

# P5-16...R40-17

Modelo: E01

es

## Instrucciones de montaje y de servicio

### Automatismos tubulares para persianas

Información importante para:

• instaladores / • electricistas / • usuarios

Rogamos hacerlas llegar a quien corresponda!

El usuario debe guardar y conservar estas instrucciones.

2010 300 674 0f 15/02/2024

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
Ajuste de las posiciones finales con los interruptores en el cabezal del automatismo .....	10
Borrado de las posiciones finales con los interruptores .....	12
Ajuste de las posiciones finales con el set de ajuste .....	13
Borrado de las posiciones finales con el set de ajuste .....	16
Ajuste de las posiciones finales con un conmutador o un pulsador bloqueado .....	17
Borrado de las posiciones finales con un conmutador o un pulsador bloqueado .....	20
Función adicional de protección contra inmovilización por congelación en la posición final superior .....	20
Reconocimiento de obstáculos .....	20
Función de protección contra mosquitera .....	21
Indicaciones para el técnico electricista .....	21
Detección de par .....	22
Gestión de desechos .....	22
Mantenimiento .....	22
Datos técnicos Ø35 .....	22
Datos técnicos Ø45 .....	23
¿Qué hacer en caso de...? .....	23
Ejemplos de conexión .....	24
Declaración de conformidad .....	26

## Información general

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

- Optimizados para aplicaciones de persiana
- Es posible su instalación sin topes (de punto inferior a punto superior)
- Detección automática de la posición final inferior al emplear flejes en combinación con la "rueda motriz para reconocimiento de obstáculos"
- Detección automática de posiciones finales gracias a una electrónica inteligente con sistemas de tope
- Reconocimiento de obstáculos también al emplear conectores de eje rígidos (seguros de eje)
- Una leve presión sobre el paño de la persiana dificulta su elevación y el acceso por debajo
- Apto para perfiles rígidos de aluminio, acero y madera
- La detección de par en dirección ARRIBA impide el deterioro de la persiana si el paño de la persiana se halla congelado o bloqueado
- Sin necesidad de reajuste de las posiciones finales: compensación automática de la parte accionada en caso de emplear un sistema de tope.
- Escasa carga de tracción del paño de la persiana por el automatismo
- Reducción sensible de la carga sobre el tope, así como de la sollicitación de la parte accionada
- Posibilidad de conmutar eléctricamente varios automatismos en paralelo
- Compatible con los automatismos anteriores con desconexión final electrónica (cable de conexión de 4 hilos)
- Pueden usarse con una amplia gama de mandos del fabricante
- 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

	<b>CUIDADO</b>	CUIDADO indica un peligro que, en caso de no ser evitado, puede conllevar lesiones.
	<b>ATENCIÓN</b>	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 automatismo tubular descrito en las presentes instrucciones debe emplearse exclusivamente para el accionamiento de persianas.

Este automatismo tubular, además de sustentar las suspensiones de la persiana mediante flejes, también soporta conectores de eje rígidos. Estos son detectados de forma automática.

En caso de atornillar o remachar los flejes o la lama superior al eje enrollador, deberá ajustarse un punto en la posición final inferior.

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 protección solar utilice exclusivamente los tipos 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.

### Atención

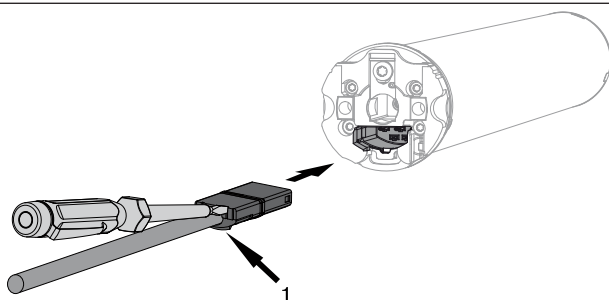
**Emplee conectores de eje rígidos únicamente si las lamas de la persiana son lo suficientemente rígidas. La persiana cerrada no debe sobresalir de las guías, ya que de lo contrario existe el riesgo de que la articulación entre las dos lamas superiores sufra una carga excesiva y resulte deteriorada.**

## 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

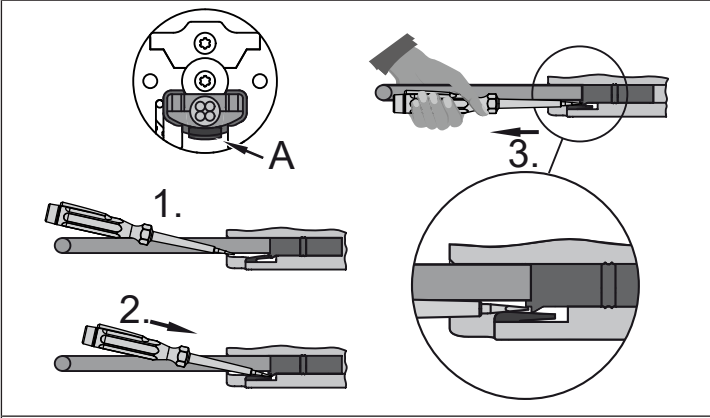
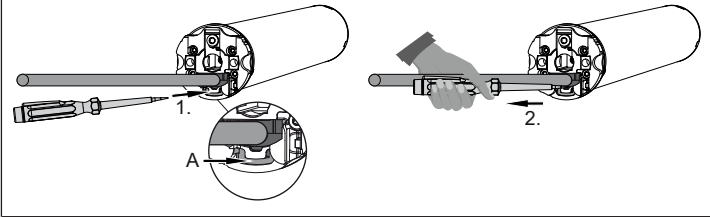
Ø35/ Ø45/Ø58



1 = talón de retención

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.  
Controle el encastre.

## Desmontaje del cable de conexión enchufable para automatismos tubulares

<p style="text-align: center;"><b>Ø35</b></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>	
<p style="text-align: center;"><b>Ø45/Ø58</b></p> 	<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>
<p>A = horquilla de retención</p>	

## Montaje

### Montaje del automatismo

#### Atención

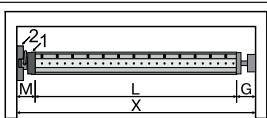
**Para el acoplamiento del automatismo con la parte accionada deberán emplearse solamente componentes del catálogo de productos actual para accesorios mecánicos del mismo fabricante del automatismo.**

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):  $L=X-M-G$ .

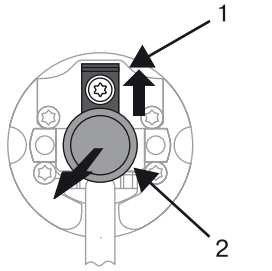
En función de la combinación de automatismo y soporte mural varía la demanda de espacio lateral (M).

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.

#### Atención

**Si se usan conectores de eje rígidos, se deben instalar puntos de apoyo cerrados. Cuando las persianas están cerradas, el automatismo tubular presiona el paño hacia abajo para dificultar el acceso por debajo o su desplazamiento. Utilice únicamente paños con una estabilidad suficiente, p. ej., de aluminio, acero o madera. Con el fin de evitar el deterioro del paño de la persiana, el paño debe desplazarse en toda su altura dentro de las guías.**

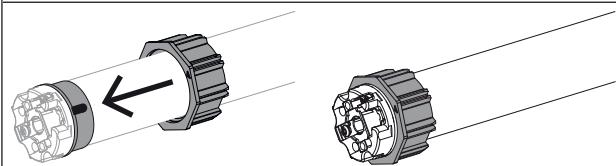
## Montaje y desmontaje de la espiga

	<p><b>Ø45</b></p> <p>La espiga (2) se enclava automáticamente al introducirla. Para soltarla, desplace hacia arriba la chapa de seguridad (1) y extraiga la espiga (2).</p>
--	---

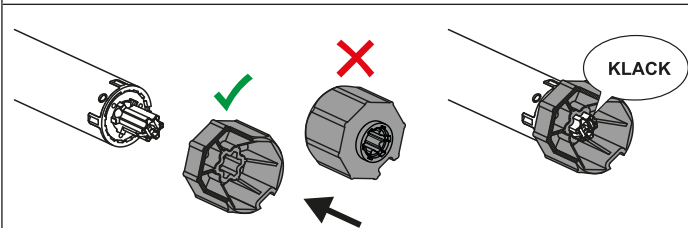
**i** Si desea disponer del "reconocimiento de obstáculos", deberá emplear el "dispositivo de arrastre para reconocimiento de obstáculos".

## Montaje y desmontaje de la rueda motriz

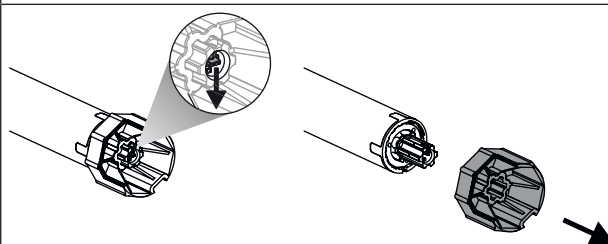
### Montaje del anillo sobre el anillo de rodadura



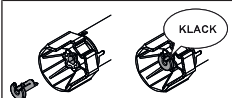
### Montaje de la rueda motriz con seguro en el árbol de salida



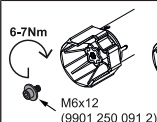
### Desmontaje de la rueda motriz con seguro en el árbol de salida



### Montaje y desmontaje de la rueda motriz con seguro de la rueda motriz o con unión atornillada

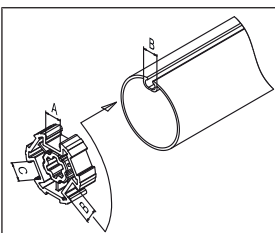


Montaje y desmontaje de la rueda motriz con seguro de la rueda motriz por separado



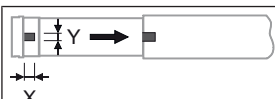
Montaje y desmontaje de la rueda motriz con unión atornillada

## Montaje del automatismo en el eje



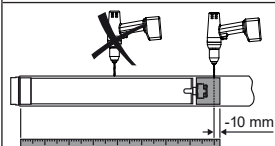
### Para ejes acanalados:

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.



### Para ejes cilíndricos:

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.



Para asegurar una transmisión segura del momento de torsión en **ejes cilíndricos**, recomendamos atornillar la rueda motriz con el eje (ver la tabla siguiente).

**Atención! Al perforar el eje enrollador, no taladre nunca en la zona del automatismo tubular.**



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 contrasoporte con el eje enrollador.

### Atención

**No golpee ni deje caer el automatismo tubular en el interior del eje enrollador al introducirlo en el mismo. La fijación de la persiana únicamente puede realizarse mediante flejes o conectores de eje rígidos. Se recomienda utilizar al menos 3 unidades por metro de eje enrollador.**



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.

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.

Enganche la unidad montada compuesta por eje, automatismo tubular y contrasoporte en la caja y asegure el automatismo en función del tipo de fijación del soporte mural con pasador de aletas o pasador elástico.

Posicione el eje enrollador de modo que el paño de la persiana pueda fijarse mediante flejes o monte los conectores de eje rígidos según las indicaciones del fabricante.



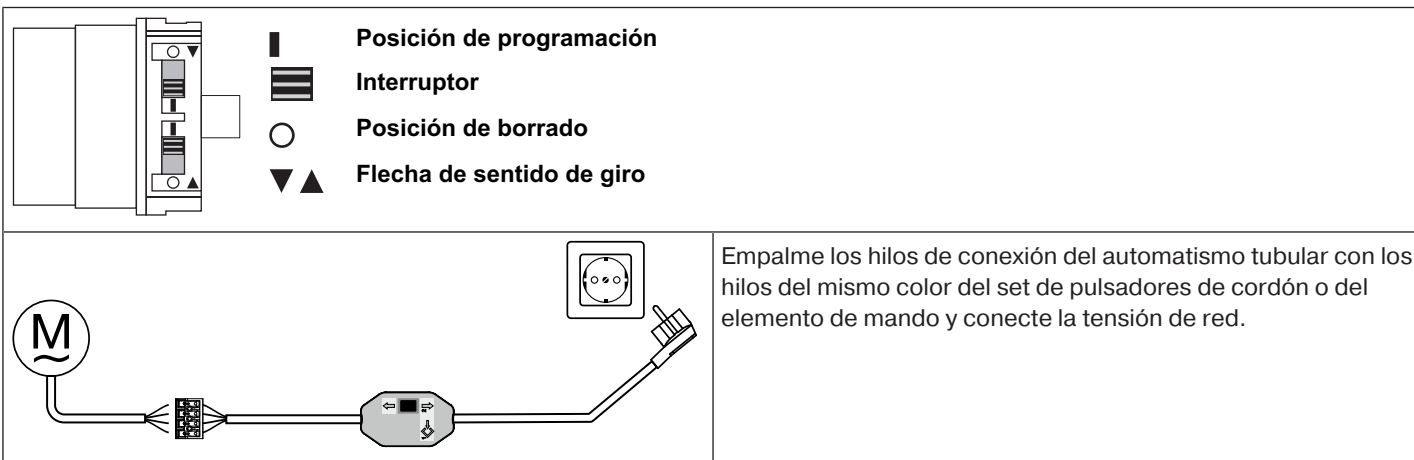
### Tendido del cable de conexión

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. La antena exterior, en caso de que la haya, no debe recortarse ni dañarse en ningún caso ni invadir la zona de enrollamiento. Cubra los cantos agudos.

## Ajuste de las posiciones finales con los interruptores en el cabezal del automatismo

### Atención

El set de pulsadores de cordón no ha sido concebido para el manejo permanente, sino únicamente para la puesta en servicio.



### Gestión inteligente de la instalación

#### Finalizar la instalación tras el ajuste automático de las posiciones finales "tope"

La primera vez que se alcanza la posición final "tope", esta posición se registra como posición final. Después de que la posición final se haya alcanzado tres veces sucesivamente en esa posición, ésta será memorizada definitivamente. Generalmente esto se produce en funcionamiento normal.

Para una finalización rápida de la instalación será suficiente con alcanzar la posición final "tope" tres veces sucesivamente desde 20 cm.

#### Indicador de estado de las posiciones finales (IEPF)

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

#### Ajuste de las posiciones finales

Existen **3** posibilidades de ajuste de las posiciones finales:

- De tope superior a tope inferior
- De punto superior a punto inferior
- De punto superior a tope inferior

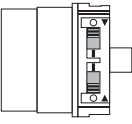
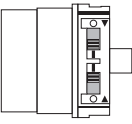
Si durante el ajuste de las posiciones finales el automatismo tubular se desconecta de forma automática en la posición final deseada, ésta se ajustará permanentemente tras haberla alcanzado 3 veces.



**En caso de que el automatismo tubular se haya desconectado prematuramente a causa de un bloqueo en su desplazamiento ascendente o descendente, es posible mover brevemente el automatismo en sentido opuesto para eliminar el bloqueo y, de este modo, poder ajustar la posición final deseada volviendo a accionar el mecanismo en una u otra dirección.**

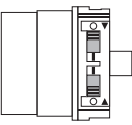
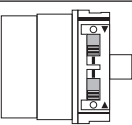
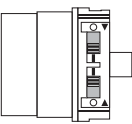
**Al efectuar la primera instalación, emplear flejes y en el ajuste "...a tope inferior" de las posiciones finales, el eje enrollador gira aprox. 1/4 de vuelta más de lo acostumbrado en la posición final inferior. El automatismo tubular detecta de esta forma automáticamente el empleo de conectores de eje rígidos o flejes. El automatismo tubular se desconecta automáticamente.**

## De tope superior a tope inferior

	Lleve ambos interruptores a la <b>posición de borrado</b> .
▲ / ▼ 1s	Active una breve orden de marcha.
	Lleve ambos interruptores a la <b>posición de programación</b> .
▲	Desplace la parte accionada en sentido SUBIR hacia el tope superior permanente, hasta que el automatismo tubular se desconecte automáticamente.
▼	A continuación, desplace sin interrupción la parte accionada hasta el tope inferior permanente. Durante esta carrera se debe mostrar el indicador de estado de las posiciones finales (IEPF) antes de que se alcance la posición final. ► Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.

## De punto superior a punto inferior

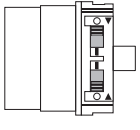
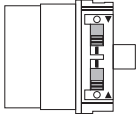
**i** En este ajuste de las posiciones finales no se realiza ninguna compensación de la longitud de la protección solar.

	Lleve ambos interruptores a la <b>posición de borrado</b> .
▲ / ▼ 1s	Active una breve orden de marcha.
▲	Desplace la parte accionada hasta la posición final superior deseada.
	Lleve ahora el interruptor del sentido de giro ARRIBA de la posición de borrado a la posición de programación.
▼	A continuación, desplace la parte accionada hasta la posición final inferior deseada.
	Lleve el interruptor del sentido de giro ABAJO de la posición de borrado a la posición de programación. ► Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.

## De punto superior a tope inferior



**En este ajuste de las posiciones finales no se realiza ninguna compensación de la longitud de la protección solar.**

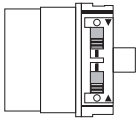
	Lleve ambos interruptores a la <b>posición de borrado</b> .
▲ / ▼ 1s	Active una breve orden de marcha.
▲	Desplace la parte accionada hasta la posición final superior deseada.
	Lleve ahora el interruptor del sentido de giro ARRIBA de la posición de borrado a la posición de programación.
▼	A continuación, desplace sin interrupción la parte accionada hasta el tope inferior permanente. Durante esta carrera se debe mostrar el indicador de estado de las posiciones finales (IEPF) antes de que se alcance la posición final. ► Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.

## Borrado de las posiciones finales con los interruptores

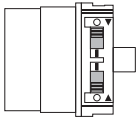
### Borrar una a una las posiciones finales



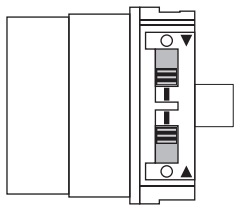
**Para poder borrar una posición final de forma individual, es necesario haber programado anteriormente de punto inferior a punto superior sin tope con los interruptores.**





	Lleve el interruptor de la posición final que desee borrar de la posición de programación a la posición de borrado.
▲ / ▼ 1s	Active una breve orden de marcha. ► Se ha borrado la posición final.

### Borrar ambas posiciones finales

	Lleve ambos interruptores de la posición de programación a la posición de borrado.
▲ / ▼ 1s	Active una breve orden de marcha. ► Se han borrado ambas posiciones finales.

## Ajuste de las posiciones finales con el set de ajuste



-  Posición de programación
-  Interruptor
-  Posición de borrado
-  Flecha de sentido de giro

Tecla de programación →  ← Tecla de marcha

Empalme los hilos de conexión del automatismo tubular con los hilos del mismo color del set de ajuste para automatismos con desconexión final electrónica y conecte la tensión de red.

### Atención

**El set de ajuste no es apto para el manejo a largo plazo, sino únicamente para la puesta en servicio.**

## Gestión inteligente de la instalación

### Finalizar la instalación tras el ajuste automático de las posiciones finales "tope"

La primera vez que se alcanza la posición final "tope", esta posición se registra como posición final. Después de que la posición final se haya alcanzado tres veces sucesivamente en esa posición, ésta será memorizada definitivamente. Generalmente esto se produce en funcionamiento normal.

Para una finalización rápida de la instalación será suficiente con alcanzar la posición final "tope" tres veces sucesivamente desde 20 cm.

### Indicador de estado de las posiciones finales (IEPF)

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

### Ajuste de las posiciones finales

Existen **4** posibilidades de ajuste de las posiciones finales:

- De tope superior a tope inferior
- De punto superior a punto inferior
- De tope superior a punto inferior
- De punto superior a tope inferior

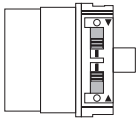


Si durante el ajuste de las posiciones finales el automatismo tubular se desconecta **de forma automática** en la posición final deseada, ésta se ajustará permanentemente tras haberla alcanzado 3 veces.



**En caso de que el automatismo tubular se haya desconectado prematuramente a causa de un bloqueo en su desplazamiento ascendente o descendente, es posible mover brevemente el automatismo en sentido opuesto para eliminar el bloqueo y, de este modo, poder ajustar la posición final deseada volviendo a accionar el mecanismo en una u otra dirección.**

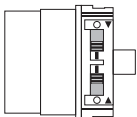




**Al efectuar la primera instalación, emplear flejes y en el ajuste "...a tope inferior" de las posiciones finales, el eje enrollador gira aprox. 1/4 de vuelta más de lo acostumbrado en la posición final inferior. El automatismo tubular detecta de esta forma automáticamente el empleo de conectores de eje rígidos o flejes. El automatismo tubular se desconecta automáticamente.**

## De tope superior a tope inferior

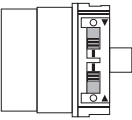



	<p>Lleve ambos interruptores a la posición de programación.</p>
	<p>Desplace la parte accionada en sentido SUBIR hasta el tope superior permanente.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▷ El automatismo tubular se desconecta automáticamente.</li> </ul>
	<p>A continuación, desplace sin interrupción la parte accionada hasta el tope inferior permanente. Durante esta carrera se debe mostrar el indicador de estado de las posiciones finales (IEPF) antes de que se alcance la posición final.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▷ El automatismo tubular se desconecta automáticamente.</li> <li>▶ Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.</li> </ul>

## De punto superior a punto inferior

**i** En este ajuste de las posiciones finales no se realiza ninguna compensación de la longitud de la protección solar.

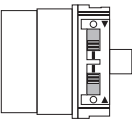



	<p>Lleve ambos interruptores a la posición de programación.</p>
	<p>Desplace la parte accionada hasta la posición final superior deseada.</p>
	<p>(M) 1x</p> <p>Luego pulse la tecla de programación del set de ajuste durante 3 segundos.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▷ El automatismo tubular emite la confirmación.</li> </ul>
	<p>A continuación, desplace la parte accionada hasta la posición final inferior deseada.</p>
	<p>(M) 1x</p> <p>Pulse la tecla de programación del set de ajuste durante 3 segundos.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▷ El automatismo tubular emite la confirmación.</li> <li>▶ Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.</li> </ul>

## De tope superior a punto inferior

		Lleve ambos interruptores a la posición de programación.
		Desplace la parte accionada en sentido SUBIR hasta el tope superior permanente. <ul style="list-style-type: none"> <li>▸ El automatismo tubular se desconecta automáticamente.</li> </ul>
		A continuación, desplace la parte accionada hasta la posición final inferior deseada.
	<b>M</b> 1x	Pulse la tecla de programación del set de ajuste durante 3 segundos. <ul style="list-style-type: none"> <li>▸ El automatismo tubular emite la confirmación.</li> <li>▶ Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.</li> </ul>

## De punto superior a tope inferior

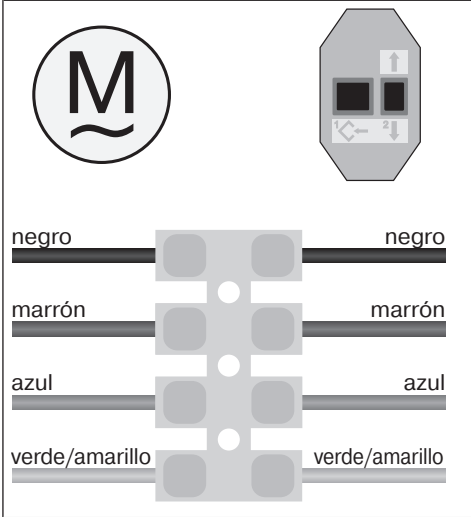
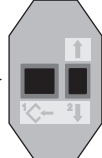






**i** En este ajuste de las posiciones finales no se realiza ninguna compensación de la longitud de la protección solar.

		Lleve ambos interruptores a la posición de programación.
		Desplace la parte accionada hasta la posición final superior deseada.
	<b>M</b> 1x	Luego pulse la tecla de programación del set de ajuste durante 3 segundos. <ul style="list-style-type: none"> <li>▸ El automatismo tubular emite la confirmación.</li> </ul>
		A continuación, desplace sin interrupción la parte accionada hasta el tope inferior permanente. Durante esta carrera se debe mostrar el indicador de estado de las posiciones finales (IEPF) antes de que se alcance la posición final. <ul style="list-style-type: none"> <li>▸ El automatismo tubular se desconecta automáticamente.</li> <li>▶ Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.</li> </ul>

## Borrado de las posiciones finales con el set de ajuste







**i** Empalme los hilos de conexión del automatismo tubular con los hilos del mismo color del set de ajuste y conecte la tensión de red.  
Después de la última orden de marcha, haga una pausa de 1 s antes de comenzar con la secuencia de borrado. Intercale también una pausa de 1 s entre cada uno de los pasos de la secuencia de borrado.

En caso de que se hayan programado 2 posiciones finales, borre una de las posiciones.

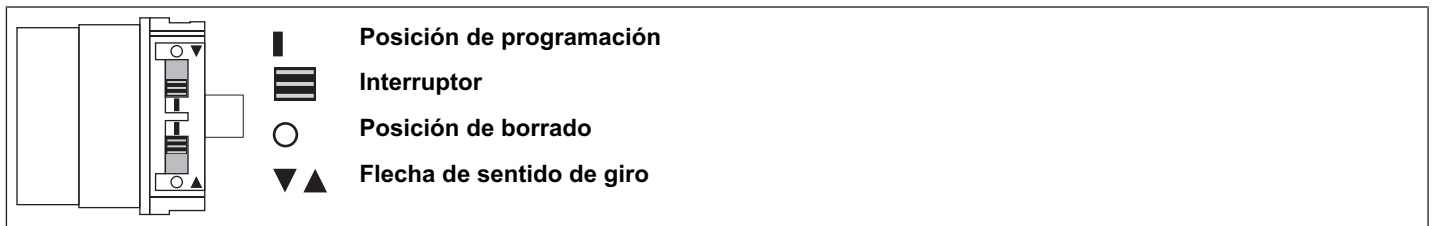
	<p>Tecla de programación →  ← Tecla de marcha</p>
	<p>Desplace la parte accionada hasta la posición final que desee borrar.</p>
	<p>Pulse la tecla de programación y manténgala pulsada.</p>
	<p>Pulse además la tecla de marcha en sentido descendente y manténgala pulsada.</p>
	<p>A continuación, suelte la tecla de programación manteniendo pulsada la tecla de marcha.</p>
	<p> 2x</p> <p>Vuelva a pulsar asimismo la tecla de programación.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ El automatismo tubular emite la confirmación.</li> <li>▶ Se ha borrado la posición final.</li> </ul>



## Borrar ambas posiciones finales

		Desplace la parte accionada entre las posiciones finales.
		Pulse la tecla de programación y manténgala pulsada.
		Pulse además la tecla de marcha en sentido descendente y manténgala pulsada.
		A continuación, suelte la tecla de programación manteniendo pulsada la tecla de marcha.
		Vuelva a pulsar asimismo la tecla de programación. <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ El automatismo tubular emite la confirmación.</li> <li>▶ Se han borrado ambas posiciones finales.</li> </ul>

## Ajuste de las posiciones finales con un conmutador o un pulsador bloqueado



## Gestión inteligente de la instalación

### Finalizar la instalación tras el ajuste automático de las posiciones finales "tope"

La primera vez que se alcanza la posición final "tope", esta posición se registra como posición final. Después de que la posición final se haya alcanzado tres veces sucesivamente en esa posición, ésta será memorizada definitivamente. Generalmente esto se produce en funcionamiento normal.

Para una finalización rápida de la instalación será suficiente con alcanzar la posición final "tope" tres veces sucesivamente desde 20 cm.

### 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.

### Existen 4 posibilidades de ajuste de las posiciones finales:

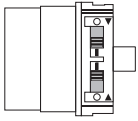
- De tope superior a tope inferior
- De punto superior a punto inferior
- De tope superior a punto inferior
- De punto superior a tope inferior

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

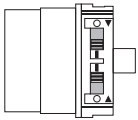

**i** En caso de que el automatismo tubular se haya desconectado prematuramente a causa de un obstáculo en su desplazamiento ascendente o descendente, es posible mover brevemente el automatismo en sentido opuesto para eliminar el obstáculo y, de este modo, poder ajustar la posición final deseada volviendo a accionar el mecanismo en una u otra dirección.

Al efectuar la primera instalación, emplear flejes y en el ajuste "...a tope inferior" de las posiciones finales, el eje enrollador gira aprox. 1/4 de vuelta más de lo acostumbrado en la posición final inferior. El automatismo tubular detecta de esta forma automáticamente el empleo de conectores de eje rígidos o flejes. El automatismo tubular se desconecta automáticamente.

### De tope superior a tope inferior

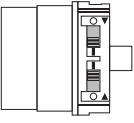
	Lleve ambos interruptores a la posición de programación.
▲	Desplace la parte accionada hasta el tope superior permanente. ▷ El automatismo tubular se desconecta automáticamente.
▼	A continuación, desplace sin interrupción la parte accionada hasta el tope inferior permanente. Durante esta carrera se debe mostrar el indicador de estado de las posiciones finales (IEPF) antes de que se alcance la posición final. ▷ El automatismo tubular se desconecta automáticamente. ▶ Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.

### De tope superior a punto inferior

	Lleve ambos interruptores a la posición de programación.
▲	Desplace la parte accionada hasta el tope superior permanente. ▷ El automatismo tubular se desconecta automáticamente.
▼	A continuación, desplace la parte accionada hasta la posición final inferior deseada.
Ejecute la siguiente secuencia sin interrupciones entre las órdenes de marcha individuales. ▷ El automatismo tubular emite la confirmación.	
▲ 1 s    ▲ 1 s    ▼ hasta STOP y mantenga hasta	
Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.	

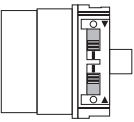
## De punto superior a tope inferior

**i** En este ajuste de las posiciones finales no se realiza ninguna compensación de la longitud de la protección solar.

	Lleve ambos interruptores a la posición de programación.
▲	Desplace la parte accionada hasta la posición final superior deseada.
Ejecute la siguiente secuencia sin interrupciones entre las órdenes de marcha individuales. ▷ El automatismo tubular emite la confirmación.	
▼   ▼   ▲ 1 s   1 s   hasta STOP y mantenga hasta	(M) 1x
▼	A continuación, desplace sin interrupción la parte accionada hasta el tope inferior permanente. Durante esta carrera se debe mostrar el indicador de estado de las posiciones finales (IEPF) antes de que se alcance la posición final. ▷ El automatismo tubular se desconecta automáticamente.
Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.	

## De punto superior a punto inferior

**i** En este ajuste de las posiciones finales no se realiza ninguna compensación de la longitud de la protección solar.

	Lleve ambos interruptores a la posición de programación.
▲	Desplace la parte accionada hasta la posición final superior deseada.
Ejecute la siguiente secuencia sin interrupciones entre las órdenes de marcha individuales. ▷ El automatismo tubular emite la confirmación.	
▼   ▼   ▲ 1 s   1 s   hasta STOP y mantenga hasta	(M) 1x
▼	A continuación, desplace la parte accionada hasta la posición final inferior deseada.
Ejecute la siguiente secuencia sin interrupciones entre las órdenes de marcha individuales. ▷ El automatismo tubular emite la confirmación.	
▲   ▲   ▼ 1 s   1 s   hasta STOP y mantenga hasta	(M) 1x
Tras ello se habrán ajustado las posiciones finales.	

## Borrado de las posiciones finales con un conmutador o un pulsador bloqueado



La secuencia de las órdenes de conmutación se debe ejecutar rápidamente de forma sucesiva.

Ejecute la siguiente secuencia de borrado sin interrupciones entre las órdenes de marcha individuales:



El automatismo tubular emite la confirmación.  
Se han borrado ambas posiciones finales.

## Función adicional de protección contra inmovilización por congelación en la posición final superior

Con la protección contra inmovilización por congelación en la posición final superior se evita el congelamiento de la persiana en la posición final superior, ya que esta se detiene poco antes de alcanzar el tope superior. La distancia al tope superior se comprueba periódicamente de forma automática, y se corrige si es necesario.

Para poder activar la protección contra inmovilización por congelación deben estar ajustadas ambas posiciones finales.



Únicamente se llevará a cabo la protección contra inmovilización por congelación si la persiana se desplaza en la posición final superior hasta un tope permanente. La protección contra inmovilización por congelación solo será visible cuando la parte accionada haya alcanzado tres veces el tope superior, partiendo desde la posición final inferior.

Al borrar las posiciones finales con el set de ajuste, esta función ajustada se restablece al estado de suministro.

Esta función está desactivada en el estado de suministro.

## Activar/desactivar la protección contra inmovilización por congelación en la posición final superior

		Desplace la parte accionada entre las posiciones finales.
10 s	M 3x	Pulse la tecla de programación en el set de ajuste durante aprox. 10 segundos. ► El automatismo tubular emite la confirmación.

## Reconocimiento de obstáculos



### 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 el deterioro de las persianas o los sistemas de protección solar.

Un automatismo correctamente instalado se desconectará al detectar obstáculos o anomalías en la persiana e invertirá brevemente la marcha en sentido opuesto, con lo que evitará el obstáculo.

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

Se detectará:

#### En marcha hacia ABAJO

- Un estancamiento de las lamas durante la bajada causado por objetos situados en el alféizar o por el agarrotamiento de las guías.

**i Si el automatismo tubular se desconecta cerca de la posición final superior, este volverá a comprobar si existe un obstáculo.**

A partir de unos 360° antes de alcanzarse la posición final inferior, la función de inversión permanece inactiva para optimizar el cierre de las ranuras entre las lamas.

A fin de garantizar una entrada segura del paño de la persiana en las guías, el reconocimiento de obstáculos permanece inactivo durante aprox. las primeras 1,5 vueltas del eje enrollador desde la posición final superior.

#### En marcha hacia ARRIBA

- Un aumento de la carga excepcionalmente elevado (p. ej., formación de hielo en la sección final)





### Función de protección contra mosquitera

Con la función de protección contra mosquitera activada, el reconocimiento de obstáculos se activa ya a partir de un giro del eje enrollador de aprox. 140° desde la posición final superior. Si el paño de persiana choca con una puerta mosquitera abierta, el automatismo se para y se desplaza de nuevo a la posición final superior.

Esta función está desactivada en el estado de suministro.

Para poder activar la función de protección contra mosquitera deben estar ajustadas ambas posiciones finales.

#### Activar/desactivar función de protección contra mosquitera

	Desplace la parte accionada hasta la posición final superior.
  	Pulse ahora la tecla de marcha hacia abajo y, en el plazo de 1 segundo, presione también la tecla de programación. El automatismo tubular emite la confirmación.

### Indicaciones para el técnico electricista

Los automatismos tubulares con desconexión final electrónica pueden conectarse en paralelo. Para ello, debe observarse la carga máxima de contacto de conmutación para el dispositivo de conmutación (reloj temporizador, mando por relé, interruptor, etc.). Para el mando de los automatismos con desconexión final electrónica, emplee únicamente elementos de conexión (relojes conmutadores) que **no** obtengan el potencial N del automatismo. Las salidas del elemento de conexión deben estar libres de potencial en la posición de reposo.

Emplee el conductor exterior L1 para el mando de los sentidos de marcha hacia arriba y hacia abajo. Está prohibido conectar directamente a los cables de conexión de los automatismos otros equipos o consumidores (lámparas, relés, etc.). Para ello, deberán desacoplarse los automatismos y los equipos adicionales por medio de mandos por relé.

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.

#### Atención

**Utilice únicamente elementos de conexión que dispongan de bloqueo mecánico o eléctrico con posición cero. Lo mismo se aplica si en una misma instalación se usan a la vez automatismos con desconexión final electrónica y mecánica. El tiempo de conmutación para el cambio del sentido de marcha debe ser como mínimo de 0,5 s. El interruptor y el mando no deben emitir simultáneamente órdenes de SUBIR y BAJAR. Proteja contra la humedad las conexiones eléctricas.**

**Una vez terminado el cableado, compruebe SIEMPRE con el control la asignación correcta del sentido de marcha del automatismo a las teclas de mando ARRIBA y ABAJO o ENTRADA y SALIDA.**

**Si el automatismo fuera a manejarse con equipos que contienen fuentes parásitas, el instalador eléctrico deberá habilitar el blindaje pertinente de los equipos afectados.**

## DetECCIÓN DE PAR

Un automatismo tubular correctamente instalado se desconecta al experimentar un aumento excepcionalmente elevado de la carga durante el funcionamiento entre las posiciones finales, impidiendo así una sobrecarga del automatismo tubular.

## 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	P5-16	P9-16
Modelo	E01	
Tipo	CPRO+	
Par nominal [Nm]	5	9
Régimen de salida [rpm]	16	16
Margen del interruptor fin de carrera	64 vueltas	
Tensión nominal	230 V CA/50 Hz	
Potencia de conexión [W]	85	110
Consumo nominal de corriente [A]	0,36	0,47
Modo de funcionamiento	S2 4 min.	
Grado de protección	IP 44	
Ø interior del tubo [mm]	37	
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	E01				
Tipo	CPRO+				
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 del tubo [mm]	47				
Nivel de presión acústica de emisión [dB(A)]	≤ 70				

## ¿Qué hacer en caso de...?

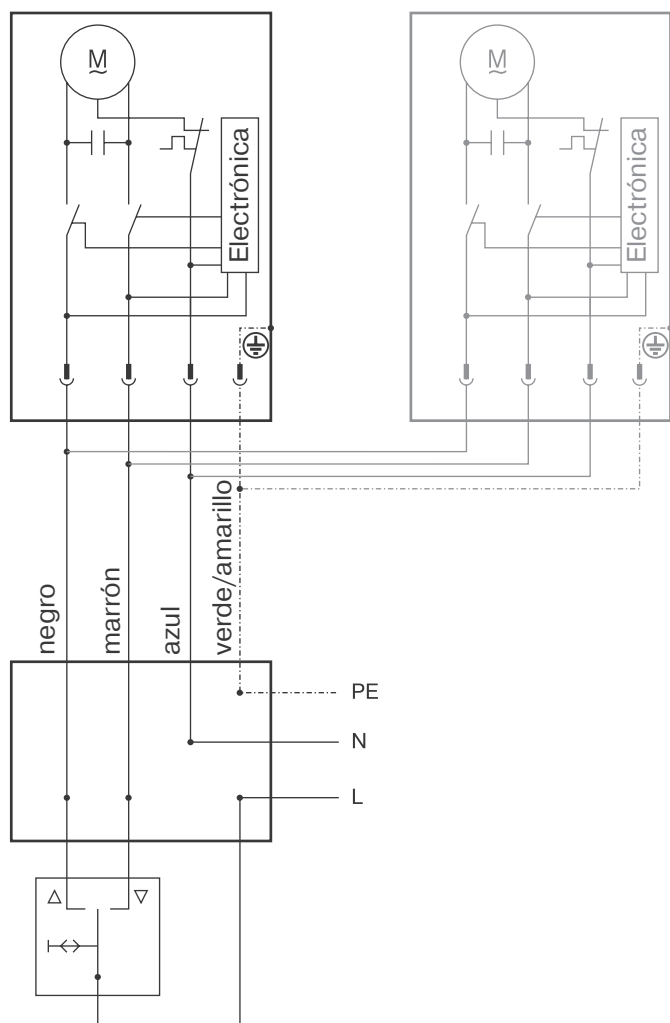
Problema	Solución
El paño de la persiana no se enrolla o lo hace de un modo ladeado.	Los topes se han desprendido o bien una o varias suspensiones se han roto. Repare la instalación, borre las posiciones finales y, a continuación, vuelva a ajustarlas.
El automatismo tubular sobrepasa o no alcanza la posición final establecida.	Repare la instalación, borre las posiciones finales y, a continuación, vuelva a ajustarlas.
	Verifique la instalación eléctrica, retire los consumidores externos, 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 ha detectado un aumento de la carga. Desplace la parte accionada brevemente en dirección opuesta y, a continuación, desplácela de nuevo en la dirección deseada.
	El automatismo tubular sufre sobrecarga en su funcionamiento. Emplee un automatismo tubular con un mayor par de fuerzas.
	Borre las posiciones finales y, a continuación, ajústelas de nuevo.
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 ajuste de las posiciones finales a través del set de ajuste no funciona correctamente.	Lleve ambos interruptores a la posición de borrado. Active una breve orden de marcha. Lleve ambos interruptores simultáneamente a la posición de programación. Vuelva a ajustar las posiciones finales con el set de ajuste.

Problema	Solución
El ajuste de las posiciones finales a través de los interruptores no funciona correctamente.	Lleve ambos interruptores a la posición de borrado. Active una breve orden de marcha. Vuelva a ajustar las posiciones finales.
Durante la marcha de programación, el automatismo no alcanza la posición final objeto de programación.	Durante la marcha de programación, el automatismo reacciona por razones de seguridad de forma sensible ante las dificultades de marcha a fin de evitar cualquier deterioro. Desplace la parte accionada brevemente en sentido BAJAR y, a continuación, de nuevo en sentido SUBIR, hasta que alcance la posición final superior.
Las ranuras de ventilación en la persiana no se cierran completamente.	Borre las posiciones finales (véase el capítulo Borrar las posiciones finales) y ajuste las posiciones finales según "a punto inferior" (véase el capítulo Ajustar las posiciones finales), asegurándose de ajustar en este caso primero la posición final inferior (punto inferior) y, en un segundo paso, la posición final superior.

## Ejemplos de conexión

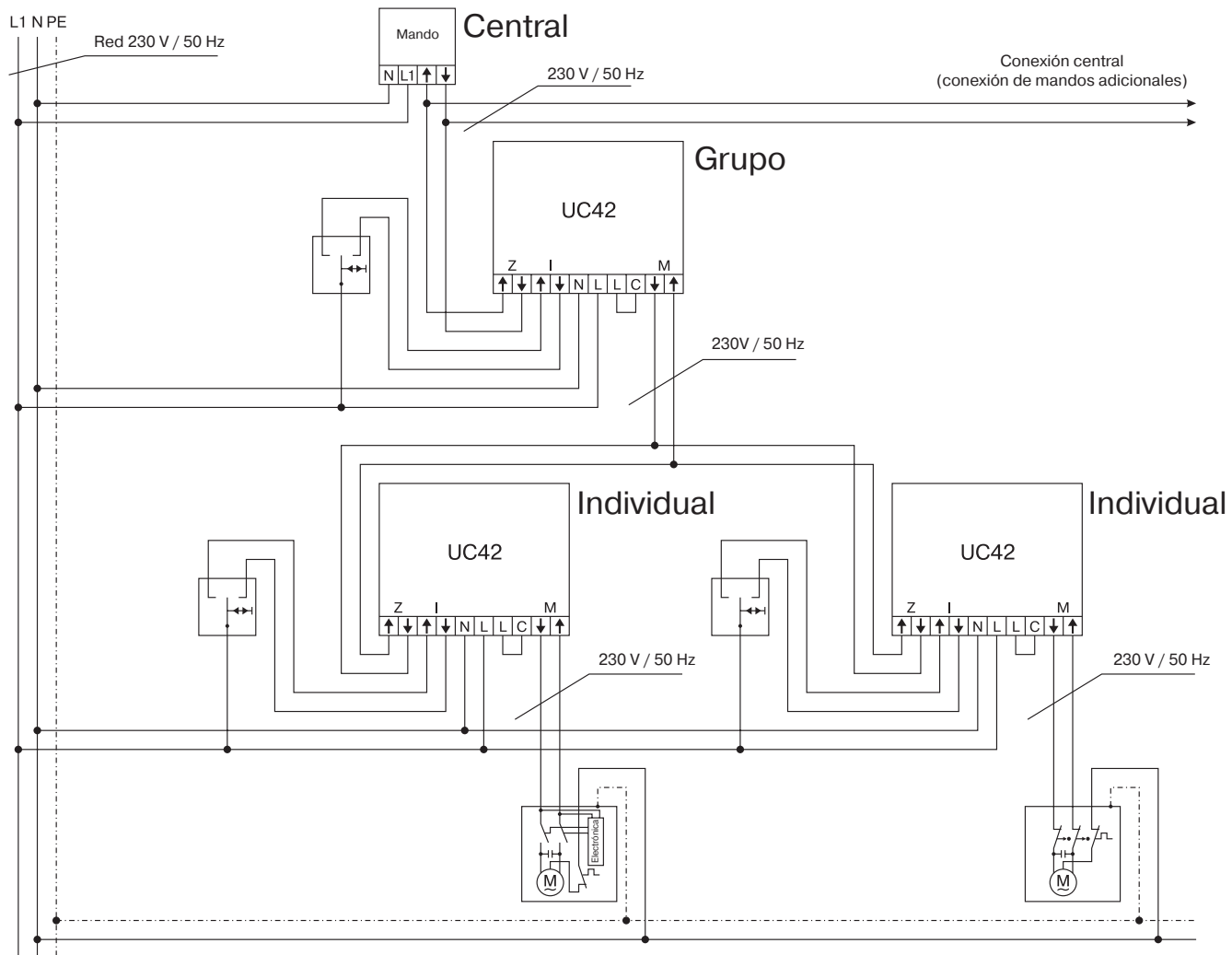
**i** La asignación de los hilos negro y marrón a la dirección de marcha depende del lugar de instalación del automatismo (derecha o izquierda).

### Activación de un/varios automatismo/s por medio de un interruptor/pulsador





# Mando central, de grupos e individual mediante Centronic UnitControl UC42



## Declaración de conformidad

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



**BECKER**

- Original -

### Declaración de conformidad UE

N.º documento: **5100 310 006 0**

Por la presente declaramos que la siguiente serie de productos

Denominación: **Motor tubular**

Tipo: **P3/30.., P4/16.., P4/17.., P5/16.., P5/30.., P5/20.., P9/16.., P13/9.., R4/17.., R7/17.., R7/85.., R8/17.., R12/11.., R12/17.., R15/17.., R20/11.., R20/17.., R25/17.., R30/11.., R30/17.., R40/11.., R40/17.., R50/3,5.., R50/11.., L44/14.., L50/11.., L50/17.., L60/11.., L60/17.., L70/17.., L80/11.., L80/17.., L100/11.., L120/11..**

Modelo: **C, EVO, M, HK, R, S, F, P, E, O, SMI, A0...Z9, mute, +**

a partir del n.º serie: a partir de **232300001**

cumple las disposiciones pertinentes de la siguiente Directiva:

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

**Directiva 2014/30/UE (EMC) L96, 29.03.2014**

**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**

**EN 61000-6-1:2019**

**EN 61000-6-3:2022**

**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, 02.06.2023

Lugar, fecha

Maik Wiegelmann, Director-Gerente

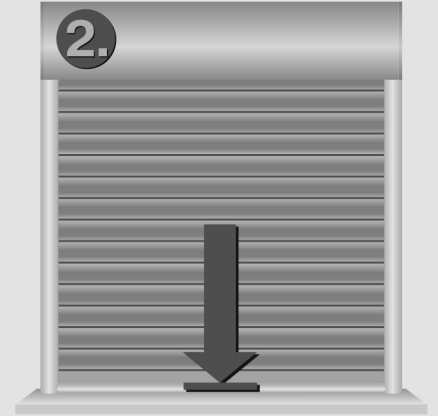
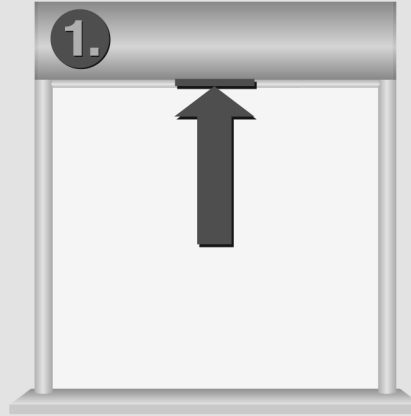
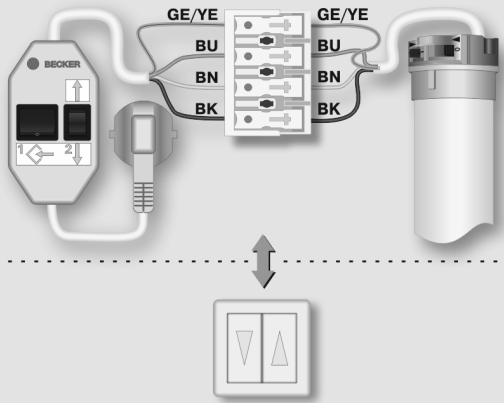
Esta declaración certifica la conformidad con las directivas enumeradas, pero no supone una garantía de las características. Deben observarse las indicaciones de seguridad adjuntas en la documentación del producto.

CE Antriebe M+E\_ 5100 310 006 0 \_es

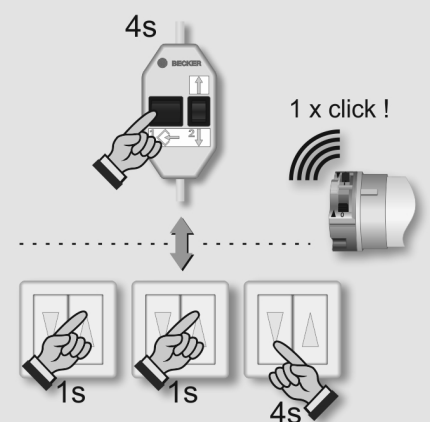
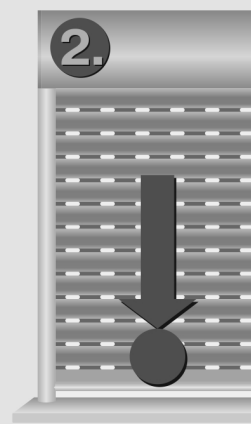
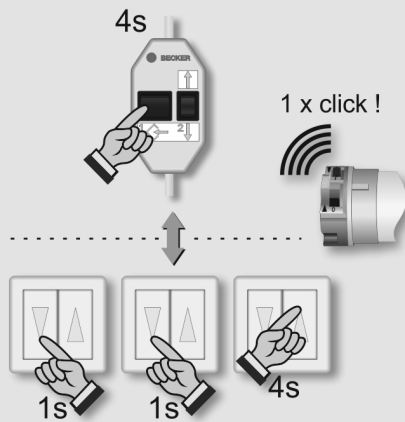
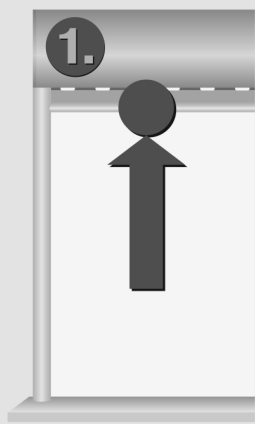


# Puesta en funcionamiento - Motor tubular - Tipo E01

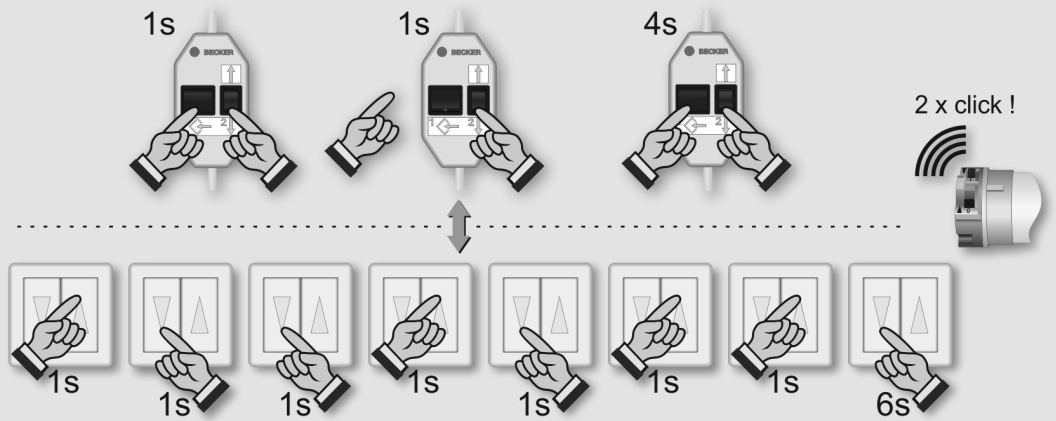
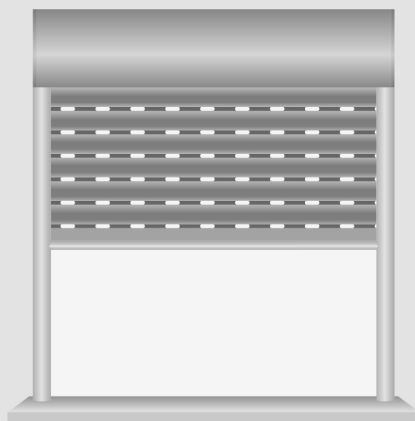
## Posiciones finales tope



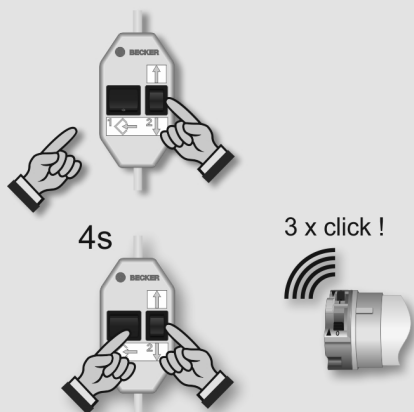
## Posiciones finales punto



## Borrar posiciones finales



## Protección contra congelación



## Función de protección para la mosquitera

