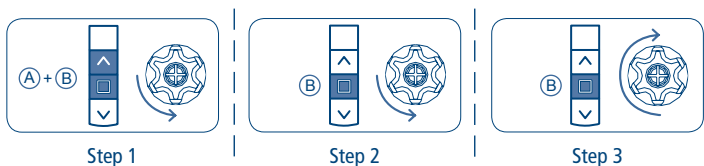


Press buttons A and B at the same time

## COMMAND SEQUENCES EXAMPLE

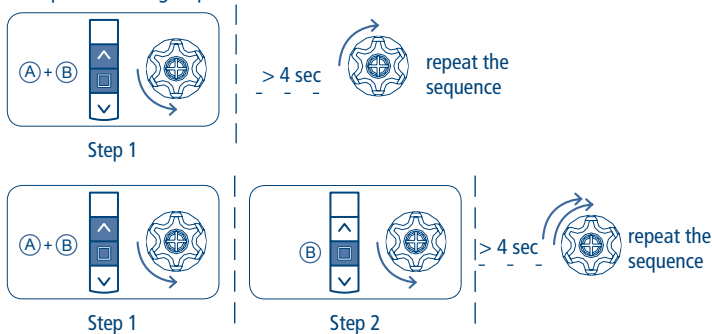
Most of the command sequences have three distinct steps, at the end of which the motor indicates if the step has been concluded positively or not, by turning in different ways. This section is provided to demonstrate the motor indications. The buttons must be pressed as shown in the sequence, without taking more than 4 seconds between one step and the next. If more than 4 seconds are taken, the command is not accepted and the sequence must be repeated.

Command sequence example:



As we can see from the example, when the sequence ends positively, the motor returns to its starting position in one long rotation. In fact, two short rotations in the same direction correspond to one long rotation in the opposite direction. The motor returns to the starting position even when the sequence is not completed; in this case by performing one or two short rotations.

Example of a wrong sequence:

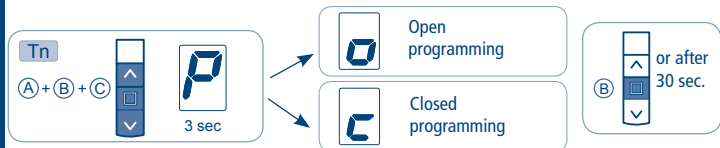


## FUNCTION OPEN/CLOSE PROGRAMMING

### REMOTE CONTROL SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

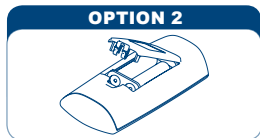
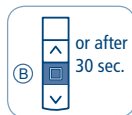
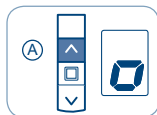
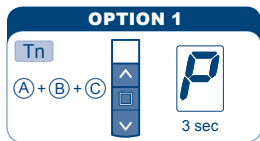
To prevent accidental changes to the programming of the motor during the daily use of the remote control, the possibility of programming is disabled automatically 8 hours after sending the last sequence (A + B or B + C).

#### CHECKING THE STATUS OF THE FUNCTION



To change the status of the function, see the sequences "ENABLE/DISABLE PROGRAMMING"

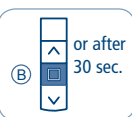
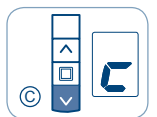
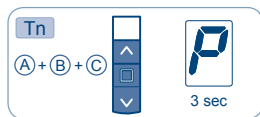
#### ENABLE PROGRAMMING



Remove and replace a battery

Proceed with programming as the instructions booklet

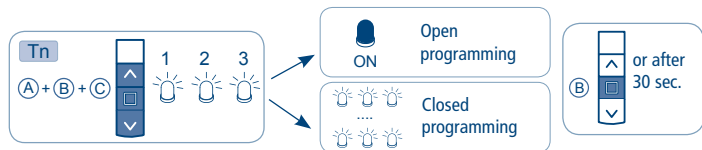
#### DISABLE PROGRAMMING



## FUNCTION OPEN/CLOSE PROGRAMMING REMOTE CONTROL SKIPPER - SKIPPER WALL

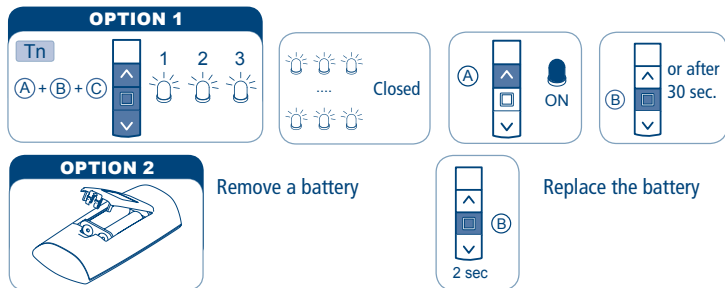
To prevent accidental changes to the programming of the motor during the daily use of the remote control, the possibility of programming is disabled automatically 8 hours after sending the last sequence (A + B or B + C).

### CHECKING THE STATUS OF THE FUNCTION



To change the status of the function, see the sequences "ENABLE/DISABLE PROGRAMMING"

### ENABLE PROGRAMMING



Proceed with programming as the instructions booklet

### DISABLE PROGRAMMING

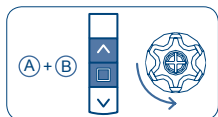


## SETTING THE FIRST REMOTE CONTROL

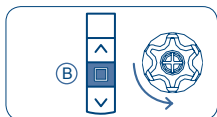
This operation can only be performed when the motor is new, or after a total delete of the memory.

**During this step, power up only one motor at time!**

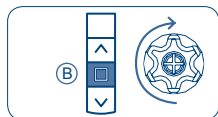
T1: First remote control to be set



T1



T1



T1 (2 sec)

### AUTOMATIC DISABLING OF THE FIRST REMOTE CONTROL SETTING FUNCTION

Every time you connect the power supply to the motor, you have 3 hours to store the first remote control. After this time, the ability to store the remote control is disabled. To reset the timer of the function you have to disconnect and reconnect the power supply to the motor.

### ADJUSTMENT OF THE LIMIT SWITCHES

Blue Tronic RX tubular motors have an electronic limit switch system with an encoder. This system ensures great reliability and precision in keeping the positions. Limit switch regulation is performed simply with the remote control. During setting, the motor moves only as long as the up or down button is pressed, stopping when the button is released. At the end of setting, press either the up or down button briefly to move the motor. The adjustments of the limit switches can be done in different modes depending on whether the rolling shutter is equipped with lockdown hangers or physical stops.

### SETTING IN MODE 1 (manual)

In this mode it doesn't matter whether or not the rolling shutter has got physical stops in the opening position and the lockdown hangers in the closing position. It is possible to choose whether to set the upper limit or the lower limit first. The correct rotation direction will only be identified after the first position is set so it is sometimes necessary to use the "up" or "down" button.

## EXAMPLE 1: Setting first the opening position

### SETTING THE OPENING POSITION

If the rolling shutter is completely open, you have first to drive it down by around 20 cm.

Hold the button A or C pressed and drive the rolling shutter to the opening position.

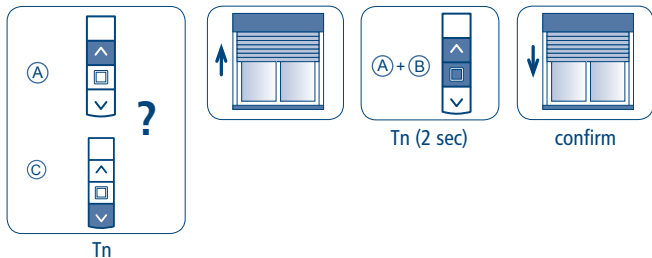
**With physical stops:** press button A or C until the motor stops automatically.

**Without physical stops:** use the button A or C to drive the rolling shutter to the necessary opening position.

To set the opening position, press buttons A (up) and B (stop) simultaneously for about 2 seconds, until the motor automatically performs a short "down" movement.

This move is the visual confirmation of the setting operation.

Tn: Already programmed remote control



### SETTING THE CLOSING POSITION

Pressing now the button C, drive completely down the rolling shutter to the closing position.

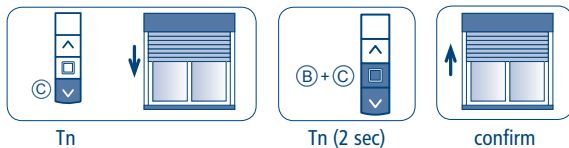
**With lockdown hangers:** press button C until the motor stops automatically.

**Without lockdown hangers:** use the button A or C to drive the rolling shutter to the necessary closing position.

To set the closing position, press buttons B (stop) and C (down) simultaneously for about 2 seconds, until the motor automatically performs a short "up" movement.

This move is the visual confirmation of the setting operation.

Tn: Already programmed remote control



## EXAMPLE 2: Setting first the closing position

### SETTING THE CLOSING POSITION

If the rolling shutter is completely closed, you have first to drive it up by around 20 cm.

Hold the button A or C pressed and drive the rolling shutter to the closing position.

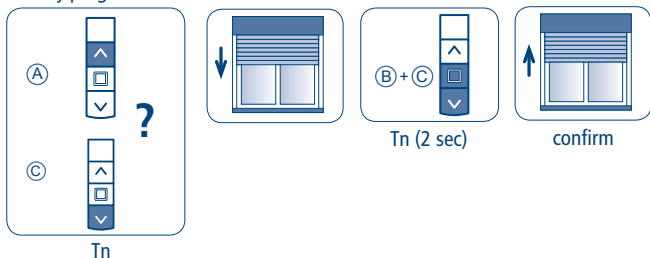
**With lockdown hangers:** press buttons A or C until the motor stops automatically.

**Without lock down hangers:** use the button A or C to drive the rolling shutter to the necessary closing position.

To set the closing position, press buttons B (stop) and C (down) simultaneously for about 2 seconds, until the motor performs automatically a short "up" movement.

This move is the visual confirmation of the setting operation.

Tn: Already programmed remote control



### SETTING THE OPENING POSITION

Pressing now button A, drive completely up the rolling shutter to the opening position.

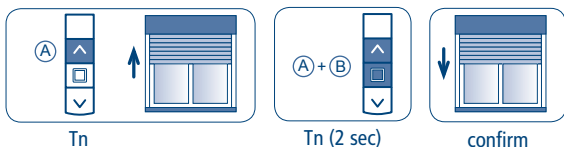
**With physical stops:** press button A until the motor stops automatically.

**Without physical stops:** use the button A or C to drive the rolling shutter to the necessary opening position.

To set the opening position, press buttons A (up) and B (stop) simultaneously for about 2 seconds, until the motor automatically performs a short "down" movement.

This move is the visual confirmation of the setting operation.

Tn: Already programmed remote control



## MODE 2: LIMIT SWITCH SETTING (semi-automatic)

To do the settings in this mode the rolling shutter has to be equipped with lockdown hangers in the closing position, but the rolling shutter does not need to have physical stops in the opening position. This mode of setting is helpful in cases where the factory will set the opening position and the closing position will be set automatically during the normal use.

**In this mode, it's necessary to set first the opening position!! (Rolling shutter open!)**

### SETTING THE OPENING POSITION

**If the shutter is already completely open, you have first to drive it down by about 20 cm.**

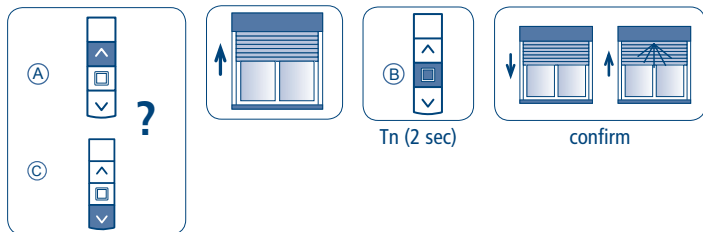
Press button A or C and drive the rolling shutter to the opening position.

**With physical stops:** press button A or C until the motor stops automatically.

**Without physical stops:** use buttons A and C to drive the rolling shutter to the necessary opening position.

To set the opening position, press button B (stop) for about 2 seconds, until the motor performs a short downwards movement. After this confirmation movement the motor brings back the rolling shutter to the opening position.

Tn: Already programmed remote control



Now the drive direction is detected and the motor can be disconnected from the power. The closing position will be set automatically during the normal use. When the motor is powered up again, the remote control can be used normally. The lower limit switch position will be set automatically the first time the rolling shutter stops automatically in the closing position using the lock down hangers. As the motor looks for a "mechanical" stop during each way down, if the Obstacle Recognition finds something is blocking the way (such as a protruding screw in the guide rails), it is necessary to raise the shutter again, remove the obstacle and to drive the motor back to the closing position to set the limit.

## SETTING A MIDDLE POSITION

This function allows the rolling shutter to be set at a favourite middle position. When this middle position is memorized, you just press the stop button for 2 seconds and automatically the motor will move the shutter to this position.

To memorize the middle position, move the rolling shutter to the desired position and then hold the STOP button down (for about 2 sec) until the motor gives confirmation.

Tn: Already programmed remote control



Tn (4 sec)

## DELETING THE MIDDLE POSITION

If you want to delete the middle position, it can be done as described below.

To change this position, it's also necessary to delete first the memorized middle position. Before deleting it's necessary to drive the motor to the middle position (by pressing button B for 2 seconds), then press again button B (stop) for about 4 seconds until the motor confirms the operation by a longer movement.

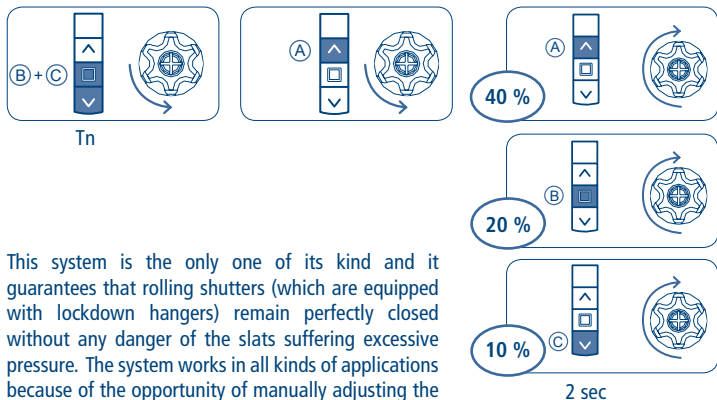
Tn: Already programmed remote control



Tn (2 sec)

Tn (4 sec)

## CLOSING FORCE ADJUSTMENT

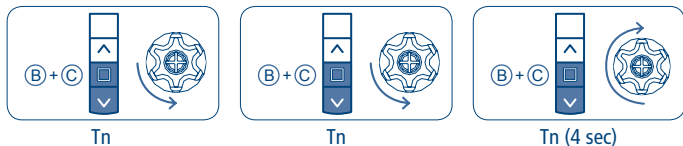


This system is the only one of its kind and it guarantees that rolling shutters (which are equipped with lockdown hangers) remain perfectly closed without any danger of the slats suffering excessive pressure. The system works in all kinds of applications because of the opportunity of manually adjusting the closing force.

The Blue Tronic RX is factory set to a closing force of 20 % of the nominal torque. This force can be changed very easily by the remote control. It can be reduced by 10 % or increased up to 40 %, depending on the desired result.

## DELETING THE OPENING AND CLOSING LIMIT SWITCH

Tn: Already programmed remote control

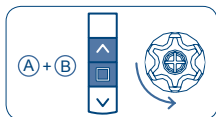


## SETTING OF ADDITIONAL REMOTE CONTROLS

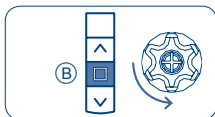
Up to 15 remote controls can be set.

Tn: Already programmed remote control

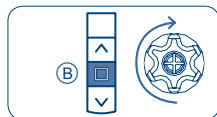
Tx: Additional remote control



Tn



Tn

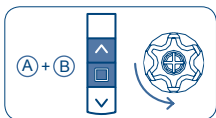


Tx (2 sec)

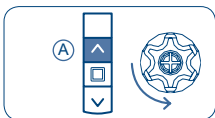
## REMOTE CONTROL MEMORY CLEARING

It is possible to delete singly all the memorized remote controls. When the last one is deleted the motor initial condition is restored. The same applies to the single channels of a multichannel remote control: just select the channel to cancel before performing the sequence.

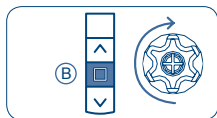
Tn: Remote control to be cleared



Tn



Tn



Tn (2 sec)

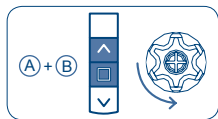
## FULL MEMORY CLEARING

This full memory clearing does not delete the setting of the limit switch.

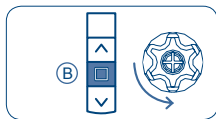
The full memory clearing can be performed in two ways:

### 1) WITH THE REMOTE CONTROL

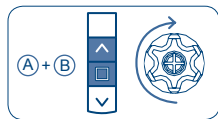
Tn: Already programmed remote control



Tn



Tn



Tn (4 sec)

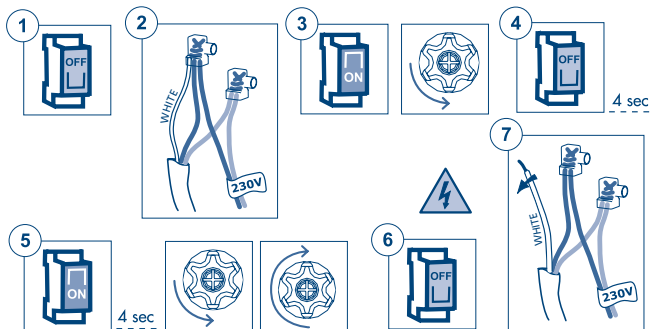
### 2) WITH THE WHITE WIRE

Do this operation only in case of emergency, if all remote controls are no longer operating. To delete the memory we have to access the white wire of the motor.

The sequence of this operation is the following:

- 1) Disconnect the power supply from the motor, via the main switch for example.
- 2) Connect the white motor wire to the brown wire (phase) or to the blue wire (neutral).
- 3) Connect the power supply to the motor, which rotates briefly in one direction.
- 4) Disconnect the power supply from the motor for at least 4 seconds.
- 5) Connect the power supply to the motor which performs one brief rotation in one direction after around 4 seconds and then a longer one in the opposite direction.
- 6) Disconnect the power supply from the motor.
- 7) Separate the white wire from the brow/blue wire. Insulate the white wire, in an appropriate way, before reconnecting the power supply.

At this point it is possible to proceed with the setting of the first remote control.



## SPECIAL FUNCTIONS

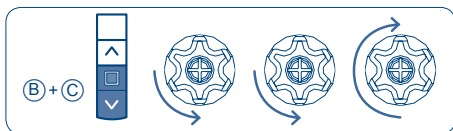
### SHORT-TERM SETTING OF A REMOTE CONTROL

This function makes it possible to store a remote control temporarily, for example, with the purpose of setting the limit switches during assembly in the factory. A later final saving of the remote control will be possible using the appropriate command sequence (see: "SETTING THE FIRST REMOTE CONTROL"). The operations described below can be carried out only when the motor has just come out of the factory or after a full memory clearing (see: "FULL MEMORY CLEARING"). The motor makes the following operations possible only within the time limits described in order to make sure that the short-term setting is used only in the installation or factory setting phase and not during daily use. Power up the motor, make sure that no other motors having an empty memory are powered up in the same operating range.

**Within 30 seconds after start**, press the B and C buttons simultaneously until the motor gives a confirmation signal.

**The remote control will remain stored for 5 minutes**, while the motor is powered up. After 5 minutes or when the motor has its power cut off, the remote control will be cancelled.

T1: First remote control to be set



T1

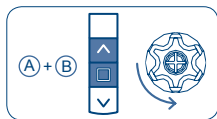
## SETTING THE A530058 POCKET REMOTE CONTROL

NB: The new pocket remote control can be set only after programming of a previous remote control as the traditional Cherubini remote controls (Skipper - 3 buttons Up-Down-Stop remote control).

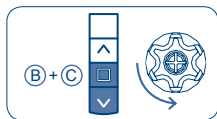
### HOW TO PROCEED TO SET THE BUTTON ON THE POCKET REMOTE CONTROL

Tn: Already programmed remote control

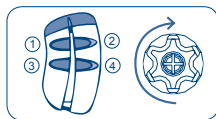
Tx: Pocket remote control to be set



Tn



Tn



Tx (2 sec)

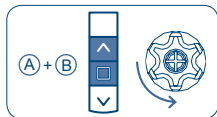
After to have pressed for minimal 2 seconds one of the 4 buttons on the pocket remote control, this one will be memorized on the step-by-step mode (UP-STOP-DOWN-STOP). The following buttons will be not memorized and have to be done with previous described sequence, and could be used to move additional Blue Tronic RX motors.

### DELETING ONE BUTTON ON THE POCKET REMOTE CONTROL

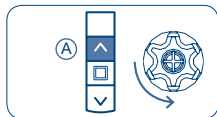
The buttons saved may be deleted individually according to the following sequence:

Tn: Already programmed remote control

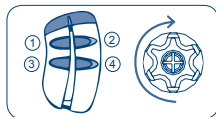
Tx: Pocket remote control with button to be deleted



Tn



Tn



Tx (2 sec)

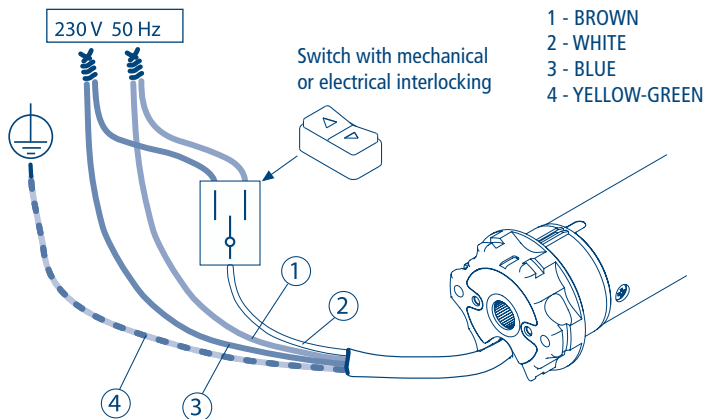
To confirm the operation the motor will do a short shunt and the button, which has to be pressed for minimal 2 second, will be deleted.

## ELECTRIC WIRING TO MOTOR COMMAND FOR UP-DOWN MODE (2 independent UP-DOWN buttons)

To connect the switch, use only kind of switches with mechanical or electrical interlock, to prevent to press both buttons at same time.

The motor automatically recognizes the switch-type (with 1 or 2 buttons) and sets the proper operational mode.

ENGLISH



### WIRE PROGRAMMING

Using the switch as described on this page it's possible to set the motor trough the white wire (wire programming). To find out this procedure, require the instruction pamphlet from your dealer.

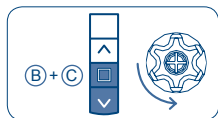
## COMMAND MANAGEMENT FROM WHITE WIRE

### UP-STOP-DOWN-STOP / UP-DOWN / UP-DOWN "DEAD MAN"

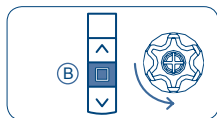
NB: The default function provided in the motors leaving the factory is UP-STOP-DOWN-STOP for singular UP/DOWN button switch. (Not for the switch with two independent UP-DOWN buttons!)

PROCEDURE TO CHANGE THE CONTROL MODE:

Tn: Already programmed remote control



Tn



Tn

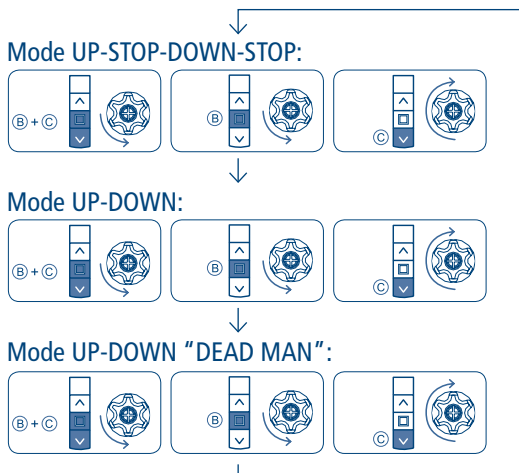


Tn (2 sec)

The possible settings are 3 and are available in the following order:

- UP-STOP-DOWN-STOP (factory setting)
- UP-DOWN (for 2 independent buttons)
- UP-DOWN "DEAD MAN" (for 2 independent buttons)

To switch from one setting to the following, perform the sequence as many times as necessary to reach the desired setting.



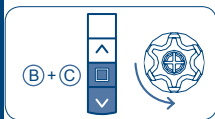
# SUPER-SENSITIVITY OBSTACLE DETECTION MANAGEMENT DURING DOWNWARDS MOVEMENTS

- only for Ø 35 motors -

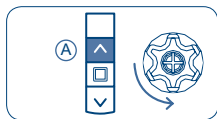
Where required it is possible to activate/deactivate a high level of obstacle detection sensitivity during downwards movement. This Super-sensitivity is automatically disabled when the blinds slats begin to pile up.

## ACTIVATING THE SUPER-SENSITIVITY FUNCTION

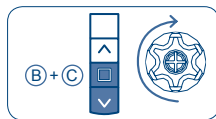
Tn: Already programmed remote control



Tn



Tn

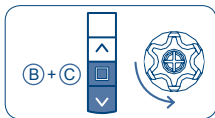


Tn (2 sec)

## ACTIVATION OF THE "FURNITURE" FUNCTION

The "Furniture" function is meant for special applications in the moving blinds sector. This should NOT be disabled in proximity to the lower limit switch position, and may be used only if the super-sensitivity function has already been activated.

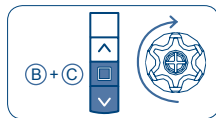
Tn: Already programmed remote control



Tn



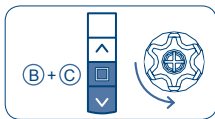
Tn



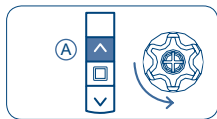
Tn (2 sec)

## DEACTIVATING THE SUPER-SENSITIVITY FUNCTION

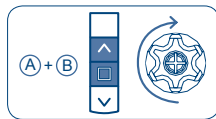
Tn: Already programmed remote control



Tn



Tn



Tn (2 sec)

### ATTENTION

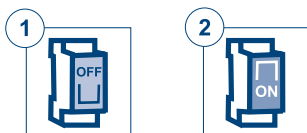
By deactivating the super-sensitivity function the "Furniture" function will automatically be deactivated.

## FORCED REMOTE CONTROL RE-PROGRAMMING WITH FURNITURE FUNCTION ACTIVE

If the remote control has been lost it's possible, by enabled "Furniture" function, to memorize a new remote control.

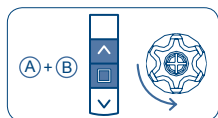
To memorize a new remote control proceed as follows:

- Disconnect the power supply.
- Connect again the power supply.

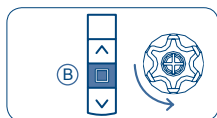


From now it's possible during 1 minute to memorize a new remote control.

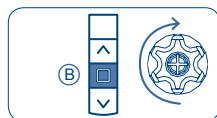
T1: New first remote control to be programmed



T1



T1



T1 (2 sec)

All previously programmed remote controls have been deleted.

## DECLARATION OF CONFORMITY

Company CHERUBINI S.p.A. situated in via Adige, 55 25081 Bedizzole (BS) ITALY, declares under its sole responsibility that tubular motor BLUE WAVE RX, BLUE TRONIC RX series conform to the essential Safety and Electromagnetic Compatibility requirements of the UE Directives:

Directive 2006/42/EC on machinery.

Directive 2004/108/EC on the approximation of the laws of the Member States relating to electromagnetic compatibility.

Directive 1999/5/EC on radio equipment and telecommunications terminal equipment and the mutual recognition of their conformity.

This declaration becomes void if the unit is modified without Cherubini S.p.A. approval.



Harmonized Standards applied:

EN 60335-1, EN 60335-2-97, EN 62233

ETSI EN 301 489-1, ETSI EN 301 489-3

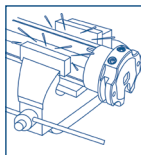
ETSI EN 300 220-1, ETSI EN 300 220-2, ETSI EN 300 220-3

A-weighted emission sound pressure level: < 70 dB (A)

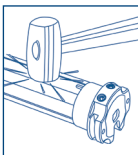
## Inhaltsverzeichnis:

Sicherheitsvorschriften .....	S. 54
Anleitung zur Benutzung und Montage .....	S. 55
Einfache Installation .....	S. 56
Anleitung zur fixierung mit Klemmlager .....	S. 57
Elektrische Anschlüsse .....	S. 58
Kompatible Handsender / Symbolerklärung .....	S. 59
Eingabe der Befehlsfolgen .....	S. 60
Funktion öffnen/sperrern der programmierung Handsender .....	S. 61-62
Einstellung des ersten Handsenders .....	S. 63
Funktion automatische deaktivierung der Einlernung des ersten Handsenders .....	S. 63
Einstellung der Endlagen .....	S. 63
Einstellung in Modus 1 ( <b>manuell</b> ) .....	S. 63
Beispiel 1: Als erste wir die Obere Endlage gespeichert .....	S. 64
Beispiel 2: Als erste wir die Untere Endlage gespeichert .....	S. 65
Einstellung in Modus 2 ( <b>halbautomatisch</b> ) .....	S. 66
Einstellung der Mittelposition (Lüftungsposition) .....	S. 67
Löschung der Mittelposition .....	S. 67
Variable Drehmomentabschaltung .....	S. 68
Löschen aller Endlagen .....	S. 68
Einstellung zusätzlicher Handsender .....	S. 69
Löschen eines einzelnen Handsenders .....	S. 69
Löschen aller gespeicherten Einstellungen .....	S. 70
<b>Spezielle Funktionen</b>	
- Kurzzeitige Einlernung des Handsenders .....	S. 71
- Einstellung der Taschen-Handsender A530058 .....	S. 72
- Elektroanschlüsse für Motorsteuerung mit 2 unabhängigen Tasten .....	S. 73
- Anwendung Befehlsmodus mit weißem Kabel Auf-Stopp-Ab-Stopp / Auf-Ab / Auf-Ab bei "Bediener anwesend" .....	S. 74
- Einstellung der Supersensibilität bei der Hinderniserkennung in bewegung "Ab" (nur bei Motoren Ø 35) .....	S. 75
- Funktion „Möbel“ .....	S. 75-76
Konformitätserklärung .....	S. 77

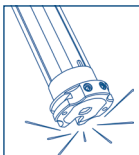
## SICHERHEITSVORSCHRIFTEN



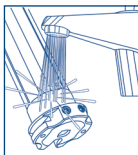
**NEIN**



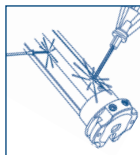
**NEIN**



**NEIN**



**NEIN**



**NEIN**

- Die Motoren der Reihen BLUE 35, BLUE 45 und BLUE 58 sind ausschließlich für den Antrieb von Rollladern und Markisen konzipiert. Jede andere Nutzung ist unsachgemäß.
- Den Rohrmotor auf der ganzen Länge keinem Druck oder Schlägen aussetzen; mit keiner Flüssigkeit in Verbindung bringen; nicht anbohren sowie auf der ganzen Länge mit keinerlei Schrauben versehen.
- Der minimalste Einbaudurchmesser, worin die Motoren der Serie BLUE 35 eingebaut werden, darf 40 mm nicht unterschreiten.
- Der minimalste Einbaudurchmesser, worin die Motoren der Serie BLUE 45 eingebaut werden, darf 50 mm nicht unterschreiten.
- Der minimalste Einbaudurchmesser, worin die Motoren der Serie BLUE 58 eingebaut werden, darf 70 mm nicht unterschreiten.
- Bei Verwendung des Motors bei Markisen einen horizontalen Sicherheitsabstand von 40 cm, zwischen ausgefahrenen Armen und jeglichem festen Gegenstand, einhalten.
- Die Auswahl des richtigen Motors muss mit den Daten auf dem Motorenetikett kompatibel sein.
- Der Motor wurde für eine maximale Einschaltdauer von 4 Minuten entwickelt.
- Bei Service und Reparaturen, sich an technisch geschultes Fachpersonal wenden.
- Die Installation der elektrischen Anschlüsse muss von geschultem Personal unter Einhaltung der Sicherheitsvorschriften durchgeführt werden.
- Die durch unsachgemäße Handhabung oder irrtümlichen Anschluss hervorgerufene Schäden sind von der Garantie ausgeschlossen.



- Zur Vermeidung von Unfallrisiken, wenden Sie sich im Falle eines beschädigten Netzkabels an das nächste Servicecenter oder fordern Sie geschultes Fachpersonal an.

# ANLEITUNG ZUR BENUTZUNG UND MONTAGE

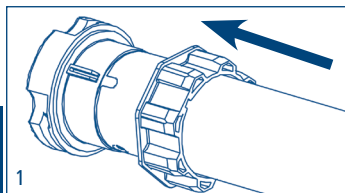
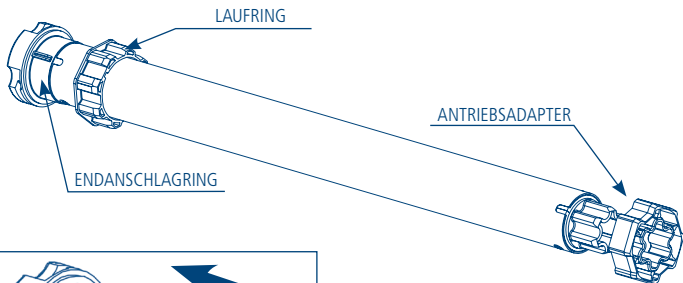
## ACHTUNG

FÜR DIE SICHERHEIT DER PERSONEN IST ES WICHTIG DEN VORLIEGENDEN ANLEITUNGEN ZU FOLGEN UND DIESE AUFZUBEWAHREN.

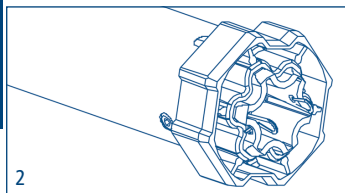
EIN FALSCHER ANSCHLUSS DER MOTOREN, KANN SCHWERE VERLETZUNGEN HERVORRUFEN.

- Das Gerät ist nicht als Spielzeug für Kinder und Erwachsene mit körperlichen Schwächen, gemindertem Bewusstsein, mangelnder Erfahrungen und Kenntnisse gedacht. Außer diese sind durch verantwortliches Sicherheitspersonal beaufsichtigt oder zur Benutzung instruiert worden. Zur Verhinderung das Rollladen oder Markisen aus Freude am Spiel betätigt werden sind Kinder zu beaufsichtigen.
- Verbieten Sie Kindern das spielen an den festen Bedienschaltern. Halten Sie die Handsender von den Kindern fern.
- Vor jedem Eingriff (Installation, Instandhaltung, Fensterreinigung oder ähnliches), ist die Stromzufuhr zum Motor zu unterbrechen.
- Vor der Montage des Rohrmotors überzählige, Kabel und jede andere, zur Funktion des Motors **NICHT** notwendige Vorrichtung entfernen.
- Die Installationen sind periodisch auf Abnutzung, Gleichgewicht, Schäden an Kabeln und Federn zu prüfen. Sollten eine Wartung nötig sein darf die Anlage nicht benutzt werden.
- Unter Spannung stehende Schalter müssen fern von beweglichen Gegenständen auf einer Mindesthöhe von 1,5 m montiert werden und vom Antrieb her sichtbar sein.
- Die vorgesehenen Anschlüsse vorbehaltlos einhalten, im Zweifelsfall **NICHT** ohne weiteres Vorgehen, sondern geschultes Fachpersonal zu Rate ziehen.
- Bei fahrenden Rollladen oder Markisen, Personen fernhalten.
- Rollladen: Vorsicht wenn die Auslösevorrichtung betätigt wird. In Falle von schwachen oder beschädigten Federn kann der Rollladen rapide nach unten schnellen.
- Anschlussvorrichtungen, Motorlager und Adapter werden separat geliefert. Zur richtigen Auswahl des Motors den Katalog „Rohrmotoren“ konsultieren.
- Fest montierte Steuereinrichtungen müssen sichtbar angebracht sein.

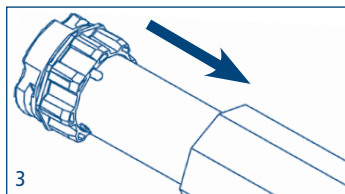
## EINFACHE INSTALLATION



1. Den Laufring ganz auf den Nuteinlauf des Endanschlagrings am Motor schieben.



2. Den Antriebsadapter bis zum Einrasten der Feder aufstecken.



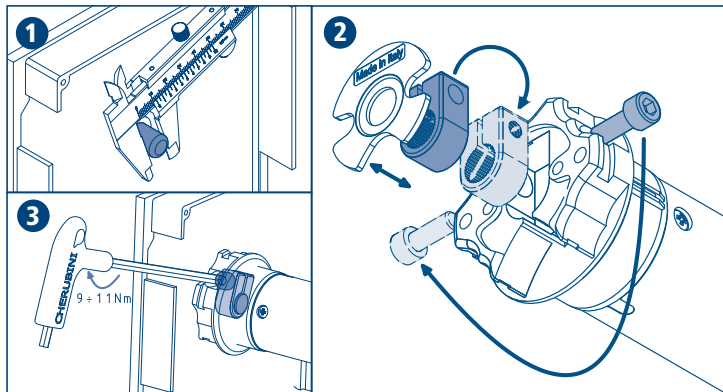
3. Den Motor vollständig in die Rollladenwelle oder Markisennutrohr einschieben.

**Bem:** Bei Rundrohren muss der Antriebsadapter am Rohr befestigt werden. Diese Operation geht zu Lasten des Installateurs. Bei anderen Rohrprofilen ist die Befestigung optional, wird jedoch dringend empfohlen.

## ANLEITUNG ZUR FIXIERUNG MIT KLEMLAGER

Das Klemmlager ermöglicht die direkte Fixierung des Motors auf dem Zapfen der Vorbauelemente.

Das Klemmlager darf nur bei Motoren bis einschließlich 15 Nm verwendet werden.

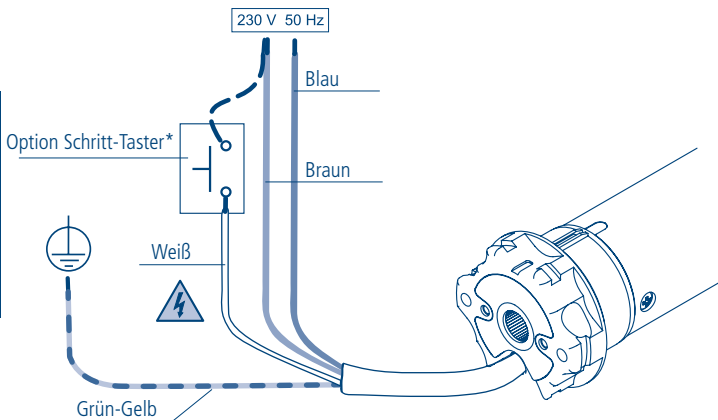


DEUTSCH

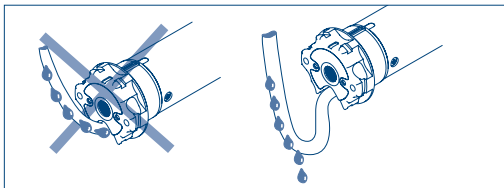
- 1** Der Zapfen muss aus Aluminium sein; mit minimal  $\varnothing 11,5$  mm und maximal  $\varnothing 11,9$  mm.
- 2** Das Klemmlager ist werkseitig für den Rechtseinbau vormontiert. Für Linkseinbau einfach die Schraube herausdrehen, die Motorkopfabdeckung abnehmen, das Klemmlager herausziehen, um  $180^\circ$  drehen, einsetzen und die Schraube auf der linken Seite wieder eindrehen.
- 3** Motor auf dem Zapfen aufschieben und gegen die Blendkappe halten. Schraube mit **minimal 9 Nm, maximal 11 Nm**, mittels einem 5 mm Sechskantschlüssel FEST anziehen.

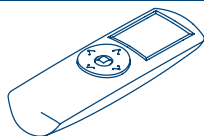
## ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

- Um Gefahrensituationen oder Fehlfunktionen zu vermeiden, müssen alle mit den Motoren verbundenen Steuerelemente auf die Leistung des entsprechenden Motors abgestimmt sein.
- Die Trennvorrichtungen müssen im Stromnetz konform der Nationalen Installationsregeln und Vorschriften vorgesehen werden.
- Für die Aussenverwendung muss grundsätzlich ein Kabel mit 2% Kohlenstoff (Bezeichnung H05RN-F) verwendet werden. Die Netzanschlussleitung dieses Antriebs darf nur durch den gleichen Leitungstyp ersetzt werden.
- Wenn nicht gebraucht, weißen Kabel isolieren. Es ist gefährlich, den weißen Kabel zu berühren, wenn der Motor unter Strom ist.



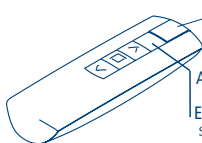
\* Die zusätzliche Montage des Schritttasters ist nicht zwingend, die Verbindung kann entweder mit der Fase (braunes Kabel) oder mit dem Nullleiter (blaues Kabel) erfolgen. Diese Taste ermöglicht den Motor im Schritt-Schritt Modus zu bedienen. (Auf, Stopp, Ab, Stopp, Auf, Stopp .....)





**SKIPPER SENSO  
SKIPPER LCD**

\*siehe die entsprechende  
Bedienungsanleitung

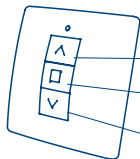


Display

Auswahl des Kanals

EIN/AUS Sonnensensor -  
SKIPPER **P-LUX**

**SKIPPER PLUS  
SKIPPER P-LUX (für WindTec Lux)**

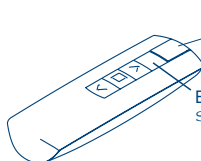


(A) Auf

(B) Stopp

(C) Ab

**SKIPPER WALL**



LED - SKIPPER

Display - SKIPPER **LUX**

EIN/AUS Sonnensensor -  
SKIPPER **LUX**

**SKIPPER  
SKIPPER LUX (für WindTec Lux)**

## SYMBOLERKLÄRUNG



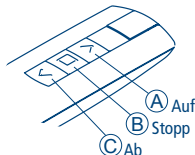
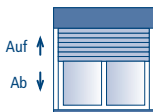
- Einzelne "kurze" Drehung in eine Richtung



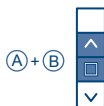
- Einzelne "längere" Drehung in die  
andere Richtung



- Zweifache "kurze" Drehung des Motors



Taste A drücken



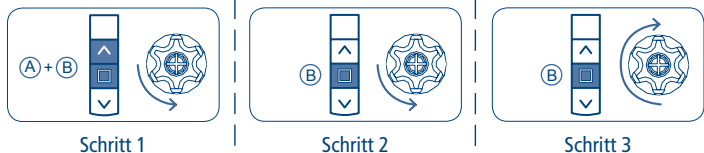
Zugleich die Tasten  
A und B drücken

## EINGABE DER BEFEHLSFOLGEN

Die meisten Befehlsfolgen entsprechen drei klar unterschiedlichen Schritten, bei deren Ende der Motor, mit unterschiedlichen Drehungen, anzeigt ob die Eingabe erfolgreich war oder misslungen ist. Hier werden die vom Motor gegebenen Signale erläutert.

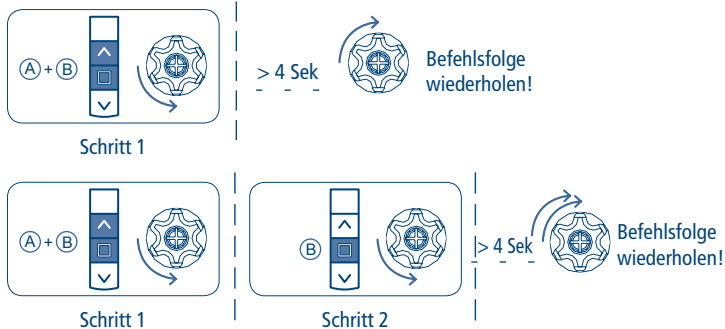
Die Tasten müssen wie unten beschrieben gedrückt werden und es dürfen nicht mehr als 4 Sekunden von einem Schritt zum anderen verstreichen. Sollten mehr als 4 Sekunden verstreichen, wird die Befehlsfolge nicht akzeptiert und man muss diese wiederholen.

Beispiel einer Befehlsfolge:



Bei positiv abgeschlossener Befehlsfolge, wie auf obigem Beispiel dargestellt, kehrt der Motor nach zwei kurzen Drehungen, mit einer langen Drehung wieder auf die Startposition zurück. Zwei kurze Drehungen in eine Richtung entsprechen der langen Drehung in die entgegengesetzte Richtung. Bei unvollständiger Befehlsfolge kehrt der Motor, nach 1 oder 2 kurzen Drehungen, in die Startposition zurück.

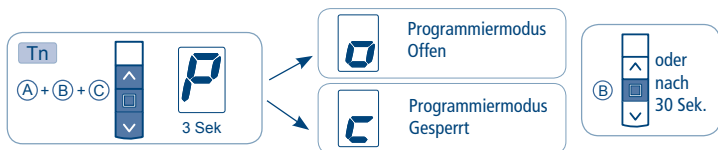
Beispiel einer unvollständigen Befehlsfolge:



# FUNKTION ÖFFNEN/SPERREN DER PROGRAMMIERUNG HANDSENDER SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

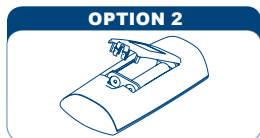
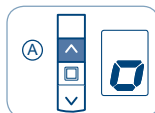
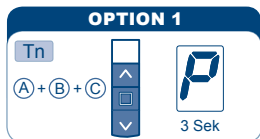
Zur Meidung von Fehlprogrammierungen während der täglichen Bedienung, wird nach 8 Stunden ab Eingabe der letzten Befehlsfolge (A+B oder B+C) der Programmiermodus automatisch gesperrt.

## ABFRAGE DES PROGRAMMIERMODUS



Zur Änderung des Programmiermodus, "Öffnen/Sperren" wie hier folgend geschildert vorgehen

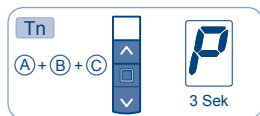
## PROGRAMMIERMODUS "ÖFFNEN"



Eine Batterie kurz herausnehmen und wieder einsetzen

Wie auf der Anleitung beschrieben mit der Programmierung vorg

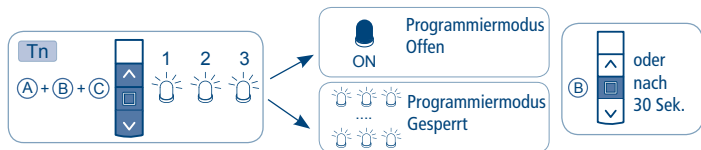
## PROGRAMMIERMODUS "SPERREN"



## FUNKTION ÖFFNEN/SPERREN DER PROGRAMMIERUNG HANDSENDER SKIPPER - SKIPPER WALL

Zur Meidung von Fehlprogrammierungen während der täglichen Bedienung, wird nach 8 Stunden ab Eingabe der letzten Befehlsfolge (A+B oder B+C) der Programmiermodus automatisch gesperrt.

### ABFRAGE DES PROGRAMMIERMODUS



Zur Änderung des Programmiermodus, "Öffnen/Sperren" wie hier folgend geschildert vorgehen

### PROGRAMMIERMODUS "ÖFFNEN"

#### OPTION 1



#### OPTION 2



Wie auf der Anleitung beschrieben mit der Programmierung vorg

### PROGRAMMIERMODUS "SPERREN"

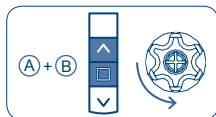


## EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS

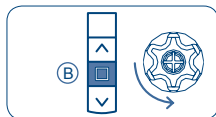
Diese Operation kann ausschließlich bei einem neuen Motor oder nach totaler Löschung aller Programmierungen ausgeführt werden.

**Während dieser Operation immer nur einen Motor unter Spannung halten!**

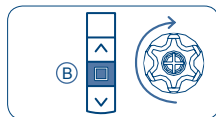
T1: Erster, einzustellender Handsender



T1



T1



T1 (2 Sek)

## FUNKTION AUTOMATISCHE DEAKTIVIERUNG DER EINLERNUNG DES ERSTEN HANDSENDERS

Jedes Mal wenn der Motor von Netz getrennt und wieder verbunden wird, hat man 3 Stunden Zeit um den ersten Handsender einzulernen. Nach 3 Stunden wird dieser Programmiermodus deaktiviert. Um den Programmiermodus wieder zu aktivieren, genügt es den Motor kurz vom Netz zu trennen.

## EINSTELLUNG DER ENDLAGEN

Die Rohrmotoren Blue Tronic RX sind mit einer elektronischen Endlageneinstellung mit Encoder-System ausgerüstet welches eine hohe Genauigkeit zur Einhaltung der Endlagen garantiert. Die Einstellung der Endlagen erfolgt ganz einfach über den Handsender. Während der Einstellung bewegt sich der Motor nur bei dauernd gedrückter Auf oder Ab Taste. Ist die Einstellung der Endlagen abgeschlossen müssen die Tasten, um in die eingestellten Endlagenpositionen zu fahren, nur kurz gedrückt werden. Die Einstellung der Endlagen kann aufgrund der Ausstattung der Rollladen, mit Hochschiebesicherung; Anschlagpuffer, oder bei Montage in der Fabrik oder auf der Baustelle, in verschiedenen Weisen erfolgen. Auf den folgenden Seiten wird beschrieben wie die Endlagen sich sehr einfach einstellen lassen.

## EINSTELLUNG IN MODUS 1 (manuell)

In diesem Modus kann der Rollladen mit oder ohne Anschlagpuffer oder Hochschiebesicherung ausgestattet sein. Für die Einstellung der ersten Endlage kann frei die obere oder auch die untere gewählt werden. Während der Einstellung der ersten Endlage kann es notwendig sein die Taste A (Auf) oder die Taste C (Ab) drücken zu müssen um in die Endlage zu gelangen. Nach der Einstellung der ersten Endlage wird der Motor automatisch die Drehrichtung erkannt haben und die Tasten korrekt zugeordnet haben.

## BEISPIEL 1:

### Als erste wir die Obere Endlage gespeichert

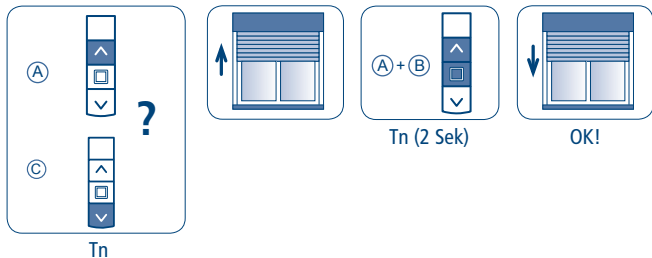
#### EINSTELLUNG DER OBEREN ENDLAGE

Der Rollladen muss mindestens 20 cm von der oberen Endlage positioniert sein!

**Ohne Anschlagpuffer!** Den Rollladen in die obere Endlage fahren. Ist die obere Endlage erreicht, gleichzeitig die Tasten A+B ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst ca. 20 cm hinunterfährt und damit die Operation bestätigt.

**Mit Anschlagpuffer!** Den Rollladen solange hochfahren bis er von selbst stoppt. Danach gleichzeitig die Tasten A+B ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst ca. 20 cm hinunterfährt und damit die Operation bestätigt.

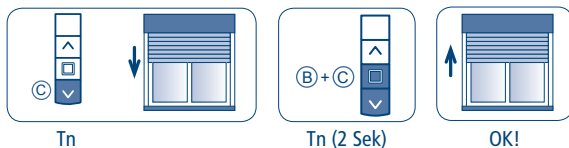
Tn: Eingestellter Handsender



#### EINSTELLUNG DER UNTEREN ENDLAGE

Nun mit der Ab Taste des Handsenders, den Rollladen in die untere Position fahren. Sind Hochschiebesicherungen vorhanden kann solange gefahren werden bis der Motor von selber stoppt. Andernfalls mit der Ab und Auf Taste den Motor in die gewünschte untere Position bringen.

Um jetzt die untere Position zu speichern zugleich die Tasten B+C des Handsenders, ca. 2 Sekunden lang drücken bis der Motor von selbst ca. 20 cm nach oben fährt und mit dieser Bewegung die Operation bestätigt.



## BEISPIEL 2:

### Als erste wir die Untere Endlage gespeichert

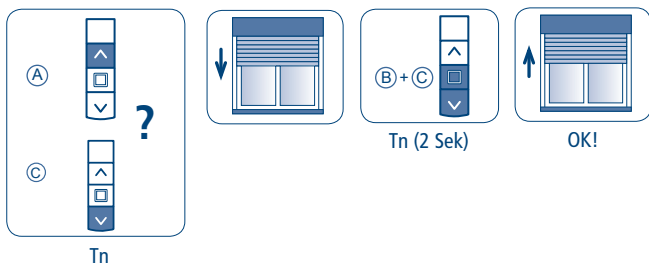
#### EINSTELLUNG DER UNTEREN ENDLAGE

Der Rollladen muss mindestens 20 cm von der unteren Endlage positioniert sein!

**Ohne Hochschiebesicherung!** Den Rollladen in die untere Endlage fahren. Ist die untere Endlage erreicht, gleichzeitig die Tasten B+C ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst ca. 20 cm hochfährt und damit die Operation bestätigt.

**Mit Hochschiebesicherung!** Den Rollladen solange hinunterfahren bis er von selbst stoppt. Danach gleichzeitig die Tasten B+C ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst ca. 20 cm hochfährt und damit die Operation bestätigt.

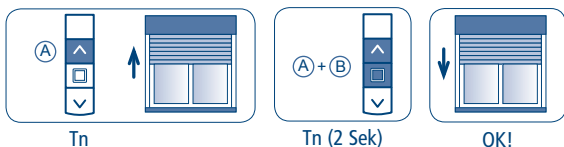
Tn: Eingestellter Handsender



#### EINSTELLUNG DER OBEREN ENDLAGE

Nun mit der Auf Taste des Handsenders, den Rollladen in die obere Position fahren. Sind Anschlagpuffer oder ähnliches vorhanden kann solange gefahren werden bis der Motor von selber stoppt. Andernfalls mit der Ab und Auf Taste den Motor in die gewünschte obere Position bringen.

Um jetzt die obere Position zu speichern zugleich die Tasten A+B des Handsenders, ca. 2 Sekunden lang drücken bis der Motor von selbst ca. 20 cm nach unten fährt und mit dieser Bewegung die Operation bestätigt.



## EINSTELLUNG IN MODUS 2 (halbautomatisch)

Um in diesem Modus die Einstellungen der Endlagen vornehmen zu können muss der Rollladen mit Hochschiebesicherungen ausgerüstet sein.

Die Einstellung der oberen Endlage, die als erste erfolgen muss, kann in der Fabrik mit oder ohne Anschlagpuffer vorgenommen werden. Der Rollladen kann dann zur Verpackung und Versand aufgerollt werden.

Die untere Endlage wird automatisch nach Ablauf des ersten Zyklus gespeichert werden.

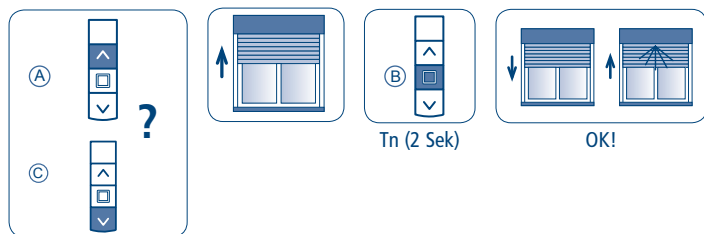
**Als erste ist zwingend die obere Endlage einzustellen!**

**Der Rollladen muss mindestens 20 cm von der oberen Endlage positioniert sein!**

**Ohne Anschlagpuffer!** Den Rollladen in die obere Endlage fahren. Ist die obere Endlage erreicht, die Taste B ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst erst ca. 20 cm Hinunter dann in die obere Endlage fährt und damit die Operation bestätigt.

**Mit Anschlagpuffer!** Den Rollladen solange hochfahren bis er von selbst stoppt. Danach die Taste B ca. 2 Sekunden Lang drücken bis der Rollladen von selbst erst ca. 20 cm Hinunter dann in die obere Endlage fährt und damit die Operation bestätigt.

Tn: Eingestellter Handsender



Nun ist die Drehrichtung erkannt worden. Der Motor kann vom Netz getrennt werden. Wie bereits erwähnt wird die untere Endlage nach Auflaufen auf die untere Endlage, automatisch programmiert.

**PS:** Sollte der Motor beim ersten herunterfahren auf ein Hindernis treffen (verklemmte Stäbe, schiefe Führungsschienen, herausragende Schrauben oder ähnliches), genügt es hochzufahren um das Hindernis zu entfernen und nochmals hinunterzufahren um die untere Endlage zu programmieren.

## EINSTELLUNG DER MITTELPOSITION (LÜFTUNGSPPOSITION)

Diese Funktion erlaubt es dem Motor eine gewünschte Mittelposition (Lüftungsposition) zu programmieren. Ist diese Position programmiert kann diese mit 2 Sekunden langem drücken der B-Taste angesteuert werden.

Den Rollladen in die gewünschte Position fahren, dann die B Taste ca. 4 Sekunden lang gedrückt halten, bis der Motor mit den hier unten beschriebenen Bewegungen, die gelungene Operation bestätigt.

Tn: Eingestellter Handsender



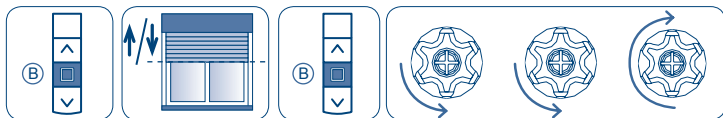
Tn (4 Sek)

## LÖSCHUNG DER MITTELPOSITION

Zur Löschung der Mittelposition die einprogrammierte Mittelposition durch 2 Sekunden langem drücken der B Taste ansteuern.

Danach die B Taste 4 Sekunden lang drücken bis der Motor mit den hier unten beschriebenen Bewegungen, die gelungene Operation bestätigt.

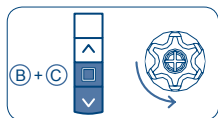
Tn: Eingestellter Handsender



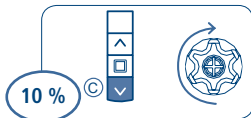
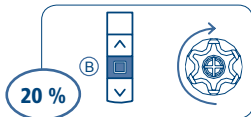
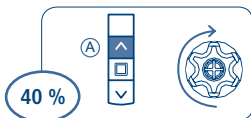
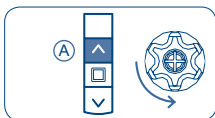
Tn (2 Sek)

Tn (4 Sek)

## VARIABLE DREHMOMENTABSCHALTUNG



Tn



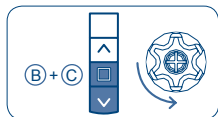
2 Sek

Dieses einzigartige System garantiert, im Falle der Anwendung der Hochschiebesicherungen, immer eine perfekte und sichere Schließung des Rollladens ohne die Stäbe übermassig zu belasten.

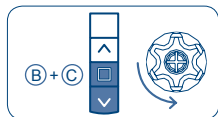
Ab Werk ist die Schließkraft auf 20 % des nominellen Wertes des Motors voreingestellt. Sollte sich dieser Wert als zu gering erweisen, kann die Schließkraft, wie hier beschrieben ganz einfach mit dem Handsender auf 40 % erhöht werden oder auch auf 10 % reduziert werden.

## LÖSCHEN ALLER ENDLAGEN

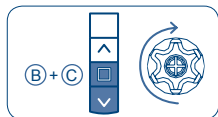
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn



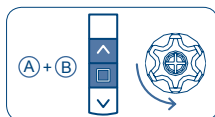
Tn (4 Sek)

## EINSTELLUNG ZUSÄTZLICHER HANDSENDER

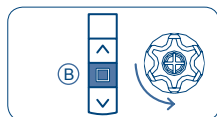
Es können bis zu 15 Handsender gespeichert werden.

Tn: Eingestellter Handsender

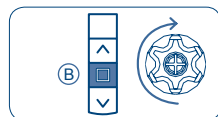
Tx: Zusätzlicher Handsender



Tn



Tn

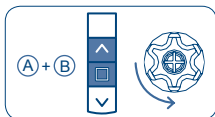


Tx (2 Sek)

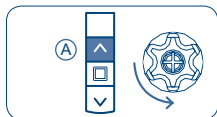
## LÖSCHEN EINES EINZELNEN HANDSENDERS

Alle Handsender können einzeln gelöscht werden. Ist der letzte Handsender gelöscht kehrt der Motor in den anfänglichen Zustand zurück. Beim Mehrkanal-Handsender, vor dem Löschvorgang einfach den Kanal den man löschen möchte auswählen.

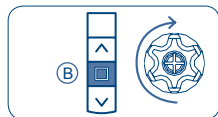
Tn: Zu löschender Handsender



Tn



Tn



Tn (2 Sek)

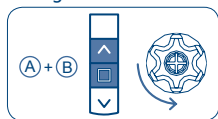
# LÖSCHEN ALLER GESPEICHERTEN EINSTELLUNGEN

Beim diesem Vorgang werden die Endlageneinstellungen nicht gelöscht und bleiben bestehend!

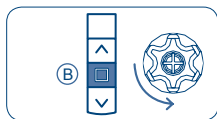
Die Löschung aller gespeicherten Einstellungen kann in zwei verschiedenen Art und Weisen getätigt werden:

## 1) MIT DEM HANDSENDER

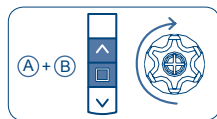
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn

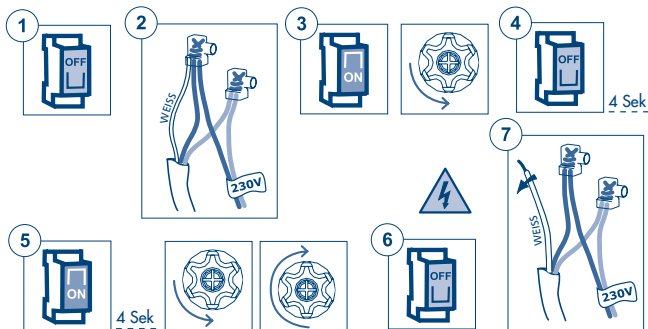


Tn (4 Sek)

## 2) MITTELS DES WEISSEN HILFSKABELS

Diesen Vorgang nur im Notfall tätigen, oder wenn keine funktionierenden Handsender mehr verfügbar sind. Um die Eingaben zu löschen muss man in diesem Fall an das weiße Kabel des Motors gelangen und wie folgend vorgehen:

- 1) Den Motor vom Netz trennen. (z.B. mittels dem Netz-Hauptschalter)
- 2) Das weiße Kabel mit dem braunen Kabel (Fase) oder blauen Kabel (Nullleiter) des Motors verbinden.
- 3) Den Motor wieder ans Netz anschließen; wobei der Motor eine kurze einseitige Drehung durchführt.
- 4) Den Motor nun mindestens 4 Sekunden lang vom Netz trennen.
- 5) Den Motor wieder ans Netz anschließen; wobei der Motor nach ca. 4 Sekunden eine kurze Drehung in eine Richtung und eine längere Drehung in die andere Richtung durchführt.
- 6) Den Motor vom Netz trennen.
- 7) Das weiße Kabel von braunen/hellblauen Kabel trennen, das weiße Kabel gut abisolieren, und den Motor erst jetzt wieder ans Netz anschließen. Ab diesem Zeitpunkt kann die Einstellung eines neuen Handsenders vorgenommen werden.



## SPEZIELLE FUNKTIONEN

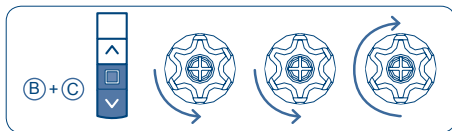
### KURZZEITIGE EINLERNUNG DES HANDSENDERS

Diese Funktion ermöglicht, einen Handsender vorübergehend zu speichern. Dies ist zum Beispiel erforderlich, wenn man die Einstellung der Endlagen während der Montage in der Fabrik durchführen will. Der Handsender kann danach unter Berücksichtigung der dafür vorgesehenen Befehlsreihenfolge endgültig gespeichert werden (siehe: "EINSTELLUNG DES ERSTEN HANDSENDERS"). Die nachstehend beschriebenen Arbeitsgänge dürfen ausschließlich beim neuen Motoren oder nach vollständiger Löschung des Speichers (siehe: "LÖSCHEN ALLER GESPEICHERTEN EINSTELLUNGEN") durchgeführt werden. Um sicherzustellen, dass die vorübergehende Programmierung ausschließlich in der Installations- bzw. Einstellphase und nicht während des täglichen Gebrauchs benutzt wird, ermöglicht der Motor folgende Arbeitsgänge nur innerhalb der beschriebenen Zeitgrenzen. Den Motor mit Strom versorgen und sich vergewissern, dass keine anderen Motoren im Aktionsraum des Handsenders mit Strom versorgt sind. Die Taste B und die Taste C innerhalb von 30 Sekunden seit dem Starten gleichzeitig drücken, bis der Motor ein Bestätigungssignal ausgibt.

Der Handsender wird automatisch gelöscht

- Nach 5 Minuten
- Oder
- Wenn der Motor vom Netz getrennt wird.

T1: Erster, einzustellender Handsender



T1

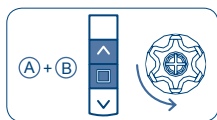
## EINSTELLUNG DER TASCHEN-HANDESENDER A530058

N.B. Der Taschen-Handsender kann nur als Zweithandsender verwendet werden. Bevor Sie die Einstellung vornehmen, muss bereits vorher ein Cherubini Handsender (Skipper - 3 Tasten Auf-Ab-Stopp Handsender) programmiert werden.

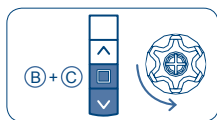
### EINSTELLUNG EINER TASTE AUF DEM TASCHEN-HANDESENDER

Tn: Eingestellter Handsender

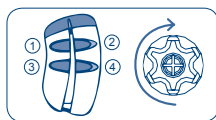
Tx: Zu speichernder Taschen-Handsender



Tn



Tn



Tx (2 Sek)

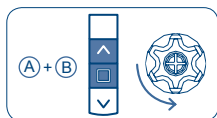
In der letzten Phase der Folge die gewünschte Taste zwei Sekunden lang auf dem Taschen-Handsender drücken. Nun kann der Handsender den Motor im Schritt-Schritt Modus (AUF – STOPP – AB – STOPP) steuern. Um die anderen Tasten zuzuordnen, die oben beschriebene Folge wiederholen. Jede Taste kann einem Motor Blue Tronic RX zugeordnet werden.

### LÖSCHEN DER ZUVOR ZUGEORDNETEN TASTE AUF DEM TASCHEN-HANDESENDER

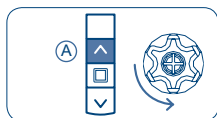
Alle gespeicherten Tasten können mit dieser Folge einzeln gelöscht werden:

Tn: Eingestellter Handsender

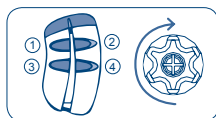
Tx: Taschen-Handsender mit zu löschender Taste



Tn



Tn

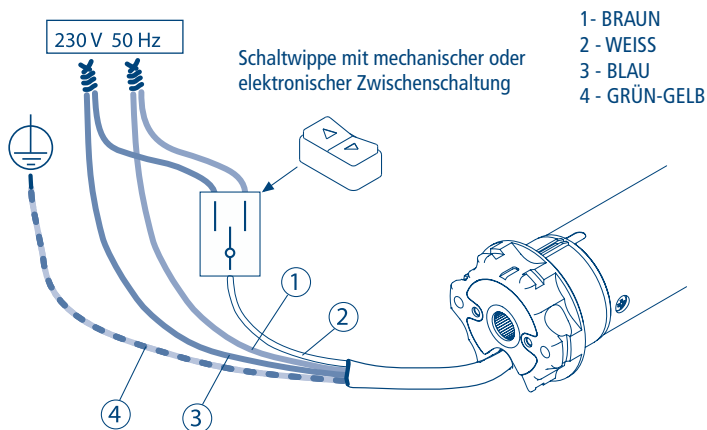


Tx (2 Sek)

Der Motor führt nach den 2 Sekunden drücken der Taste eine Bewegung aus und bestätigt damit, dass die zuvor zugeordnete Taste gelöscht wurde.

## ELEKTROANSCHLÜSSE FÜR MOTORSTEUERUNG IN AUF-AB MODUS (2 unabhängige Auf-Ab Tasten)

Für den Anschluss des Tastenfelds nur Tasten mit elektrischer und mechanischer Sperre verwenden, um zu vermeiden, dass die beiden Tasten gleichzeitig gedrückt werden. Der Motor erkennt automatisch den Taster-Typ (mit 1 oder 2 Tasten) und stellt automatisch den entsprechenden Betriebsmodus ein.



### DRAHTGEBUNDENE PROGRAMMIERUNG

Der Motor kann über den drahtgebundenen Taster (weißer Kabel), wie auf dieser Seite beschrieben, programmiert werden (Drahtgebundene Programmierung). Um das genaue Vorgehen zu erfahren, fordern Sie bitte das Handbuch bei Ihrem Händler an.

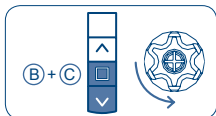
# ANWENDUNG BEFEHLSMODUS MIT WEISSEM KABEL

## AUF-STOPP-AB-STOPP / AUF-AB / AUF-AB BEI "Bediener anwesend"

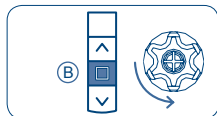
Ab Werk werden die Motoren im Schritt-Schritt Modus (Auf-Stopp-Ab-Stopp) ausgeliefert. Der Befehlsmodus kann jederzeit, wie folgend geschildert, geändert werden.

### ÄNDERUNG DES BEFEHLSMODUS

Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn



Tn (2 Sek)

Es gibt 3 mögliche Einstellungen und sind in der angegebenen Folge verfügbar:

Auf-Stopp-Ab-Stopp (Default)

Auf-Ab (für 2 unabhängige Tasten)

Auf-Ab bei "Bediener anwesend" (für 2 unabhängige Tasten)

Um von einer Einstellung zur anderen überzugehen, die Folge so oft wie zum Erreichen der gewünschten Einstellung notwendig wiederholen.

### Auf-Stopp-Ab-Stopp:



### Auf-Ab:



### Auf-Ab bei "Bediener anwesend":



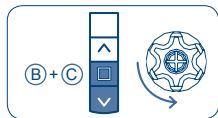
# EINSTELLUNG DER SUPERSENSIBILITÄT BEI DER HINDERNISSEKKNUNG IN BEWEGUNG "AB"

- nur bei Motoren Ø 35 -

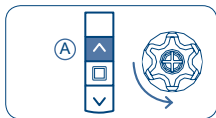
Im Bedarfsfall kann zur Hinderniserkennung in der Abwärtsbewegung eine feinfühligere Sensibilität aktiviert /deaktiviert werden. Diese Supersensibilität wird automatisch deaktiviert, wenn sich die Lamellen des Rollladens zu stapeln beginnen.

## AKTIVIERUNG DER FUNKTION SUPERSENSIBILITÄT

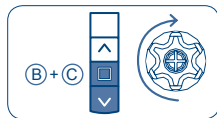
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn

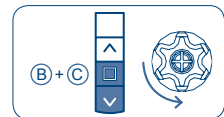


Tn (2 Sek)

## AKTIVIERUNG DER FUNKTION „MÖBEL“

Die Funktion "Möbel" wurde für Sonderanwendungen im Möbelbereich konzipiert. Diese wird in der Nähe der Position des unteren Endanschlags NICHT deaktiviert und kann nur dann verwendet werden, wenn die Funktion Supersensibilität bereits aktiviert ist.

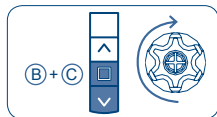
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



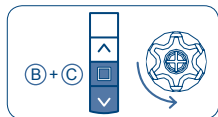
Tn



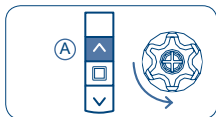
Tn (2 Sek)

## DEAKTIVIERUNG DER FUNKTION SUPERSENSIBILITÄT

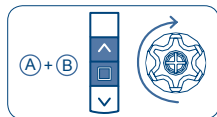
Tn: Eingestellter Handsender



Tn



Tn



Tn (2 Sek)

### ACHTUNG

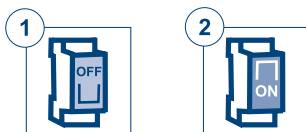
Durch die Deaktivierung der Funktion Supersensibilität wird die Funktion "Möbel" automatisch deaktiviert.

## ERZWUNGENES WIEDERERLERNEN DES HANDSENDERS BEI AKTIVIERER MÖBELFUNKTION

Im Falle des Verlust des zuvor eingelernten Handsender, kann bei aktivierter "Möbel" Funktion das einlernen eines weiteren Handsenders erzwungen werden.

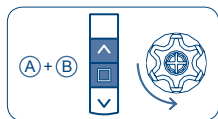
Zur Speicherung eines neuen Handsenders wie folgt vorgehen:

- Motor vom Netz trennen.
- Motor wieder ans Netz anschließen.

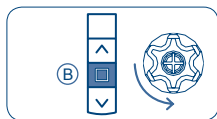


Nun hat man 1 Minute Zeit um den neuen Handsender einzulernen.

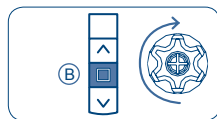
T1: Neuer erster, einzustellender Handsender



T1



T1



T1 (2 Sek)

Aller zuvor gespeicherten Handsender sind nach dieser Operation gelöscht.

## KONFORMITÄTSERKLÄRUNG

Das Unternehmen CHERUBINI S.p.A. befindet sich in Via Adige, 55 25081 Bedizzole (BS) ITALY, erklären in alleiniger Verantwortung auf das Product Rohrmotoren der Reihe BLUE WAVE RX, BLUE TRONIC RX, auf das sich diese Erklärung bezieht, den einschlägigen Sicherheits- und Gesundheitsanforderungen der EU-Richtlinie:

Richtlinie 2006/42/EG über Maschinen.

Richtlinie 2004/108/EG zur Angleichung der Rechtsvorschriften der Mitgliedstaaten über die elektromagnetische Verträglichkeit.

Richtlinie 1999/5/EG über Funkanlagen und Telekommunikationsendeinrichtungen und die gegenseitige Anerkennung ihrer Konformität.

Bei einer nicht mit uns abgestimmten Änderung des Geräts verliert diese Erklärung ihre Gültigkeit.



Angewandte harmonisierte Normen:

EN 60335-1, EN 60335-2-97, EN 62233

ETSI EN 301 489-1, ETSI EN 301 489-3

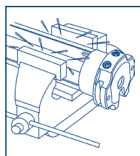
ETSI EN 300 220-1, ETSI EN 300 220-2, ETSI EN 300 220-3

Der A-bewertete Emissionsschalldruckpegel: < 70 dB (A)

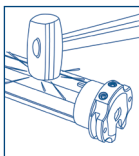
## Sommaire

Consignes de sécurité .....	p. 79
Instructions d'utilisation et d'installation .....	p. 80
Préparation du moteur .....	p. 81
Notice d'assemblage du "morsetto" .....	p. 82
Connexions électriques .....	p. 83
Émetteurs compatibles / Légende des symboles .....	p. 84
Explication des séquences de commande .....	p. 85
Fonction d'ouverture/fermeture de la programmation émetteur .....	p. 86-87
Mémorisation du premier émetteur .....	p. 88
Désactivation automatique de la mémorisation du premier émetteur .....	p. 88
Réglage des fins de course .....	p. 88
Réglage en modalité 1 ( <b>manuelle</b> ) .....	p. 88
Exemple 1: mémorisation de la position d'ouverture en premier .....	p. 89
Exemple 2: mémorisation de la position de fermeture en premier .....	p. 90
Réglage en modalité 2 ( <b>semi-automatique</b> ) .....	p. 91
Réglage de la position intermédiaire .....	p. 92
Annulation de la position intermédiaire .....	p. 92
Réglage de la force de fermeture .....	p. 93
Annulation des positions des fins de course .....	p. 94
Mémorisation d'autres émetteurs .....	p. 94
Annulation d'un seul émetteur .....	p. 94
Annulation totale de la mémoire des émetteurs .....	p. 95
<b>Fonctions spéciales:</b>	
Mémorisation temporaire de l'émetteur .....	p. 96
Mémorisation des émetteurs de poche A530058 .....	p. 97
Connexions électriques pour commande moteur à 2 touches indépendantes .....	p. 98
Gestion modalité de commande du moteur par fil blanc MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP / MONTÉE-DESCENTE / MONTÉE-DESCENTE avec "Homme Présent" .....	p. 99
Gestion de la super-sensibilité lors de la détection des obstacles en descente (uniquement pour les moteurs Ø 35) .....	p. 100
Fonction «Mobilier» .....	p. 100-101
Déclaration de conformité .....	p. 102

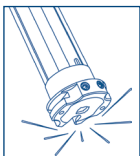
## CONSIGNES DE SÉCURITÉ



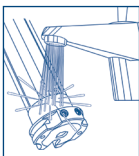
**NON**



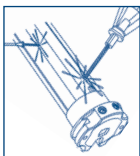
**NON**




**NON**



**NON**



**NON**

- Les moteurs série BLUE 35, BLUE 45 et BLUE 58 sont conçus pour la motorisation de volets roulants et stores, tout autre utilisation doit faire l'objet d'un accord de nos services techniques.
  - Ne pas écraser, frapper ou faire tomber le moteur tubulaire. Ne pas percer ou appliquer de vis sur toute la longueur du moteur tubulaire. Ne pas exposer aux intempéries, ni à aucun genre de liquide.
  - Le moteur série BLUE 35 doit être installé dans un tube de 40 mm minimum.
  - Le moteur série BLUE 45 doit être installé dans un tube de 50 mm minimum.
  - Le moteur série BLUE 58 doit être installé dans un tube de 70 mm minimum.
  - Respecter la distance de sécurité de 40 cm entre le store complètement ouvert et tout objet fixe.
  - Le choix du moteur, dans son application, doit être compatible avec les données indiquées sur le moteur même.
  - Le moteur tubulaire a été conçu pour un usage intermittent et pour un fonctionnement continu de 4 minutes maximum.
  - Réparations et démontages ne sont autorisés que dans nos ateliers ou en centre technique agréé.
  - L'installation doit être réalisée par un technicien compétent en respectant les normes de sécurité, surtout en ce qui concerne les branchements électriques.
  - Les dégâts dus à une mauvaise installation, mauvaise utilisation, défaut d'entretien, ou un mauvais branchement ne sont pas couverts par la garantie.
-  - En cas de dégât du câble d'alimentation, s'adresser à nos ateliers ou à un centre technique agréé pour remise en état, afin d'éviter tout danger.

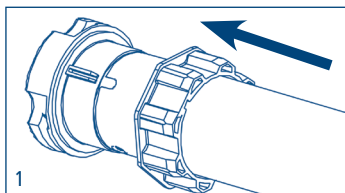
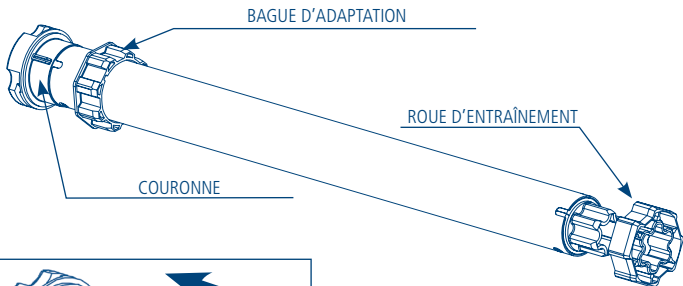
# INSTRUCTIONS D'UTILISATION ET D'INSTALLATION

## ATTENTION

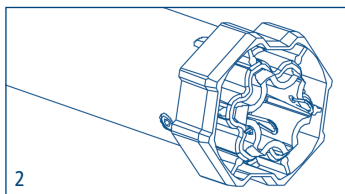
POUR LA SECURITE DES PERSONNES IL EST IMPORTANT DE RESPECTER LES INSTRUCTIONS SUIVANTES. CONSERVER CES INSTRUCTIONS. UNE INSTALLATION INCORRECTE PEUT CAUSER DES BLESSURES GRAVES

- L'appareil n'est pas destiné à être utilisé par des personnes (enfants inclus) qui ont des capacités physiques, mentales et sensorielles réduites, sans expérience ou sans connaissance de l'appareil à moins qu'elles puissent bénéficier d'une surveillance ou d'instructions provenant d'une personne responsable de leur sécurité. Faire attention à ce que les enfants ne jouent pas avec l'activation du store ou volet roulant.
- **NE PAS** laisser jouer les enfants avec les dispositifs de commande fixes. Ne pas laisser les émetteurs à la portée des enfants.
- Avant toute manutention, installation ou nettoyage des fenêtres couper l'alimentation du moteur tubulaire.
- Avant d'installer le moteur, enlever les câbles superflus et débrancher tout appareil non nécessaire pour le fonctionnement du moteur.
- Vérifier l'installation pour voir s'il y a des déséquilibres ou des signes d'usure ou de dommages dans les câbles ou les ressorts. **NE PAS** utiliser si une réparation ou un réglage sont nécessaires.
- L'interrupteur « sous tension » doit être fixé à une hauteur minimum de 1,5 mètre, à distance suffisante de tout objet en mouvement et à portée de vue du store ou du volet roulant commandé.
- Respecter les instructions données, en cas de doute consulter nos services techniques agréés.
- Pendant l'ouverture et la fermeture du store ou du volet roulant garder les personnes éloignées du rayon d'action.
- Volets roulants: faire attention en actionnant la manœuvre de secours car le volet roulant en position haute peut retomber si les ressorts sont faibles ou cassés.
- Les dispositifs de connexions, les supports et adaptations viennent en plus et sont fournis séparément. Pour l'utilisation et le choix veuillez consulter le catalogue "Moteurs tubulaires" ou nos services techniques agréés.
- Les commandes fixes doivent être installées en position visible.

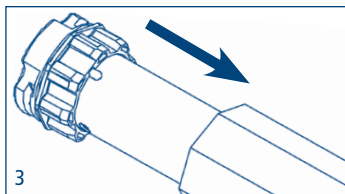
## PRÉPARATION DU MOTEUR



1. Insérer la bague d'adaptation sur la couronne en insérant l'encoche dans le repère rainuré et pousser jusqu'en butée.



2. Monter la roue sur l'axe de sortie du moteur jusqu'à enclenchement du ressort d'arrêt.



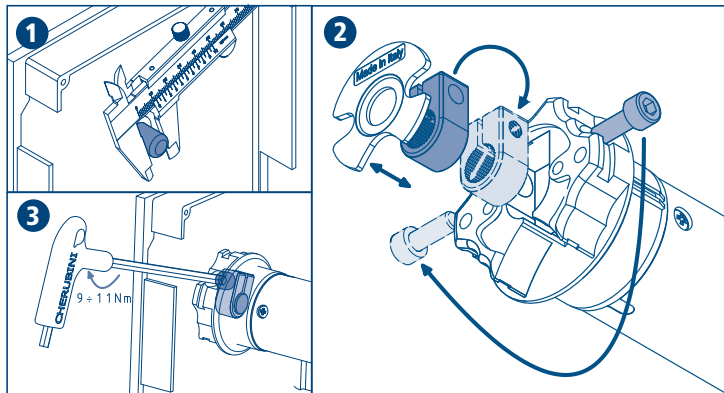
3. Introduire complètement le moteur dans le tube.

**NB:** En cas de tube rond ou lisse la roue doit être fixée au tube, cette opération est à la charge du monteur. Pour les autres tubes la fixation est facultative mais fortement conseillée.

## NOTICE D'ASSEMBLAGE DU "MORSETTO"

Le "morsetto" permet de fixer le moteur directement sur le pivot d'aluminium de la joue.

Le "morsetto" peut être utilisé **uniquement** avec moteurs à fin de course électronique allant jusqu'à 15 Nm.



**1** Le pivot doit être en aluminium et avoir un diamètre compris entre 11,5 et 11,9 mm.

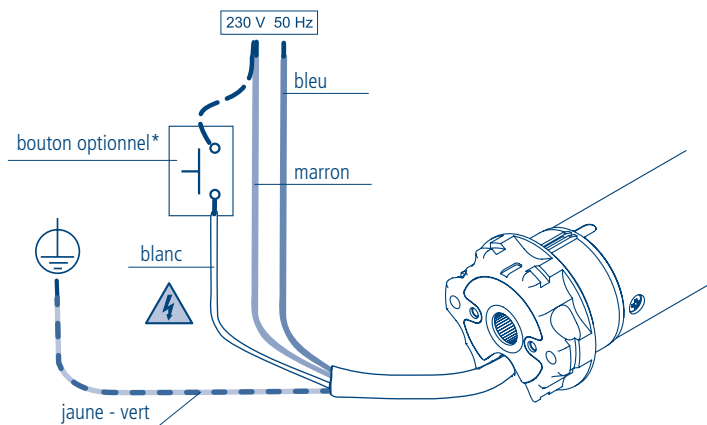
**2** Le "morsetto" est déjà monté dans la tête du moteur avec la tête de la vis sur le côté droit, pour le mettre du côté gauche il faut procéder comme suit:

- sortir la vis
- enlever le plastron
- sortir le "morsetto" et le retourner
- insérer la vis du côté gauche.

**3** Serrer la vis en utilisant une clé 6P6 mâle de 5 mm.  
Couple de serrage compris **entre 9 Nm et 11 Nm**, en mettant le moteur au contact avec la joue.

## CONNEXIONS ÉLECTRIQUES

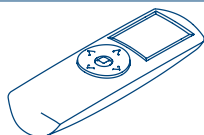
- Pour éviter des situations de danger ou des problèmes de fonctionnement, les éléments électriques de commande connectés au moteur doivent être de dimensions appropriées aux caractéristiques électriques du moteur lui-même.
- Les dispositifs de déconnexion doivent être prévus dans le réseau d'alimentation selon les règles d'installation nationales.
- Pour l'utilisation à l'extérieur l'appareil doit utiliser un câble avec désignation H05RN-F contenant au moins 2% de carbone.
- Si le fil blanc n'est pas utilisé il doit toujours être isolé. Il est dangereux de toucher le fil blanc quand le moteur est connecté à l'électricité.



\* L'installation du bouton est facultative; la connexion peut être faite avec la phase (fil marron) ou avec le neutre (fil bleu) indifféremment. Le bouton permet d'actionner le moteur en mode séquentiel (montée, stop, descente, stop, ...).

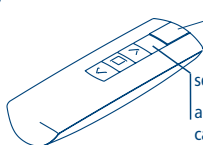


## ÉMETTEURS COMPATIBLES



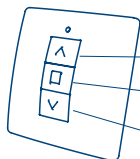
SKIPPER **SENSO**  
SKIPPER **LCD**

\* voir les instructions spécifiques



activation / désactivation du  
capteur lumière - **SKIPPER P-LUX**

SKIPPER **PLUS**  
SKIPPER **P-LUX** (pour WindTec Lux)

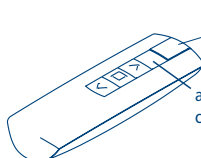


(A) montée

(B) stop

(C) descente

SKIPPER **WALL**



activation / désactivation du  
capteur lumière - **SKIPPER LUX**

SKIPPER  
SKIPPER **LUX** (pour WindTec Lux)

## LÉGENDE DES SYMBOLES



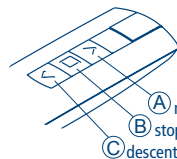
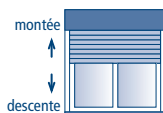
- rotation brève du moteur dans un sens



- rotation longue du moteur dans l'autre sens



- double rotation brève du moteur



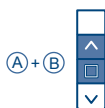
(A) montée

(B) stop

(C) descente



appuyer sur la touche A



(A) + (B)

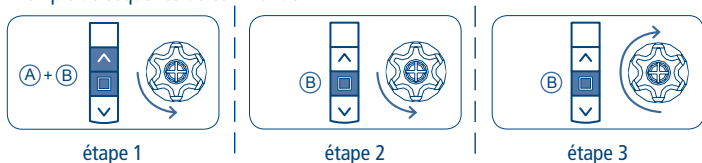
appuyer sur les touches A  
et B simultanément

## EXPLICATION DES SÉQUENCES DE COMMANDE

Les séquences se composent pour la plupart de trois étapes bien distinctes à l'issue desquelles le moteur indique par différents types de rotation si l'étape s'est achevée de façon positive ou négative. Cette section a pour objet d'expliquer les signalisations du moteur.

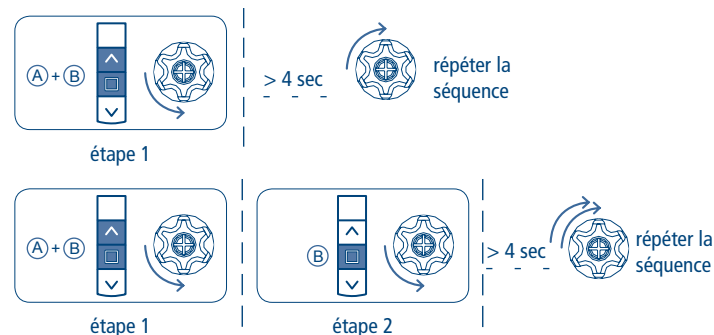
Les touches doivent être enfoncées comme le montre la séquence, sans laisser s'écouler plus de 4 secondes entre une étape et l'autre. Si le temps qui s'écoule dépasse les 4 secondes, la commande n'est pas acceptée et il faudra répéter la séquence.

Exemple de séquence de commande:



Comme le montre l'exemple, le moteur retourne à la position initiale par une seule rotation longue quand la séquence s'achève avec une issue positive. De fait, deux rotations brèves dans le même sens correspondent à une rotation longue dans le sens opposé. Le moteur retourne à la position initiale même si la séquence ne s'est pas achevée, en accomplissant dans ce cas une ou deux rotations brèves.

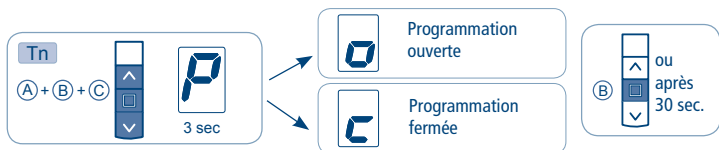
Exemples de séquences incomplètes:



## FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION ÉMETTEUR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

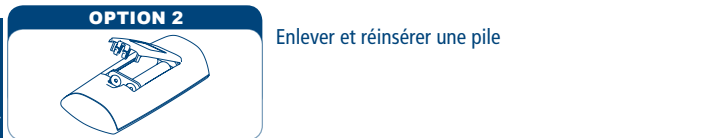
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

### VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DE LA FONCTION



Pour modifier l'état de la fonction voir les séquences ACTIVATION/DÉSACTIVATION

### ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions

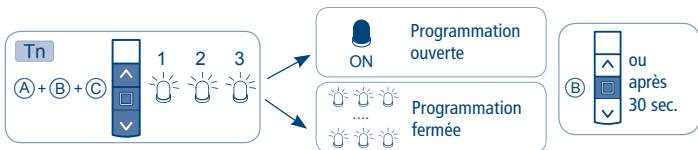
### DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



## FONCTION D'OUVERTURE/FERMETURE DE LA PROGRAMMATION ÉMETTEUR SKIPPER - SKIPPER WALL

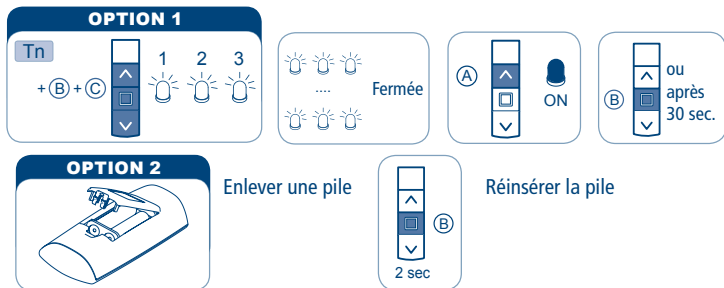
Pour éviter les modifications accidentelles sur la programmation du moteur pendant l'utilisation quotidienne de l'émetteur, la possibilité de programmation est automatiquement désactivée 8 heures après l'envoi de la dernière séquence (A+B ou B+C).

### VÉRIFICATION DE L'ÉTAT DE LA FONCTION



Pour modifier l'état de la fonction voir les séquences ACTIVATION/DÉSACTIVATION

### ACTIVATION DE LA PROGRAMMATION



Procéder avec la programmation selon le manuel d'instructions

### DÉSACTIVATION DE LA PROGRAMMATION

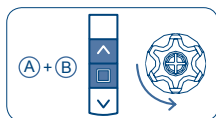


## MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR

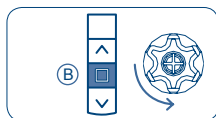
Cette opération ne peut être accomplie que quand le moteur est neuf ou après une annulation complète de la mémoire.

**Pendant cette phase, mettre sous tension un seul moteur à la fois.**

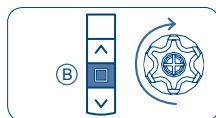
T1: Premier émetteur à mémoriser.



T1



T1



T1 (2 sec)

## DÉSACTIVATION AUTOMATIQUE DE LA MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR

Chaque fois que le moteur est activé vous avez 3 heures pour faire la mémorisation du premier émetteur. Après cette période la possibilité de mémorisation de l'émetteur est désactivée. Pour réinitialiser le timer de cette fonction on doit couper et rétablir l'alimentation du moteur.

## RÉGLAGE DES FINS DE COURSE

Les moteurs tubulaires Blue Tronic RX disposent d'un système de fins de course électronique avec codeur. Ce système assure une fiabilité élevée et une grande précision dans le maintien des positions. L'émetteur permet de régler très simplement les fins de course. Pendant le réglage, le moteur se déplace tant que l'on maintient pressée la touche de montée et de descente et s'arrête dès que l'on relâche la touche. Une fois le réglage terminé, il suffit, pour actionner le moteur, d'appuyer brièvement sur la touche de montée et de descente. Le réglage des fins de course peut être fait de différentes manières selon les dispositifs de blocage montés OU NON sur le volet (bouchons sur lame finale, verrous anti-effraction) et le type d'installation (à l'usine et sur le chantier).

## RÉGLAGE EN MODALITÉ 1 (manuelle)

Dans cette modalité, le volet peut avoir un, deux ou aucun dispositif de blocage en montée et en descente. La séquence de mémorisation peut partir indifféremment du fin de course haut ou du fin de course bas.

Pendant le réglage de la première position, il peut être nécessaire de se servir de la touche de descente pour actionner la montée du volet et vice versa, puisque le sens de rotation correct ne sera déterminé qu'après avoir mémorisé la première position.

## EXEMPLE 1:

### Mémorisation de la position d'ouverture en premier

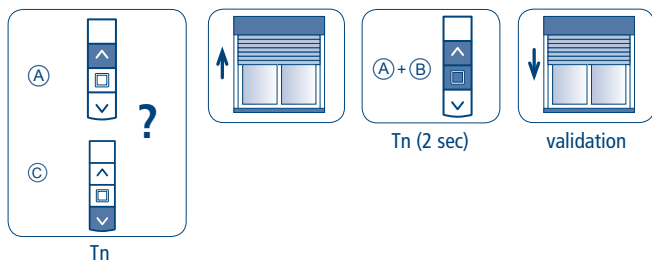
#### MÉMORISATION DE LA POSITION D'OUVERTURE

Si le volet est déjà complètement enroulé, il faudra d'abord le baisser de 20 cm environ.

Porter le volet à l'ouverture complète à l'aide de la touche de montée ou de descente. Si les bouchons de blocage sont installés, maintenir la touche pressée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir des touches de l'émetteur pour régler avec précision la position d'ouverture.

Pour mémoriser la position d'ouverture, appuyer simultanément sur les touches A (montée) et B (stop) pendant 2 s environ, jusqu'à ce que le moteur commence un mouvement de descente confirmant que la mémorisation a été effectuée.

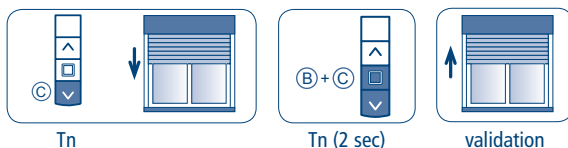
Tn: Émetteur mémorisé



#### MÉMORISATION DE LA POSITION DE FERMETURE

Porter le volet à la fermeture complète à l'aide de la touche de descente de l'émetteur. Si le dispositif de blocage est présent en descente, maintenir la touche pressée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir des touches de l'émetteur pour régler avec précision la position de fermeture.

Pour mémoriser la position de fermeture, appuyer simultanément sur les touches B (stop) et C (descente) pendant 2 s environ, jusqu'à ce que le moteur commence un mouvement de montée confirmant que la mémorisation a été effectuée.



## EXEMPLE 2:

### Mémorisation de la position de fermeture en premier

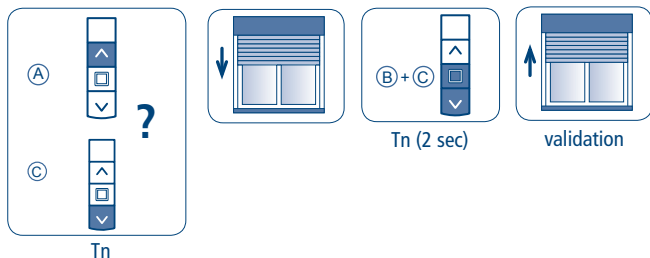
#### MÉMORISATION DE LA POSITION DE FERMETURE

Si le volet est déjà complètement déroulé, il faudra d'abord le monter de 20 cm environ.

Porter le volet à la fermeture complète à l'aide de la touche de montée ou de descente de l'émetteur. Si le dispositif de blocage est présent en descente, maintenir la touche pressée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir des touches de l'émetteur pour régler avec précision la position de fermeture.

Pour mémoriser la position de fermeture, appuyer simultanément sur les touches B (stop) et C (descente) pendant 2 s environ, jusqu'à ce que le moteur commence un mouvement de montée confirmant que la mémorisation a été effectuée.

Tn: Émetteur mémorisé

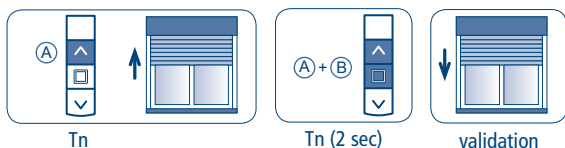


#### MÉMORISATION DE LA POSITION D'OUVERTURE

Porter le volet à l'ouverture complète à l'aide de la touche de montée. Si les bouchons de blocage sont installés, maintenir la touche pressée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir des touches de l'émetteur pour régler avec précision la position d'ouverture.

Pour mémoriser la position d'ouverture, appuyer simultanément sur les touches A (montée) et B (stop) pendant 2 s environ, jusqu'à ce que le moteur commence un mouvement de descente confirmant que la mémorisation a été effectuée.

Tn: Émetteur mémorisé



## RÉGLAGE EN MODALITÉ 2 (semi-automatique)

Pour pouvoir utiliser cette modalité, le volet doit obligatoirement être monté avec des dispositifs de blocage en descente (verrous automatiques). Il n'est pas nécessaire d'avoir des dispositifs de blocage en montée (bouchons). Cette procédure est particulièrement adaptée à l'installation en usine car seule la position d'ouverture doit être mémorisée. La position de fermeture sera déterminée automatiquement pendant l'utilisation normale. La séquence de mémorisation doit obligatoirement partir du fin de course haut.

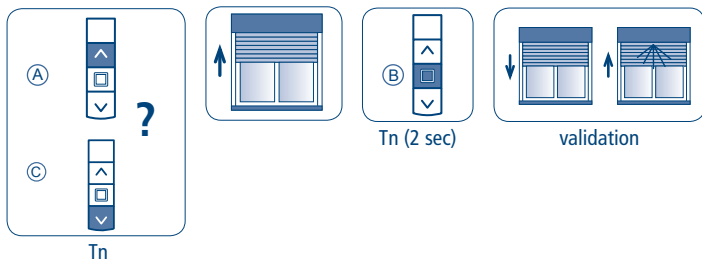
### MÉMORISATION DE LA POSITION D'OUVERTURE

**Si le volet est déjà complètement enroulé, il faudra d'abord le baisser de 20 cm environ.**

Porter le volet à l'ouverture complète à l'aide de la touche de montée ou de descente. Si les bouchons de blocage sont installés, maintenir la touche pressée jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement à la butée. Dans le cas contraire, se servir des touches de l'émetteur pour régler avec précision la position d'ouverture.

Pour mémoriser la position d'ouverture, appuyer sur la touche B (stop) pendant 2 s environ. Le moteur accomplit un mouvement de descente et se repositionne en fin de course haut.

Tn: Émetteur mémorisé



À ce moment, le sens de rotation est déterminé correctement. Il est possible de déconnecter le moteur et de terminer la mémorisation du fin de course inférieur sur le chantier. À la remise sous tension, le moteur se déplace normalement sans avoir à maintenir pressées les touches. La première fois que le moteur s'arrête sur la butée inférieure, cette position reste mémorisée automatiquement.

Étant donné que le moteur recherche la butée mécanique à chaque descente, si la première fois, le fin de course inférieur est détecté par erreur à cause d'un empêchement mécanique (lame bloquée, coulisses non parallèles, vis saillantes, etc.), il suffit d'accomplir une remontée, éliminer l' défaut et effectuer une nouvelle descente.

## RÉGLAGE DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE

Cette fonction facultative permet de placer le volet dans une position intermédiaire préférée. Une fois la position intermédiaire mémorisée, il suffit, pour mettre le volet dans cette position, d'appuyer sur la touche de stop pendant 2 secondes.

Pour mémoriser la position intermédiaire, actionner le volet jusqu'à la position souhaitée et alors maintenir la touche de stop pressée (4 s environ) jusqu'à ce que le moteur émette le mouvement de validation.

Tn: Émetteur mémorisé



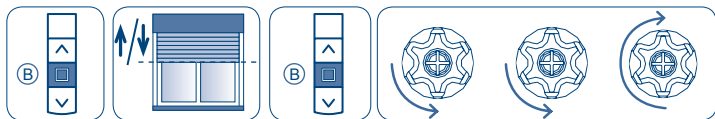
Tn (4 sec)

## ANNULATION DE LA POSITION INTERMÉDIAIRE

L'annulation de la position intermédiaire peut être effectuée si l'on ne souhaite plus disposer de cette fonction, et elle est nécessaire dans les cas où l'on souhaite modifier la position intermédiaire déjà mémorisée.

Avant d'effacer la position intermédiaire, il est nécessaire de porter le volet à la position intermédiaire en appuyant sur la touche de stop pendant 2 s, puis appuyer à nouveau sur la touche de stop (4 s environ) jusqu'à ce que le moteur émette le mouvement de validation.

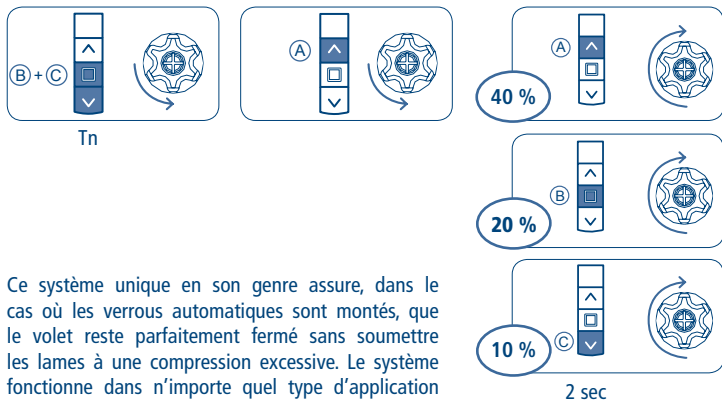
Tn: Émetteur mémorisé



Tn (2 sec)

Tn (4 sec)

## RÉGLAGE DE LA FORCE DE FERMETURE

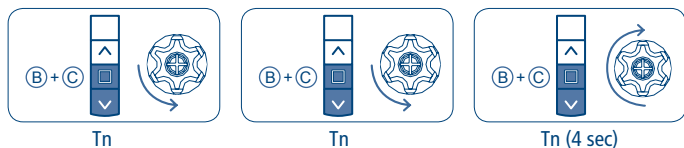


Ce système unique en son genre assure, dans le cas où les verrous automatiques sont montés, que le volet reste parfaitement fermé sans soumettre les lames à une compression excessive. Le système fonctionne dans n'importe quel type d'application grâce à la possibilité de régler manuellement la force de fermeture.

Le moteur Blue Tronic RX est configuré à l'usine avec une valeur prédéterminée de la force de fermeture égale à 20 % du couple nominal. Cette valeur peut se modifier à travers l'émetteur, pour la réduire de jusqu'à 10 % ou l'augmenter de jusqu'à 40 % selon le résultat que l'on souhaite obtenir.

## ANNULATION DES POSITIONS DES FINS DE COURSE

Tn: Émetteur mémorisé

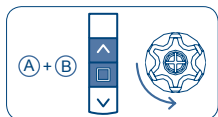


## MÉMORISATION D'AUTRES ÉMETTEURS

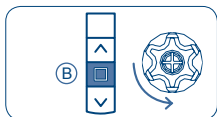
Il est possible de mémoriser jusqu'à 15 émetteurs.

Tn: Émetteur mémorisé

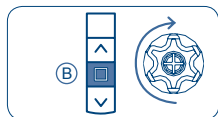
Tx: Émetteur à mémoriser



Tn



Tn

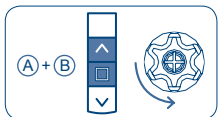


Tx (2 sec)

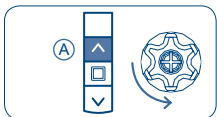
## ANNULATION D'UN SEUL ÉMETTEUR

Il est possible d'annuler individuellement chaque émetteur mémorisé. Au moment où on annule le dernier le moteur retourne à sa position initiale. La même procédure s'applique à chaque canal de l'émetteur multicanaux: il suffit de sélectionner le canal à annuler avant d'accomplir la séquence.

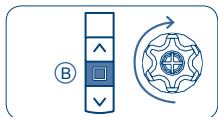
Tn: Émetteur à annuler



Tn



Tn



Tn (2 sec)

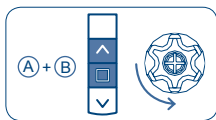
# ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS

L'annulation totale de la mémoire n'annule pas le réglage des fins de course.

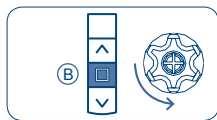
L'annulation totale de la mémoire peut s'effectuer de deux manières:

## 1) AVEC L'ÉMETTEUR

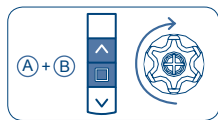
Tn: Émetteur mémorisé



Tn



Tn



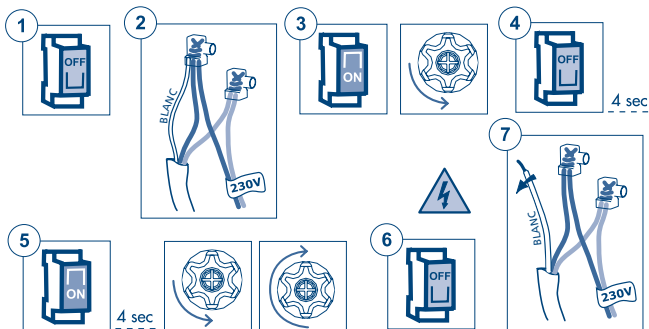
Tn (4 sec)

## 2) AVEC LE FIL AUXILIAIRE (BLANC)

Utiliser cette option en cas d'urgence ou quand on ne dispose pas d'un émetteur fonctionnant. Pour annuler la mémoire, il faut accéder au fil blanc du moteur. La séquence d'opération est la suivante:

- 1) Mettre le moteur hors tension, par exemple à travers l'interrupteur général.
- 2) Connecter le fil blanc du moteur au fil marron (phase) ou au fil bleu (neutre).
- 3) Mettre sous tension le moteur, qui accomplira une rotation courte dans un sens.
- 4) Mettre le moteur hors tension pendant au moins 4 secondes.
- 5) Mettre sous tension le moteur qui, après 4 secondes environ, accomplira une rotation courte dans un sens et une rotation plus longue dans le sens contraire.
- 6) Mettre le moteur hors tension.
- 7) Séparer le fil blanc du fil marron/bleu, rebrancher le fil bleu/marron et remettre sous tension. Bien isoler le fil blanc avant de le connecter à l'électricité

Il est alors possible de procéder à la mémorisation du premier émetteur.



## FONCTIONS SPÉCIALES

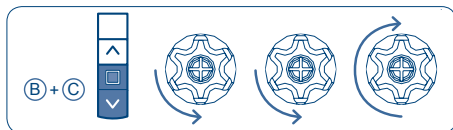
### MÉMORISATION TEMPORAIRE DE L'ÉMETTEUR

Cette fonction permet de mémoriser un émetteur de façon temporaire, par exemple pour permettre la mise au point des fins de course lors du montage à l'usine. L'émetteur définitif pourra être mémorisé par la suite à travers la séquence de commande correspondante (voir: "MÉMORISATION DU PREMIER ÉMETTEUR"). Les opérations décrites ci-dessous ne peuvent être réalisées que quand le moteur est neuf d'usine ou après un effacement complet de la mémoire (voir: "ANNULATION TOTALE DE LA MÉMOIRE DES ÉMETTEURS"). Pour s'assurer que la programmation temporaire ne soit utilisée que lors des phases d'installation ou de mise au point et pas pendant l'utilisation quotidienne, le moteur ne permet d'effectuer que les opérations ci-dessous et que dans les limites de temps indiquées. Mettre le moteur sous tension; s'assurer qu'aucun autre moteur sous tension et ayant la mémoire vide n'est présent dans le rayon d'action de l'émetteur.

**Dans les 30 secondes suivant l'allumage du dispositif**, appuyer simultanément sur les touches B et C jusqu'à ce que le moteur donne le signal de confirmation.

**L'émetteur restera mémorisé 5 minutes**, pendant que le moteur est sous tension. Une fois les 5 minutes écoulées ou si le moteur est mis hors tension, l'émetteur sera effacé.

T1: Premier émetteur à mémoriser



T1

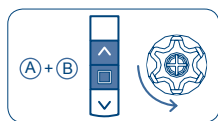
## MÉMORISATION DES ÉMETTEURS DE POCHE A530058

N.B. L'émetteur de poche ne peut être utilisé que comme émetteur secondaire. Il faut donc avoir complété l'apprentissage du moteur avec un émetteur Cherubini (Skipper - émetteur à 3 touches Montée-Descente-Stop) avant de procéder à la mémorisation.

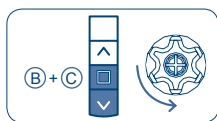
### MÉMORISATION D'UNE TOUCHE SUR L'ÉMETTEUR DE POCHE

Tn: Émetteur mémorisé

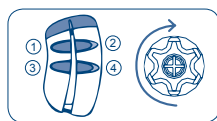
Tx: Émetteur de poche à mémoriser



Tn



Tn



Tx (2 sec)

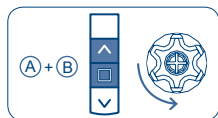
À la dernière phase de la séquence, presser la touche souhaitée sur l'émetteur de poche pendant 2 secondes. L'émetteur peut alors commander le moteur en mode séquentiel (MONTÉE - STOP - DESCENTE - STOP). Pour associer les autres touches, répéter la séquence décrite. Chaque touche peut être associée à un moteur Blue Tronic RX.

### ANNULATION D'UNE TOUCHE SUR L'ÉMETTEUR DE POCHE

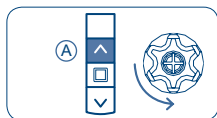
Il est possible d'effacer une à une toutes les touches mémorisées avec cette séquence:

Tn: Émetteur mémorisé

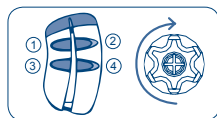
Tx: Émetteur de poche avec une touche à annuler



Tn



Tn



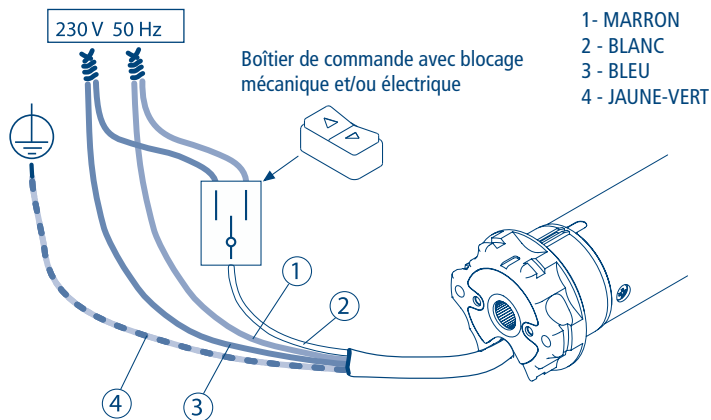
Tx (2 sec)

Le moteur exécutera un mouvement de validation et la fonction associée à la touche pressée (pendant 2 s) sera effacée.

## SCHEMA CABLAGE MOTEUR EN MODALITÉ MONTÉE-DESCENTE (2 touches montée-descente indépendantes).

Pour le branchement du boîtier de commande, utiliser exclusivement des touches à interverrouillage électrique et mécaniques afin d'empêcher la pression simultanée des deux touches.

Le moteur reconnaît automatiquement le type d'interrupteur (à 1 ou 2 touches) et sélectionne le mode de fonctionnement en conséquence.



### PROGRAMMATION FILAIRE

En utilisant le boîtier de commandes comme décrit sur cette page, il est possible de programmer le moteur à partir du fil blanc (programmation filaire). Pour connaître les procédures, demandez le manuel à votre distributeur.

# GESTION MODALITÉ DE COMMANDE DU MOTEUR PAR FIL BLANC

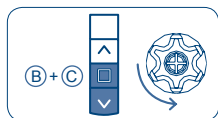
## MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP / MONTÉE-DESCENTE

### MONTÉE-DESCENTE avec "Homme Présent"

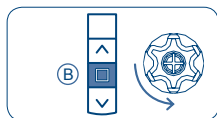
NB: Comme configuration par défaut, les moteurs sortent de l'usine préparés pour l'utilisation d'une seule touche (fonctionnement MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP). Il est toujours possible de modifier la configuration du type de commande en exécutant la séquence ci-dessous:

MANIÈRE DE PROCÉDER POUR LE CHANGEMENT DE MODE DE COMMANDE:

T1: Émetteur mémorisé



Tn



Tn



Tn (2 sec)

Les configurations possibles sont au nombre de trois, disponibles dans l'ordre ci-dessous:

MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP (par défaut)

MONTÉE-DESCENTE (pour 2 touches indépendantes)

MONTÉE-DESCENTE avec «Homme Présent» (pour 2 touches indépendantes)

Pour passer d'une configuration à l'autre, répéter la séquence le nombre de fois nécessaire pour atteindre la configuration souhaitée.

Configuration  
par défaut:

Modalité active MONTÉE-STOP-DESCENTE-STOP



Modalité active MONTÉE-DESCENTE



Modalité active MONTÉE-DESCENTE avec «Homme Présent»



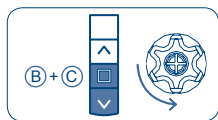
## GESTION DE LA SUPER-SENSIBILITÉ LORS DE LA DÉTECTION DES OBSTACLES EN DESCENTE

- uniquement pour les moteurs Ø 35 -

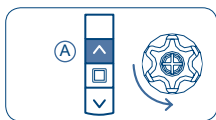
Il est possible d'activer/désactiver une sensibilité très élevée pour la détection des obstacles en descente. Cette super-sensibilité est automatiquement désactivée lorsque les lames du volet commencent à s'empiler.

### ACTIVER LA FONCTION DE SUPER-SENSIBILITÉ

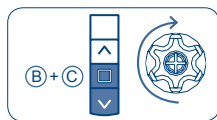
Tn: Émetteur mémorisé



Tn



Tn

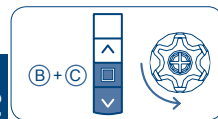


Tn (2 sec)

### ACTIVATION DE LA FONCTION «MOBILIER»

La fonction «Mobilier» est destinée à des applications spéciales dans le secteur des meubles. Elle NE se désactive PAS à proximité de la position inférieure de fin de course et elle ne peut être utilisée que si la fonction de super-sensibilité a déjà été activée.

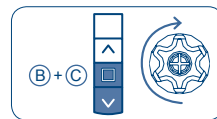
Tn: Émetteur mémorisé



Tn



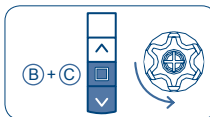
Tn



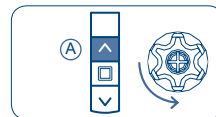
Tn (2 sec)

### DÉSACTIVER LA FONCTION DE SUPER-SENSIBILITÉ

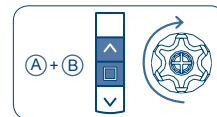
Tn: Émetteur mémorisé



Tn



Tn



Tn (2 sec)

#### ATTENTION

Si nous désactivons la fonction de super-sensibilité, nous désactivons aussi automatiquement la fonction «Mobilier».

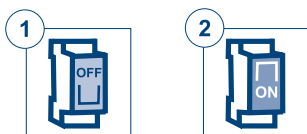
## RÉAPPRENTISSAGE FORCÉ DE L'ÉMETTEUR LORSQUE LA FONCTION MOBILIER EST ACTIVÉE

Si la fonction «Mobilier» est activée, il est possible de forcer la mémorisation d'un nouvel émetteur dans la minute suivant le rallumage afin de remplacer l'émetteur initialement mémorisé.

La mémorisation forcée n'est possible que pendant une minute après avoir remis le moteur sous tension et elle efface tous les émetteurs précédemment mémorisés.

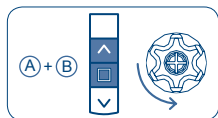
La séquence d'opération est la suivante:

- Mettre le moteur hors tension, par exemple à travers l'interrupteur général.
- Mettre sous tension le moteur.

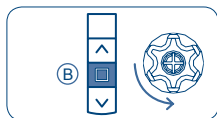


Il est à présent possible de mémoriser le premier émetteur (pendant 1 minute).

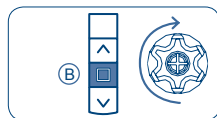
T1: Nouveau premier émetteur à mémoriser



T1



T1



T1 (2 sec)

## DÉCLARATION DE CONFORMITÉ

La société CHERUBINI S.p.A. situé dans la Via Adige, 55 25081 Bedizzole (BS) ITALY, déclarons sous notre seule responsabilité que le produit moteurs tubulaires de la série BLUE WAVE RX, BLUE TRONIC RX faisant l'objet de la déclaration sont conformes aux prescriptions fondamentales en matière de sécurité et de santé stipulées dans les Directives européennes de:

Directive 2006/42/CE relative aux machines.

Directive 2004/108/CE relative au rapprochement des législations des États membres concernant la compatibilité électromagnétique.

Directive 1999/5/CE concernant les équipements hertziens et les équipements terminaux de télécommunications et la reconnaissance mutuelle de leur conformité.

Toute modification portée sur ce produit sans l'accord express de Cherubini S.p.A. supprime la validité de ce certificat.



Normes harmonisées appliquées:

EN 60335-1, EN 60335-2-97, EN 62233

ETSI EN 301 489-1, ETSI EN 301 489-3

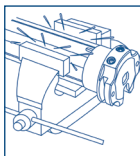
ETSI EN 300 220-1, ETSI EN 300 220-2, ETSI EN 300 220-3

Niveau de pression acoustique d'émission pondéré A: < 70 dB (A)

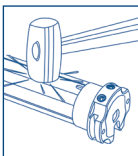
## Índice:

Instrucciones de seguridad .....	p. 104
Instrucciones de uso e instalación .....	p. 105
Preparación del motor .....	p. 106
Instrucciones de montaje con morsetto .....	p. 107
Conexiones eléctricas .....	p. 108
Emisores compatibles / Leyenda de símbolos.....	p. 109
Explicación de la secuencias de mando .....	p. 110
Función apertura/cierre programación emisor .....	p. 111-112
Memorización del primer emisor .....	p. 113
Función deshabilitación automática memorización primer emisor .....	p. 113
Regulación de los fines de carrera .....	p. 113
Regulación en modalidad 1 ( <b>manual</b> ) .....	p. 113
Ejemplo n.1 (memorización del punto alto en primer lugar) .....	p. 114
Ejemplo n.2 (memorización del punto bajo en primer lugar) .....	p. 115
Regulación en modalidad 2 ( <b>semiautomática</b> ) .....	p. 116
Regulación de la posición intermedia .....	p. 117
Cancelación de la posición intermedia .....	p. 117
Regulación de la fuerza de cierre .....	p. 118
Cancelación de los fines de carrera .....	p. 118
Memorización de otros emisores .....	p. 119
Cancelación de un emisor .....	p. 119
Cancelación total de la memoria .....	p. 120
<b>Funciones especiales</b>	
Memorización temporal de un emisor .....	p. 121
Memorización de emisores de bolsillo A530058 .....	p. 122
Conexiones eléctricas para el control del motor con 2 pulsadores independientes .....	p. 123
Gestión modalidad de mando del motor con cable blanco SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA-BAJADA con "Hombre Presente" .....	p. 124
Gestión de la super-sensibilidad en la detección de obstáculos en bajada (sólo para motores Ø 35) .....	p. 125
Función "Mobiliario" .....	p. 125-126
Declaración de conformidad .....	p. 127

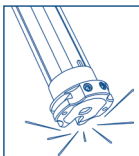
## INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD



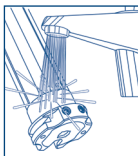
**NO**



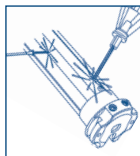
**NO**



**NO**



**NO**



**NO**

- Los motores serie BLUE 35, BLUE 45 y BLUE 58 han sido realizados para automatizar el movimiento de persianas enrollables y toldos; cualquier otro tipo de uso es impropio.
- No someter el motor tubular a aplastamientos, golpes, caídas o contacto con líquidos de cualquier naturaleza; no perforar ni aplicar tornillos a lo largo de todo el tubo.
- El diámetro mínimo del tubo donde se puede instalar el motor de la serie BLUE 35, no tiene que ser inferior a los 40 mm.
- El diámetro mínimo del tubo donde se puede instalar el motor de la serie BLUE 45, no tiene que ser inferior a los 50 mm.
- El diámetro mínimo del tubo donde se puede instalar el motor de la serie BLUE 58, no tiene que ser inferior a los 70 mm.
- Si el motor se utiliza para el manejo de toldos, respetar la distancia horizontal de seguridad de al menos 40 cm entre el toldo completamente abierto y cualquier objeto permanente.
- La elección del motor, en su aplicación de utilización, tiene que ser compatible con los datos indicados en la placa del propio motor.
- El motor tubular ha sido ideado para un tiempo máximo de funcionamiento continuo de 4 minutos.
- Para el mantenimiento y reparaciones recurrir a personal técnico competente.
- La instalación tiene que ser efectuada por personal técnico con pleno respeto de las normas de seguridad, sobre todo en lo referente a las conexiones eléctricas.
- Daños provocados por forzamientos, manumisiones o conexiones equivocadas, no están cubiertos por la garantía.



- En el caso de rotura o daños en el cable de alimentación del motor, dirigirse al centro de asistencia o a personal técnico especializado, para evitar todo peligro.

# INSTRUCCIONES DE USO E INSTALACIÓN

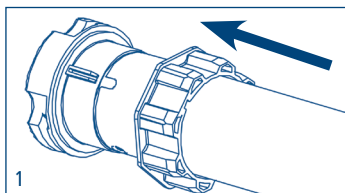
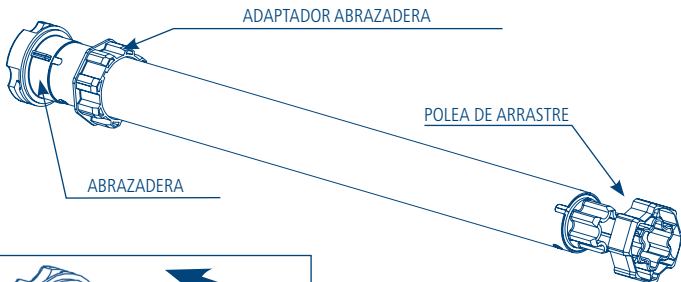
## ATENCIÓN

PARA LA SEGURIDAD DE LAS PERSONAS ES IMPORTANTE SEGUIR ESTAS INSTRUCCIONES. CONSERVAR ESTAS INSTRUCCIONES.

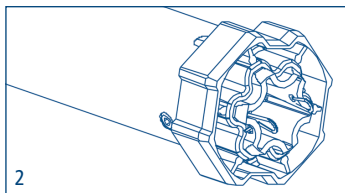
UNA INSTALACIÓN INCORRECTA PUEDE CAUSAR GRAVES HERIDAS.

- El aparato no está destinado para ser usado por personas (niños incluidos) cuyas capacidades físicas, psíquicas o mentales estén disminuidas, o bien carezcan de experiencia o conocimiento, a menos que se hayan podido beneficiar, a través de la intermediación de una persona responsable de su seguridad, de una vigilancia o de instrucciones atenciosas del uso del aparato. Vigilar a los niños para que no jueguen con el accionamiento de la persiana o el toldo.
- **NO** permitir que los niños jueguen con los dispositivos de mando fijos y móviles. Mantener los emisores fuera del alcance de los niños.
- Antes de cualquier operación de mantenimiento, instalación o limpieza de las ventanas desconectar la alimentación del motor.
- Antes de instalar el motor de desplazamiento, eliminar los cables superfluos y deshabilitar eventuales instrumentaciones no necesarias para el funcionamiento de dicho motor.
- Controlar a menudo el sistema para descubrir eventuales inestabilidades y señales de desgaste o daños en cables y resortes. **NO** utilizar el sistema si fuera necesaria una reparación o regularización.
- El interruptor de tensión manual debe estar fijado a la vista del aparato, pero lejos de cualquier parte móvil y a una altura superior de 1,5 m.
- Respetar escrupulosamente las conexiones previstas, en caso de dudas **NO** proseguir casualmente si no consultar al personal técnico competente.
- Cuando la persiana enrollable o toldo esté en movimiento mantener lejos las personas del radio de acción.
- Persiana: prestar atención cuando se acciona el dispositivo de liberalización manual en lo que respecta a una persiana subida, puede caer rápidamente si los tirantes están débiles o rotos.
- Dispositivos de conexión, soportes y adaptadores, se suministran a parte. Para el uso y la elección consultar el catálogo "Motores Tubulares".
- Los mandos fijos deben ser instalados en una posición visible.

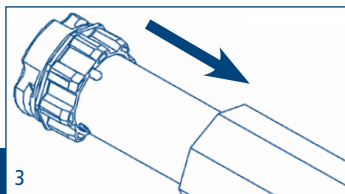
## PREPARACIÓN DEL MOTOR



1. Introducir el adaptador en la abrazadera haciendo coincidir la estría con la muesca de referencia y empujar hasta el tope.



2. Montar la polea de arrastre en el perno del motor hasta el clic del resorte de bloqueo.



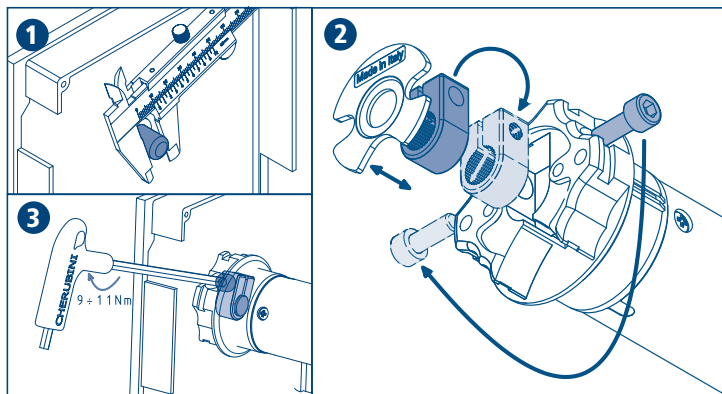
3. Introducir completamente el motor en el tubo de enrollamiento.

**NB:** en caso de tubos con perfil redondo la polea de arrastre se tiene que fijar al tubo, esta operación es a cargo del instalador. Para otros perfiles de tubo, aunque el ajuste es facultativo, es muy recomendable.

## INSTRUCCIONES DE MONTAJE CON MORSETTO

El morsetto permite la fijación directa del motor sobre el tetón del testero de aluminio.

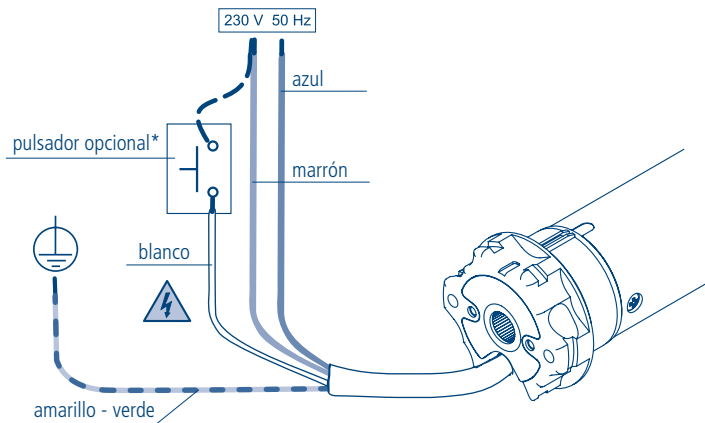
El morsetto puede ser utilizado solamente con motores de hasta par máximo de 15 Nm.



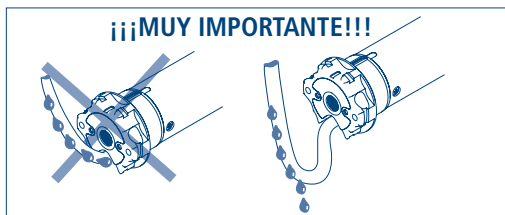
- 1** El tetón del testero debe ser de aluminio y tener un diámetro mínimo de 11,5 mm y un máximo de 11,9 mm.
- 2** El morsetto se suministra pre-ensamblado con el giro del tonillo del lado derecho, en caso que sea necesario girar el tornillo del lado izquierdo se debe proceder de la siguiente manera:
  - quitar el tornillo
  - quitar la placa
  - retirar el morsetto e insertarlo vuelto del revés
  - meter el tornillo del lado izquierdo.
- 3** Girar el tonillo utilizando una llave hexagonal macho de 5 mm. La fuerza con la que se apriete el tornillo debe ser **mínimo de 9 Nm y un máximo de 11 Nm**, manteniendo el motor lo mas cerca posible del lateral del testero.

## CONEXIONES ELÉCTRICAS

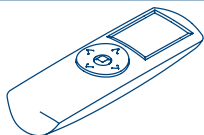
- Para evitar situaciones de peligro o un mal funcionamiento, los elementos eléctricos de mando conectados al motor tienen que ser dimensionados según las características eléctricas del propio motor.
- La desconexión de dispositivos deben ser previstas en la red eléctrica conforme a las reglas de instalación nacionales.
- En el caso de utilización en el exterior, utilizar un cable de alimentación con designación H05RN-F con un contenido mínimo en carbón del 2%.
- Si el cable blanco no es utilizado debe ser aislado siempre. Es peligroso tocar el cable blanco cuando el motor está conectado a corriente.



\* La instalación del pulsador es opcional, conectándose a Fase (cable marrón) o a Neutro (cable azul) indistintamente. Con el pulsador el motor funcionará en modalidad paso a paso (subida, stop, bajada, stop,...).

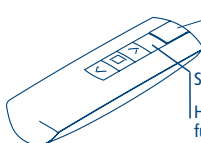


## EMISORES COMPATIBLES



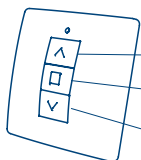
**SKIPPER SENSO**  
**SKIPPER LCD**

\*ver el libro de instrucciones del emisor



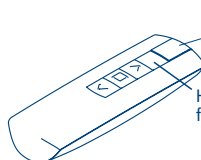
display  
Selección del canal  
Habilitar / deshabilitar función luz - **SKIPPER P-LUX**

**SKIPPER PLUS**  
**SKIPPER P-LUX** (para WindTec Lux)



(A) SUBIDA  
(B) STOP  
(C) BAJADA

**SKIPPER WALL**



LED - SKIPPER  
display - **SKIPPER LUX**  
Habilitar / deshabilitar función luz - **SKIPPER LUX**

**SKIPPER**  
**SKIPPER LUX** (para WindTec Lux)

## LEYENDA DE SÍMBOLOS

Para confirmar los pasos de codificación:



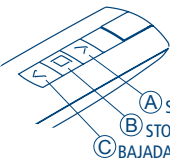
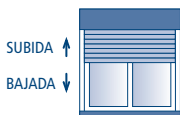
- en los dos primeros pasos el motor realiza una breve rotación en un sentido.



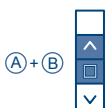
- en el tercer paso el motor realiza una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores.



- si en el tercer paso el motor realiza una doble rotación en el mismo sentido, la codificación no se ha realizado correctamente. Habrá que volver a codificar la función que estábamos realizando.



(A) Pulsar la tecla A



(A) + (B) Pulsar las teclas A y B simultáneamente.

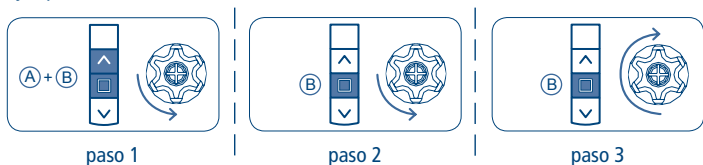
## EXPLICACIÓN DE LAS SECUENCIAS DE MANDO

La mayor parte de las secuencias de mando están compuestas por tres pasos bien diferenciados, al término de los mismos el motor realiza una señal, con diversos tipos de rotación, según el paso haya concluido en modo positivo o negativo.

El objetivo de este apartado es reconocer las indicaciones del motor.

Las teclas deben ser pulsadas tal y como se nos indica en la secuencia, sin que transcurran más de 4 segundos entre un paso y el otro. Si transcurren más de 4 segundos, la orden no será aceptada, y se deberá repetir la secuencia.

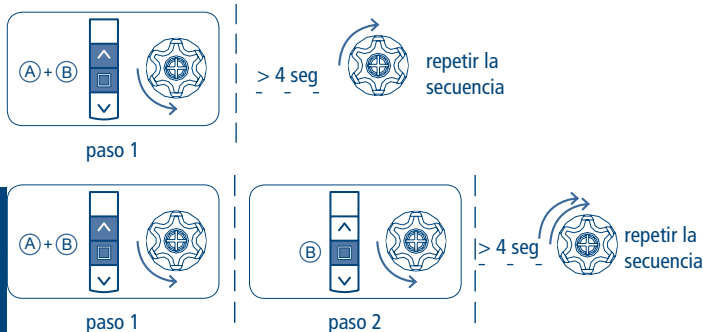
Ejemplo de secuencia de codificación:



Como se ve en el ejemplo, cuando la secuencia termina de manera positiva el motor vuelve a la posición inicial mediante una rotación larga en sentido contrario a las dos anteriores. De hecho dos breves rotaciones en el mismo sentido corresponden con una rotación larga en el sentido opuesto.

El motor también vuelve a la posición inicial aunque la secuencia no haya sido correctamente completada, en este caso realizando una o dos breves rotaciones en sentido opuesto.

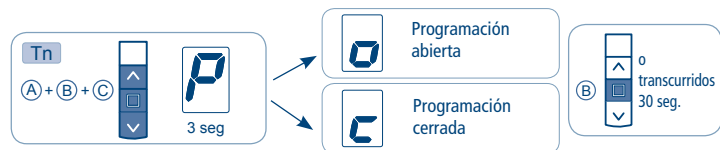
Ejemplos de secuencias incompletas:



## FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN EMISOR SKIPPER PLUS - SKIPPER LUX - SKIPPER P-LUX

Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

### COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



Para modificar el estado de la función ver las secuencias **HABILITAR/DESHABILITAR**

### HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Quitar y poner las pilas

Proceder con la programación según el libro de instrucciones

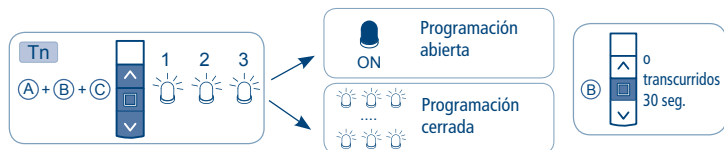
### DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN



## FUNCIÓN APERTURA/CIERRE PROGRAMACIÓN EMISOR SKIPPER - SKIPPER WALL

Para evitar modificaciones accidentales en la programación del motor durante el uso cotidiano del emisor, la posibilidad de realizar programaciones será deshabilitada automáticamente transcurridas 8 horas el envío de la última secuencia.

### COMPROBACIÓN DEL ESTADO DE LA FUNCIÓN



Para modificar el estado de la función ver las secuencias HABILITAR/DESHABILITAR

### HABILITAR LA PROGRAMACIÓN



Proceder con la programación según el libro de instrucciones

### DESHABILITAR LA PROGRAMACIÓN

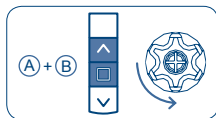


## MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR

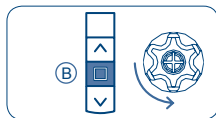
Esta operación se puede realizar solamente cuando el motor es nuevo o se ha realizado una cancelación total de la memoria del motor.

**Durante esta fase, para evitar interferencias, alimentar un solo motor.**

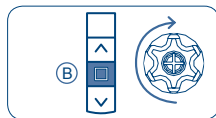
T1: Primer emisor a memorizar.



T1



T1



T1 (2 seg)

## FUNCIÓN DESHABILITACIÓN AUTOMÁTICA MEMORIZACIÓN PRIMER EMISOR

Cada vez que damos corriente al motor se dispone de tres horas para la memorización del primer emisor. Una vez transcurrido este tiempo, la posibilidad de memorizar el primer emisor queda deshabilitada. Para reestablecer nuevamente el tiempo de la función es suficiente quitar corriente y dar nuevamente corriente al motor.

## REGULACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

Los motores tubulares Blue Tronic Rx disponen de un sistema de fin de carrera electrónico por encoder. Este sistema dota al motor de una gran fiabilidad y seguridad en la fijación de los fines de carrera. La regulación de los fines de carrera se realiza cómodamente desde el emisor. Durante la regulación, el motor funcionará manteniendo pulsada la tecla correspondiente, parando cuando se deje de pulsar. Una vez terminada la regulación, para accionar el motor bastará con una breve pulsación de la tecla de subida o bajada. La regulación de los fines de carrera se puede realizar de varias formas, en función de los dispositivos de bloqueo montados en la persiana (tapones y tirantes de seguridad) y del tipo de instalación (en fábrica o en obra).

## REGULACIÓN EN MODALIDAD 1 (manual)

En esta modalidad la persiana puede tener uno, ambos o ningún dispositivo de bloqueo montado. La secuencia de memorización puede partir, indistintamente, del punto alto del fin de carrera o del punto bajo.

Durante la regulación de la primera posición, puede ser necesario usar la tecla de bajada para subir la persiana, y viceversa, porque la identificación del sentido de rotación será correctamente identificado una vez haya sido memorizada la primera posición.

## EJEMPLO N.1

### Memorización del punto alto en primer lugar

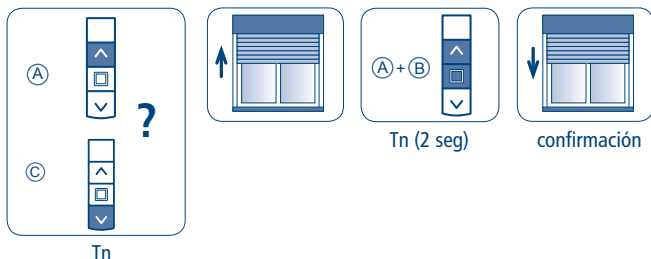
#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Si la persiana estuviese completamente subida, primero se deberá bajar unos 20 cm.

Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas A (subida) y B (stop) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de bajada que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado

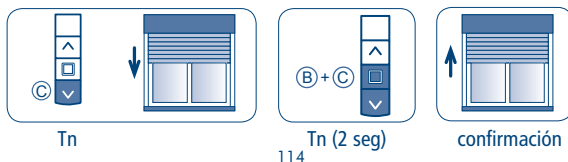


#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

Con la tecla de bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto bajo del fin de carrera. Si se han montado tirantes de seguridad, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto bajo del fin de carrera.

Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas B (stop) y C (bajada) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de subida que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado



## EJEMPLO N.2

### Memorización del punto bajo en primer lugar

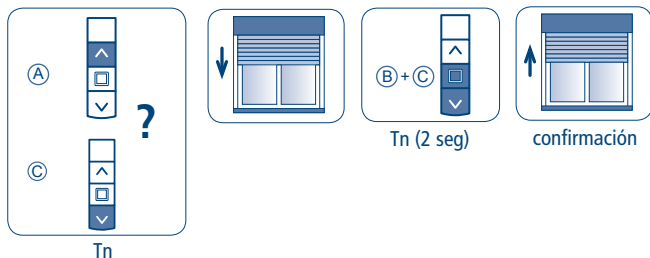
#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO BAJO

Si la persiana estuviese completamente bajada, primero se deberá subir unos 20 cm.

Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto bajo del fin de carrera. Si se han montado tirantes de seguridad, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto bajo del fin de carrera.

Para memorizar el punto bajo del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas B (stop) y C (bajada) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de subida que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado

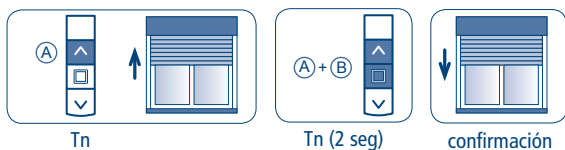


#### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

Con la tecla de subida del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, mantener pulsadas simultáneamente las teclas A (subida) y B (stop) alrededor de 2 segundos, hasta que el motor inicie un movimiento de bajada que confirme la correcta memorización.

Tn: Emisor memorizado



## REGULACIÓN EN MODALIDAD 2 (semiautomática)

Para realizar la regulación en esta modalidad, la persiana debe de tener montados obligatoriamente dispositivos de bloqueo en bajada (tirantes de seguridad). No es necesario tener montados dispositivos de bloqueo en subida (tapones). Este procedimiento es útil sobretodo para la instalación en fábrica, porque solamente es necesario memorizar el punto alto del fin de carrera. El punto bajo del fin de carrera será determinado automáticamente durante el uso normal de la persiana.

La secuencia de memorización debe de comenzar, OBLIGATORIAMENTE, del punto alto.

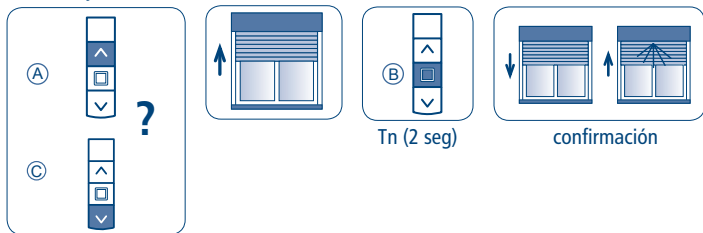
### MEMORIZACIÓN DEL PUNTO ALTO

**Si la persiana estuviese completamente subida, primero se deberá bajar unos 20 cm.**

Con la tecla de subida o bajada del emisor, llevar la persiana hasta el punto alto del fin de carrera. Si se han montado topes, mantener pulsada hasta que el motor pare automáticamente. En caso contrario, usar las teclas del emisor para regular con precisión el punto alto del fin de carrera.

Para memorizar el punto alto del fin de carrera, mantener pulsada la tecla B (stop) alrededor de 2 segundos. El motor efectúa un breve movimiento de bajada, entonces se recoge la persiana hasta el punto alto del fin de carrera.

Tn: Emisor ya memorizado



En este punto, el sentido de rotación está identificado correctamente en el emisor. Se puede desconectar el motor y terminar la memorización en la obra. Volviendo a conectar a corriente, el motor se mueve normalmente, sin tener que mantener pulsadas las teclas. La primera vez que el motor se pare automáticamente en el punto bajo del fin de carrera, esta posición será memorizada automáticamente.

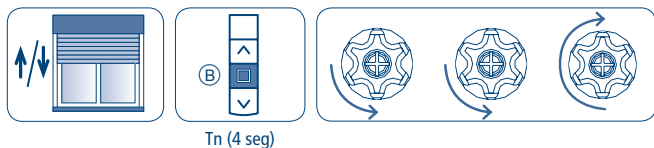
Puesto que el motor realiza una lectura del par en cada ciclo, en el caso que la primera vez el punto bajo del fin de carrera fuese fijado erróneamente a causa de un impedimento mecánico (varilla atascada, guías no paralelas, tornillos salientes, etc...), bastaría con realizar una subida, quitar el impedimento, y efectuar una nueva bajada.

## REGULACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

Esta función nos permite situar la persiana en una posición intermedia preferida. Una vez memorizada nuestra posición preferida, para llevar la persiana a esta posición simplemente mantener pulsada la tecla B (stop) durante al menos 2 segundos.

Para memorizar nuestra posición preferida, situar la persiana en la posición intermedia deseada y a continuación pulsar la tecla B (stop) (4 seg aprox.) hasta que el motor efectúe la señal de confirmación.

Tn: Emisor memorizado

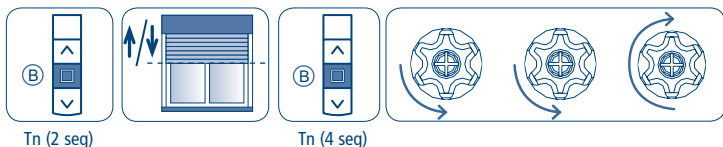


## CANCELACIÓN DE LA POSICIÓN INTERMEDIA

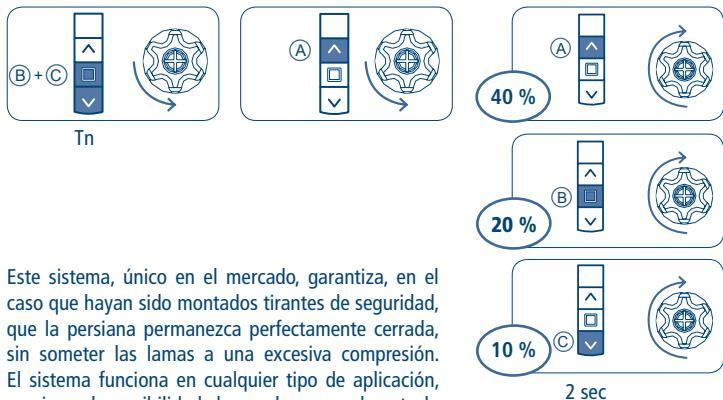
La cancelación de la posición intermedia se puede efectuar si no se desea disponer de tal función, y es necesaria en el caso de desear modificar la posición intermedia ya memorizada.

Antes de cancelar la posición intermedia es necesario llevar la persiana a dicha posición intermedia pulsando la tecla B (stop) durante 2 segundos, entonces volver a pulsar la tecla B (stop) (4 seg aprox.) hasta que el motor efectúe la señal de confirmación.

Tn: Emisor memorizado



## REGULACIÓN DE LA FUERZA DE CIERRE

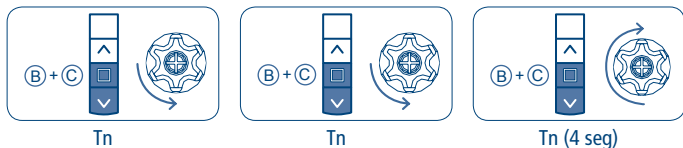


Este sistema, único en el mercado, garantiza, en el caso que hayan sido montados tirantes de seguridad, que la persiana permanezca perfectamente cerrada, sin someter las lamas a una excesiva compresión. El sistema funciona en cualquier tipo de aplicación, gracias a la posibilidad de regular manualmente la fuerza de cierre.

El motor Blue Tronic RX viene de fábrica con un valor predeterminado de fuerza de cierre del 20 %. Desde el emisor, es posible cambiar dicho valor, disminuyéndolo al 10 % o aumentándolo al 40 %, según el resultado que se quiera obtener.

## CANCELACIÓN DE LOS FINES DE CARRERA

Tn: Emisor memorizado

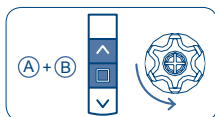


## MEMORIZACIÓN DE OTROS EMISORES

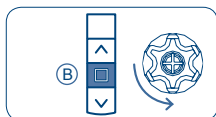
Es posible memorizar hasta 15 emisores.

Tn: Emisor ya memorizado

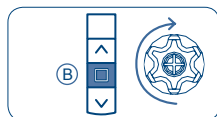
Tx: Emisor a memorizar



Tn



Tn

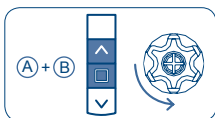


Tx (2 seg)

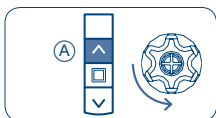
## CANCELACIÓN DE UN EMISOR

Es posible cancelar individualmente todos los emisores memorizados. En el momento en que se cancela el último el motor vuelve a las condiciones iniciales. Lo mismo vale para los canales individuales del emisor multicanal, basta seleccionar el canal a cancelar antes de seguir la secuencia.

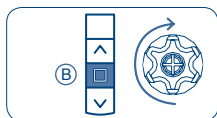
Tn: Emisor a cancelar



Tn



Tn



Tn (2 seg)

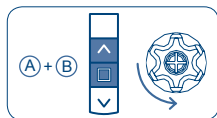
## CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA

La cancelación total de la memoria no borra los fines de carrera.

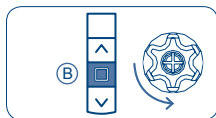
La cancelación total de la memoria se puede realizar de dos modos:

### 1) DESDE EL EMISOR

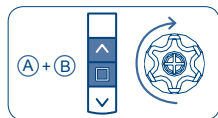
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



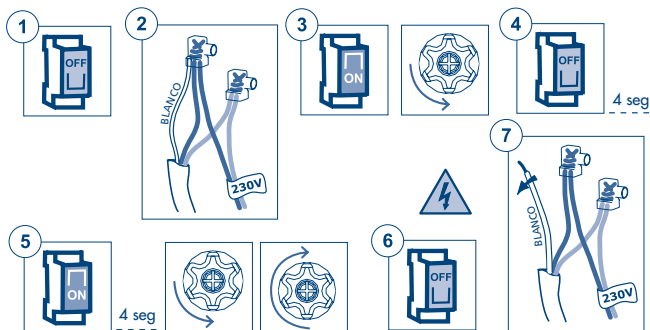
Tn (4 seg)

### 2) DESDE EL CABLE AUXILIAR

Utilizar esta operación en caso de emergencia o cuando los emisores memorizados estén fuera de uso. Para desprogramar la memoria haremos uso del cable auxiliar blanco del motor. La secuencia de desprogramación será la siguiente:

- 1) Desconectar el motor de corriente por medio del automático de la vivienda.
- 2) Unir el cable blanco del motor al cable marrón (fase) o al cable azul (neutro).
- 3) Alimentar el motor, el motor realizará una breve rotación.
- 4) Volver a desconectar el motor de corriente durante al menos 4 segundos.
- 5) Volver a alimentar el motor, y tras 4 seg. el motor realizará una breve rotación en un sentido, y una rotación más larga en sentido contrario.
- 6) Desconectar el motor de corriente.
- 7) Separar el cable blanco del cable marrón/azul. Aislar debidamente el cable blanco antes de conectar a corriente.

En este punto, es posible proseguir con la memorización del primer emisor.



## FUNCIONES ESPECIALES

### MEMORIZACIÓN TEMPORAL DE UN EMISOR

Esta función permite memorizar un emisor de forma temporal, por ejemplo, para permitir la puesta a punto de los fines de carrera durante el montaje en fábrica. El emisor definitivo se podrá memorizar más adelante utilizando la secuencia de mando correspondiente (ver: "MEMORIZACIÓN DEL PRIMER EMISOR").

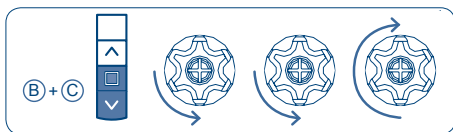
Las operaciones que se indican a continuación solamente se pueden llevar a cabo cuando el motor es nuevo de fábrica, o bien después de una cancelación total de la memoria (ver: "CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA"). Para garantizar que la programación temporal solamente se utiliza en la fase de instalación o de puesta a punto y no durante el uso cotidiano, el motor solamente permite realizar las operaciones siguientes dentro de los límites de tiempo descritos.

Alimentar el motor, comprobar que en el radio de acción del emisor no están presentes otros motores alimentados y/o con la memoria vacía.

**Dentro de los 30 segundos posteriores al encendido**, pulsar simultáneamente las teclas B y C, hasta que el motor realiza la señal de confirmación.

**El emisor permanecerá memorizado 5 minutos**, mientras el motor esté alimentado. Transcurridos 5 minutos o cuando se quite tensión al motor, el emisor se borrará.

T1: Primer emisor a memorizar



T1

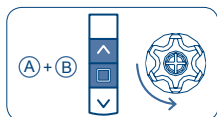
## MEMORIZACIÓN DE EMISORES DE BOLSILLO A530058

N.B. el emisor de bolsillo solamente se puede utilizar como emisor secundario. Antes de proceder con la memorización, es necesario por lo tanto haber completado el aprendizaje del motor con un emisor Cherubini (Skipper – emisor a 3 teclas Subida-Bajada-Stop).

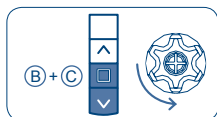
### MEMORIZACIÓN DE UNA TECLA EN EL EMISOR DE BOLSILLO

Tn: Emisor memorizado

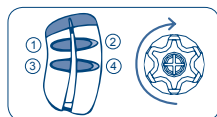
Tx: Emisor de bolsillo a memorizar



Tn



Tn



Tx (2 seg)

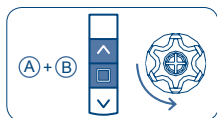
En la última fase de la secuencia, pulsar la tecla deseada en el emisor de bolsillo durante 2 segundos. El emisor puede entonces controlar el motor en la modalidad paso a paso (SUBIDA - STOP - BAJADA - STOP). Para asociar las demás teclas, repetir la secuencia arriba descrita. Cada tecla puede asociarse a un motor Blue Tronic RX.

### ELIMINACIÓN DE LA CODIFICACIÓN DE UNA TECLA EN EL EMISOR DE BOLSILLO

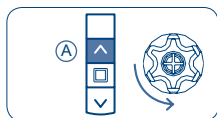
Todas las teclas memorizadas con esta secuencia se pueden borrar individualmente:

Tn: Emisor memorizado

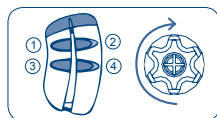
Tx: Emisor de bolsillo con la tecla a borrar



Tn



Tn



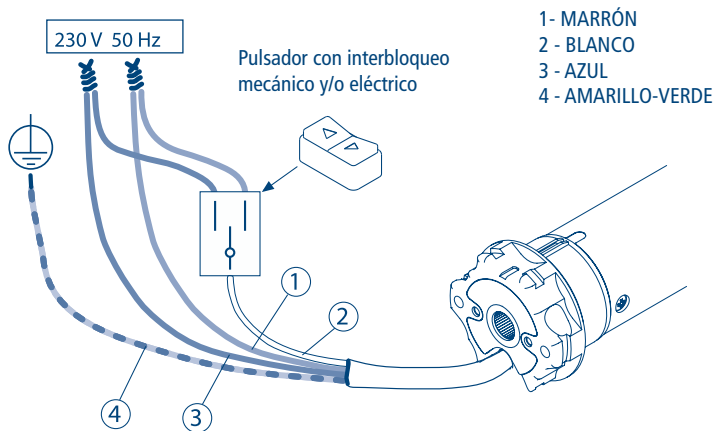
Tx (2 seg)

El motor ejecutará un movimiento de confirmación y la función asociada a la tecla que se acaba de pulsar (durante 2 seg.) quedará eliminada.

## CONEXIONES ELÉCTRICAS PARA CONTROL DEL MOTOR EN LA MODALIDAD SUBIDA-BAJADA (2 botones SUBIDA-BAJADA independientes)

Para la conexión de la botonera, utilizar únicamente pulsador con interbloqueo eléctrico y mecánico para impedir que se puedan pulsar los dos botones a la vez.

El motor reconoce automáticamente el tipo de pulsador (de 1 o 2 botones) y ajusta la modalidad adecuada de funcionamiento que corresponda.



### PROGRAMACIÓN DE HILERA

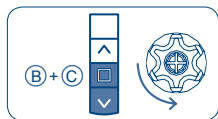
Utilizando la unidad de botones como se describe en esta página, se puede programar el motor del cable blanco (programación de hilera). Para conocer el procedimiento, solicite el manual de instrucciones a su distribuidor.

## GESTIÓN MODALIDAD DE MANDO DEL MOTOR CON CABLE BLANCO SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP / SUBIDA-BAJADA / SUBIDA-BAJADA con "Hombre Presente"

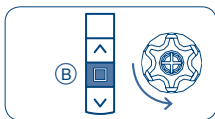
NB: Como valor por defecto, los motores salen de fábrica preparados para la utilización con un sólo botón (funcionamiento SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP). Siempre se puede modificar la configuración de la modalidad de mando a través de la secuencia indicada a continuación.

PROCEDIMIENTO DE CAMBIO DE MODALIDAD DE MANDO:

Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

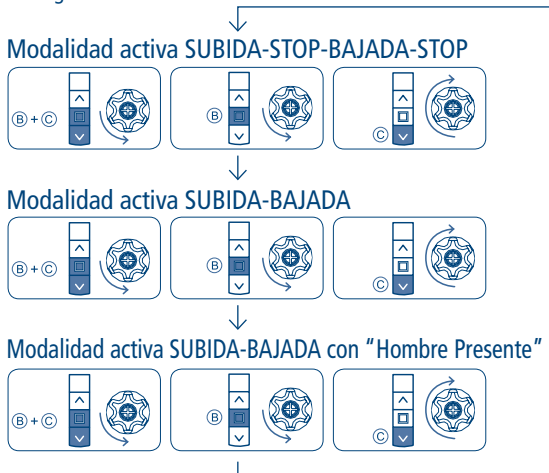
Las configuraciones posibles son 3, y están disponibles en el orden indicado:

SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP (por defecto)

SUBIDA-BAJADA (para 2 botones independientes)

SUBIDA-BAJADA con "Hombre Presente" (para 2 botones independientes)

Para pasar de una configuración a otra, se repite la secuencia el número de veces necesario para llegar a la configuración deseada.

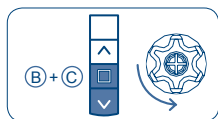


## GESTIÓN DE LA SUPER-SENSIBILIDAD EN LA DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS EN BAJADA - sólo para motores Ø 35 -

Si es necesario se puede activar/desactivar una sensibilidad muy elevada para la detección de obstáculos en bajada. La super-sensibilidad se deshabilita automáticamente cuando las lamas de la persiana empiezan a cerrarse.

### ACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER-SENSIBILIDAD

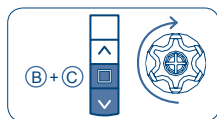
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn

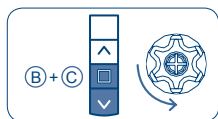


Tn (2 seg)

### ACTIVACIÓN DE LA FUNCIÓN "MOBILIARIO"

La función "Mobiliario" está destinada a aplicaciones especiales en el sector de los muebles. Esta función, al contrario de lo que ocurre estando sólo activa la supersensibilidad, no se deshabilita cuando el cierre está llegando a la posición del fin de carrera de cierre y puede utilizarse si y sólo si está activa la función de supersensibilidad.

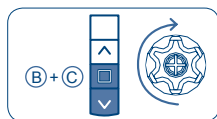
Tn: Emisor memorizado



Tn



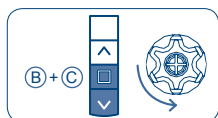
Tn



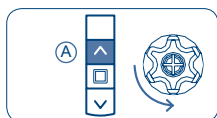
Tn (2 seg)

### DESACTIVAR LA FUNCIÓN DE SUPER SENSIBILIDAD

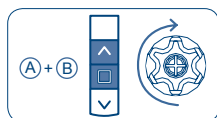
Tn: Emisor memorizado



Tn



Tn



Tn (2 seg)

#### ATENCIÓN

Al desactivar la función super-sensibilidad,  
se desactiva automáticamente la función "Mobiliario".

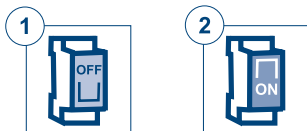
## RESTABLECIMIENTO FORZOSO DEL EMISOR, CON FUNCIÓN MOBILIARIO ACTIVA

En el caso de que esté habilitada la función "Mobiliario", puede forzarse la memorización de un nuevo emisor dentro del 1<sup>er</sup> minuto siguiente al reencendido, para sustituir al memorizado anteriormente, en caso de que este se haya perdido.

La memorización forzada se activa durante sólo un minuto tras de conectar el motor a la tensión de red. Esta función cancela todos los emisores memorizados anteriormente.

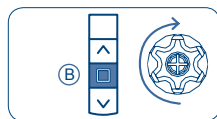
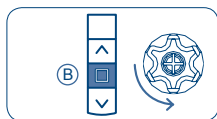
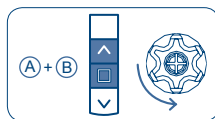
La secuencia de desprogramación será la siguiente:

- Desconectar el motor de corriente por medio del automático de la vivienda.
- Alimentar el motor.



Ahora se puede memorizar el primer emisor (durante 1 minuto).

T1: Nuevo primer emisor a memorizar.



## DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD

La compañía CHERUBINI S.p.A. situado en via Adige, 55 25081 Bedizzole (BS) ITALY, declara bajo responsabilidad propia que el producto motores tubulares de la serie BLUE WAVE RX, BLUE TRONIC RX a los cuales se refiere la presente declaración corresponde a las exigencias básicas de las normativa UE:

Directiva 2006/42/CE relativa a las máquinas.

Directiva 2004/108/CE relativa a la aproximación de las legislaciones de los Estados miembros en materia de compatibilidad electromagnética.

Directiva 1999/5/CE sobre equipos radioeléctricos y equipos terminales de telecomunicación y reconocimiento mutuo de su conformidad.

En caso de realizar cualquier modificación en la presente mercancía sin Cherubini S.p.A. previa autorización, esta declaración pierde su validez.



Normas armonizadas aplicadas:

EN 60335-1, EN 60335-2-97, EN 62233

ETSI EN 301 489-1, ETSI EN 301 489-3

ETSI EN 300 220-1, ETSI EN 300 220-2, ETSI EN 300 220-3

Nivel de presión acústica de emisión ponderado A: < 70 dB (A)

**CHERUBINI S.p.A.**

Via Adige 55  
25081 Bedizzole (BS) - Italy  
Tel. +39 030 6872.039 | Fax +39 030 6872.040  
info@cherubini.it | www.cherubini.it

**CHERUBINI Iberia S.L.**

Avda. Unión Europea 11-H  
Apdo. 283 - P. I. El Castillo  
03630 Sax Alicante - Spain  
Tel. +34 (0) 966 967 504 | Fax +34 (0) 966 967 505  
info@cherubini.es | www.cherubini.es

**CHERUBINI France S.a.r.l.**

ZI Du Mas Barbet  
165 Impasse Ampère  
30600 Vauvert - France  
Tél. +33 (0) 466 77 88 58 | Fax +33 (0) 466 77 92 32  
info@cherubini.fr | www.cherubini.fr

**CHERUBINI Deutschland GmbH**

Siemensstrasse, 40 - 53121 Bonn - Deutschland  
Tel. +49 (0) 228 962 976 34 / 35 | Fax +49 (0) 228 962 976 36  
info@cherubini-group.de | www.cherubini-group.de

