

P5-20...R40-17

Modelo: C18

es Instrucciones de montaje y de servicio

Automatismo tubular con receptor de radio integrado para estores con cremallera

Información importante para:

• instaladores / • electricistas / • usuarios

Rogamos hacerlas llegar a quien corresponda!

El usuario debe guardar y conservar estas instrucciones.

2010 301 237 0 19/02/2024

Becker-Antriebe GmbH
Friedrich-Ebert-Straße 2-4
35764 Sinn/Germany
info@becker-antriebe.com
www.becker-antriebe.com



BECKER
for you. forever.

Índice

Información general	3
Garantía	3
Indicaciones de seguridad	4
Indicaciones para el usuario	4
Indicaciones para el montaje y la puesta en servicio	4
Uso previsto	6
Montaje y desmontaje del cable de conexión enchufable	6
Montaje	7
Puesta en funcionamiento	9
Programación del emisor maestro	10
Comprobación del ajuste del sentido de giro	10
Gestión inteligente de la instalación	11
Indicador de estado de las posiciones finales (IEPF)	11
Ajuste de las posiciones finales	11
De punto inferior a punto superior	11
De punto inferior a tope superior	11
Borrado de posiciones finales	12
Posiciones intermedias I + II	12
Programación de otros emisores	13
Borrado de emisores	13
Sobrescribir el emisor maestro	14
Ajuste de las posiciones finales con autoinstalación (para aplicaciones con cremallera con listón final pesado)	15
Reconocimiento de obstáculos (para aplicaciones con cremallera con listón final pesado)	15
Manejo directo con un pulsador simple	16
Programación de las horas de conexión	16
Borrado de las horas de conexión	16
Activar/desactivar la función adicional de descarga del paño con el emisor maestro	17
Gestión de desechos	17
Mantenimiento	17
Datos técnicos Ø35	17
Datos técnicos Ø45	18
¿Qué hacer en caso de...?	18
Ejemplo de conexión	19
Declaración de conformidad	20

Información general

automatismos tubulares son productos de alta calidad con las siguientes características de rendimiento:

- Optimizados para aplicaciones verticales con cremallera
- Control individual, de grupos y central por radio
- No es necesario tender cables hacia un interruptor o mando por relé
- Libre combinación de automatismo y emisor
- Fácil ajuste de las posiciones finales a través del emisor
- Ajuste de dos posiciones intermedias de libre elección
- Flexibilidad en la configuración por radio de grupos; su modificación, en cualquier momento, no requiere instalación
- La función Memo integrada facilita la programación de hasta dos tiempos de conexión con repetición diaria.
- Es posible su instalación sin topes (de punto desplegado a punto replegado)
- Detección automática de posiciones finales gracias a una electrónica inteligente con sistemas de tope
- Sin necesidad de reajuste de las posiciones finales: compensación automática de la parte accionada en caso de emplear un sistema de tope.
- Adecuados para protección solar vertical
- Reducción sensible de la carga sobre el tope y, con ello, de la tensión del paño
- Activar/desactivar la función de descarga del paño
- Posibilidad de montaje a la derecha o a la izquierda
- Posibilidad de conmutar eléctricamente varios automatismos en paralelo
- Ajuste automático del sentido de giro
- Funcionamiento suave de la instalación y del automatismo que incrementa la vida útil
- Para cable de conexión enchufable

Observe las presentes Instrucciones de montaje y de servicio durante la instalación y el ajuste del aparato.

La fecha de fabricación se compone de las cuatro primeras cifras del número de serie.

Las cifras 1 y 2 indican el año y las cifras 3 y 4 la semana del año.

Ejemplo: 34.ª semana del año 2020

N° de serie:	2034XXXXX
--------------	-----------

Explicación de los pictogramas

	CUIDADO	CUIDADO indica un peligro que, en caso de no ser evitado, puede conllevar lesiones.
	ATENCIÓN	ATENCIÓN indica medidas para evitar daños materiales.
		Indica consejos de utilización y otras informaciones útiles.

Garantía

Las modificaciones estructurales o instalaciones inadecuadas realizadas en contra de lo dispuesto en las presentes instrucciones y de cualesquiera otras indicaciones nuestras pueden causar lesiones graves, poniendo en riesgo la integridad física y la salud del usuario (p. ej., por aplastamientos), por lo que toda modificación estructural deberá efectuarse únicamente previa consulta y con nuestro consentimiento, debiéndose observar escrupulosamente todas las indicaciones que realicemos, en especial las incluidas en estas instrucciones de montaje y de servicio.

Queda prohibida la utilización de los productos para otro fin que no sea el previsto.

El fabricante del producto final y el instalador deberán asegurarse de que el empleo de nuestros productos tenga lugar de acuerdo con todas las obligaciones legales y administrativas pertinentes en relación con la fabricación del producto final, la instalación y el asesoramiento al cliente, y en particular con la normativa vigente actual en materia de compatibilidad electromagnética.

Indicaciones de seguridad

Las siguientes indicaciones de seguridad y advertencias tienen por objeto minimizar los riesgos, así como evitar los daños personales y materiales.

Indicaciones para el usuario

Indicaciones generales

- Durante la limpieza, el mantenimiento y la sustitución de piezas, el automatismo debe estar desconectado de su fuente de alimentación.
- Los trabajos y las demás actividades, incluidos los trabajos de mantenimiento y limpieza, en instalaciones eléctricas y en el resto de la instalación han de ser efectuados únicamente por técnicos especializados, en particular por técnicos electricistas.
- Los niños a partir de los 8 años de edad y las personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales disminuidas o con falta de experiencia y/o conocimientos sólo pueden utilizar este aparato bajo supervisión o si han sido instruidos en la segura utilización del mismo y han comprendido los peligros que puede conllevar su utilización. Los niños no deben jugar con el aparato.
- Las instalaciones deben ser examinadas periódicamente por personal técnico para detectar eventuales daños o signos de desgaste.
- Mantenga fuera de servicio las instalaciones averiadas hasta el momento de su reparación por parte de un técnico especializado.
- No utilice las instalaciones si se hallan personas u objetos en la zona de peligro.
- Observe la zona de peligro de la instalación durante su funcionamiento.
- Mantenga una distancia suficiente (mínimo 40 cm) entre las piezas móviles y los objetos situados en su entorno inmediato.



Cuidado

Indicaciones de seguridad para evitar lesiones graves.

- **Evite o proteja las zonas de aplastamiento y de corte.**

Indicaciones para el montaje y la puesta en servicio

Indicaciones generales

- Deben observarse las indicaciones de seguridad de la norma EN 60335-2-97. Tenga en cuenta que esas indicaciones de seguridad no pueden constituir un listado completo y exhaustivo, ya que la norma no puede contemplar todas las fuentes de peligro. El fabricante del automatismo no puede, por ejemplo, tener en cuenta el diseño del producto accionado, el comportamiento del automatismo en la situación de montaje o la instalación del producto final en el lugar de emplazamiento del usuario final. Si tiene alguna pregunta o duda en relación con las indicaciones de seguridad contenidas en la norma, diríjase al fabricante del subproducto o producto final en cuestión.
- Deberán observarse todas las normas y todos los reglamentos vigentes en materia de instalación eléctrica.
- Los trabajos y las demás actividades, incluidos los trabajos de mantenimiento y limpieza, en instalaciones eléctricas y en el resto de la instalación han de ser efectuados únicamente por técnicos especializados, en particular por técnicos electricistas.
- Solo se emplearán piezas de recambio, herramientas y dispositivos adicionales previamente autorizados por el fabricante del automatismo.
El empleo de productos de terceros no autorizados o la realización de modificaciones en la instalación y sus accesorios pone en peligro su seguridad y la de otras personas, por lo que queda prohibido el empleo de productos de terceros no autorizados, así como la realización de modificaciones no consentadas ni autorizadas por nosotros. No nos hacemos responsables de los daños que de ello pudieran derivarse.
- Coloque el interruptor con preajuste DESCONECTADO a la vista del producto accionado, pero alejado de las piezas móviles, a una altura superior a 1,5 m. Este no puede ser de acceso público.
- Los dispositivos de mando de montaje fijo deben instalarse en un lugar donde estén a la vista.
- La elección del par nominal y de la duración de conexión debe responder a las exigencias del producto accionado.
Los datos técnicos, el par nominal y el tiempo de funcionamiento figuran en la placa de características del automatismo tubular.
- Las piezas móviles peligrosas del automatismo deben montarse a una altura superior a 2,5 metros sobre el suelo o sobre otro plano que garantice el acceso al automatismo.

- Para un funcionamiento seguro de la instalación después de su puesta en servicio, es necesario ajustar/programar correctamente las posiciones finales.
- Los automatismos con el cable de conexión H05VV-F deben emplearse exclusivamente en espacios interiores.
- Los automatismos con el cable de conexión H05RR-F, S05RN-F o 05RN-F pueden emplearse tanto en espacios interiores como al aire libre.
- Para el acoplamiento del automatismo con la parte accionada deberán emplearse solamente componentes del catálogo de productos actual para accesorios mecánicos del mismo fabricante del automatismo. Estos han de montarse según las indicaciones del fabricante.
- En caso de utilizar el automatismo para partes accionadas en zonas identificadas con alguna calificación especial (p. ej., vías de evacuación, zonas de peligro, áreas de seguridad), han de observarse las disposiciones y las normas respectivas.
- Una vez instalado el automatismo, el montador debe marcar en el capítulo Datos técnicos las características del automatismo tubular utilizado e indicar el lugar de la instalación.



Cuidado

Indicaciones de seguridad para evitar lesiones graves.

- **Determinados componentes se hallan bajo una tensión eléctrica peligrosa durante el funcionamiento de dispositivos y aparatos eléctricos y electrónicos, p. ej., la fuente de alimentación. La intervención no cualificada o la inobservancia de las indicaciones de advertencia puede acarrear daños personales o materiales.**
- **Ponga cuidado al tocar el automatismo tubular, dado que este se calienta durante el servicio por efecto de la tecnología empleada.**
- **Antes de realizar la instalación, ponga fuera de servicio todos los cables y dispositivos de mando que no sean forzosamente necesarios para el funcionamiento.**
- **Evite o proteja las zonas de aplastamiento y de corte.**
- **La instalación del automatismo debe disponer de un dispositivo de desconexión de todos los polos de la alimentación de red con un ancho de apertura de contactos de 3 mm como mínimo por cada polo (EN 60335).**
- **Únicamente el fabricante está autorizado a sustituir un cable de conexión a la red dañado. En los automatismos con cable de conexión enchufable, este deberá ser sustituido por otro del mismo tipo y que figure en el catálogo de productos del fabricante del automatismo.**

Atención

Indicaciones de seguridad para evitar daños materiales.

- **Mantenga una distancia suficiente entre las piezas móviles y los objetos situados en su entorno inmediato.**
- **Está prohibido transportar el automatismo por el cable de conexión.**
- **Hay que comprobar que todas las conexiones encastrables y todos los tornillos de fijación de los soportes queden bien asentados.**
- **Asegúrese de que nada roza con el automatismo tubular, como p. ej., suspensiones de la parte accionada o tornillos.**
- **El automatismo debe montarse en horizontal.**

Uso previsto

El modelo de automatismo tubular descrito en las presentes instrucciones debe emplearse exclusivamente para el accionamiento de estores verticales con cremallera.

El empleo en sistemas acoplados sólo es posible si todos los sistemas parciales funcionan en perfecta sincronía y alcanzan en el mismo instante la posición final.

Para fijar las piezas de conexión al automatismo Ø35 mm PXX/XX deben emplearse exclusivamente los tornillos EJOT Delta PT 40x12 WN 5454 Torx (9900 000 545 4).

Para aplicaciones de persiana utilice exclusivamente los modelos de automatismo tubular previstos al efecto.

Este automatismo tubular ha sido diseñado para su uso en instalaciones individuales (un automatismo por eje enrollador).

Este automatismo tubular no puede utilizarse en zonas expuestas a riesgo de explosión.

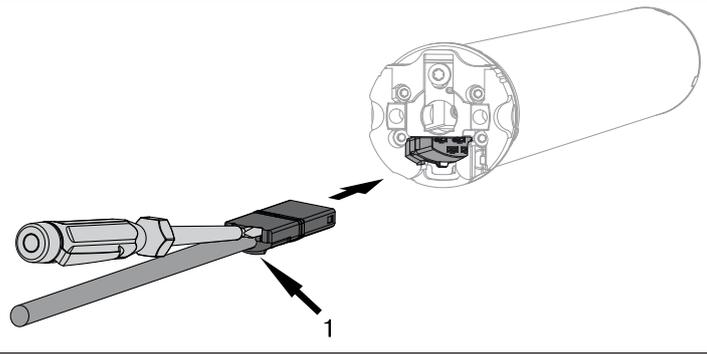
El cable de conexión no es adecuado para transportar el automatismo. Transporte el automatismo siempre por la carcasa tubular. Por razones de seguridad en relación con la protección de usuarios y terceros, queda prohibido el uso de cualquier otra aplicación, el empleo o la realización de cualquier modificación que pudiera afectar negativamente a la seguridad de la instalación, pudiendo provocar daños personales y materiales. En estos casos, el fabricante del automatismo no se hace responsable de los daños resultantes.

Para el funcionamiento o la reparación de la instalación, observe las indicaciones de las presentes instrucciones. El fabricante del automatismo no se hace responsable de los daños resultantes de una manera de proceder inadecuada.

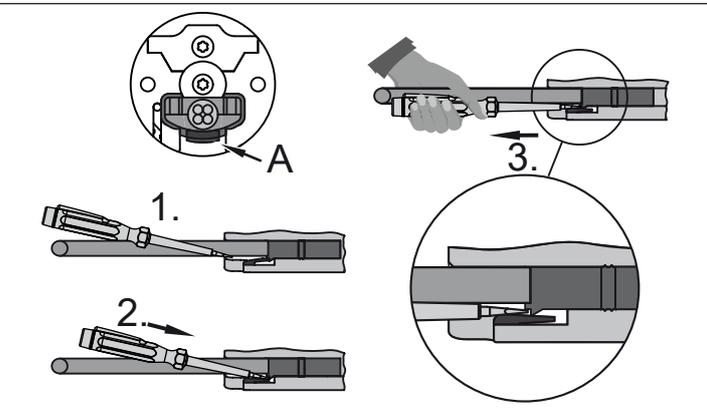
Montaje y desmontaje del cable de conexión enchufable

 **Cuidado**
Antes del montaje/desmontaje, deberá dejarse sin tensión el cable de conexión.

Montaje del cable de conexión enchufable

<p style="text-align: center;">Ø35/ Ø45/Ø58</p> 	<p>Introduzca el cable de conexión sin tensión en el cabezal del automatismo hasta que el talón de retención del automatismo encastre de forma audible. Si fuese conveniente, emplee un destornillador plano adecuado para empujar lo necesario. Aplique el destornillador en una de las dos ranuras previstas al efecto en el enchufe.</p> <p>Controle el encastre.</p>
<p>1 = talón de retención</p>	

Desmontaje del cable de conexión enchufable para automatismos tubulares

<p style="text-align: center;">Ø35</p> 	<p>Introduzca un destornillador plano adecuado en el punto medio entre el talón de retención y la lengüeta de retención, de forma que la lengüeta de retención libere el talón de retención del enchufe.</p> <p>Ahora puede extraer el cable de conexión junto con el destornillador plano.</p>
<p>A = lengüeta de retención</p>	

Ø45/Ø58	<p>Introduzca hasta el tope un destornillador plano adecuado por el centro de la escotadura de la horquilla de retención de forma que esta libere el talón de retención del enchufe.</p> <p>Ahora puede extraer el cable de conexión junto con el destornillador plano.</p>
A = horquilla de retención	

Montaje

Montaje del automatismo

Atención

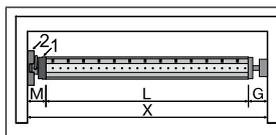
Para el acoplamiento del automatismo con la parte accionada deberán emplearse solamente componentes del catálogo de productos actual para accesorios mecánicos del mismo fabricante del automatismo.

El instalador debe cerciorarse antes del montaje de que el muro y el sistema que se va a motorizar presentan la resistencia necesaria (momento de torsión del motor más el peso de la parte accionada).



Cuidado

Las conexiones eléctricas deberán ser realizadas obligatoriamente por un técnico electricista. Antes de proceder al montaje, el cable de alimentación de corriente deberá quedar sin tensión y asegurado. Entregue la información de conexión adjunta al instalador electricista encargado de la ejecución de estos trabajos.

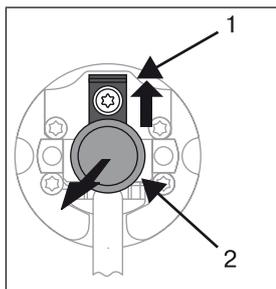


Determine la demanda de espacio lateral (M) midiendo el cabezal del automatismo (1) y el soporte mural (2). La longitud (L) del eje enrollador se obtiene a partir de la anchura interior de la caja (X) menos la demanda de espacio lateral (M) y el contrasoporte (G): $L = X - M - G$.

En función de la combinación de automatismo y soporte mural varía la demanda de espacio lateral (M).

A continuación, fije el soporte mural y el contrasoporte. Asegúrese de que el eje enrollador queda orientado en ángulo recto a la pared y de que existe suficiente juego axial para el sistema montado.

Montaje y desmontaje de la espiga

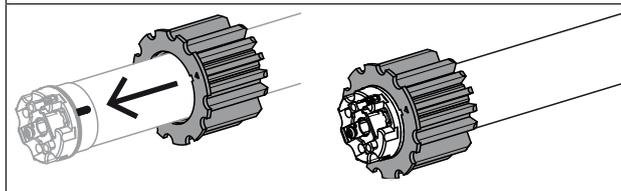


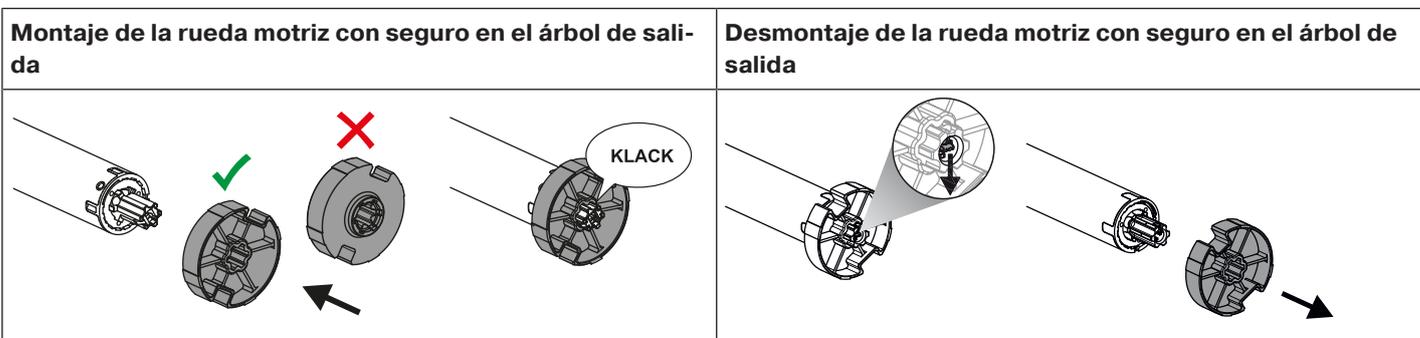
Ø45

La espiga (2) se enclava automáticamente al introducirla. Para soltarla, desplace hacia arriba la chapa de seguridad (1) y extraiga la espiga (2).

Montaje y desmontaje de la rueda motriz

Montaje del anillo sobre el anillo de rodadura





Montaje del automatismo en el eje

	<p>Para ejes acanalados:</p> <p>En algunos dispositivos de arrastre, pueden compensarse las tolerancias de los anchos de ranura de los diferentes ejes enrolladores girando la rueda motriz hasta otra escotadura. Estas escotaduras presentan diferentes dimensiones para permitirle realizar con precisión el montaje del automatismo.</p>
--	---

	<p>Para ejes cilíndricos:</p> <p>Mida el talón del anillo de rodadura (X, Y). A continuación, desenganche el tubo del lado del motor para que el talón del anillo de rodadura pueda introducirse también en el eje. El talón del anillo de rodadura no debe presentar ningún juego con respecto al eje.</p>
--	--

	<p>Para asegurar una transmisión segura del momento de torsión en ejes cilíndricos, recomendamos atornillar la rueda motriz con el eje (ver la tabla siguiente).</p> <p>Atención! Al perforar el eje enrollador, no taladre nunca en la zona del automatismo tubular.</p>
--	---

Tamaño del automatismo [mm]	Rueda motriz	Momento de torsión Máx. [Nm]	Tornillos de fijación (4 unidades)
Ø 35-Ø 45	Todos	hasta 50	Tornillo para chapa Ø 4,8 x 9,5 mm

Recomendamos atornillar también el contrasoprote con el eje enrollador.

Atención

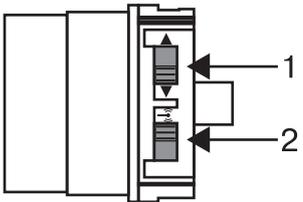
No golpee ni deje caer el automatismo tubular en el interior del eje enrollador al introducirlo en el mismo.

	<p>Monte el automatismo tubular con el anillo correspondiente (1) y la rueda motriz (2). En caso de que el anillo cuente con varias ranuras, escoja la ranura exacta y deslice el anillo (1) sobre el anillo de rodadura.</p> <p>Seguidamente, introduzca el automatismo tubular con el anillo premontado (1) y la rueda motriz (2) en el eje de manera que encajen perfectamente. Asegúrese de que el anillo y la rueda motriz estén perfectamente montados en el eje.</p> <p>Enganche la unidad montada compuesta por eje, automatismo tubular y contrasoprote en la caja y asegure el automatismo en función del tipo de fijación del soporte mural con pasador de aletas o pasador elástico.</p>
--	--

	<p>Tendido del cable de conexión</p> <p>Tienda y fije el cable de conexión en sentido ascendente hacia el automatismo tubular. El cable de conexión no debe penetrar en la zona de enrollamiento. Cubra los cantos agudos.</p> <p>La antena exterior, en caso de que la haya, no debe recortarse ni dañarse en ningún caso ni invadir la zona de enrollamiento.</p> <p>⚠ Cuidado! En una antena dañada o recortada puede haber tensión de red. ¡Existe un serio peligro de muerte en caso de contacto! Proceda de inmediato a desconectar del suministro de corriente y reparar las instalaciones con una antena dañada.</p>
--	--

Puesta en funcionamiento

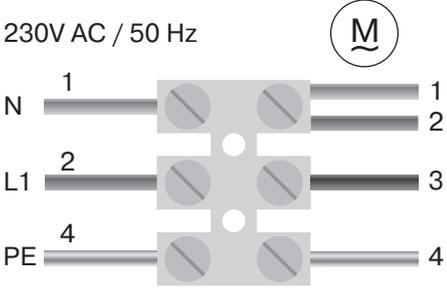
Explicación de los símbolos

▲	Tecla ARRIBA
■	Tecla STOP
▼	Tecla ABAJO
●	Tecla de programación (en el emisor)
(M)...X	El receptor emite una o varias señales de confirmación en forma de "clac" o "vaivén"
	1 = Conmutador del sentido de giro 2 = Interruptor de radio

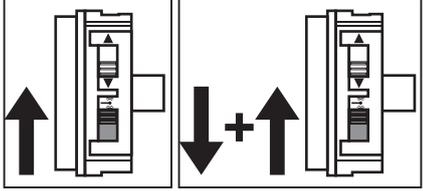
Atención

Los automatismos tubulares están diseñados para funcionar durante periodos breves. Un disyuntor térmico incorporado impide el sobrecalentamiento del motor tubular. Durante la puesta en servicio (pañó largo o periodo largo de marcha) puede producirse una activación del disyuntor térmico. En ese caso se desconecta el automatismo. La instalación vuelve a estar operativa tras un breve periodo de enfriamiento.

El automatismo solo recupera por completo el tiempo de conexión cuando se ha enfriado hasta alcanzar la temperatura ambiente. Evite la activación reiterada del disyuntor térmico.

<p>230V AC / 50 Hz</p> 	<p>Conexión del motor tubular</p> <p>Conecte el motor tubular al suministro de corriente.</p>
<p>1 = azul</p> <p>2 = marrón</p> <p>3 = negro</p> <p>4 = verde-amarillo</p>	<p>Ajuste del motor tubular en el modo de programación</p> <p>Ajuste del motor tubular en el modo de programación conectando la corriente</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Conecte ahora la corriente. ▶ El motor tubular se sitúa durante 3 minutos en el modo de programación.

i Si van a montarse en paralelo varios motores tubulares, tiene la posibilidad de excluir cualquier motor tubular del modo de programación desplazando el interruptor de radio, una vez conectada la corriente, hasta la posición exterior.

	<p>Ajuste del motor tubular en el modo de programación con el interruptor de radio</p> <p>Desplace el interruptor de radio a la posición interior. Si el interruptor de radio ya se encuentra en esa posición, desplace el interruptor hacia fuera y de nuevo a la posición interior.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ El motor tubular se sitúa durante 3 minutos en el modo de programación.
---	--

Programación del emisor maestro

● 3s	Ⓜ 2x	Pulse durante 3 segundos la tecla de programación dentro del periodo del modo de programación. <ul style="list-style-type: none">▷ El automatismo tubular emite la confirmación.▶ Con ello ha finalizado el proceso de programación.
------	------	---

i En caso de que en el receptor ya estuviera programado un emisor, pulse la tecla de programación durante 10 segundos.

Comprobación del ajuste del sentido de giro

i Solo es posible modificar el sentido de giro si no hay ajustada ninguna posición final.

Existen varias posibilidades para modificar el sentido de giro:

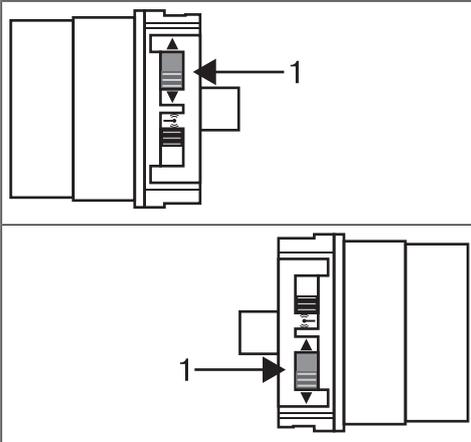
- Modificación del sentido de giro mediante el conmutador del sentido de giro
- Modificación del sentido de giro mediante el emisor maestro

Modificación del sentido de giro mediante el conmutador del sentido de giro

Pulse la tecla ▲ o la tecla ▼

- ▷ La parte accionada se desplaza en la dirección deseada.
- ▶ El ajuste del sentido de giro es el correcto.

Si la parte accionada se desplaza en la dirección equivocada, deberá modificarse el ajuste del sentido de giro. Proceda como se describe a continuación:



Desplace el conmutador del sentido de giro (1) a la posición opuesta.

- ▷ El ajuste del sentido de giro ha sido modificado.
- ▶ Vuelva a comprobar el ajuste del sentido de giro.

Modificación del sentido de giro mediante el emisor maestro

Pulse la tecla ▲ o la tecla ▼.

- ▷ La parte accionada se desplaza en la dirección deseada.
- ▶ El ajuste del sentido de giro es el correcto.

Si la parte accionada se desplaza en la dirección equivocada, deberá modificarse el ajuste del sentido de giro. Proceda como se describe a continuación:

●+▲+▼ 3 s	Ⓜ 3x	Presione en primer lugar la tecla de programación y, en el plazo de 3 segundos, presione además las teclas ▲ y ▼ durante 3 segundos. <ul style="list-style-type: none">▶ El automatismo tubular emite la confirmación. Vuelva a comprobar el ajuste del sentido de giro.
--------------	------	--

Gestión inteligente de la instalación

Finalizar la instalación tras el ajuste automático de las posiciones finales

El automatismo memoriza de forma permanente el ajuste de las posiciones finales después de desplazar la protección solar 3 veces a cada una de ellas. Tras ello se habrá completado la instalación. En caso de ajustar una posición final a través de un punto, ésta se memoriza de inmediato.

Indicador de estado de las posiciones finales (IEPF)

Si se produce una breve parada y un rearranque, eso significa que en ese sentido de marcha todavía no hay ajustada una posición final.

Ajuste de las posiciones finales

i Las posiciones finales únicamente se pueden ajustar por medio del emisor maestro. El ajuste del sentido de giro debe ser el correcto. El automatismo tubular se sitúa en el modo hombre muerto + IEPF durante el ajuste de las posiciones finales. Primero debe programarse siempre la posición final inferior. En caso de que el automatismo tubular se haya desconectado prematuramente a causa de un obstáculo en su desplazamiento ascendente/descendente, es posible mover brevemente el automatismo en sentido opuesto para eliminar el obstáculo y, de este modo, poder ajustar la posición final deseada volviendo a accionar el automatismo en dirección ascendente/descendente.

Existen varias posibilidades de ajuste de las posiciones finales:

- De punto inferior a punto superior
- De punto inferior a tope superior
- Autoinstalación (Ajuste de las posiciones finales con autoinstalación (para aplicaciones con cremallera con listón final pesado [► 15]))

Si durante el ajuste de las posiciones finales el automatismo tubular se desconecta **de forma automática** en la posición final deseada, esta se ajustará permanentemente tras haberla alcanzado 3 veces.

De punto inferior a punto superior

i En este ajuste de las posiciones finales no se realiza ninguna compensación de la longitud de la parte accionada.

▼		Desplace la persiana hasta la posición final inferior deseada.
● + ▼	(M) 1x	Presione ahora primero la tecla de programación y, en el plazo de 3 segundos, presione adicionalmente la tecla ▼, y mantenga presionadas ambas teclas. ► El automatismo tubular emite la confirmación.
▲		A continuación, desplace la parte accionada hasta la posición final superior deseada.
● + ▲	(M) 1x	Presione ahora primero la tecla de programación y, en el plazo de 3 segundos, presione adicionalmente la tecla ▲, y mantenga presionadas ambas teclas. ► El automatismo tubular emite la confirmación. ► Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.

De punto inferior a tope superior

▼		Desplace la persiana hasta la posición final inferior deseada.
● + ▼	(M) 1x	Presione ahora primero la tecla de programación y, en el plazo de 3 segundos, presione adicionalmente la tecla ▼, y mantenga presionadas ambas teclas. ► El automatismo tubular emite la confirmación.
▲		A continuación, desplace en sentido ascendente hasta el tope superior permanente. ► El automatismo tubular se desconecta automáticamente. ► Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.

Borrado de posiciones finales

Atención

Al borrar una posición final o ambas posiciones finales se borran también todas las funciones ajustadas (posición intermedia I, posición intermedia II, reconocimiento de obstáculos, horas de marcha).



Las posiciones finales ajustadas se pueden borrar únicamente por medio del emisor maestro. Las posiciones finales borradas se indican a través del IEPF.

Borrar una a una las posiciones finales

▲ / ▼		Desplace la parte accionada hasta la posición final que desee borrar.
● + ■	(M) 2x	Presione ahora primero la tecla de programación y, en el plazo de 3 segundos, presione adicionalmente la tecla STOP, y mantenga presionadas ambas teclas durante 10 segundos. <ul style="list-style-type: none">▷ El automatismo tubular emite la confirmación.▶ Se ha borrado la posición final.

Borrar ambas posiciones finales



Las funciones adicionales eventualmente ajustadas se borran también o se reponen al estado de suministro.

▲ / ▼		Desplace la parte accionada entre las posiciones finales.
● + ■	(M) 2x	Presione ahora primero la tecla de programación y, en el plazo de 3 segundos, presione adicionalmente la tecla STOP, y mantenga presionadas ambas teclas durante 10 segundos. <ul style="list-style-type: none">▷ El automatismo tubular emite la confirmación.▶ Se han borrado las posiciones finales.

Posiciones intermedias I + II



Las posiciones intermedias I + II son posiciones de libre elección de la parte accionada entre las dos posiciones finales. Puede asignarse una posición intermedia a cada tecla de marcha. Antes de ajustar una posición intermedia han de estar ajustadas ambas posiciones finales.

Ajuste/modificación de la posición intermedia deseada

▲ / ▼		Desplace la parte accionada a la posición intermedia deseada.
■ + ▲ O bien: ■ + ▼	(M) 1x	Presione ahora primero la tecla STOP y, en el plazo de 3 segundos, presione además la tecla de marcha deseada, y mantenga presionadas ambas teclas. <ul style="list-style-type: none">▷ El automatismo tubular emite la confirmación.▶ La posición intermedia queda memorizada.

Desplazamiento hasta la posición intermedia deseada

2x ▲ O bien: 2x ▼		Pulse 2 veces en el plazo de un segundo la tecla de marcha para la posición intermedia deseada. <ul style="list-style-type: none">▶ La parte accionada se desplaza a la posición intermedia asignada a la tecla de marcha.
-------------------------	--	--

Borrado de la posición intermedia deseada

<p>2x ▲</p> <p>O bien:</p> <p>2x ▼</p>		Desplace la parte accionada a la posición intermedia que desee borrar.
<p>■ + ▲</p> <p>O bien:</p> <p>■ + ▼</p>	<p>(M) 2x</p>	<p>Pulse primero la tecla STOP y, en el plazo de 3 segundos, pulse además la tecla de marcha asignada a la posición intermedia, y mantenga pulsadas ambas teclas.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación. ▶ Se ha borrado la posición intermedia.

Programación de otros emisores

i Aparte del emisor maestro, pueden programarse hasta 15 emisores en el automatismo tubular.

<p>● 3s</p>	<p>(M) 1x</p>	<p>Pulse durante 3 segundos la tecla de programación del emisor maestro programado.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación.
<p>● 3s</p>	<p>(M) 1x</p>	<p>Presione ahora durante 3 segundos la tecla de programación del nuevo emisor, aún desconocido para el automatismo tubular. De este modo se activa durante 3 minutos el modo de programación del motor tubular para un nuevo emisor.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación.
<p>● 3s</p>	<p>(M) 2x</p>	<p>Ahora pulse de nuevo durante 3 segundos la tecla de programación del nuevo emisor que desee programar.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación. ▶ El nuevo emisor ya está programado.

Borrado de emisores

Borrar uno a uno los emisores

i El emisor maestro programado no puede ser borrado. Únicamente puede ser sobrescrito (véase Programación del emisor maestro [▶ 10]).

<p>● 3s</p>	<p>(M) 1x</p>	<p>Pulse durante 3 segundos la tecla de programación del emisor maestro.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación.
<p>● 3s</p>	<p>(M) 1x</p>	<p>Pulse ahora durante 3 segundos la tecla de programación del emisor que desee borrar.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación.
<p>● 10s</p>	<p>(M) 2x</p>	<p>Para finalizar, pulse de nuevo durante 10 segundos la tecla de programación del emisor que desee borrar.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación. ▶ El emisor ha sido borrado del motor tubular.

Borrar todos los emisores (excepto el emisor maestro)

<p>● 3s</p>	<p>(M) 1x</p>	<p>Pulse durante 3 segundos la tecla de programación del emisor maestro.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación.
<p>● 3s</p>	<p>(M) 1x</p>	<p>Pulse de nuevo durante 3 segundos la tecla de programación del emisor maestro.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación.

● 10s	Ⓜ 2x	Pulse de nuevo durante 10 segundos la tecla de programación del emisor maestro. <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación. ▶ Todos los emisores (excepto el emisor maestro) han sido borrados del receptor.
-------	------	---

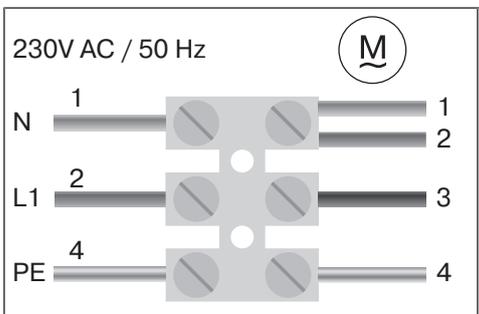
Sobrescribir el emisor maestro

Existen 2 posibilidades para sobrescribir el emisor maestro:

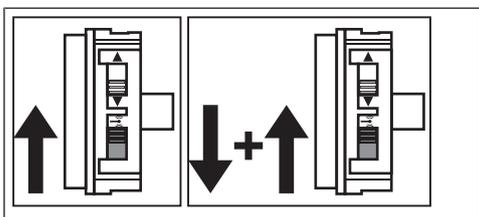
- Ajuste del automatismo tubular en el modo de programación conectando la corriente
- Ajuste del automatismo tubular en el modo de programación con el interruptor de radio

Ajuste del automatismo tubular en el modo de programación conectando la corriente

i Para que el nuevo emisor maestro únicamente sea programado en el automatismo tubular deseado, es necesario que todos los demás automatismos tubulares conectados al mismo suministro de corriente no se hallen en el modo de programación. Tras la reconexión de la corriente, ejecute al efecto con el emisor de estos automatismos tubulares una orden de marcha o parada, o bien desplace el interruptor de radio de la posición interior a la posición exterior. Si el interruptor de radio ya se encuentra en esa posición, desplace el interruptor hacia dentro y de nuevo a la posición exterior.

230V AC / 50 Hz 	Desconecte el automatismo tubular del suministro de corriente y vuelva a conectarlo después de 5 segundos. <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular se sitúa durante 3 minutos en el modo de programación. 	
1 = azul	3 = negro	
2 = marrón	4 = verde-amarillo	
● 10s	Ⓜ 2x	Ahora pulse durante 10 segundos la tecla de programación del nuevo emisor maestro. <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación. ▶ El nuevo emisor maestro ha sido programado y el antiguo emisor maestro ha sido sobrescrito.

Ajuste del automatismo tubular en el modo de programación con el interruptor de radio

	Desplace el interruptor de radio a la posición interior. Si el interruptor de radio ya se encuentra en esa posición, desplace el interruptor hacia fuera y de nuevo a la posición interior. <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular se sitúa durante 3 minutos en el modo de programación. 	
● 10s	Ⓜ 2x	Ahora pulse durante 10 segundos la tecla de programación del nuevo emisor maestro. <ul style="list-style-type: none"> ▷ El automatismo tubular emite la confirmación. ▶ El nuevo emisor maestro ha sido programado y el antiguo emisor maestro ha sido sobrescrito.

Ajuste de las posiciones finales con autoinstalación (para aplicaciones con cremallera con listón final pesado)

Para una ejecución correcta de la función de autoinstalación, el momento de torsión necesario en la posición final inferior debe ser como mínimo 1/3 del par nominal del automatismo tubular utilizado.

Ejemplo:

Automatismo tubular 12 Nm, eje enrollador Ø 85 mm (r= 0,0425 m, en estado desenrollado, sin parte accionada en el eje enrollador). 1/3 del par nominal corresponde a 4 Nm, lo que en este eje enrollador supone un peso mínimo necesario de unos 9,6 kg en la posición final inferior (parte accionada + listón final).

Cálculo:

$$4 \text{ Nm} / 0,0425 \text{ m} = 94 \text{ N}$$

$$94 \text{ N} / 9,81 \text{ ms}^2 = 9,6 \text{ kg}$$

i Para el ajuste de las posiciones finales con autoinstalación necesita el "dispositivo de arrastre para el reconocimiento de obstáculos". Si al desplazar el automatismo hacia abajo, este se desconecta, el proceso vuelve a iniciarse mediante un nuevo desplazamiento hacia abajo.

▲		Desplace la parte accionada en sentido SUBIR hasta el tope superior permanente. ▷ El automatismo tubular se desconecta automáticamente.
▼		Desplace el paño hacia abajo hasta que el automatismo se desconecte e invierta la marcha automáticamente, y mantenga pulsada la tecla de marcha. El automatismo se desplazará una vuelta de eje hacia arriba e invertirá la marcha hacia abajo de nuevo hasta encontrar la posición final inferior; una vez allí, se desconectará. Mantenga pulsada la tecla de marcha hasta que el automatismo confirme 1 vez, señal de que la posición final inferior ha quedado memorizada.
▲		Desplace 2 veces más hasta la posición final superior para que esta también quede memorizada.

Reconocimiento de obstáculos (para aplicaciones con cremallera con listón final pesado)



Cuidado

El reconocimiento de obstáculos únicamente está activo en combinación con el "dispositivo de arrastre para el reconocimiento de obstáculos".

Recuerde además que el automatismo debe introducirse en el eje hasta hallarse al ras con el anillo de rodadura.

No está permitida la utilización del reconocimiento de obstáculos del automatismo como protección personal. Ha sido concebido exclusivamente para evitar que el sistema de protección solar sufra daños.

Un automatismo correctamente instalado se desconectará al detectar obstáculos o anomalías en el paño e intentará superar el obstáculo una segunda vez. Si tampoco lo consigue en un tercer intento, el automatismo se desconecta. Aprox. 360° antes de la posición final inferior, el automatismo se desconecta ya al reconocer por primera vez un obstáculo y no ejecuta ningún otro intento de repetición.

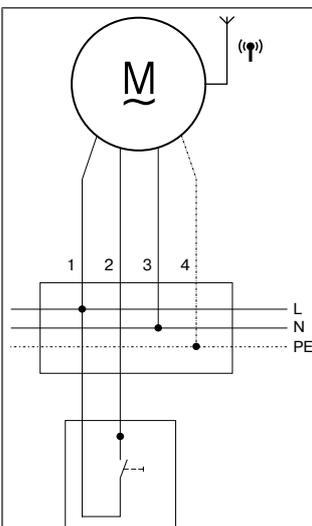
Un automatismo tiene un máximo de 10 intentos (repartidos entre varias posiciones de obstáculos) para completar una marcha ya iniciada hasta la posición final.

Si se interrumpe la inversión, solamente se admitirán órdenes de marcha posteriores en el sentido de la inversión. Desplace sin interrupción el paño hasta que el automatismo tubular se detenga automáticamente. Una vez hecho esto, vuelve a ser posible el desplazamiento en ambos sentidos.

Manejo directo con un pulsador simple

i Utilice únicamente pulsadores simples (normalmente abiertos). Conecte solamente un automatismo por pulsador. La longitud del cable entre el automatismo tubular y el pulsador no debe sobrepasar los 20 m.

El pulsador no debe ser accionado durante los primeros 5 segundos que siguen a la conexión de la tensión de red.



Pulsador (normalmente abierto)

Conexión

1 = negro

2 = marrón

3 = azul

4 = verde-amarillo

Comandos de las teclas

El manejo se realiza mediante la secuencia de conmutación "marcha-STOP-marcha en sentido contrario-STOP".

< 1 segundo

Desplazamiento en función continuada

> 1 segundo

Trayecto de hombre muerto

Pulsación doble
< 1 segundo

Desplazamiento a la posición intermedia (de forma alterna si ambas están programadas)

Programación de las horas de conexión

i Esta función sólo está disponible con emisores "MemoControl" del programa de controles Centronic de Becker.

Este motor tubular puede memorizar una hora de conexión para un movimiento de subida y otro de bajada.

Si el conmutador deslizante se encuentra en la posición "Reloj", el movimiento de subida o bajada se repite automáticamente cada 24 horas.

Durante la programación de la hora de conexión, la posición del conmutador deslizante manual/automático es irrelevante. Se sobrescribirán las horas de conexión preexistentes.

1. Para programar la hora de conexión de bajada, el automatismo tubular debe encontrarse en la posición final superior, y para programar la hora de conexión de subida, en la posición final inferior.
2. Espere hasta la hora deseada en la que deba ejecutarse la orden de marcha automática.
3. A la hora deseada, pulse la tecla de dirección correspondiente y manténgala presionada hasta que el automatismo tubular, al cabo de unos 6 segundos, se detenga brevemente y, finalmente, prosiga su marcha hasta alcanzar la posición final.
4. Suelte la tecla de dirección.

El automatismo tubular ha memorizado la hora actual para ese sentido de marcha.

Borrado de las horas de conexión

i En el proceso de borrado, se borran siempre las dos horas de conexión.

Para borrar la hora de subida y la de bajada, mantenga presionada la tecla STOP durante 10 segundos. La confirmación se produce en forma de un "clac-clac" del motor tubular.

Ahora están borradas las horas de conexión.

Activar/desactivar la función adicional de descarga del paño con el emisor maestro

i Durante la función de descarga del paño, la posición final debe estar ajustada "a tope superior".

Esta función está activada en el estado de suministro.

Activar/desactivar la función de descarga del paño

▲		Desplace la parte accionada hasta la posición final superior.
● 3s	(M) 1x	Pulse ahora durante aprox. 3 segundos la tecla de programación del emisor maestro. ▶ El automatismo tubular emite la confirmación.
● + ■ + ▼ 3s	(M) 1x	A continuación, pulse de nuevo la tecla de programación, y presione adicionalmente las teclas STOP y ▼ durante aprox. 3 segundos. ▶ El automatismo tubular emite la confirmación.

Gestión de desechos



El símbolo del cubo de la basura tachado en este producto indica que este aparato no debe desecharse junto con la basura doméstica. Al final de su vida útil, este aparato debe ser entregado por separado en un punto de recogida de dispositivos eléctricos y electrónicos.

El material de embalaje deberá desecharse conforme a lo establecido por la legislación vigente.

Mantenimiento

Estos automatismos están exentos de mantenimiento.

Datos técnicos Ø35

Automatismo tubular	P5-20	P5-30	P9-16
Modelo	C18		
Tipo	CPSOF Z1		
Par nominal [Nm]	5	5	9
Régimen de salida [rpm]	20	30	16
Margen del interruptor fin de carrera	64 vueltas		
Tensión nominal	230 V CA/50 Hz		
Potencia de conexión [W]	115	115	110
Consumo nominal de corriente [A]	0,47	0,47	0,47
Modo de funcionamiento	S2 4 min.		
Grado de protección	IP 44		
Ø interior más pequeño del tubo [mm]	37		
Frecuencia	868,3 MHz		
Nivel de presión acústica de emisión [dB(A)]	≤ 70		

Datos técnicos Ø45

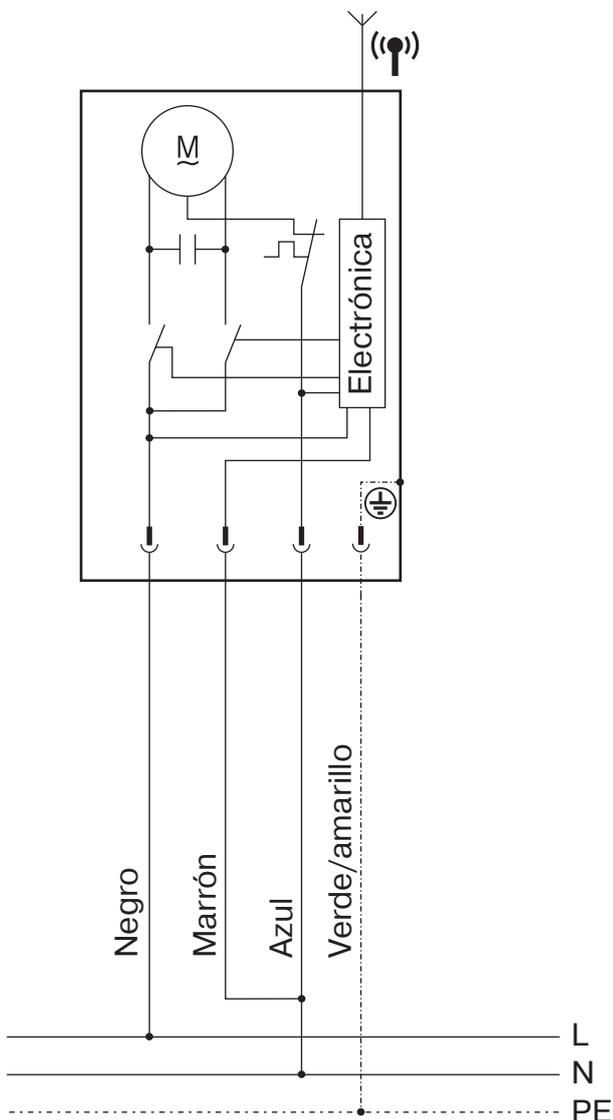
Automatismo tubular	R8-17	R12-17	R20-17	R30-17	R40-17
Modelo	C18				
Tipo	CPSOF Z1				
Par nominal [Nm]	8	12	20	30	40
Régimen de salida [rpm]	17				
Margen del interruptor fin de carrera	64 vueltas				
Tensión nominal	230 V CA/50 Hz				
Potencia de conexión [W]	100	110	160	205	260
Consumo nominal de corriente [A]	0,45	0,50	0,75	0,90	1,15
Modo de funcionamiento	S2 4 min				
Grado de protección	IP 44				
Ø interior más pequeño del tubo [mm]	47				
Frecuencia	868,3 MHz				
Nivel de presión acústica de emisión [dB(A)]	≤ 70				

¿Qué hacer en caso de...?

Problema	Solución
El automatismo tubular no se desplaza.	Programe un nuevo emisor.
	Sitúe el emisor dentro del alcance del automatismo tubular.
	Pulse en el emisor un mínimo de 5 veces una tecla de marcha o la tecla STOP cerca del automatismo tubular.
	Coloque correctamente la(s) pila(s) o utilice pila(s) nueva(s).
	Compruebe la conexión eléctrica.
No es posible ajustar el sentido de giro del automatismo tubular.	El disyuntor térmico del automatismo tubular ha reaccionado. Espere hasta que el disyuntor térmico vuelva a habilitar el automatismo tubular.
	Borre las posiciones finales (véase el capítulo Borrar las posiciones finales) y ajuste de nuevo el sentido de giro.
El ajuste del sentido de giro que resulta tras el borrado de las posiciones finales no es el correcto.	Realice una modificación del sentido de giro con el emisor maestro o con el conmutador del sentido de giro del automatismo tubular.
El automatismo tubular sobrepasa o no alcanza la posición final establecida.	Repare la instalación eléctrica y ajuste de nuevo las posiciones finales.
	Verifique la instalación eléctrica, retire los consumidores externos y vuelva a ajustar las posiciones finales.
	Los topes se han desprendido o bien una o varias suspensiones se han roto. Repare la instalación, borre las posiciones finales y, a continuación, vuelva a ajustarlas.
El automatismo tubular se para de repente, no es posible continuar la marcha en la misma dirección.	El automatismo tubular sufre sobrecarga en su funcionamiento. Emplee un automatismo tubular con un mayor par de fuerzas.
	Procure la suavidad de marcha de la instalación.

Problema	Solución
El automatismo tubular no se desplaza en la dirección prevista.	El automatismo tubular se ha sobrecalentado. Tras unos minutos, el automatismo tubular vuelve a estar operativo.
	El automatismo tubular está defectuoso (tampoco funciona tras un periodo de parada prolongado). Reemplace el automatismo tubular.
	Aleje el automatismo del obstáculo, elimine este último y accione el mecanismo en la dirección deseada.
	Compruebe la conexión eléctrica.
El automatismo tubular no se desplaza nunca más de 1 segundo aprox.	El automatismo tubular está defectuoso. Reemplace el automatismo tubular.
Antes de programar la 1ª posición final deseada, el automatismo tubular se desconecta automáticamente.	El automatismo tubular ha detectado un aumento del momento de torsión. Libere el obstáculo y retírelo. A continuación, sobrepase esa posición hasta la posición final deseada.
El ajuste de las posiciones finales a través de la autoinstalación no funciona correctamente.	Utilice un listón final pesado.
	Desplace el automatismo hasta la posición final de salida deseada y establezca un punto.
El automatismo tubular choca con un obstáculo e invierte la marcha. No obstante, este no comprueba por segunda vez si el obstáculo sigue existiendo.	Todavía no se ha completado la instalación. Desplace hasta el ajuste de posiciones finales "tope" 3 veces.

Ejemplo de conexión



Declaración de conformidad

BECKER-ANTRIEBE GMBH
Friedrich-Ebert-Str. 2 – 4
35764 Sinn, Alemania



- Original -

Declaración de conformidad UE

N.º documento: **5100 310 058 0**

Por la presente declaramos que la siguiente serie de productos

Denominación: **Motor tubular**

Tipo: **P3/30.., P4/16.., P5/16.., P5/20.., P5/30.., P9/16.., P13/9..,
R7/85.., R8/17.., R12/17.., R18/11.., R20/17.., R30/11.., R30/17..,
R35/11.., R40/17.., R50/11..,
L44/14.., L50/11.., L50/17.., L60/11.., L60/17.., L70/17.., L80/11..,
L80/17.., L100/11.., L120/11..**

Modelo: **C, R, S, F, P, E, O, A0...Z9, +**

a partir del n.º serie: a partir de **233300001**

cumple las disposiciones pertinentes de la siguiente Directiva:

Directiva 2006/42/CE (MD) L157, 09.06.2006

Directiva 2014/53/UE (RED) L153, 22.05.2014

Directiva 2011/65/UE (RoHS) L174, 01.07.2011

Asimismo, se han respetado los objetivos de protección previstos en la **Directiva sobre Baja Tensión 2014/35/UE** conforme al Apéndice I n.º 1.5.1 de la Directiva 2006/42/CE.

Normas aplicadas:

**DIN EN 60335-1:2020
DIN EN 60335-2-97:2017**

**DIN EN 61000-6-3:2022
EN 301489-3:2019**

EN 14202:2004

Responsable de la compilación de la documentación técnica:
Becker-Antriebe GmbH, Friedrich-Ebert-Str. 2 – 4, 35764 Sinn, Alemania

Esta declaración de conformidad ha sido expedida por:

Sinn, 08.08.2023

Lugar, fecha

A handwritten signature in black ink, appearing to be "Maik Wiegemann", written over a horizontal line.

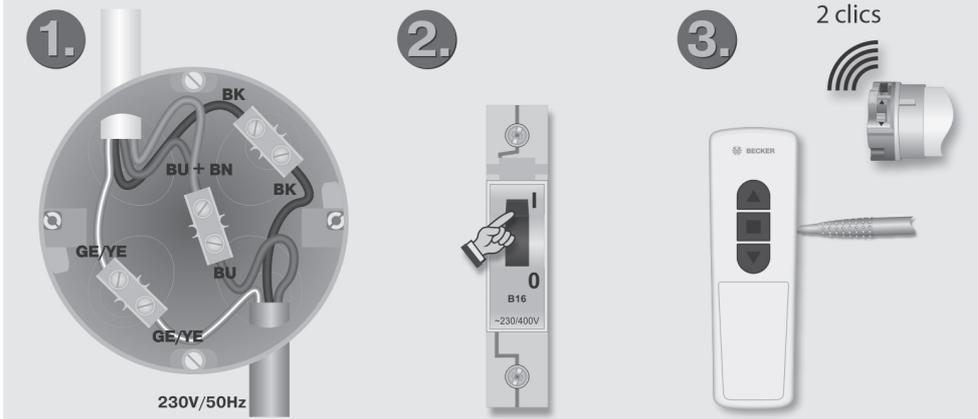
Maik Wiegemann, Director-Gerente

Esta declaración certifica la conformidad con las directivas enumeradas, pero no supone una garantía de las características. Deben observarse las indicaciones de seguridad adjuntas en la documentación del producto.

CE Antriebe C_ 5100 310 058 0- _es

Puesta en servicio – automatismos tubulares – tipo C18

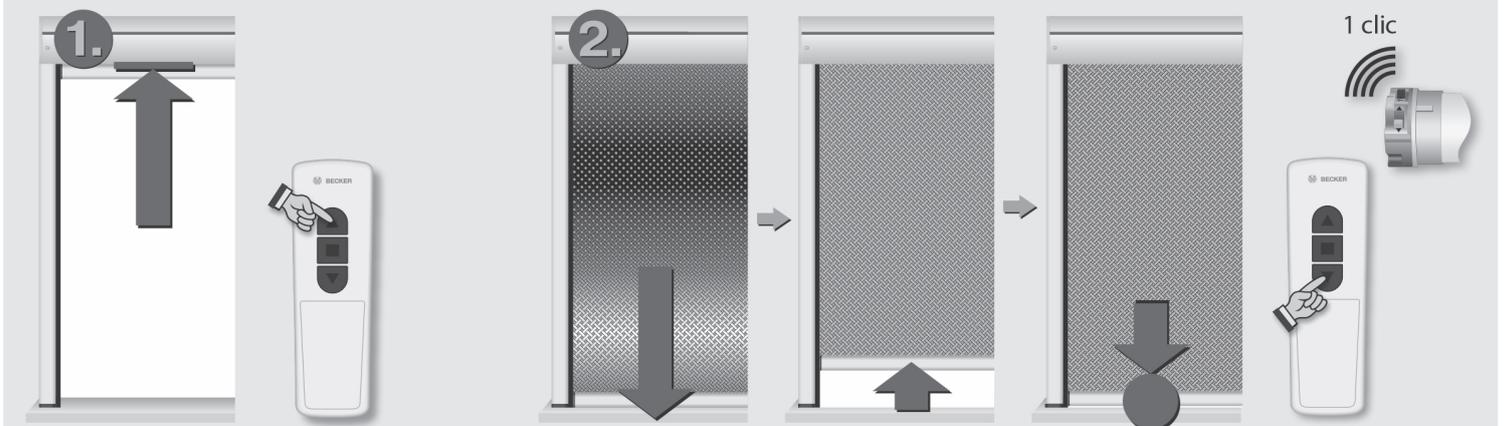
Puesta en servicio con emisor maestro



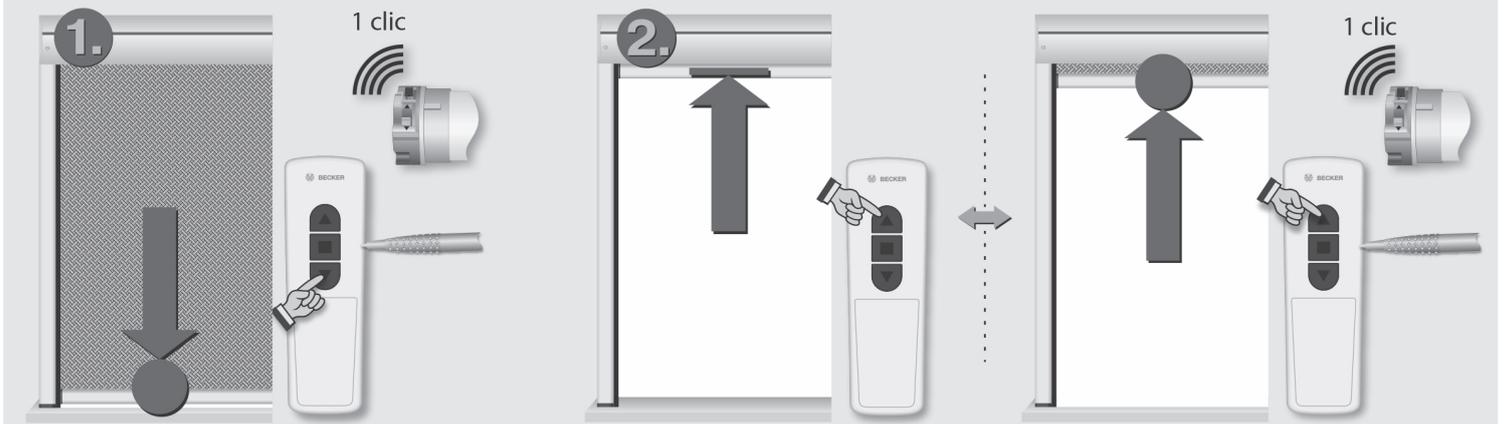
Modificar el sentido de giro



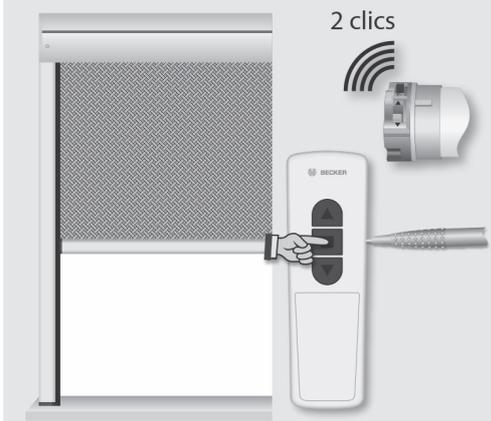
Autoinstalación



Programación de las posiciones finales



Borrar posiciones finales



Activar/desactivar la función de descarga del paño de las posiciones finales

