

CHERUBINI

tocco italiano dal 1947

Plug & Play 3000



MOTORE TUBOLARE CON REGOLAZIONE AUTOMATICA
O MANUALE DEL FINECORSA ELETTRONICO

I

TUBULAR MOTOR WITH AUTOMATIC OR MANUAL
ADJUSTMENT OF THE ELECTRONIC LIMIT SWITCH

GB

ROHRMOTOR MIT AUTOMATISCHER ODER MANUELLER
EINSTELLUNG DER ELEKTRONISCHEN ENDLAGEN

D

MOTEUR TUBULAIRE AVEC RÉGLAGE AUTOMATIQUE OU
MANUEL DES FINS DE COURSE ÉLECTRONIQUES

F

MOTOR TUBULAR CON REGULACIÓN AUTOMÁTICA O
MANUAL DEL FIN DE CARRERA ELECTRONICO

E



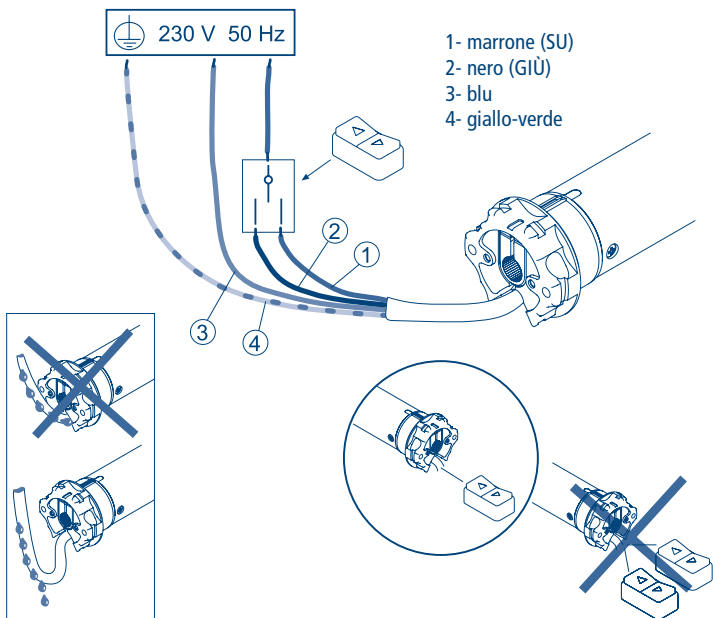
ISTRUZIONI - INSTRUCTIONS - EINSTELLANLEITUNGEN
INSTRUCTIONS - INSTRUCCIONES

Indice:

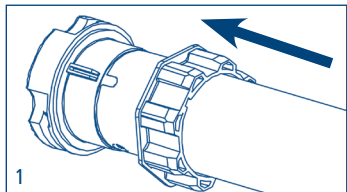
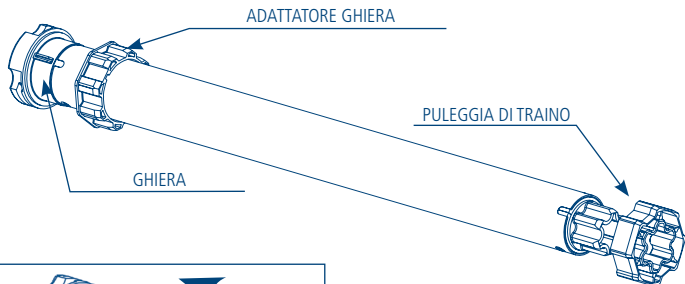
Collegamenti elettrici	p. 4
Preparazione del motore	p. 5
Montaggio con morsetto	p. 6
Legenda dei simboli	p. 7
Spiegazione delle sequenze di comando.....	p. 7
Apprendimento dei finecorsa	p. 8
Apprendimento finecorsa in modalità automatica	p. 8
Apprendimento finecorsa in modalità manuale	p. 9
Procedura di memorizzazione finecorsa in manuale	p. 9
Esempio 1: memorizzazione come primo finecorsa della posizione di apertura	p. 9
Esempio 2: memorizzazione come primo finecorsa della posizione di chiusura	p. 10
Apprendimento dei finecorsa in modalità mista	p. 10
Modifica dei finecorsa	p. 11
Cancellazione delle posizioni di finecorsa singole	p. 11
Cancellazione totale delle posizioni di finecorsa	p. 11
Attivazione e regolazione della supersensibilità	p. 12
Disattivazione della supersensibilità	p. 12
Finecorsa e rilevazione ostacoli	p. 13
Ripristino della configurazione originale	p. 13
Dichiarazione di conformità	p. 58

COLLEGAMENTI ELETTRICI

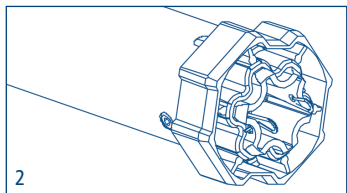
- Per evitare situazioni di pericolo o malfunzionamento, gli elementi elettrici di comando collegati al motore devono essere dimensionati in base alle caratteristiche elettriche del motore stesso.
- I dispositivi di disconnessione devono essere previsti nella rete di alimentazione conformemente alle regole di installazione nazionali.
- I selettori per l'inversione del senso di rotazione del motore devono essere muniti di interblocco meccanico.
- Per modificare il senso di rotazione, invertire i conduttori marrone e nero.
- **NON** collegare due o più selettori sullo stesso motore.
- In caso di utilizzo all'esterno, utilizzare un cavo di alimentazione a designazione H05RN-F contenuto di carbonio min 2%.
- Non utilizzare cavi di collegamento fra il selettore e il motore più lunghi di 50 m.
Nel caso sia necessario comandare il motore oltre questa distanza interporre un relè di isolamento.



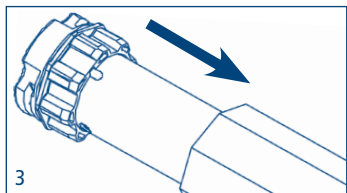
PREPARAZIONE DEL MOTORE



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



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



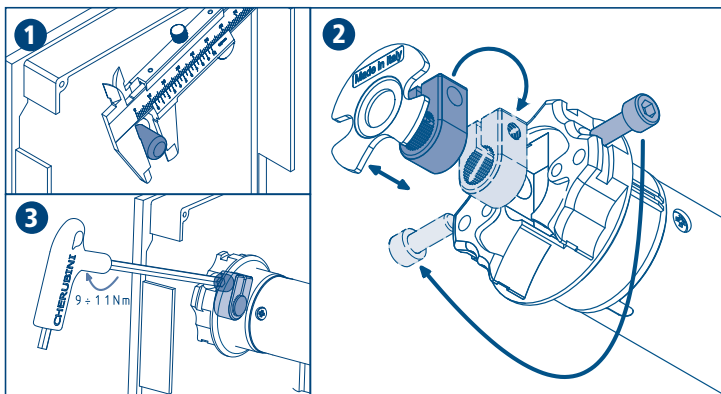
3. Introdurre completamente il motore nel tubo di avvolgimento.

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

MONTAGGIO CON MORSETTO

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

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



1 Il perno deve essere in alluminio con un diametro minimo di 11,5 e massimo di 11,9 mm.

2 Il morsetto viene fornito premontato con il serraggio della vite dal lato destro, in caso si renda necessario serrare la vite dal lato sinistro si deve procedere come segue:

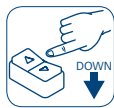
- estrarre la vite
- rimuovere la piastrina
- estrarre il morsetto e reinserirlo capovolto
- inserire la vite dal lato sinistro.

3 Serrare la vite utilizzando una chiave maschio esagonale da 5 mm. Coppia di serraggio **minimo 9 Nm massimo 11 Nm**, mantenendo il motore il più possibile aderente al fianco.

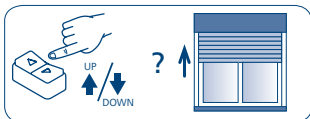
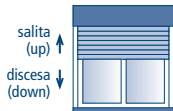
LEGENDA DEI SIMBOLI



premere
il pulsante
di salita



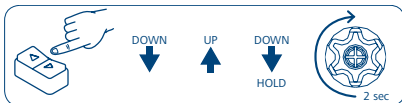
premere
il pulsante
di discesa



premere il pulsante di salita o discesa
per far salire la tapparella.



rotazione
del motore
per conferma



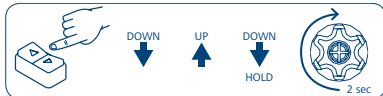
premere i pulsanti come indicato in rapida sequenza
e mantenere premuto il pulsante al passo contrassegnato con
"HOLD", in modo da verificare il movimento di conferma del motore.

SPIEGAZIONE DELLE SEQUENZE DI COMANDO

La maggior parte delle sequenze di comando è composta da tre o sei passi ben distinti. I pulsanti devono essere premuti brevemente (< 0,5 sec) come indicato nella sequenza. L'intervallo di tempo tra ogni passo non deve superare 1 sec, altrimenti la sequenza di comando sarà annullata.

Per avere conferma che la sequenza sia stata accettata dal motore, è necessario mantenere premuto il pulsante all'ultimo passo, contrassegnato con HOLD.

Esempio sequenza di comando in 3 passi:



Attenzione! Nel caso la sequenza preveda una ripetizione di comandi uguali (Up+Up/Down+Down) è necessario interporre la posizione Stop se il tipo di pulsantiera la prevede.

APPRENDIMENTO DEI FINECORSA

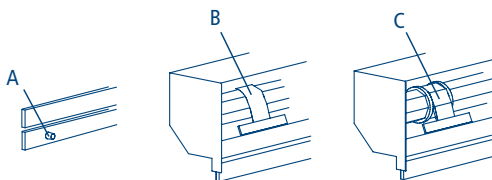
Il motore può apprendere i finecorsa in varie modalità: automatica, manuale, mista. Si raccomanda di controllare la robustezza della tapparella, dei dispositivi di aggancio e degli eventuali tappi di sicurezza.

Fintanto che entrambe le posizioni di finecorsa non sono apprese, il motore si muove brevemente, fa una pausa e poi riparte.

APPRENDIMENTO FINECORSA IN MODALITÀ AUTOMATICA

Per l'apprendimento dei finecorsa in modalità automatica, la tapparella deve essere dotata di tappi di sicurezza interni od esterni (A).

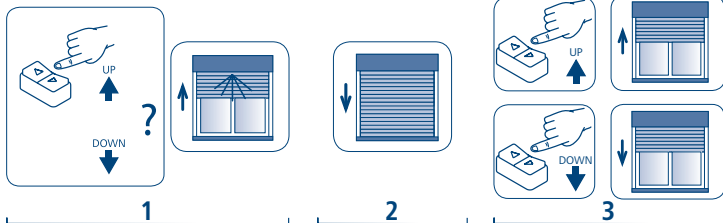
Il motore è in grado di rilevare automaticamente la presenza di cintini flessibili (B) o rigidi (C) per la connessione tra tubo e tapparella.



Sequenza di apprendimento nei finecorsa in modalità automatica

- 1 - Portare la tapparella in completa apertura utilizzando il pulsante di salita o discesa fino al completo bloccaggio con rilascio della tensione.
- 2 - Continuare a mantenere premuto fino alla ripartenza della tapparella nel senso contrario (dopo 2 sec circa), oppure utilizzare i pulsanti di salita o discesa, fino al rilevamento del finecorsa basso.
- 3 - Rilasciare il pulsante di comando che ha effettuato la procedura e verificare che la tapparella si muova senza interruzione nelle direzioni volute.

Esempio di memorizzazione automatica finecorsa:

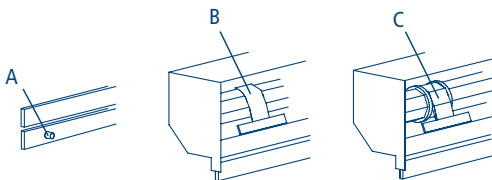


NB: Al termine delle procedure di apprendimento dei finecorsa il motore assegna automaticamente la SALITA al filo MARRONE e la DISCESA al filo NERO.

APPRENDIMENTO FINECORSA IN MODALITÀ MANUALE

L'apprendimento dei finecorsa in modalità manuale è necessario per le tapparelle sprovviste di tappi di sicurezza interni od esterni (A).

Per l'aggancio al tubo si possono usare indifferentemente cintini flessibili (B) o rigidi (C).



PROCEDURA DI MEMORIZZAZIONE FINECORSA IN MANUALE

A seconda delle proprie esigenze, è possibile memorizzare prima il finecorsa alto, oppure quello basso.

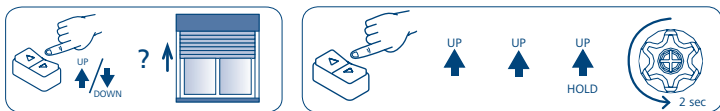
ESEMPIO 1:

MEMORIZZAZIONE COME PRIMO FINECORSA DELLA POSIZIONE DI APERTURA

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

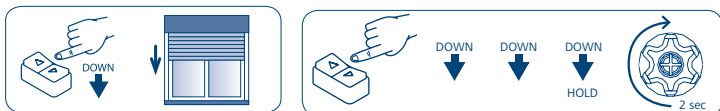
Con la pulsantiera, portare la tapparella in posizione di apertura desiderata.

Per memorizzare la posizione di apertura, eseguire la sequenza di comandi indicata (UP-UP-UP) con il pulsante che si vuole associare alla salita.



Con il pulsante di discesa della pulsantiera, portare la tapparella in posizione di chiusura desiderata.

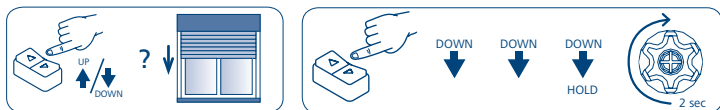
Per memorizzare la posizione di chiusura, eseguire la sequenza di comandi indicata (DOWN-DOWN-DOWN).



ESEMPIO 2: MEMORIZZAZIONE COME PRIMO FINECORSA DELLA POSIZIONE DI CHIUSURA

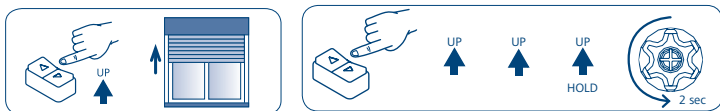
Se la tapparella è già completamente abbassata, si dovrà prima alzarla di circa 20 cm.

Con la pulsantiera, portare la tapparella in posizione di chiusura desiderata.
Per memorizzare la posizione di chiusura, eseguire la sequenza di comandi indicata (DOWN-DOWN-DOWN) con il pulsante che si vuole associare alla discesa.



Con il pulsante di salita della pulsantiera, portare la tapparella in posizione di apertura desiderata.

Per memorizzare la posizione di apertura, eseguire la sequenza di comandi indicata (UP-UP-UP).



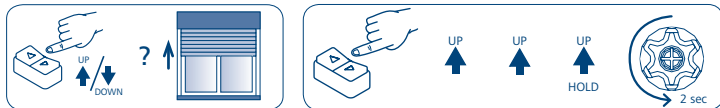
APPRENDIMENTO DEI FINECORSI IN MODALITÀ MISTA

Dove previsto è possibile eseguire memorizzazioni miste delle posizioni di finecorsa.

ESEMPIO: MEMORIZZAZIONE COME PRIMO FINECORSO DELLA POSIZIONE DI APERTURA IN MODALITÀ MANUALE E DI CHIUSURA IN MODALITÀ AUTOMATICA

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

Con la pulsantiera, portare la tapparella in posizione di apertura desiderata.
Per memorizzare la posizione di apertura, eseguire la sequenza di comandi indicata (UP-UP-UP) con il pulsante che si vuole associare alla salita.



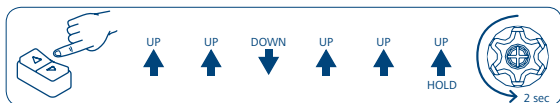
Con il pulsante di discesa della pulsantiera, portare la tapparella in posizione di completa chiusura lasciando che il motore rilevi automaticamente il finecorsa.

MODIFICA DEI FINECORSA

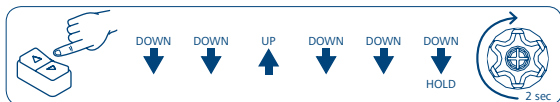
Le seguenti sequenze di comando possono essere eseguite solo dopo aver memorizzato i finecorsa, e solo quando il motore si trova in una delle due posizioni di completa apertura o chiusura.

CANCELLAZIONE DELLE POSIZIONI DI FINECORSA SINGOLE

Cancellazione finecorsa APERTURA dalla posizione di APERTURA

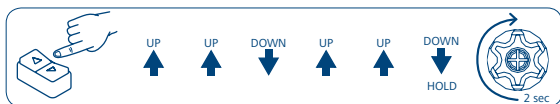


Cancellazione finecorsa CHIUSURA dalla posizione di CHIUSURA

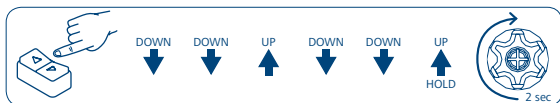


CANCELLAZIONE TOTALE DELLE POSIZIONI DI FINECORSA

Cancellazione dei finecorsa dalla posizione di APERTURA



Cancellazione dei finecorsa dalla posizione di CHIUSURA

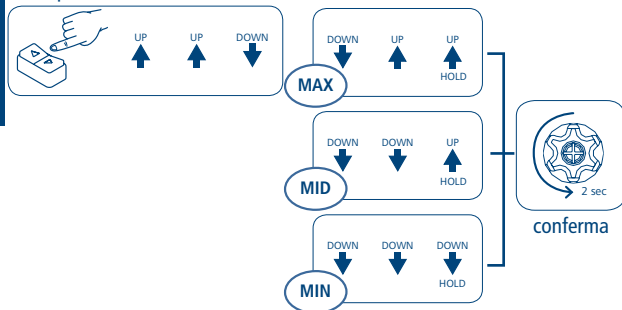


La cancellazione di uno od entrambi i finecorsa è evidenziata dal fatto che il motore si muove brevemente con una pausa prima di ripartire fintanto che entrambe le posizioni non sono nuovamente apprese in modalità automatica o manuale.

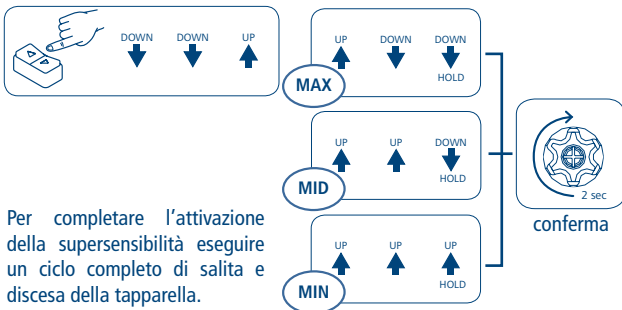
NB: Con la cancellazione dei finecorsa vengono cancellate anche le impostazioni della supersensibilità.

ATTIVAZIONE E REGOLAZIONE DELLA SUPERSENSIBILITÀ

Dalla posizione di APERTURA



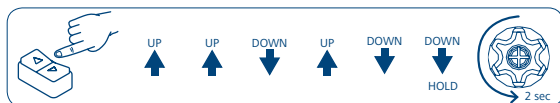
Dalla posizione di CHIUSURA



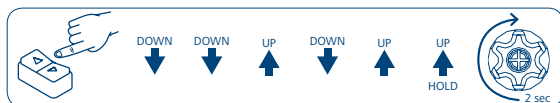
Per completare l'attivazione della supersensibilità eseguire un ciclo completo di salita e discesa della tapparella.

DISATTIVAZIONE DELLA SUPERSENSIBILITÀ

Dalla posizione di APERTURA



Dalla posizione di CHIUSURA



FINECORSA E RILEVAZIONE OSTACOLI

La rilevazione ostacoli in salita e discesa viene abilitata solo dopo che entrambi i finecorsa sono stati memorizzati.

Il motore dispone anche della funzione di supersensibilità agli ostacoli in discesa, che può essere abilitata su tre livelli (vedi pag. 12).

In caso di rilevazione ostacoli il motore esegue un movimento di sicurezza contrario.

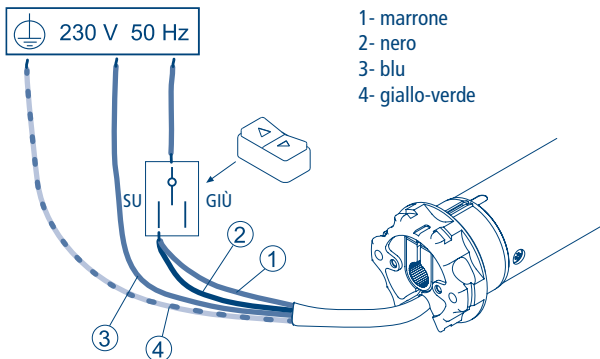


RIPRISTINO DELLA CONFIGURAZIONE ORIGINALE

NB: il ripristino della configurazione originale prevede la cancellazione dei finecorsa e la disabilitazione della supersensibilità;

Per ripristinare la configurazione originale del motore eseguire la procedura riportata sotto:

- collegare i fili del motore Marrone e Nero sotto lo stesso pulsante, es. SU;



- premere il pulsante SU per almeno 2 secondi;
- scollegare e ripristinare il collegamento elettrico dei pulsanti di comando (vedi pag. 4).

I Dichiarazione di conformità



CHERUBINI S.p.A. dichiara che il motore PLUG & PLAY 3000 è conforme alle seguenti Direttive:
Direttiva 2006/42/CE
Direttiva 2014/35/UE
Direttiva 2014/30/UE

Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile facendone richiesta sul sito:
www.cherubini.it.

GB Declaration of conformity



Hereby, Cherubini S.p.A. declares that the PLUG & PLAY 3000 motor is in compliance with the EU Directives:

Directive 2006/42/EC.
Directive 2014/35/EU
Directive 2014/30/EU

The full text of the EU declaration of conformity is available upon request at the following website: www.cherubini.it.

D Konformitätserklärung



Hiermit erklärt Cherubini S.p.A., dass der Motor PLUG & PLAY 3000 den EU Richtlinien entspricht:
Richtlinie 2006/42/EG
Richtlinie 2014/35/EU
Richtlinie 2014/30/EU

Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung ist unter der Web-Seite verfügbar:
www.cherubini.it.

F Déclaration de conformité



Le soussigné Cherubini S.p.A déclare que le moteur PLUG & PLAY 3000 est conforme aux Directives:

Directive 2006/42/CE
Directive 2014/35/UE
Directive 2014/30/UE

Le texte complet de la déclaration UE de conformité est disponible sur le site internet:
www.cherubini.it.

E Declaración de conformidad



Por la presente, Cherubini S.p.A. declara que el motor PLUG & PLAY 3000 es conforme a las Directivas:

Directiva 2006/42/CE
Directiva 2014/35/UE
Directiva 2014/30/UE

El texto completo de la declaración UE de conformidad está disponible en el sitio:
www.cherubini.it.

CHERUBINI S.p.A.

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

CHERUBINI Iberia S.L.

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

CHERUBINI France S.a.r.l.

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

CHERUBINI Deutschland GmbH

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

